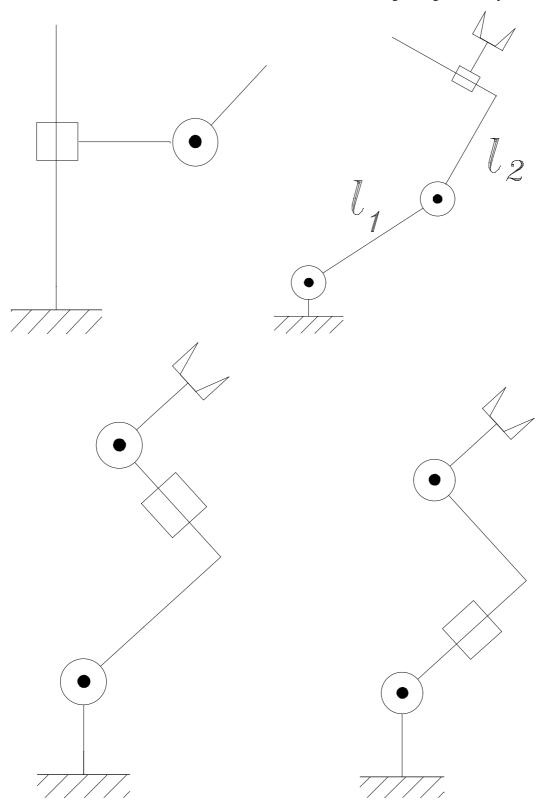
Robotica Industriale

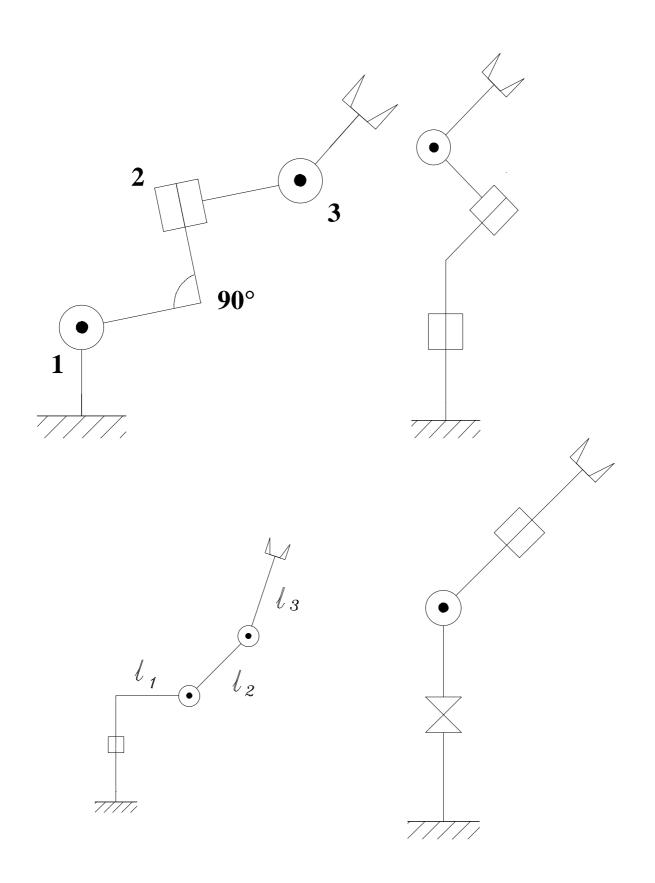
Esercitazione n. 2

Convenzioni di Denavit-Hartenberg

Collocare i sistemi di riferimento secondo le convenzioni di Denavit-Hartenberg sui seguenti manipolatori



esrob02.doc 1/2



esrob02.doc 2/2