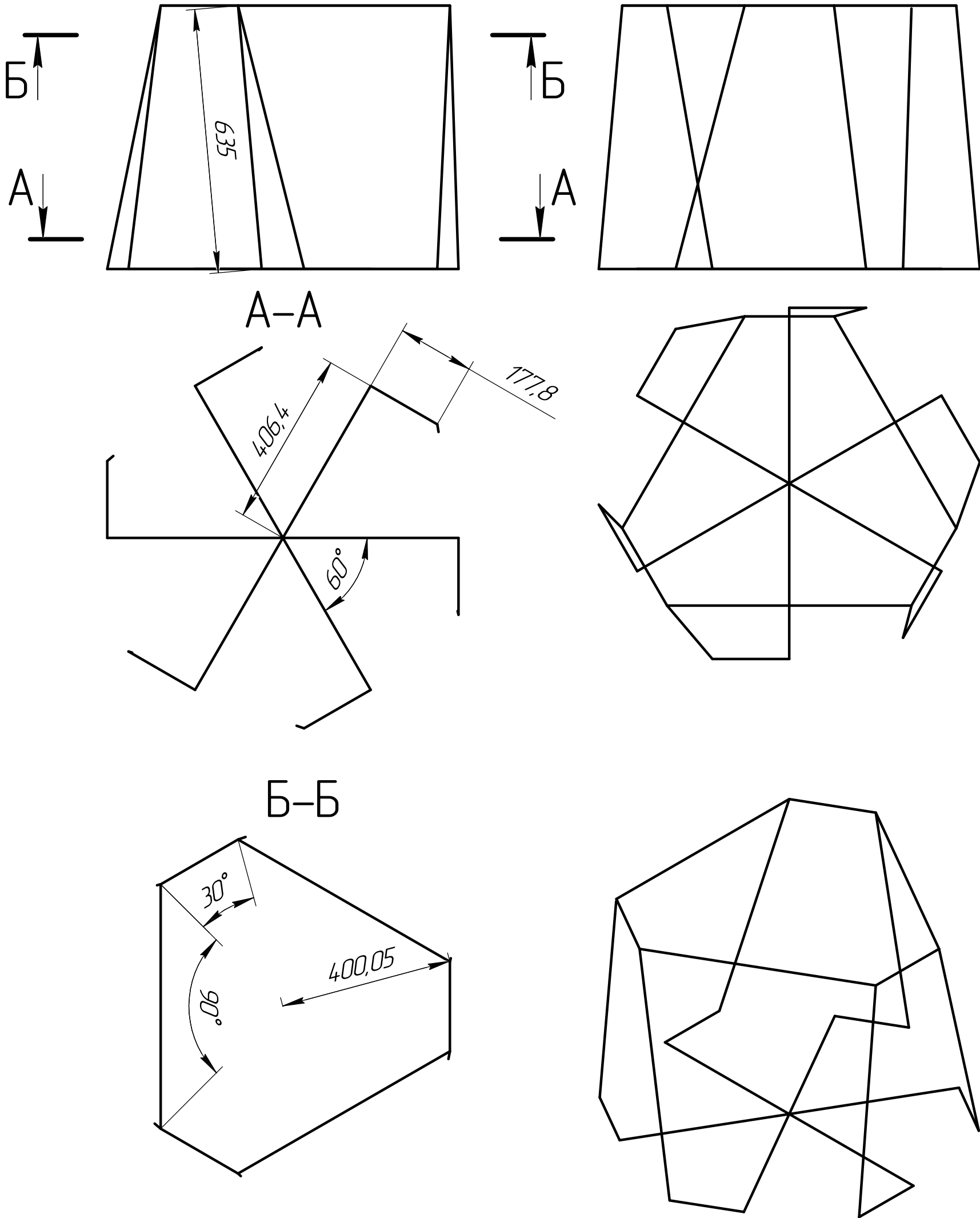


Изм. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № докл.	Подп. и дата	Спроб. №	Перв. примен.



Platform Joint Angle (β)	Theta_R	15				
Angle at which the servo arm lies(Degrees)	Theta_S	150	-90	30	150	-90
Base Servo Joint Angle (α)	Theta_P	30				
Platform Radius	RD	15.75				
Base Radius	PD	16				
Servo arm length	L1	7				
Connecting arm length	L2	25				
default z height with servo arms horizontal	Z_Home	22.4				

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	Данные математической модели XML			Лит.	Масса	Масштаб
Разраб.									0	1:10
Пров.										
Т.контр.								Лист	Листов	1
И.контр.					Сталь 10 ГОСТ 1050-2013					
Утв.										