Aufgabe 4

Für die Bestimmung der Endeffektorlage verschiedener Konfigurationen mittels analytisch berechneter inverser Kinematik unter Verwendung der Funktion „analyticalInverseKinematics“ ist die Grundvoraussetzung, dass der Roboter nur sechs Freiheitsgrade, das heißt sechs bewegliche Gelenke besitzen darf. Hierfür wurde zu Beginn das siebte Gelenk fixiert.