

Informe de Trabajo Práctico N°3

Ejercicio Obligatorio

Denavit y Hartenberg

Robótica I

Ingeniería en Mecatrónica

Facultad de Ingeniería - UNCUIYO

Juan Manuel BORQUEZ PEREZ

Julián Andrés RAYES CANO



UNCUIYO
UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO



**FACULTAD
DE INGENIERÍA**

1. Ejercicio 1

- Se han indicado **R.base** y **R.tool** genéricas a definirse en trabajos posteriores.
- Los límites del espacio de trabajo se han definido en función de los límites inidcados en el **TP1** pero con algunas modificaciones (se aumentaron los límites de los ejes al ver que el robot se encontraba restringido).
- El ploteo del robot se realiza con el archivo **plot_teach_robot.m**

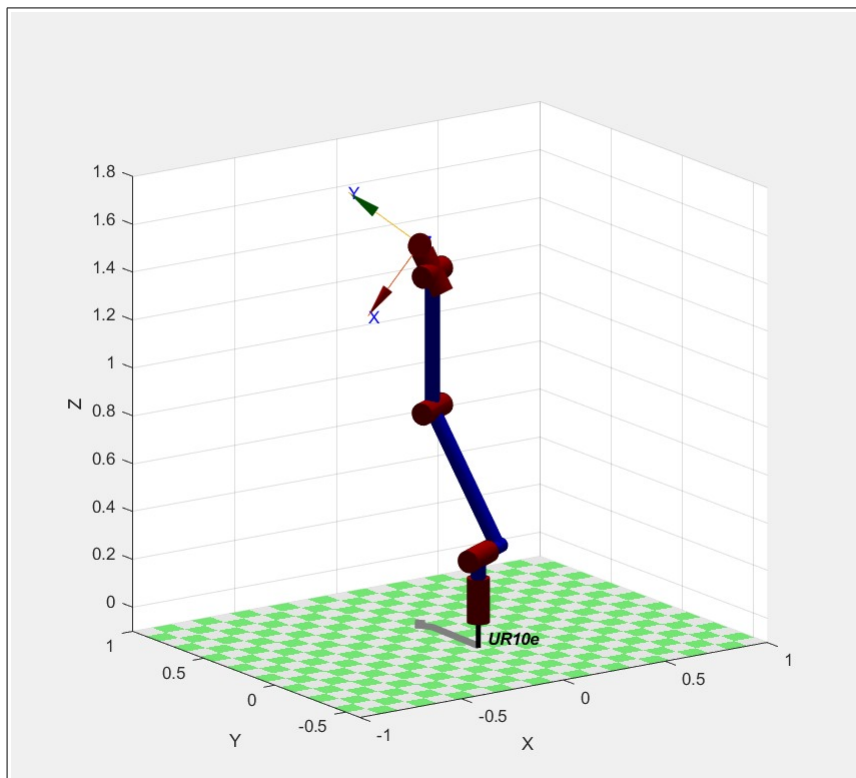


Figura 1: Verificación definición del robot 1.

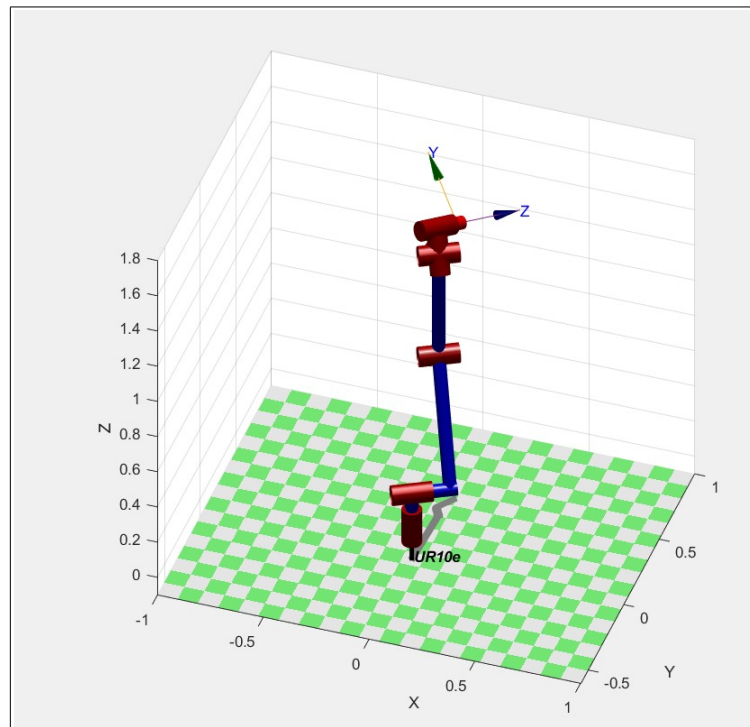


Figura 2: Verificación definición del robot 2.

