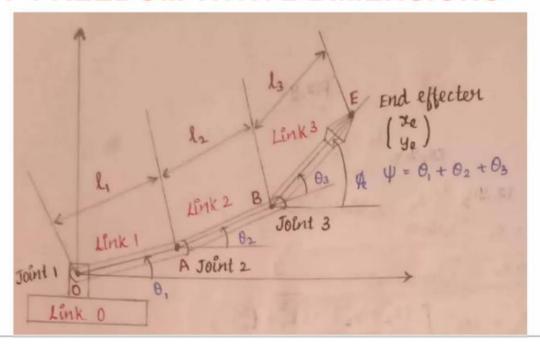
FORWARD KINEMATICS FOR 3 DEGREE OF FREEDOM WITH 2 DIMENSIONS



```
X = L_1 (OSO_1) (link 1)

X = L_2 (OS(O_1 + O_2)) (link 2)

X = L_3 (OS(O_1 + O_2 + O_3)) (link 3)

Adding above X = Component we get,

X = L_1 (OSO_1 + L_2 (OS(O_1 + O_2)) + L_3 (OS(O_1 + O_2 + O_3)) (1)

Y = Component : -

Y = L_1 Sin O_1 (link 1)

Y = L_2 Sin (O_1 + O_2) (link 2)

Y = L_3 Sin (O_1 + O_2 + O_3) (link 3)

Adding above Y = Component we get,

Y = L_1 Sin O_1 + L_2 Sin (O_1 + O_2) + L_3 Sin (O_1 + O_2 + O_3) (2)

Y = L_1 Sin O_1 + L_2 Sin (O_1 + O_2) + L_3 Sin (O_1 + O_2 + O_3) (2)
```