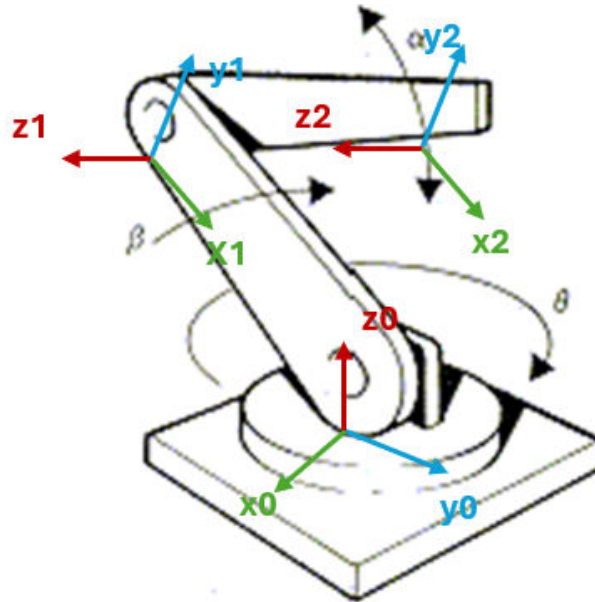


Actividad 4: Robot Angular (3GDL)

Paola Rojas Domínguez A01737136

Un robot angular de 3 grados de libertad (GDL) es un tipo de manipulador cuya estructura se basa en movimientos de rotación en torno a ejes fijos. Se les llama angulares porque sus articulaciones permiten giros alrededor de puntos de pivote, generando movimientos que siguen coordenadas polares o cilíndricas en lugar de traslaciones lineales. Estos robots suelen utilizarse en aplicaciones que requieren gran flexibilidad y un amplio rango de movimiento en espacios tridimensionales.



Inicialización y Declaración de Variables

Se inicia limpiando la consola y la memoria para evitar conflictos de datos anteriores.

```
clear all
close all
clc
```

Posteriormente, se declaran las variables simbólicas, esenciales para realizar cálculos simbólicos y analíticos.

```
syms t th1(t) th2(t) th3(t) l1 l2 l3
```

Se configura el robot con dos articulaciones rotacionales, representando su tipo con un vector donde 0 es rotacional y 1 prismático

```
RP=[0 0 0];
```

Creamos el vector de coordenadas generalizadas

```
Q= [th1, th2, th3];
disp('Coordenadas generalizadas'); pretty (Q);
```

Coordenadas generalizadas
(th1(t), th2(t), th3(t))

Creamos el vector de velocidades generalizadas.

```
Qp= diff(Q, t);  
disp('Velocidades generalizadas'); pretty (Qp);
```

```
Velocidades generalizadas  
/  d      d      d      \  
| -- th1(t), -- th2(t), -- th3(t) |  
\ dt      dt      dt      /
```

Posteriormente, definimos los grados de libertad (GDL), es decir, el número de parámetros independientes que definen la posición del extremo del robot, en este caso 4 GDL.

```
GDL= size(RP,2);  
GDL_str= num2str(GDL);
```

Cinemática Directa

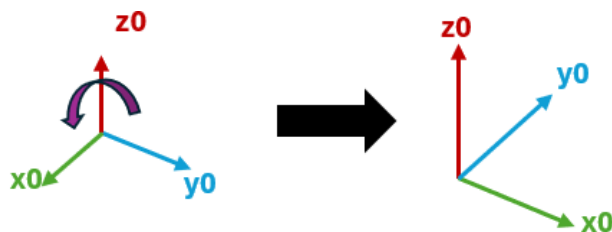
La cinemática directa permite encontrar la posición del extremo del robot a partir de sus ángulos articulares. Para ello, se definen los vectores posición (indican la posición relativa de una articulación) y las matrices de rotación (describen la orientación de un sistema de coordenadas respecto a otro) para cada articulación.

Para este caso en particular, usaremos el siguiente marco de referencia:



Articulación 1

Primeramente, se aplica una rotación positiva de 90° alrededor del eje z0.



Posteriormente, se aplica una rotación positiva de 90° alrededor del eje x0.