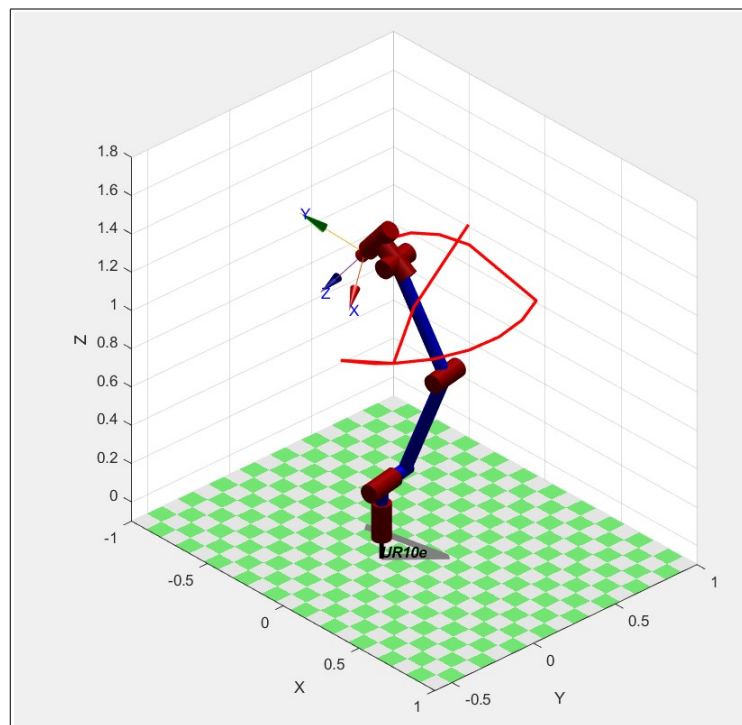


Figura 3: Verificación definición del robot 3 - Trayectoria.

2. Ejercicio 2

El archivo que muestra la definición de los sistemas (frames) para cada eslabón de la cadena cinemática es **frames.m**.

- Se incorpora la transformación de la **base** y de la **herramienta**.

