

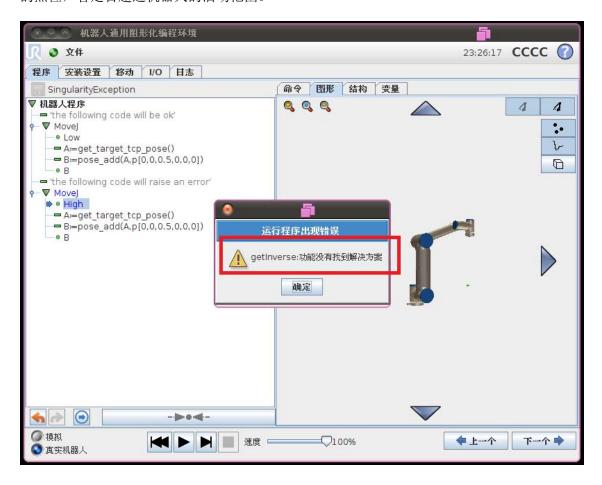
UR 为什么会出现 Singularity Exception 错误, get Inverse 问题

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的点位,看是否超过机器人的活动范围。



1