Esto matemáticamente, queda representado con las siguientes matrices:

$$R_z(\theta) \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$R_z(\theta) \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \longrightarrow R_z(90) \begin{bmatrix} \cos(90) & -\sin(90) & 0 \\ \sin(90) & \cos(90) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin(\theta) & -\cos\theta & 0 \\ \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$R_x(\theta) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & -\sin(90) \\ 0 & \sin(90) & \cos(90) \end{bmatrix} \rightarrow R_x(90) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(90) & -\sin(90) \\ 0 & \sin(90) & \cos(90) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -\sin(\theta) & -\cos\theta & 0 \\ \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\cos\theta & 0 & -\sin\theta \\ -\sin\theta & 0 & \cos\theta \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

```
%Articulación 1 a Articulación 2
%Posición de la articulación 1 a 2
P(:, :, 1) = [0; 0; l1];

%Matriz de rotación de la junta 1 a 2
R(:, :, 1) = [-cos(th1)  0  -sin(th1);
              -sin(th1)  0   cos(th1);
               0         1   0];
```

Articulación 2

La primera introduce un cambio en la orientación del sistema de referencia lo que cambia el vector posición

De la articulación 2 a la 3 no hay ningún cambio en los ejes, por lo tanto, nos quedamos con la matriz de rotación en z

$$R_z(\theta) \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

```
%Articulación 2 a Articulación 3
%Posición de la articulación 2 a 3
P(:, :, 2) = [l2*cos(th2); l2*sin(th2); 0];

%Matriz de rotación de la junta 2 a 3
R(:, :, 2) = [cos(th2)  -sin(th2)  0 ;
              sin(th2)  cos(th2)  0 ;
              0         0         1];
```

Articulación 3

De misma forma que con la articulación anterior, no hay ningún cambio en los ejes, por lo tanto, nos quedamos con la matriz de rotación en z

$$R_z(\theta) = \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

```
%Posición de la articulación 3 respecto a 2
P(:, :, 3) = [l3*cos(th3); l3*sin(th3); 0];

%Matriz de rotación de la junta 3 respecto a 2
R(:, :, 3) = [cos(th3)  -sin(th3)  0 ;
              sin(th3)  cos(th3)  0 ;
              0         0         1];
```

Las matrices de transformación homogénea, combinan la rotación y traslación en un solo modelo matemático. Se construyen las matrices locales y globales de transformación para obtener la posición y orientación del extremo del robot en el sistema de referencia inercial.

```
%Creamos un vector de ceros
Vector_Zeros = zeros(1, 3);

%Inicializamos las matrices de transformación Homogénea locales
A(:, :, GDL) = simplify([R(:, :, GDL) P(:, :, GDL); Vector_Zeros 1]);

%Inicializamos las matrices de transformación Homogénea globales
T(:, :, GDL) = simplify([R(:, :, GDL) P(:, :, GDL); Vector_Zeros 1]);

%Inicializamos las posiciones vistas desde el marco de referencia inercial
PO(:, :, GDL) = P(:, :, GDL);

%Inicializamos las matrices de rotación vistas desde el marco de referencia inercial
RO(:, :, GDL) = R(:, :, GDL);
```

El bucle for recorre cada articulación del robot para calcular sus matrices de transformación homogénea locales y globales. Primero, genera la matriz de transformación local, que describe la posición y orientación de la articulación en relación con la anterior. Luego, obtiene la matriz de transformación global, que representa la posición y orientación en el sistema de referencia inercial, acumulando las transformaciones previas.

