

**[Universidad de Guadalajara]**

**[CUCEI]**

[Seminario Inteligencia Artificial 1]

**[Proyecto Final]**

Méndez Pérez Emmanuel

Código: 216787892

29/Noviembre/2019

Sección: D04

**Ciclo: 2019B**

**Proyecto Final: Cinemática inversa de un**

**manipulador**

**Propuesta:**

Esta propuesta consiste en resolver la cinemática inversa de un manipulador

de 3 grados de libertad. Las recomendaciones para esta propuesta son:

* Las medidas de cada eslabón del manipulador, las puedes seleccionar como: = 0.5 y = 0.5.
* La posición final (deseada) para el manipulador puede estar definida como: x = 0.5, y = 0.1 y z = 0.3. Aunque puedes cambiar estos valores a los de tu preferencia.
* Las restricciones para las articulaciones son las siguientes:

= [−160; −150; −135]

= [160; 150; 135]

donde y son los limites inferior y superior permitidos para cada articulación.

**Resultados:**

|  |  |
| --- | --- |
| Algoritmo Evolutivo | Evolución Diferencial |
| Generaciones | 750 |
| Población | 250 |
| Error | 0.00027979 |
|  | 12.7642, 133.4384, -89.8812 |
|  | 0.48545, 0.097286, 0.29221 |



