

## 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 °

4: 0.00 °

5: 0.00 °

6: 0.00 °

Matrika T

0	0	0	1

Premik segmentov robota

Vaša izračunana lega

X (mm)

Y (mm)

Z (mm)

U (deg)

V (deg)

W (deg)

Epson RC+ lega (prava lega)

X (mm)

Y (mm)

Z (mm)

U (deg)

V (deg)

W (deg)

Izračun modela robota z vektorskimi parametri