

## UR 为什么会出现 SingularityException 错误，getInverse 问题

编辑：朱超

机器人软件适用版本：Polyscope v1.3-v1.8

适用机器人：UR5、UR10

编辑时间：2016/2/17

在下面的范例程序中，机器人首先从一个 Low 的位置走到了一个 B 点，B 点相对于 Low 的位置 Z 方向有 500mm 高度，但是如果把 Low 的位置改成较高的位置，则无法求得对应的关节角度值（比如 UR5 机器人的臂长只有 850mm，而输入的位置要求走到 1000mm 的高度，很明显是走不到的，所以报错 `getInverse`，找不到对应的解），解决方法是重新检查要走到点，看是否超过机器人的活动范围。

