

## 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

0	0	0	1

Vaša izračunana lega

X (mm)

Y (mm)

Z (mm)

U (deg)

Premik segmentov robota

Izračun modela robota z vektorskimi parametri