



Robot simulation and control of KINOVA Gen3 manipulator + Robotiq gripper

ผศ.ดร.ศุภชัย วรพจน์พิศุทธิ์
ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและคอมพิวเตอร์
ม.ธรรมศาสตร์

Files and Zoom



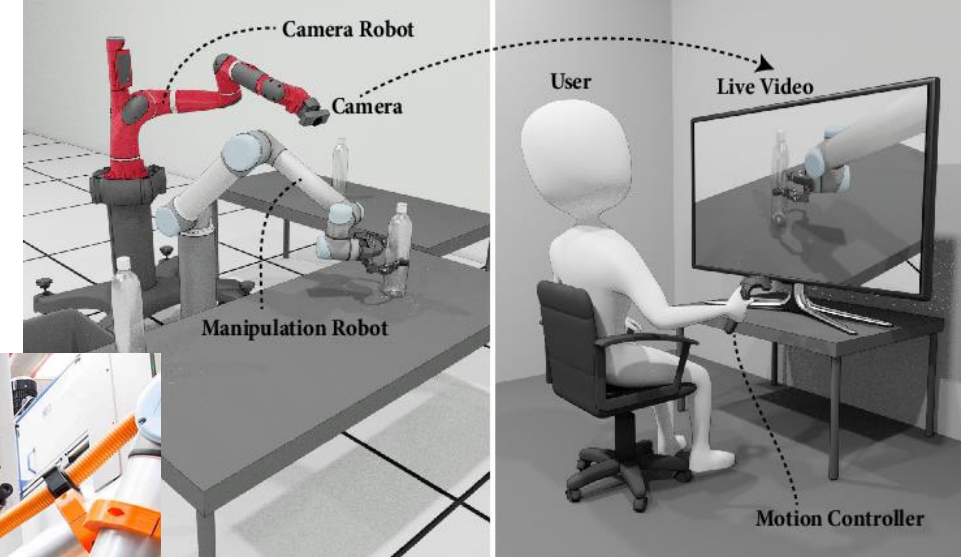
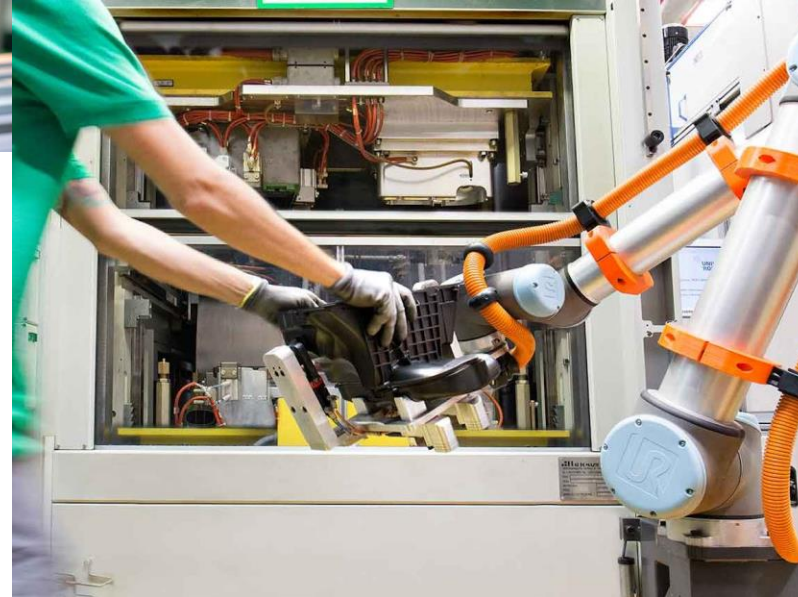
OneDrive

<https://1drv.ms/u/s!ArMKpoOdRO1NiPJlZSCzC0Yxu5S1nA?e=hcShfs>

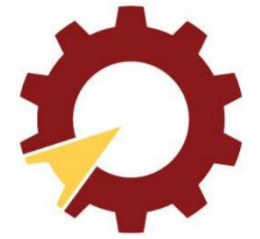
Zoom session

<https://us06web.zoom.us/j/89854600998?pwd=ell5LzN4RmpVUIYrVUVMNTVPdHJvdz09>

Pick-and-Place robot



Flow of learning



1. Robot simulation
 1. Robot model
 2. Forward and inverse kinematics
 3. Pick-and-place operations
2. MQTT programming
3. GUI development