

Instituto Tecnológico de Hermosillo  
Materia: Robótica  
Profesor: Medina Gil Lamadrid, Jesús Iván

15 de abril de 2025

## Unidad 2: Cinemática del robot Ejercicios Denavit Hartenberg

### Equipo 5



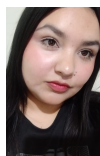
Ochoa Avendaño,  
Joel

121330657@hermosillo.tecnm.mx  
Teléfono: ()



Noriega Corrales,  
Magdalena

121330654@hermosillo.tecnm.mx  
Teléfono: (6623356057)



Valdez Munguia,  
Maria

121330704@hermosillo.tecnm.mx.com  
Teléfono: (6621968404)



Saavedra Sanchez,  
Nomar Alejandro

120331363@hermosillo.tecnm.mx.com  
Teléfono: (622 176 1384)



Gil Hernandez,  
Roberto

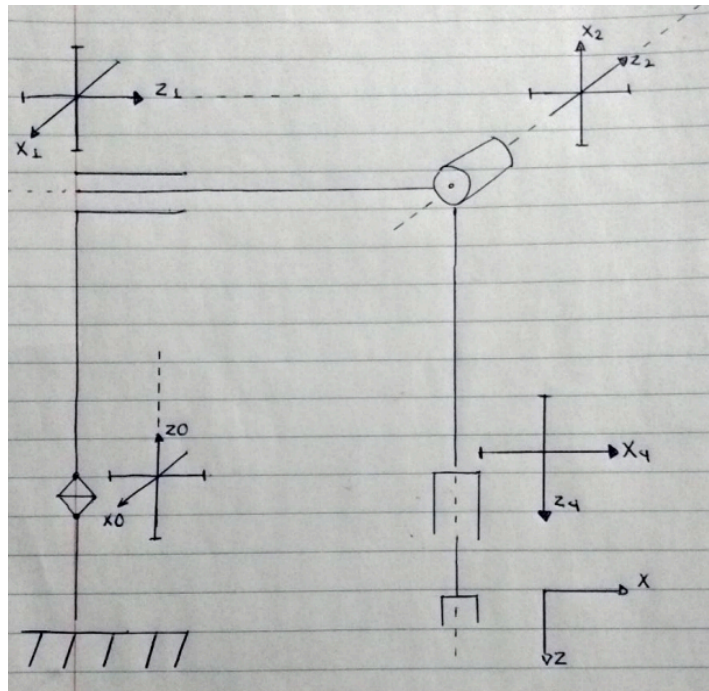
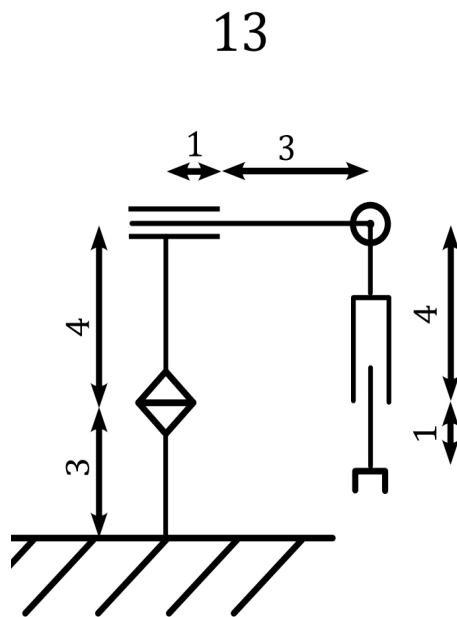
121331072@hermosillo.tecnm.mx  
Teléfono: (6623866834)



