**Практическая работа №3. Решение прямой и обратной задачи динамики робота манипулятора с последовательной кинематикой**

*Типовое задание*

Для заданной вариантом модели робота манипулятора

**Шести-осевой робот манипулятор KUKA KR6**

сформулировать и решить прямую и обратную задачи динамики.

Требования к отчёту:

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

Отчёт должен содержать в себе кинематическую схему робота, постановку задач и полное их решение с использованием математического аппарата.