

Direktni kinematični model robota Epson E2S651 in PS3

Izberite

☒ Robot E2S651 (4 DOF)

☐ Robot PS3 (6 DOF)

Sklepne sprem.

1: 0.00 °

2: 0.00 °

3: 0.00 mm

4: 0.00 °

5: 0.00 °

6: 0.00 °

Matrika T

1.000	0.000	0.000	650.000
0.000	1.000	0.000	0.000
0.000	0.000	1.000	0.000
0	0	0	1

Vaša izračunana lega

X (mm)	Y (mm)	Z (mm)
650.000	0.000	0.000
U (deg)		
0.000		

Premik segmentov robota

Izračun modela robota z vektorskimi parametri