German Fernandez,  
America

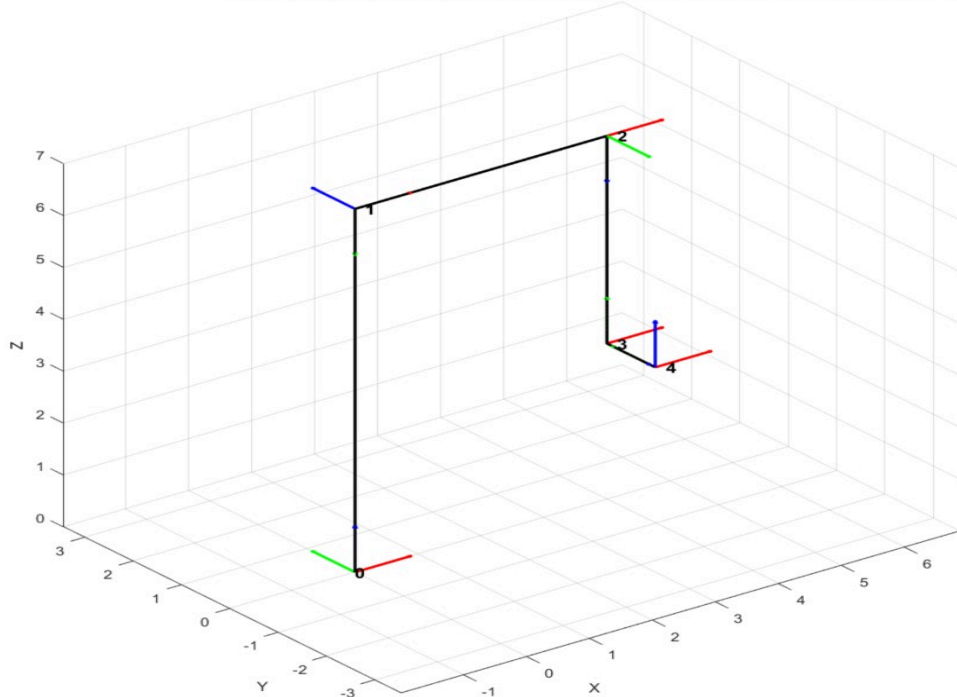
120330836@hermosillo.tecnm.mx  
Teléfono: (6626663718)

# ROBOT 13 Valdez Munguia Maria



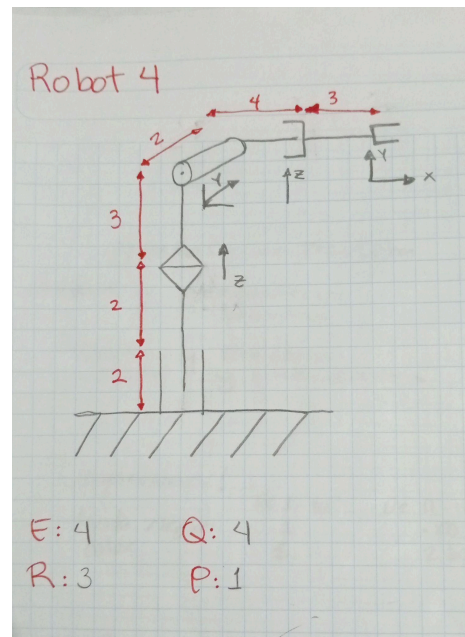
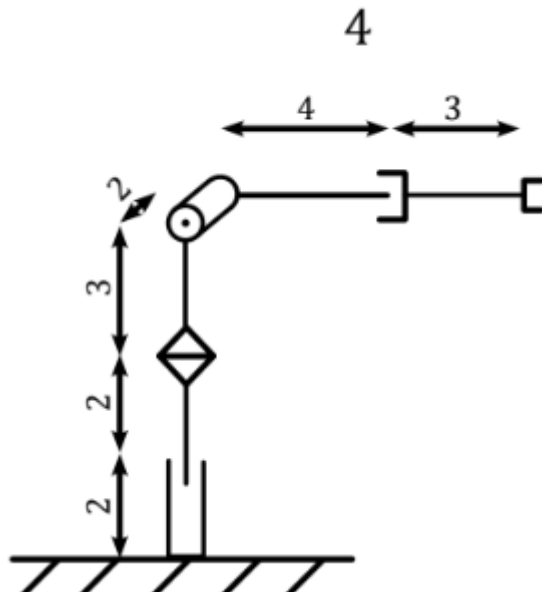
theta	d	a	alpha	tipo	min	max
0	7	0	-90	r	-90	90
0	0	4	90	p	0	7
0	4	0	90	r	-90	90
0	1	0	0	p	0	5

