Marco Teórico.

Un **brazo robótico** es un tipo de [brazo](https://es.wikipedia.org/wiki/Brazo) [mecánico](https://es.wikipedia.org/wiki/M%C3%A1quina), normalmente [programable](https://es.wikipedia.org/wiki/Programa_(m%C3%A1quina)), con funciones parecidas a las de un brazo humano; este puede ser la suma total del mecanismo o puede ser parte de un [robot](https://es.wikipedia.org/wiki/Robot) más complejo. Las partes de estos manipuladores o brazos son interconectadas a través de articulaciones que permiten tanto un movimiento rotacional (tales como los de un [robot articulado](https://es.wikipedia.org/wiki/Robot_articulado)), como un movimiento trasnacional o desplazamiento lineal.

Introducción.

El brazo robótico cilíndrico es  empleado para operaciones de ensamblaje, manipulación de máquinas herramientas, soldadura por punto y manipulación en máquinas de fundición a presión. Es un robot cuyos ejes forman un sistema de coordenadas cilíndricas.