

01/03/2006-02

2

GRADI DI LIBERTA' DEL ROBOT ~~10~~

GRADI DI MOVIMENTO n
COMBITO

↓
GR. D.L.
GDL

↑
numero di
giunti

$0 \div 6$ IN 3D \rightarrow 6 GDL MAX
2D \rightarrow 3 " "
 x, y, θ x, y, z
 ϕ, θ, ψ

n gdm n' gdl del robot
 m gdl del compito

esempio

