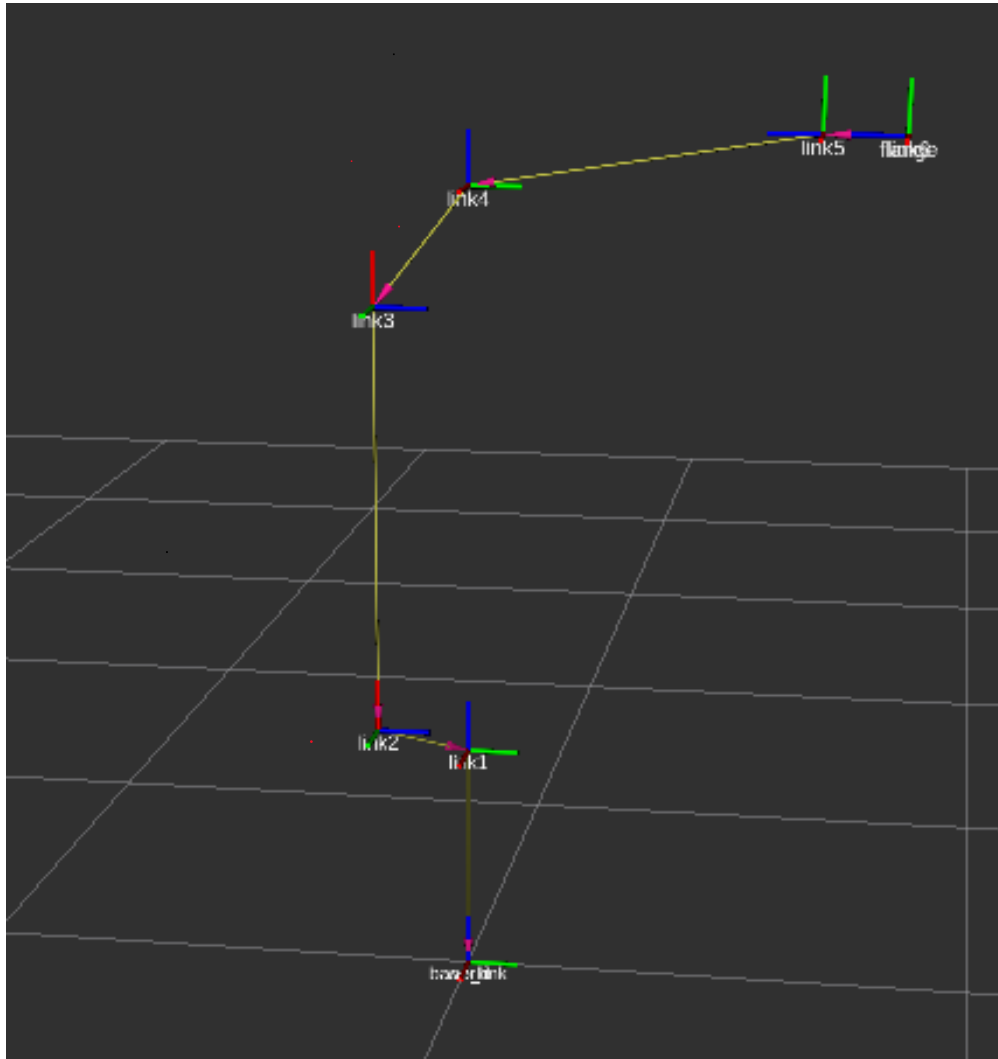


ROBOT FANUC

Il braccio in esame è un braccio di tipo R-R-R-R-R e quindi è composto da 6 giunti rotoidali.



Link	a_i	α_i	θ_i	d_i
1	0	0	Q1	450
2	150	$-\pi/2$	$Q2-\pi/2$	150
3	800	0	Q3	800
4	200	$\pi/2$	$Q4+\pi/2$	150
5	0	$\pi/2$	Q5	640
6	0	0	Q6	150