1. SCARA机器人建模
2. 运动学方程

SCARA机器人有三个旋转关节，和一个移动关节，建立其D-H表：如下

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  |  |  |  |  |
| 1 | 0 | 0 | 0 |  |
| 2 | 0 |  | 0 |  |
| 3 |  |  |  | 0 |
| 4 | 0 | 0 | 0 |  |

由齐次变换知识可得，SCARA各连杆的变换矩阵为：

其中表示cos，表示sin。由上述各连杆变换矩阵之积，可得运动学方程：

1. 运动学逆解