

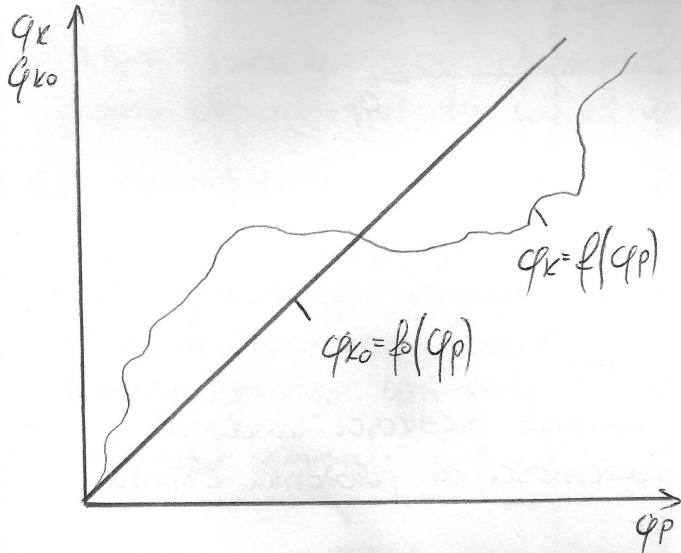
funkcję kinematyczną można przedstawić:

$\varphi_{ko} = f_0(\varphi_p)$ - dla tańcucha kinematycznego teoretycznego

$\varphi_k = f(\varphi_p)$ - " " " " " rzeczywistego.

gdzie:

φ_p - wielkość określająca położenie członu początkowego
 φ_{ko} - " " " " " teoretyczne członu końcowego
 φ_k - " " " " " rzeczywiste członu końcowego.



wielkościami określającymi położenia członu tańcucha może być wielkość przemieszczenia węzłowego lub liniowego członu od przyjętego położenia początkowego.

6. Funkcja błędu kinematycznego - jest to funkcja różnicy położenia (przemieszczenia) członu końcowego tańcucha kinematycznego rzeczywistego w zależności od położenia członu początkowego. Inaczej jest to różnica funkcji kinematycznych tańcucha rzeczywistego i teoretycznego.

$$F(\varphi_p) = f(\varphi_p) - f_0(\varphi_p)$$

Różniczkując funkcję $F(\varphi_p)$ względem czasu otrzymuje się różnicę prędkości członu końcowego tańcucha rzeczywistego i teoretycznego, a różniczkując 2 razy otrzymuje się różnicę przyspieszeń.

7. Błąd kinematyczny - jest to wartość funkcji błędu kinematycznego dla określonej wartości położenia członu początkowego.

$$\varphi_p = \varphi_x$$

Zapisujemy go następująco:

$$\Delta_k = f(\varphi_x) - f_0(\varphi_x)$$

Δ_k = błąd kinematyczny.

φ_x - wielkość oznaczająca określone położenie członu początkowego.