

Universidad Tecnológica de Panamá

Centro Regional De Veraguas



Facultad de Ingeniería de Sistemas
Computacionales

Curso: Ingeniería De Sistemas Roboticos

Profesor: Cristian Pinzón

INFORME DE LABORATORIO 3

Estudiantes

Elbin Puga, Arland Barrera, Priscila Ortega

2024

Contenido

1	Introducción	4
2	Desarrollo	5
3	Parte I	6
4	Parte II	7
5	Parte III	8
6	Conclusiones	9
7	Consideraciones Finales	10
8	Referencias	11

Lista de figuras

3.1	Figura1: Braço SCORBOT-ER 4u	6
-----	--	---

Introducción

Desarrollo

Parte I

Taller con el Brazo Robótico SCORBOT-ER 4u

Tomando como referencia el Brazo SCORBOT-ER 4u disponible en el laboratorio. Investigue sobre las características de este brazo e identifique los grados de libertad e intente identificar qué tipo de articulaciones encontramos en el Brazo SCORBOT-ER 4u. Utilizar recursos de apoyo como videos en la Web.



Figura 3.1: Figura1: Brazo SCORBOT-ER 4u
Fuente: Profesor

Parte II

Parte III

Conclusiones

Consideraciones Finales

Referencias
