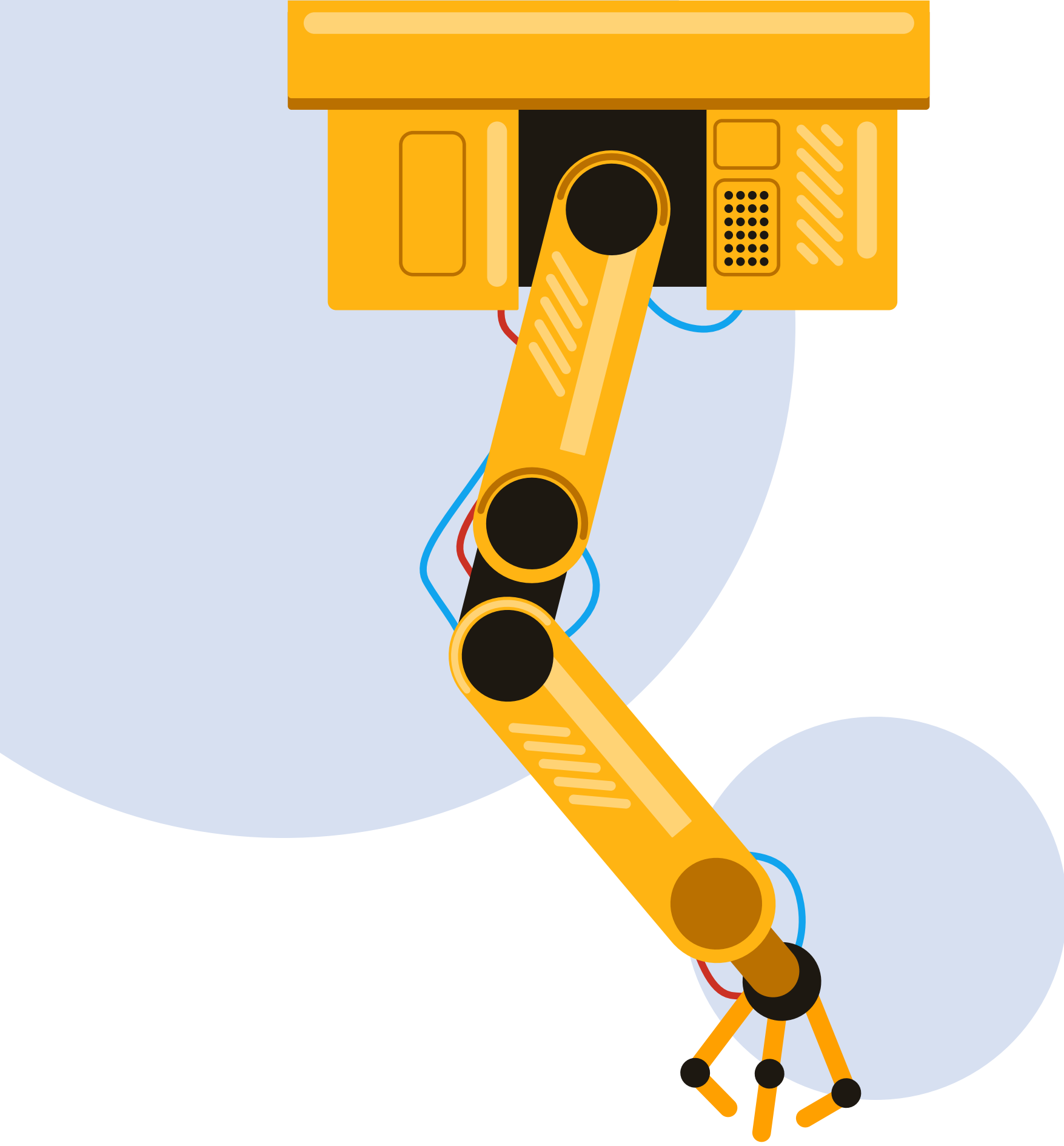


CLASE 3

Robótica