Finalmente, extrae la matriz de rotación y el vector de posición, fundamentales para la cinemática directa y el cálculo del Jacobiano.

```
for i = 1:GDL
    i_str= num2str(i);

    %Locales
    A(:,:,i)=simplify([R(:,:,i) P(:,:,i); Vector_Zeros 1]);
    disp(strcat('Matriz de Transformación local A', i_str)); pretty (A(:,:,i));
    disp(' ');

    %Globales
    try
        T(:,:,i)= T(:,:,i-1)*A(:,:,i);
    catch
        T(:,:,i)= A(:,:,i);
    end
    T(:,:,i)= simplify(T(:,:,i));
    disp(strcat('Matriz de Transformación global T', i_str)); pretty(T(:,:,i));
    disp(' ');

    RO(:,:,i)= T(1:3,1:3,i);
    PO(:,:,i)= T(1:3,4,i);
    %pretty(RO(:,:,i));
    %pretty(PO(:,:,i));
end
```

```
Matriz de Transformación local A1
/ -cos(th1(t)), 0, -sin(th1(t)), 0 \
| -sin(th1(t)), 0, cos(th1(t)), 0 |
| 0, 1, 0, l1 |
\ 0, 0, 0, 1 /
```

```
Matriz de Transformación global T1
/ -cos(th1(t)), 0, -sin(th1(t)), 0 \
| -sin(th1(t)), 0, cos(th1(t)), 0 |
| 0, 1, 0, l1 |
\ 0, 0, 0, 1 /
```

```
Matriz de Transformación local A2
/ cos(th2(t)), -sin(th2(t)), 0, l2 cos(th2(t)) \
| sin(th2(t)), cos(th2(t)), 0, l2 sin(th2(t)) |
| 0, 0, 1, 0 |
\ 0, 0, 0, 1 /
```

```
Matriz de Transformación global T2
/ -cos(th1(t)) cos(th2(t)), cos(th1(t)) sin(th2(t)), -sin(th1(t)), -l2 cos(th1(t)) cos(th2(t)) \
```

$$\begin{bmatrix} -\cos(\theta_2(t)) \sin(\theta_1(t)), & \sin(\theta_1(t)) \sin(\theta_2(t)), & \cos(\theta_1(t)), & -l_2 \cos(\theta_2(t)) \sin(\theta_1(t)) \\ \sin(\theta_2(t)), & \cos(\theta_2(t)), & 0, & \sin(\theta_2(t)) l_2 + l_1 \\ 0, & 0, & 0, & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz de Transformación local A3

$$\begin{bmatrix} \cos(\theta_3(t)), & -\sin(\theta_3(t)), & 0, & l_3 \cos(\theta_3(t)) \\ \sin(\theta_3(t)), & \cos(\theta_3(t)), & 0, & l_3 \sin(\theta_3(t)) \\ 0, & 0, & 1, & 0 \\ 0, & 0, & 0, & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz de Transformación global T3

$$\begin{bmatrix} -\cos(\theta_1(t)) \cos(\theta_2), & \cos(\theta_1(t)) \sin(\theta_2), & -\sin(\theta_1(t)), & -\cos(\theta_1(t)) \#1 \\ -\sin(\theta_1(t)) \cos(\theta_2), & \sin(\theta_1(t)) \sin(\theta_2), & \cos(\theta_1(t)), & -\sin(\theta_1(t)) \#1 \\ \sin(\theta_2), & \cos(\theta_2), & 0, & \sin(\theta_2) l_3 + \sin(\theta_2(t)) l_2 + l_1 \\ 0, & 0, & 0, & 1 \end{bmatrix}$$

where

$$\#1 == \cos(\theta_2) l_3 + \cos(\theta_2(t)) l_2$$

$$\#2 == \theta_2(t) + \theta_3(t)$$

Cálculo del jacobiano lineal de forma diferencial

El Jacobiano es una matriz que relaciona las velocidades articulares con las velocidades lineales y angulares del extremo del robot. El Jacobiano lineal (Jv), relaciona velocidades articulares con velocidad lineal del extremo. Mientras que el Jacobiano angular (Jw), relaciona velocidades articulares con velocidad angular.

El Jacobiano diferencial es obtenido mediante derivadas parciales de la posición.

