Практическая работа №1. Знакомство с устройством роботов. Расчет их кинематических цепей и числа степеней подвижности.

1. Какие существуют методы расчета и построения системы управления роботами-манипуляторами?
2. Алгоритмы преобразования координат
3. Преобразования вращения и переноса
4. Построение кинематической схемы робота, их варианты. Расставление углов.
5. Основные типы шарниров, ориентация системы координат.