Visualización del Robot y sus Sistemas de Referencia (usando A y      

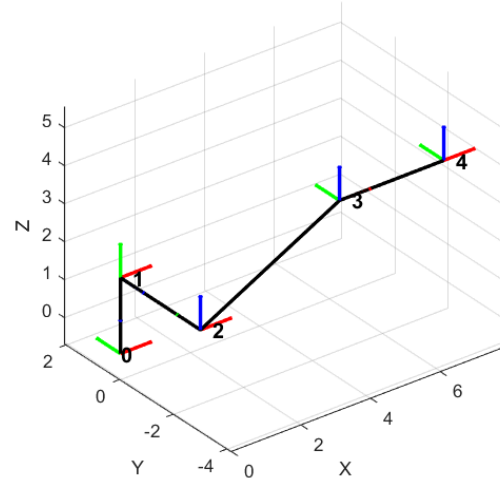
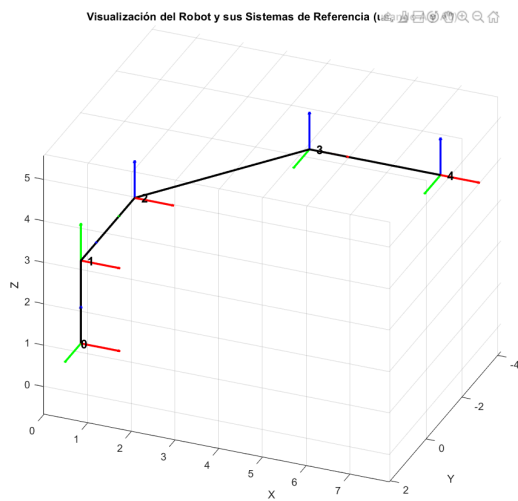


## ROBOT 4

Magdalena Noriega



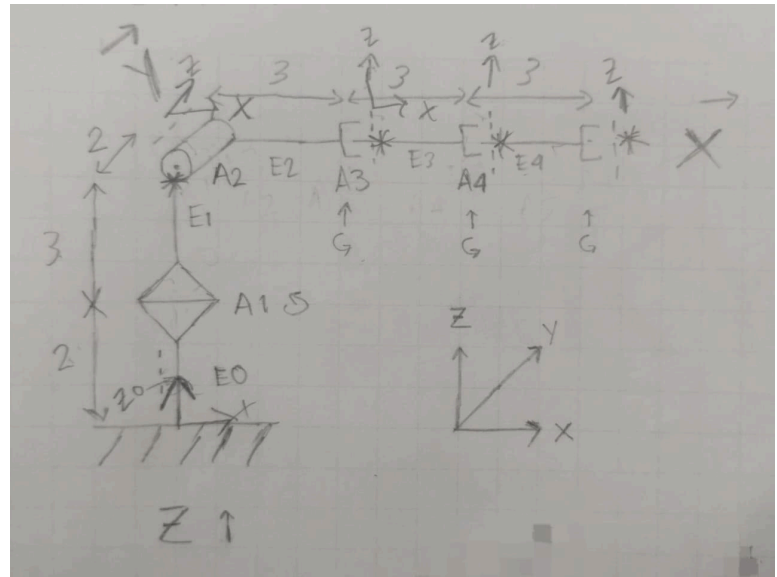
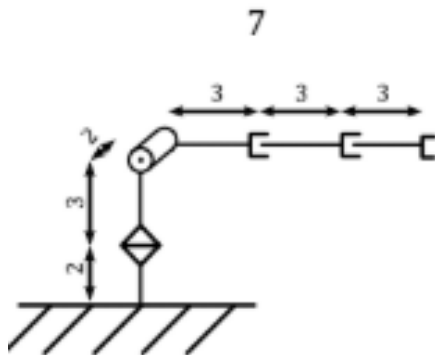
Visualización del Robot y sus Sistemas de Referencia (usando A y A0)



A	B	C	D	E	F	G
theta	d	a	alpha	tipo	min	max
0	2	0	90	r	-90	90
0	3	0	-90	r	-90	90
0	2	4	0	r	-90	90
0	0	3	0	p	0	5

## Robot 7

Joel Ochoa Avendaño



theta	d	a	alpha	tipo	min	max
0	5	0	-90	r	-90	90
0	2	3	90	r	-90	90
0	0	3	0	r	-90	90
0	0	3	0	r	-90	90

Visualización del Robot y sus Sistemas de Referencia