%Derivadas parciales de x respecto a l1, l2 y l3

```
Jv11= functionalDerivative(P0(1,1,GDL), th1);
Jv12= functionalDerivative(P0(1,1,GDL), th2);
Jv13= functionalDerivative(P0(1,1,GDL), th3);
```

%Derivadas parciales de y respecto a l1, l2 y l3

```
Jv21= functionalDerivative(P0(2,1,GDL), th1);
Jv22= functionalDerivative(P0(2,1,GDL), th2);
Jv23= functionalDerivative(P0(2,1,GDL), th3);
```

%Derivadas parciales de z respecto a l1, l2 y l3

```
Jv31= functionalDerivative(P0(3,1,GDL), th1);
Jv32= functionalDerivative(P0(3,1,GDL), th2);
Jv33= functionalDerivative(P0(3,1,GDL), th3);
```

%Creamos la matriz del Jacobiano lineal

```
jv_d=simplify([Jv11 Jv12 Jv13;
```

```
Jv21 Jv22 Jv23;
Jv31 Jv32 Jv33]);

disp('Jacobiano lineal obtenido de forma diferencial'); pretty(jv_d);
```

```
Jacobiano lineal obtenido de forma diferencial
/ sin(th1(t)) #1, cos(th1(t)) #2, l3 cos(th1(t)) #3 \
| | |
| -cos(th1(t)) #1, sin(th1(t)) #2, l3 sin(th1(t)) #3 |
| | |
\ 0, #1, l3 cos(th2(t) + th3(t)) /
```

where

```
#1 == cos(th2(t) + th3(t)) l3 + cos(th2(t)) l2
```

```
#2 == #3 l3 + sin(th2(t)) l2
```

```
#3 == sin(th2(t) + th3(t))
```

Cálculo del jacobiano lineal y angular de forma analítica

El jacobiano analítico es calculado mediante productos vectoriales, considerando el tipo de articulación

```
%Inicializamos jacobianos analíticos (lineal y angular)
Jv_a(:,GDL)=PO(:, :,GDL);
Jw_a(:,GDL)=PO(:, :,GDL);
```

Para articulaciones rotacionales, la velocidad lineal se obtiene mediante el producto cruzado entre el eje de rotación y la diferencia de posiciones, mientras que la velocidad angular se toma directamente del eje de rotación. Si no hay una matriz de rotación previa, se usa la identidad y la posición inicial. Para articulaciones prismáticas, la velocidad lineal es el eje de desplazamiento, y la angular es cero, ya que no hay rotación.

```
for k= 1:GDL
    if RP(k)==0 %Casos: articulación rotacional
        %Para las juntas de revolución
        try
            Jv_a(:,k)= cross(RO(:,3,k-1), PO(:, :,GDL)-PO(:, :,k-1));
            Jw_a(:,k)= RO(:,3,k-1);
        catch
            Jv_a(:,k)= cross([0,0,1], PO(:, :,GDL));
            Jw_a(:,k)=[0,0,1];
        end

    elseif RP(k)==1 %Casos: articulación prismática
        %Para las juntas prismáticas
        try
            Jv_a(:,k)= RO(:,3,k-1);
        catch
            Jv_a(:,k)=[0,0,1];
        end
        Jw_a(:,k)=[0,0,0];
    end
end
end
```

```
Jv_a= simplify (Jv_a);  
Jw_a= simplify (Jw_a);  
disp('Jacobiano lineal obtenido de forma analítica'); pretty (Jv_a);
```

where

```
#3 == sin(th2(t) + th3(t))
```

$$\begin{pmatrix} 0 & -\sin(\text{th1}(t)) & -\sin(\text{th1}(t)) \\ 0 & \cos(\text{th1}(t)) & \cos(\text{th1}(t)) \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$
$$\frac{d}{dt} \left(\sin(\theta_1(t)) \#3 + \cos(\theta_1(t)) \#4 + \sin(\theta_1(t)) \#6 \right) - \frac{d}{dt} \left(\sin(\theta_1(t)) \#4 - \cos(\theta_1(t)) \#3 + \sin(\theta_1(t)) \#6 \right) = \#2 \#3 + \#1 \#5$$

d

Mientras que la velocidad angular describe la rotación del efector.

$$\begin{pmatrix} -\sin(\text{th1}(t)) \\ \cos(\text{th1}(t)) \\ \frac{d}{dt} \text{th1}(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{d}{dt} \text{th2}(t) + \frac{d}{dt} \text{th3}(t) \\ \frac{d}{dt} \text{th2}(t) + \frac{d}{dt} \text{th3}(t) \\ \frac{d}{dt} \text{th1}(t) \end{pmatrix}$$