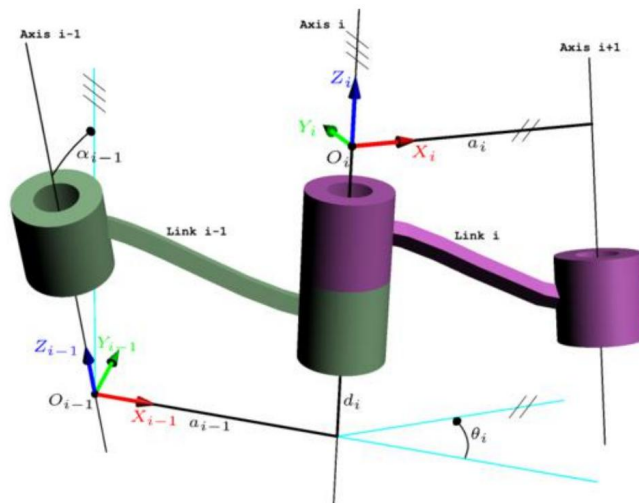


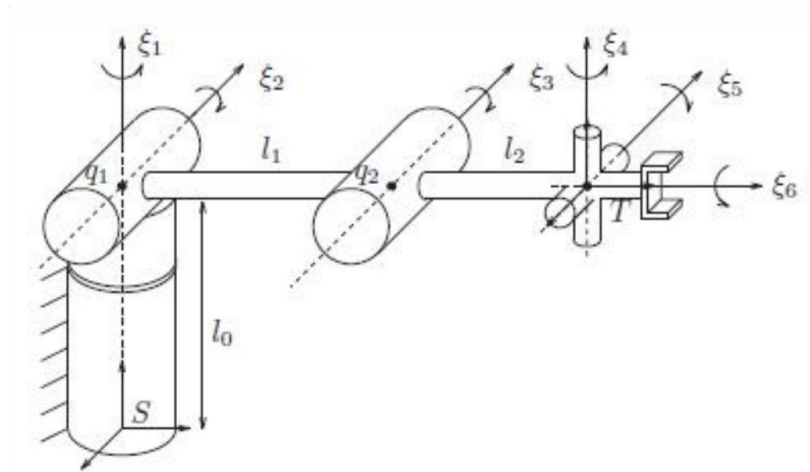
HK 8



图不太清晰，PPT 3-2

画出辅助线，推出 D-H 模型中 ${}^{n-1}T_n$ 公式。（ α_{i-1} ： z_{i-1} 与 z_i 夹角， a_{i-1} ：公垂线， θ_i ： x_{i-1} 与 x_i 夹角， d_i ：第 i 轴与 i+1 轴公垂线）

HK 9



图不太清晰，PPT 3-2

如上图所示，已知机械手处坐标 $(x \ y \ z)$ ，不考虑机械手的方向，求 $(\theta_1 \ \theta_2 \ \theta_3)$ 。

