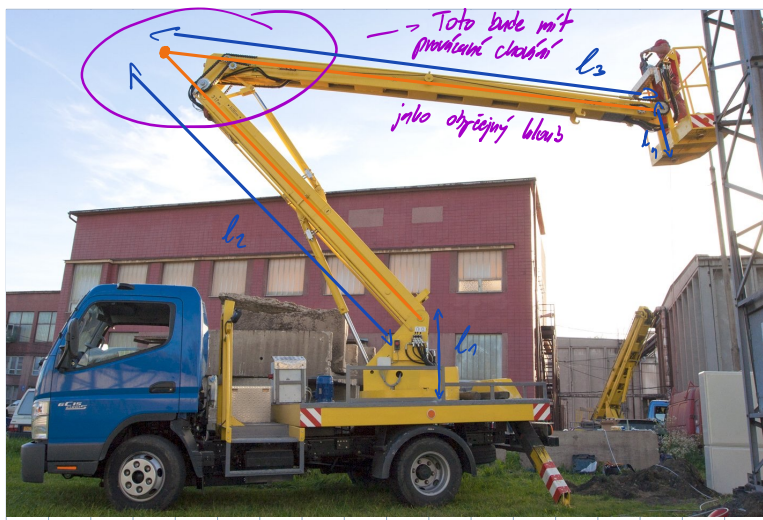




$$l_1 = 60 \text{ cm} \quad l_2 = 35 \text{ cm}$$

$$l_2 = l_3 = 80 \text{ cm}$$

$q_1 \rightarrow$ stočení celého tělesa

$q_1 \rightarrow$ úhel dolního ramene

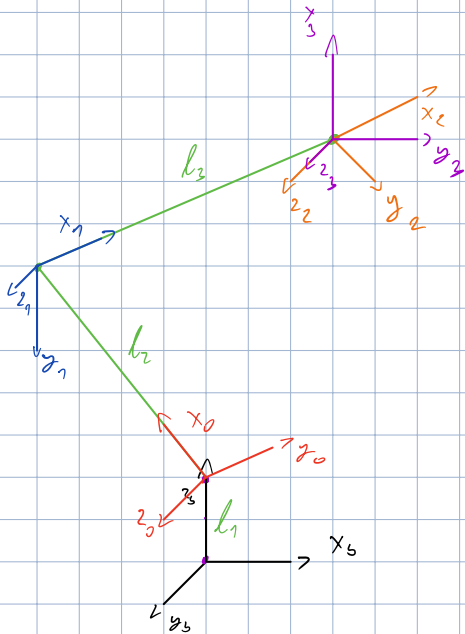
$q_2 \rightarrow$ úhel horního ramene

$q_3 \rightarrow$ vyrovnaní podložky $\rightarrow$ závislá proměnná

$$q_3 = 90 - q_1 + q_2$$

$\rightarrow$ tato není explicitně definována, je to vyrovnaní automaticky.

DH	β	d	a	α
0	q_0	l_1	0	-90
1	q_1	0	l_2	0
2	q_2	0	l_3	0
3	q_3	0	l_4	0



- všechny 2 osy musí směřovat „z displeje“,
jelikož to jsou osy kloubů

- všechny osy x musí směřovat ve
směru následujícího seřez

- závislost posledního posunu:

