**Практическая работа №1. Разработка кинематической схемы робота манипулятора с последовательной кинематикой**

*Типовое задание*

Для заданной вариантом модели робота манипулятора

**Шести-осевой робот манипулятор KUKA KR6**

разработать кинематическую схему.

На кинематической схеме необходимо обозначить все системы координат и направления осей, а также основные параметры, необходимые для последующего решения прямой и обратной кинематической задачи.

Практическая работа оформляется в текстовом документе, согласно методическим указаниям кафедры!