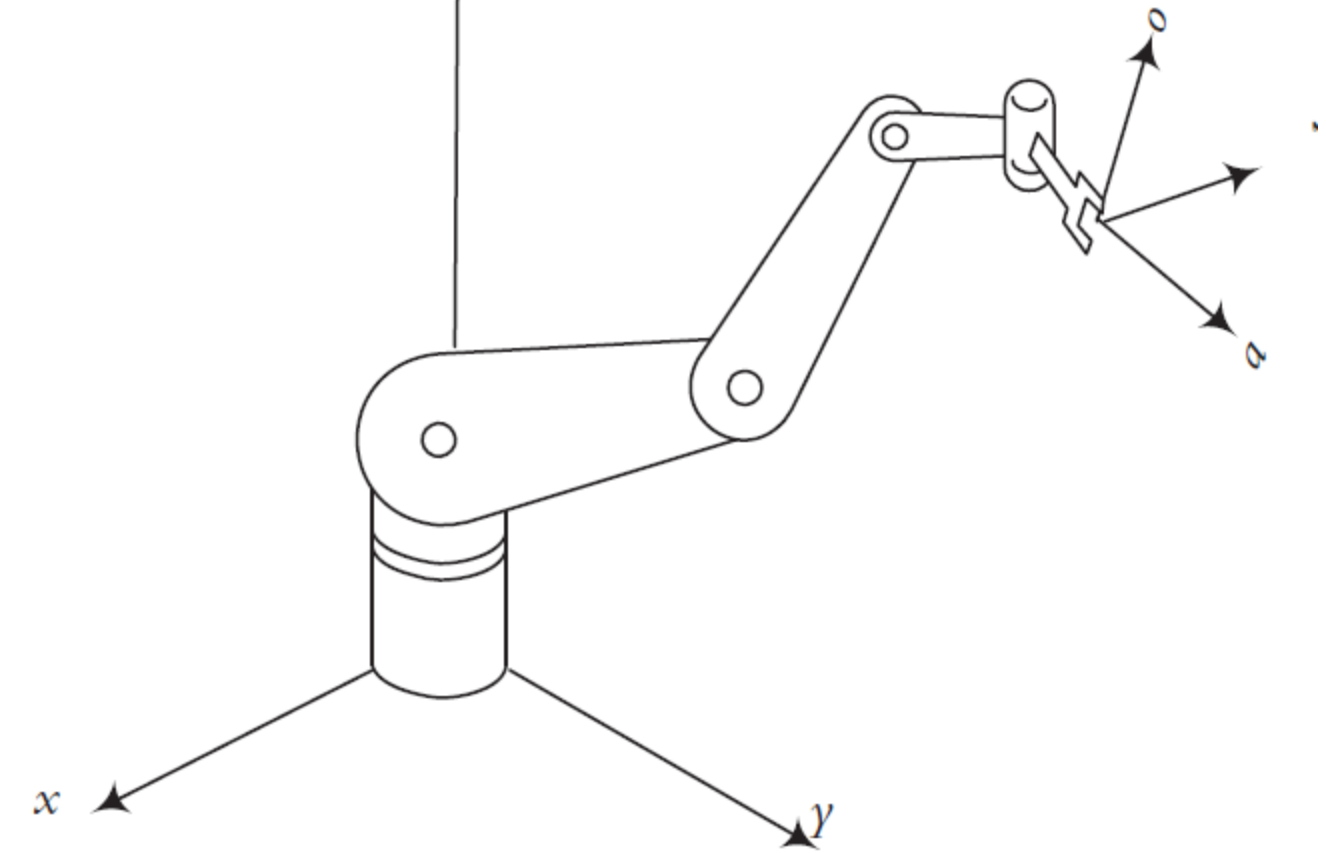
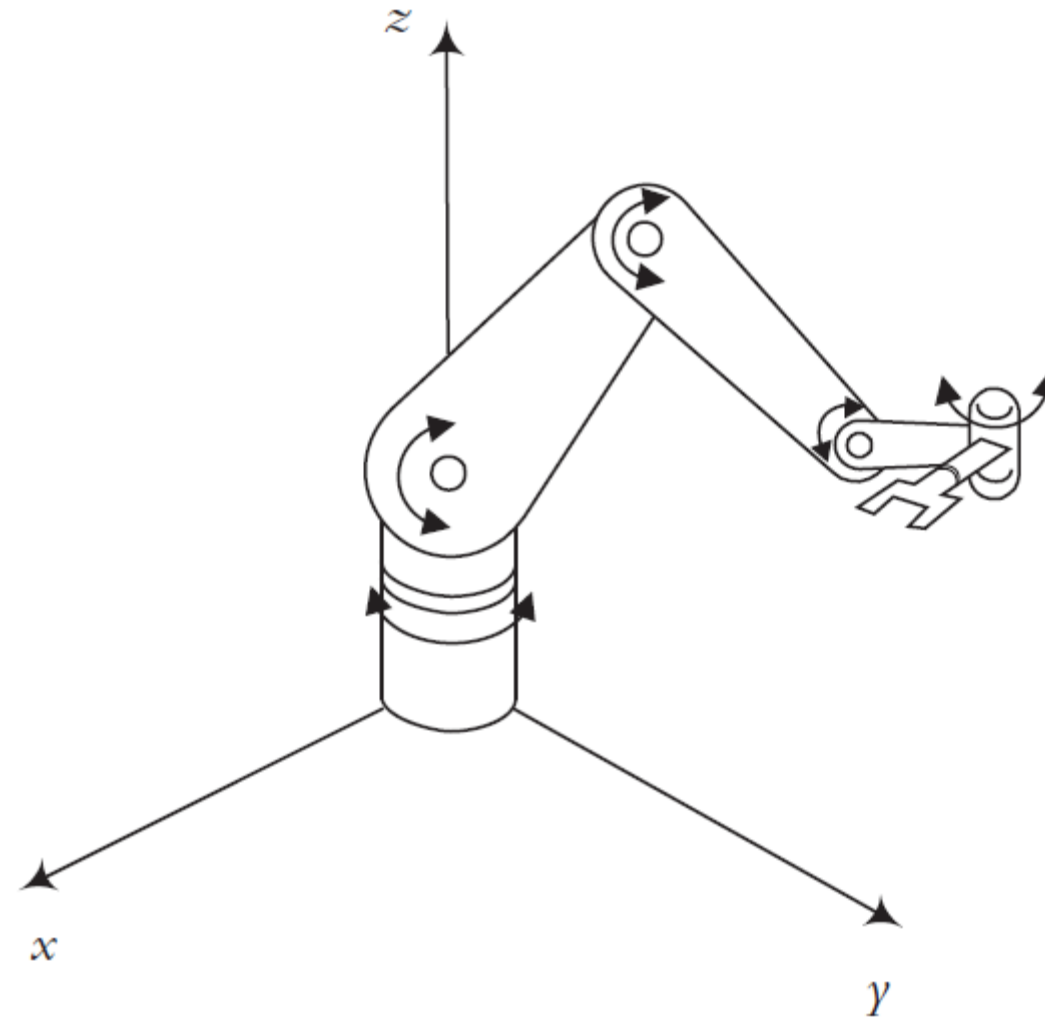