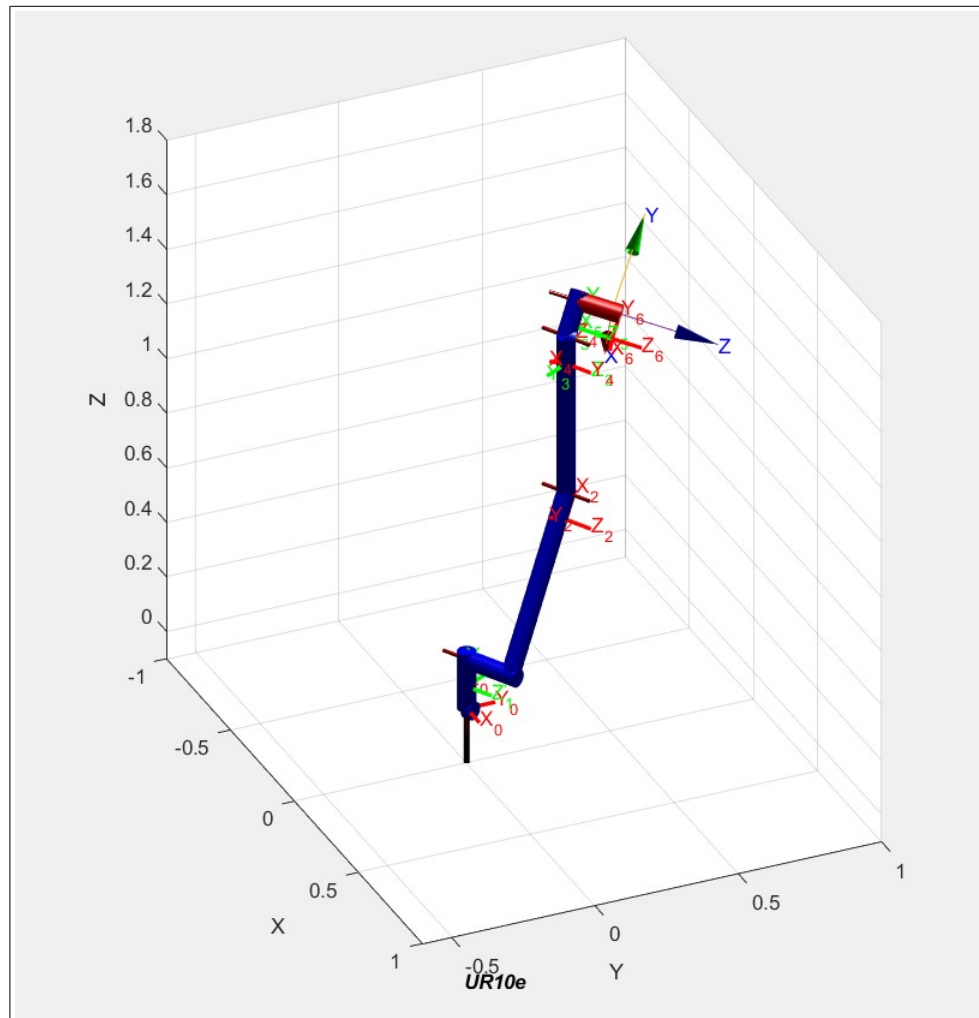


Figura 4: Frames 1

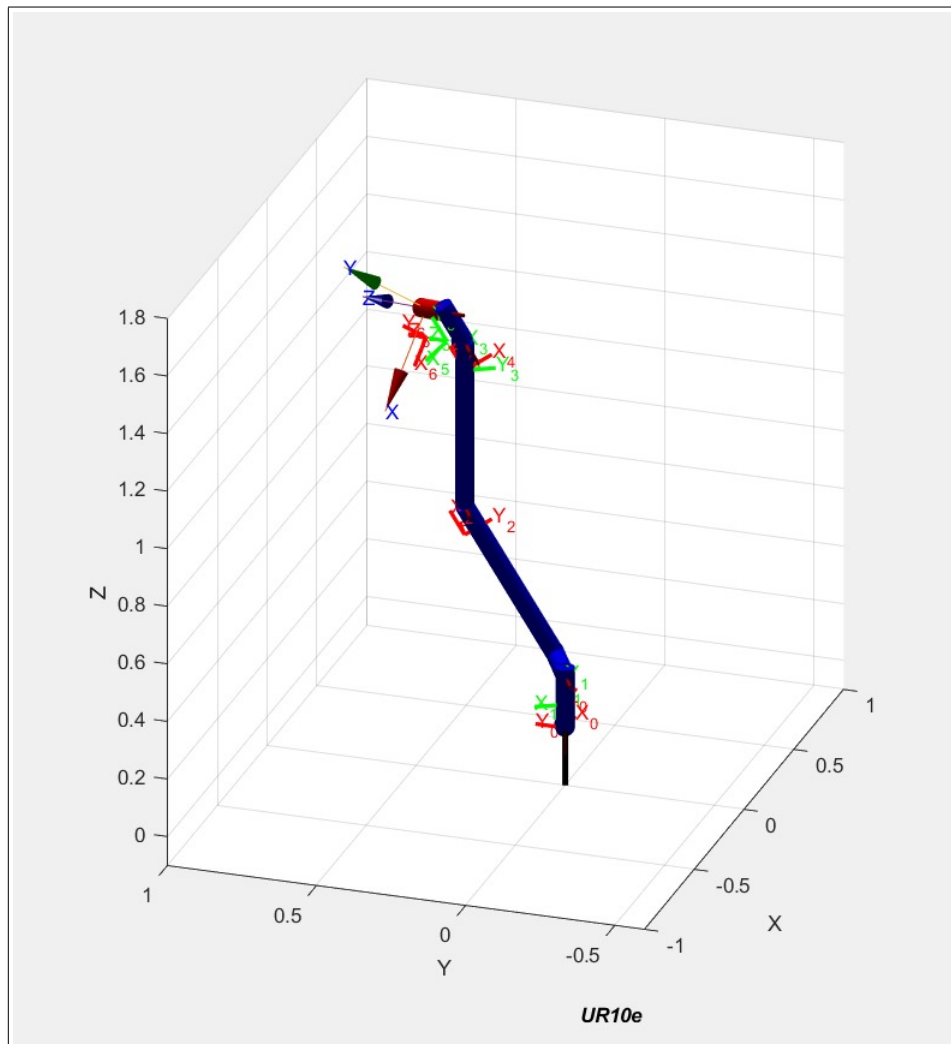


Figura 5: Frames 2