

SPRAWOZDANIE

PROJEKT SPECJALNOŚCIOWY ARR

aaaaaaaa

Marcin Bober, 249426



Prowadzący:

Dr inż. Mirela Kaczmarek

Katedra Cybernetyki i Robotyki
Wydziału Elektroniki, Fotoniki i
Mikrosystemów

Politechniki Wrocławskiej

25 października 2021

Spis treści

- 1 Oblicz macierze transformacji pomiędzy kolejnymi układami współrzędnych zgodnie z tabelą 1 2
- 2 Zastanów się, które elementy są znaczące przy wyznaczaniu parametrów geometrycznych manipulatora i zdefiniuj parametryczną postać kinematyki potrzebną do wyznaczenia parametrów geometrycznych robota 2
- 3 Na podstawie wyznaczonej kinematyki i danych pomiarowych wyznacz parametry geometryczne robota 2
- 4 Przy jakich konfiguracjach jesteśmy w stanie odczytać bezpośrednio długości ramion? 2

- 1 Oblicz macierze transformacji pomiędzy kolejnymi układami współrzędnych zgodnie z tabelą 1**
- 2 Zastanów się, które elementy są znaczące przy wyznaczaniu parametrów geometrycznych manipulatora i zdefiniuj parametryczną postać kinematyki potrzebną do wyznaczenia parametrów geometrycznych robota**

Wyznaczanie parametrów geometrycznych manipulatora opiera się o wykorzystanie wektora translacji znajdującego się w ostatniej kolumnie macierzy kinematyki. Informuje on o przemieszczeniu efektora względem początku układu współrzędnych. Oprócz wektora translacji niezbędny będzie przykładowy zbiór współrzędnych przegubowych i współrzędnych efektoru, aby ich podstawie móc wyliczyć parametry geometryczne manipulatora.

- 3 Na podstawie wyznaczonej kinematyki i danych pomiarowych wyznacz parametry geometryczne robota**
- 4 Przy jakich konfiguracjach jesteśmy w stanie odczytać bezpośrednio długości ramion?**