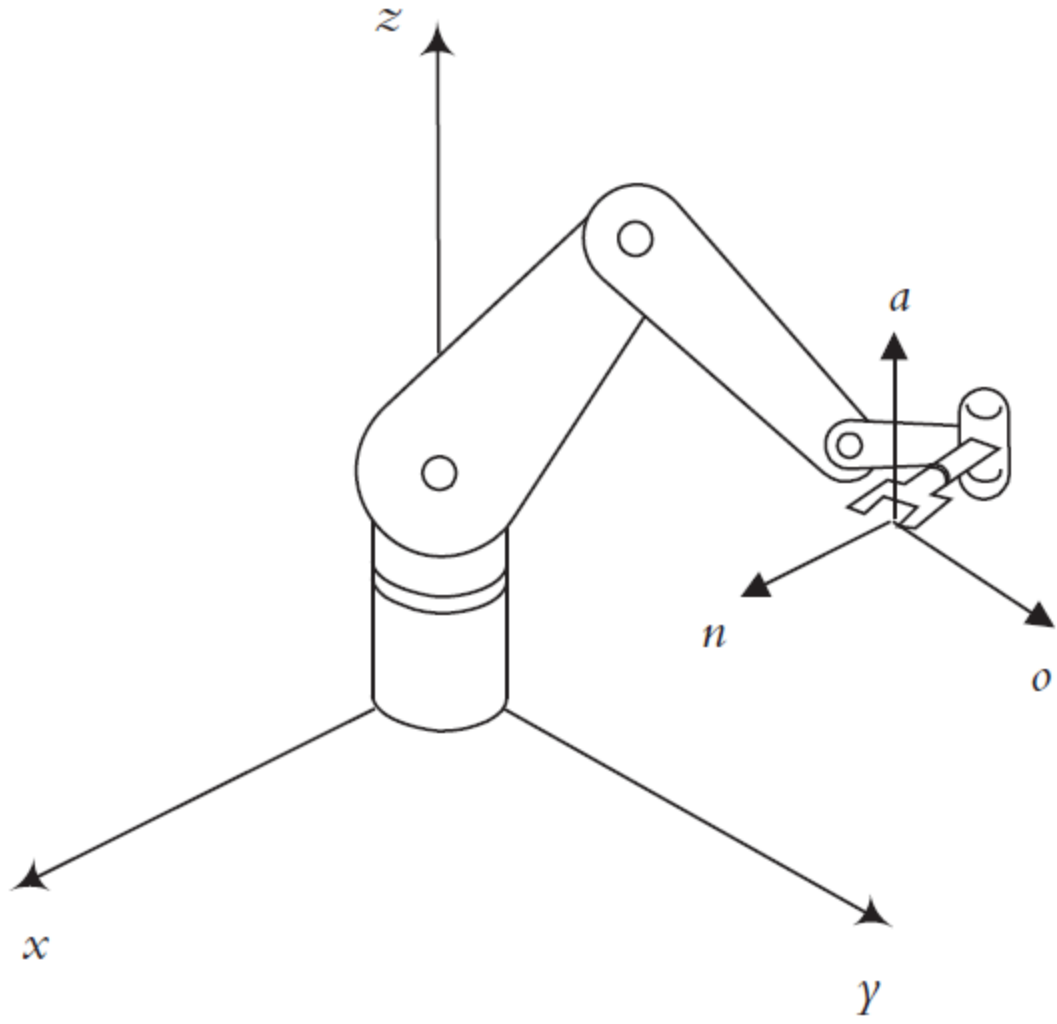




