



## Direktni kinematični model robota UR5e

## Sklepne sprem.

1: 0.00 °

2: 0.00 °

3: 0.00

4: 0.00 °

5: 0.00 °

6: 0.00 °

## Matrika T

|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
|   |   |   |   |
|   |   |   |   |
|   |   |   |   |
| 0 | 0 | 0 | 1 |

## Vaša izračunana lega

| X (mm)   | Y (mm)   | Z (mm)   |
|----------|----------|----------|
|          |          |          |
| RX (deg) | RY (deg) | RZ (deg) |
|          |          |          |

Izračun modela robota z vektorskimi parametri