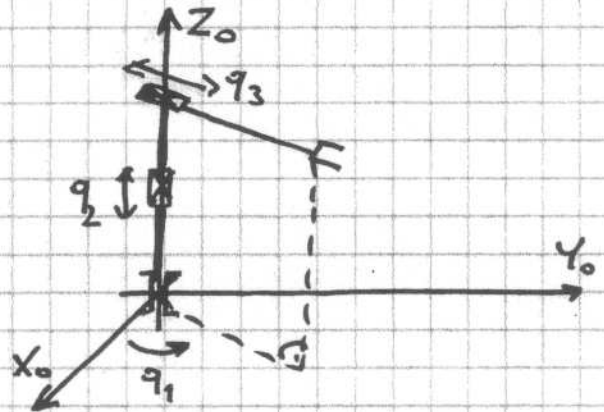
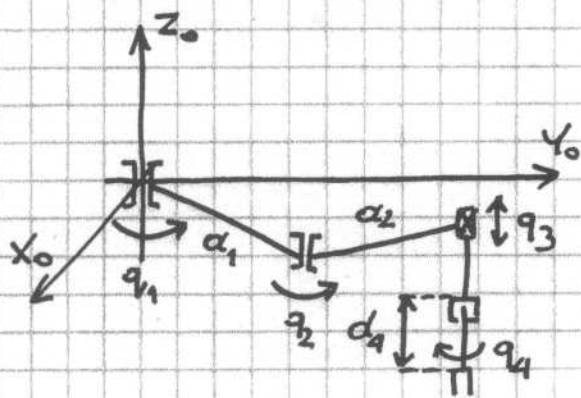


Zestaw 3

1. Korzystając z wyników podanych na wykładzie, wyznaczyć kinematykę manipulatora mobilnego złożonego z platformy i manipulatora RTR. Przedstawić kinematykę we współrzędnych (kartezjańskie, KKM).

2. Wyznaczyć kinematykę manipulatorów SCARA i 1R2T:



Przedstawić obie kinematyki we współrzędnych (kartezjańskie, KKM).

3. Wyznaczyć kinematykę manipulatora stanfordzkiego (MS) i PUMA (P):