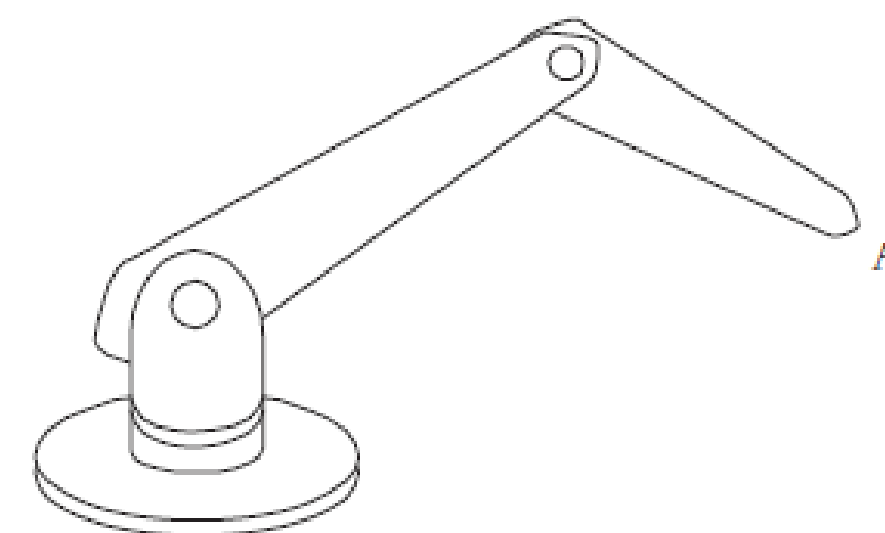
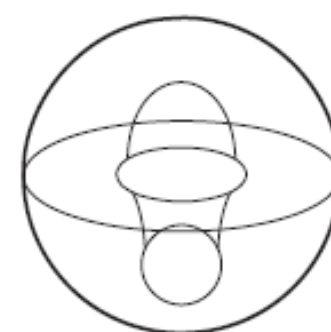
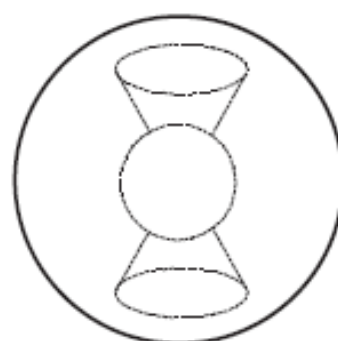
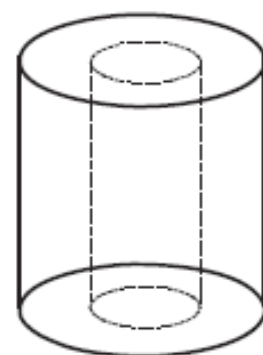
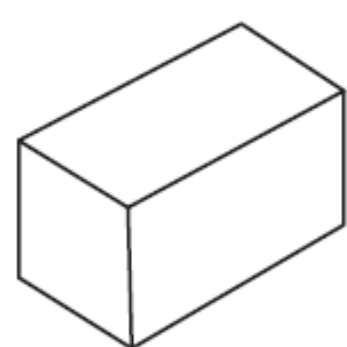
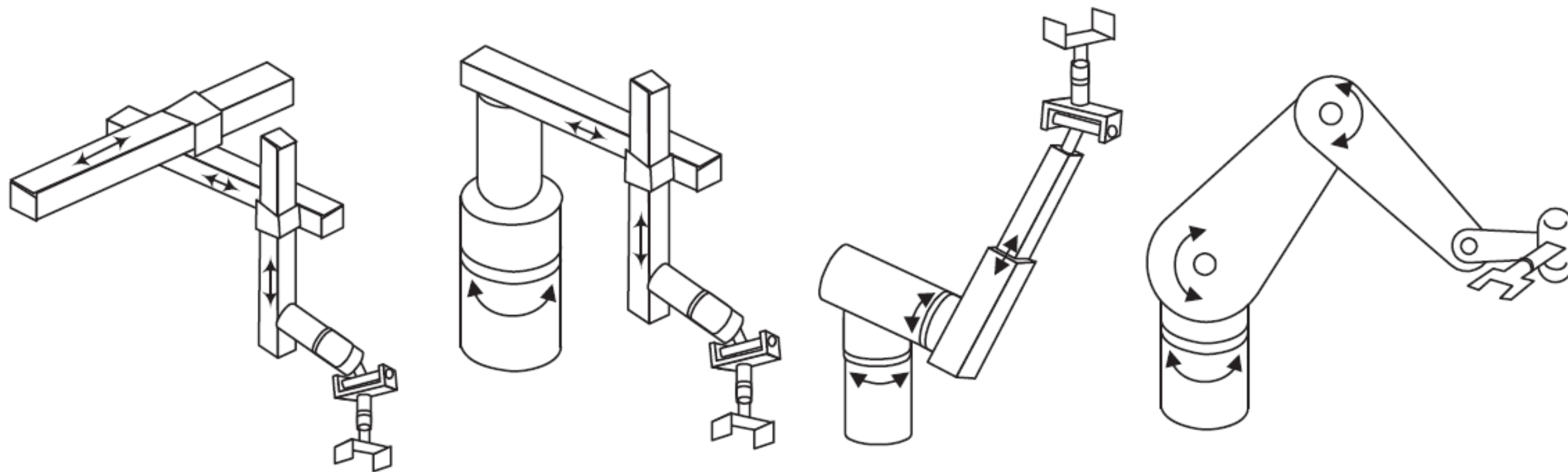
CONCEPTOS BASICOS DE ROBOTICA

- 01 Sistema de referencia
 - 1.1 Mundo, Articulaciones y Herramienta
- 0.2 Espacio de trabajo (2D)
- 0.3 Cinemática de robots
 - 3.1 Análisis de posición 2D
 - 3.1.1 Traslación
 - 3.1.2 Rotación
 - 3.1.3 Rotación y traslación

Sistema de referencia



Espacio de trabajo



Relación DOF - Cinemática

Relación DOF - Cinemática

Cinemática de robots

Características	Directa	Inversa
Definición		
Entradas		
Salidas		
Solución		
Métodos de solución		

Análisis de posición 2D

1. Traslación pura
2. Rotación pura
3. Traslación y rotación

Análisis de posición 2D

Análisis de posición 2D