Тема: Разработка математической модели робота манипулятора

Содержание:

Введение

1. Структурный анализ робота

1.1 Описание и технические характеристики робота

1.2 Степени подвижности и класс механизма

1.3 Описание и технические характеристики робота

2. Кинематический анализ и силовой расчет

3. Решение прямой и обратной задачи кинематики

3.1 Решение прямой задачи кинематики

3.2 Решение обратной задачи кинематики

Заключение

Список используемой литературы