Develop the table of DH parameters (Robot arm)

Et bilde som inneholder bord

Automatisk generert beskrivelse

Vi har valgt å lage en 6 joints robot arm. Grunnen til at vi valgte dette er fordi vi ønsker å ha 6 dof. Vi prøvde oss først på å lage en 4 dof robot arm, men vi innså at dette ville føre til at navigering mellom hyllene ville bli mer avansert. Dermed konkluderte vi med at ville bli enklere å lage en mer kompleks arm, for å unngå dette. Vi har kun roterende ledd i armen, men første og siste vil kunne rotere seg i yaw aksen, mens de resterende leddene vil rotere seg i pitch aksen. På denne måten vil roboten kunne plassere seg ved siden av hyllen, så kan armen justere seg inn for å plukke opp pallen som ønskes å hentes.