

# ROBOTS MANIPULADORES INDUSTRIALES

## Martin Mellado

### Contenido:

- 1 RMI - configuraciones de brazo y muñeca  
<https://media.upv.es/player/?id=70fac2b1-9b40-8945-9f85-2fc7a088de39>
- 2 RMI - robot angular  
<https://media.upv.es/player/?id=68dbbc7a-4f08-1a48-a7fc-311e530fb501>
- 3 RMI - otras configuraciones de brazo  
<https://media.upv.es/player/?id=848fa223-e184-f24d-b2f2-851a98ffb7c0>
- 4 RMI - especificaciones técnicas  
<https://media.upv.es/player/?id=1e4e1072-35a2-9448-a9ce-d64e316fe287>
- 5 RMI - métodos de programación de robots  
<https://media.upv.es/player/?id=266003f5-01c1-0844-a6a6-400d7c8964ae>
- 6 RMI - sistemas y localizaciones para movimientos  
<https://media.upv.es/player/?id=d795b23b-8e78-a943-ae00-602352db4d5c>
- 7 RMI - parámetros de movimiento  
<https://media.upv.es/player/?id=445602a2-e607-0045-b2d8-33e878306070>
- 8 RMI - metodología programación de robots  
<https://media.upv.es/player/?id=cc488a76-2d38-ff4f-b1a5-31832ec906b8>
- 9 RMI - pick and place  
<https://media.upv.es/player/?id=07712fcc-ccfe-6c41-854a-b76c30b585c5>