

A01736672 Mariam Landa Bautista

Para la creación de esta actividad use como base el código que el profesor nos proporcionó en clase con 1GDL, la diferencia fue que este robot cuenta con 2 GDL.

- Se agregó $\theta_2(t)$ para la segunda articulación y l_2 para la longitud del segundo eslabón.
- Se consideraron dos articulaciones rotacionales.
- Se agregó la matriz de transformación para calcular la segunda articulación.
- El jacobiano ahora se calcula para las 2 articulaciones.
- Ahora se calculan las velocidades para ambas articulaciones.