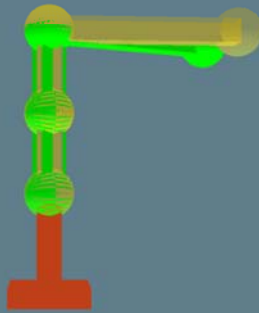


Risultati strutture Denavit

cilindrico

q1=168.0	q1v=167.5829	Kp=0.009
q2=+84.0	q2v=-83.69342	Kchar=12.0
q3=192.0	q3v=191.99916	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=0.0	q5v=0.0	
q6=0.0	q6v=0.0	



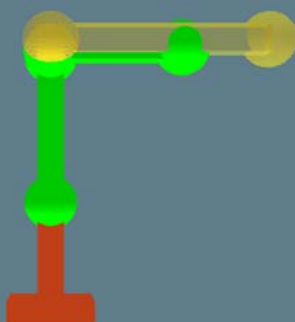
Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3
Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

cartesiano

q1=144.0	q1v=137.99889	Kp=0.009
q2=+60.0	q2v=+52.498173	Kchar=12.0
q3=192.0	q3v=116.02533	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=0.0	q5v=0.0	
q6=0.0	q6v=0.0	



Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3

Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

scara

q1=228.0	q1v=227.8021	Kp=0.009
q2=+168.0	q2v=-167.72736	Kchar=12.0
q3=228.0	q3v=227.83588	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=0.0	q5v=0.0	
q6=0.0	q6v=0.0	



Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3
Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

sfericol

q1=252.0	q1v=251.68896	Kp=0.009
q2=+192.0	q2v=+191.85799	Kchar=12.0
q3=252.0	q3v=251.78423	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=0.0	q5v=0.0	
q6=0.0	q6v=0.0	



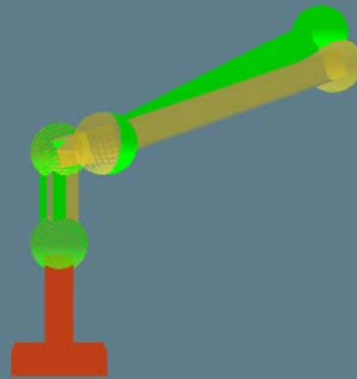
Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sfericol(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3
Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

sfericoll

q1=276.0	q1v=275.96548	Kp=0.009
q2=+240.0	q2v=-239.87077	Kchar=12.0
q3=252.0	q3v=251.99916	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=0.0	q5v=0.0	
q6=0.0	q6v=0.0	



Options:

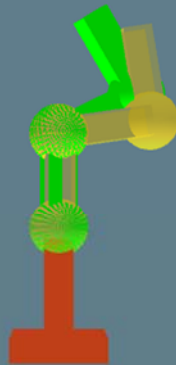
- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sfericol(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3

Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

antropomorfo

$q1=336.0$	$q1v=665.81053$	$Kp=0.009$
$q2=+336.0$	$q2v=+335.68472$	$Kchar=12.0$
$q3=300.0$	$q3v=299.91025$	
$q4=0.0$	$q4v=0.0$	
$q5=0.0$	$q5v=0.0$	
$q6=0.0$	$q6v=0.0$	



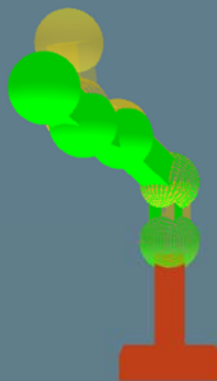
Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di $q1, q2, q3$
Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

puma

q1=420.0	q1v=418.9189	Kp=0.009
q2=+456.0	q2v=+455.93576	Kchar=12.0
q3=372.0	q3v=371.97736	
q4=0.0	q4v=0.0	
q5=108.0	q5v=107.10948	
q6=24.0	q6v=23.561365	



Options:

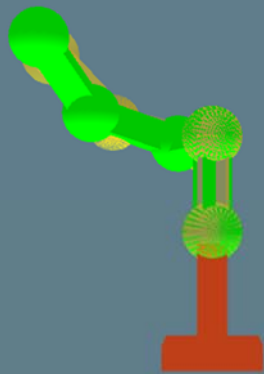
- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3

Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento

stanford

q1=468.0	q1v=467.70123	Kp=0.009
q2=+504.0	q2v=+503.9382	Kchar=12.0
q3=84.0	q3v=84.18089	
q4=24.0	q4v=23.999548	
q5=120.0	q5v=119.99958	
q6=96.0	q6v=95.99563	



Options:

- cartesiano(D)
- cilindrico(F)
- scara(G)
- sferico(H)
- sfericoStanford(J)
- antropomorfo(S)
- puma(L)
- stanfordCompleto(K)

char:=aumenta/diminuisce (up/down) variazione di q1,q2,q3
Kp:=aumenta/diminuisce (right/left) velocità di inseguimento