**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的点位，看是否超过机器人的活动范围。

