

14/Mayo/2019



Universidad Politécnica de la Zona Metropolitana  
de Guadalajara --- Ingeniería mecatrónica

9°B T/M

**Asignatura:** Dinámica y control de  
robots

**Profesor:** Enrique Morán Garabito

**Integrantes:**

*\*Hernández García Andrés de Jesús*

*\*Lozada Canizal Jessica*

*\*Lozano Ochoa Marco Antonio*

*\*Navarro Cervantes Jose*

*\*Ramírez Arenas Juan Alberto*

# Brazo antropomórfico teleoperado

Definición de proyecto – ANUAL y CUATRIMESTRAL



**Meta:** Diseñar y programar un brazo robótico controlado mediante el software de ROS.

**Objetivos:**

- Construir y mejorar el mecanismo del brazo para disminuir los pares de torsión.
- Programar el sistema de control del brazo antropomórfico con ROS.
- Diseñar y comunicar el sistema de comunicación con un microcontrolador.

**Justificación:** Brindar una alternativa para el control de objetos que pueden lesionar al operador al manejarlas directamente, mediante el control a distancia de un brazo robótico.

## **Referencias**

- [http://platea.pntic.mec.es/vgonzale/cyr\\_0204/ctrl\\_rob/robotica/industrial.htm](http://platea.pntic.mec.es/vgonzale/cyr_0204/ctrl_rob/robotica/industrial.htm)
- [https://es.wikipedia.org/wiki/Brazo\\_rob%C3%B3tico](https://es.wikipedia.org/wiki/Brazo_rob%C3%B3tico)