

Direktni kinematični model robota Fanuc CR7i

Sklepne sprem.

1: 0.00 °

2: 0.00 °

3: 0.00

4: 0.00 °

5: 0.00 °

6: 0.00 °

Matrika T

0.000	0.000	1.000	465.000
0.000	-1.000	0.000	0.000
1.000	0.000	0.000	365.000
0	0	0	1

Vaša izračunana lega

X (mm)	Y (mm)	Z (mm)
465.000	0.000	365.000
W (deg)	P (deg)	R (deg)
0.000	-90.000	0.000

Izračun modela robota z vektorskimi parametri