

Implementácia aproximácie priamej a inverznej kinematiky paralelného mechanizmu nôh robota Artaban

Zuzana Mačicová

Školiteľ: prof. RNDr. Roman Ďurikovič, PhD.

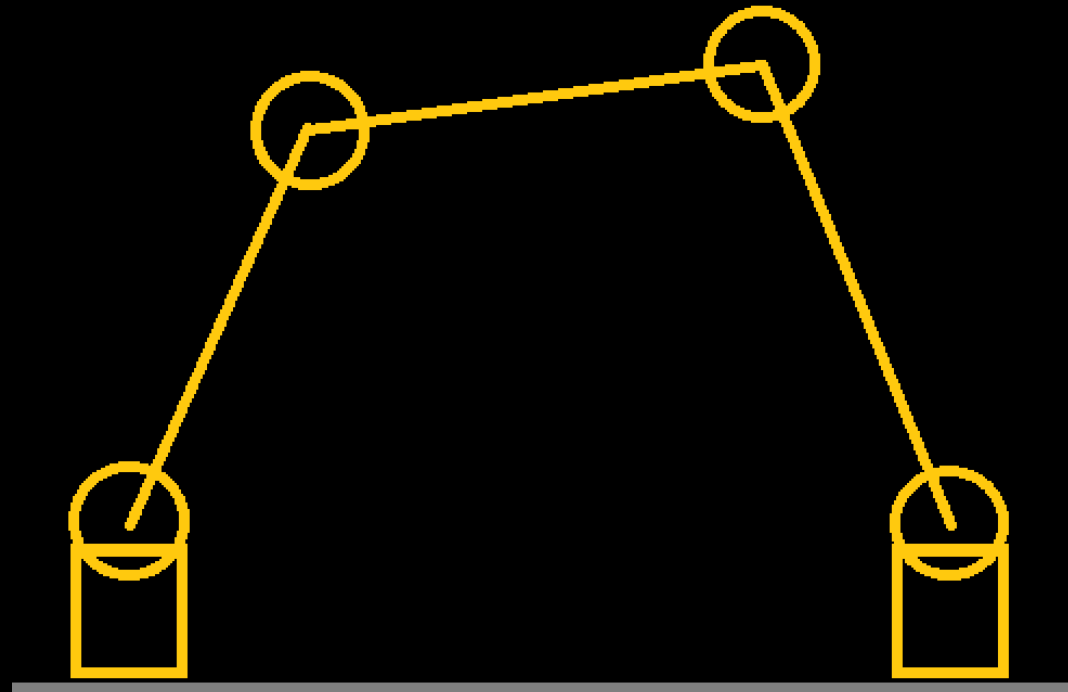
Ciele práce

- Implementovať aproximáciu priamej a inverznej kinematiky
- Porovnať s analytickým riešením



Zdroje

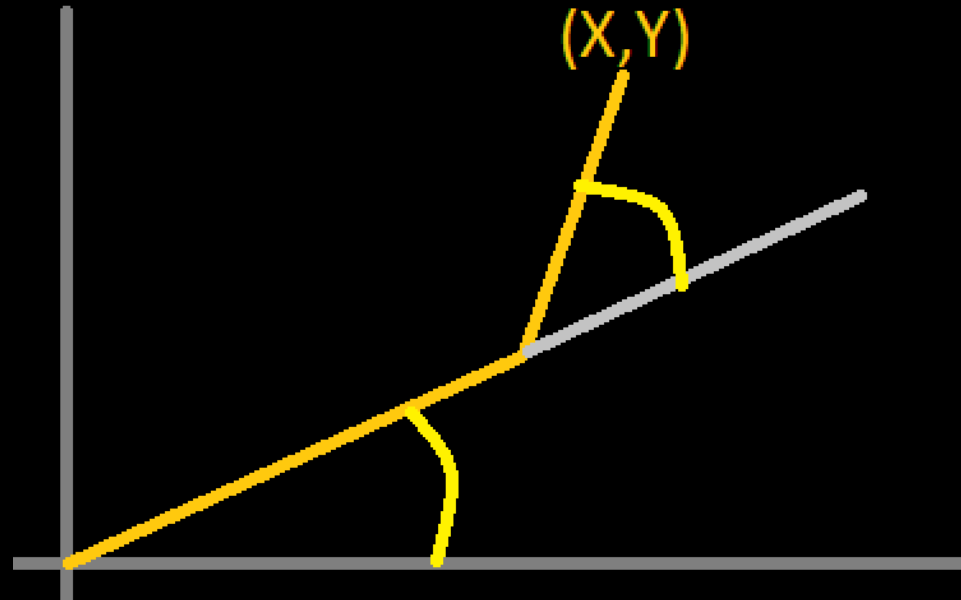
- Chin Pei Tang. "Lagrangian Dynamic Formulation of a Four-Bar Mechanism with Minimal Coordinates" (2006)
- Popis kinematiky 4-tyčového mechanizmu



Zdroje

- <https://robotacademy.net.au/lesson/inverse-kinematics-for-a-2-joint-robot-arm-using-geometry/>
- Video, kde je vysvetlená inverzná kinematika 2-linku

- Norberto Torres-Reyes. "2-Link Kinematics of Planar Robotic Arm" (2018)



Zdroje

- Scipy dokumentácia
- Knižnica, použitá na aproximáciu

