

عنوان مقاله:

Computing Jacobian for Six Degrees of Freedom Manipulator

محل انتشار:

پنجمین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در مهندسی برق مکانیک و مکاترونیک (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

Famtemeh Edalati - Faculty of Electrical Engineering, Urmia University of Technology, Urmia, Iran

Hadiseh Babazadeh - Faculty of Electrical Engineering, Urmia University of Technology, Urmia, Iran

خلاصه مقاله:

In this paper, the kinematics model of six-DOF manipulator is established by D-H parameter method and for the velocity analysis of the motion of manipulators a jacobian matrix is defined which represents the mapping of velocities .from joint space to Cartesian space

کلمات کلیدی:

kinematics, D-H parameter, manipulators, Jacobian matrix

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/869091>

