



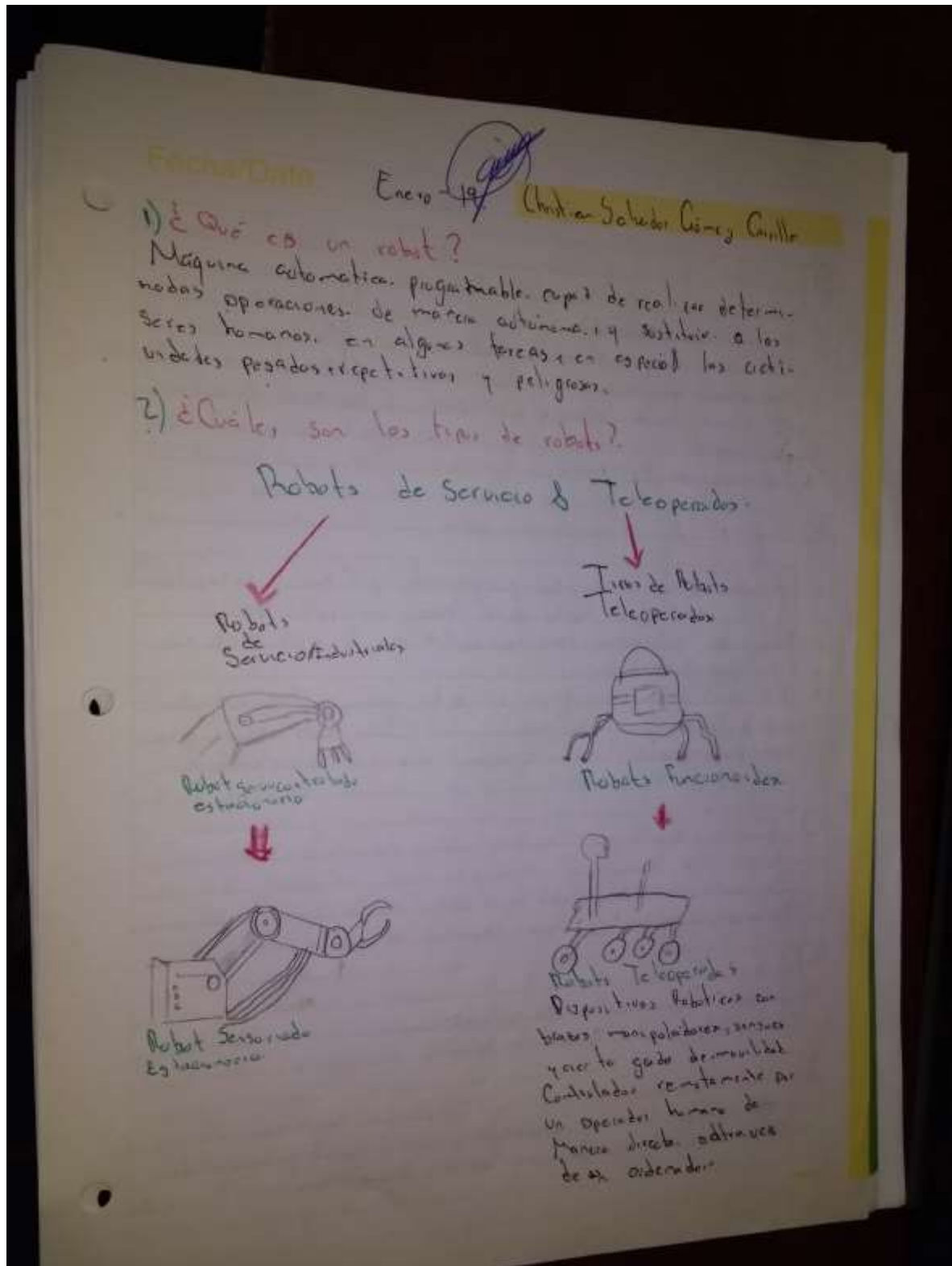
## **TAREA 1**

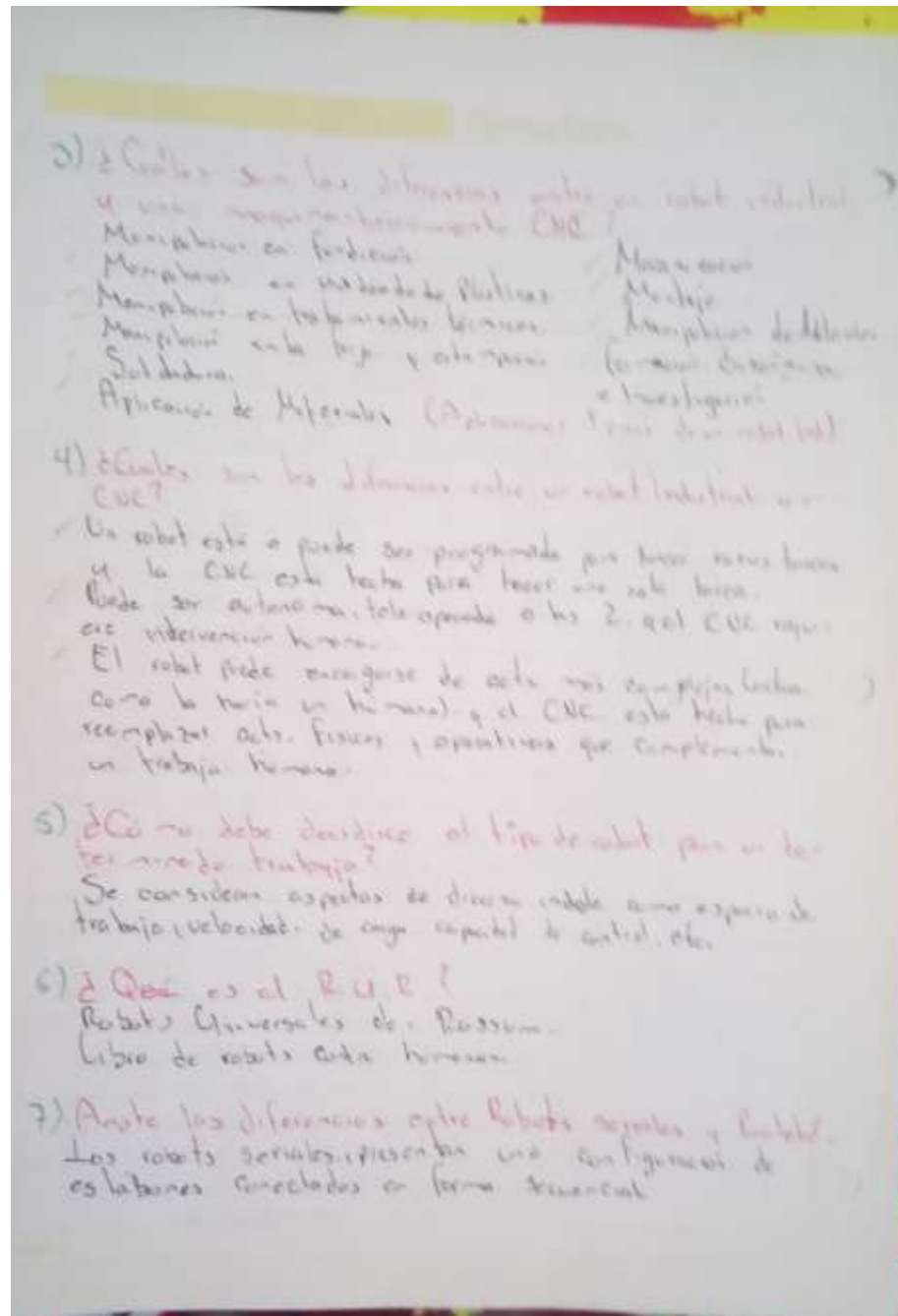
# **INTRODUCCION**



**T/M 8`B**

**UPZMG**







**UNIVERSIDAD POLITÉCNICA**  
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Materia: **Cinemática de robots**  
Profesor: **Morán Garabito Carlos Enrique**

Alumno: **CHRISTIAN SALVADOR GOMEZ CARRILLO,**

Enero 2019

El robot paralelo es un mecanismo de cadena cinemática cerrada en el cual una plataforma móvil se encuentra unida a una base por varias cadenas cinemáticas independientes. El robot paralelo consiste de una base fija, conectada a una plataforma móvil mediante extremidades. Este configuración de cadena cinemática cerrada otorga a los robots paralelos ciertas ventajas: en respecto a los robots seriales, en términos de rigidez, velocidad, precisión e incluso en momentos. Una gran desventaja de los robots paralelos, con respecto a los seriales, es su reducido espacio de trabajo.

8) ¿Cuáles son los problemas de seguridad en el uso de robots?

Los estudios de seguridad como recién, promueven ciertos cambios de tipo humano en el caso de diseño de diferentes partes del cuerpo.

9) ¿Cuál es la población de robot en el mundo?

Según la investigación más de los robots en el mundo se emplean en China y Asia. En 2017 había de 300 mil robots en el mundo y los análisis destacan que la población aumenta un 152 cada año y en 2019 se estima con los datos 44 mil robots. 1.63 robots en el promedio. 2019 → 2.6 millones.

10) ¿Cómo se clasifican un robot industrial?

Es de manipulación automática, reprogramable, y multi funcional, con más de 30 grados de libertad.

11) ¿Qué industria es considerada el sector más grande de robots industriales de tipo serial?

La Hyundai John es una empresa automotriz, con la actual, más grande de robots.

