**Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías**



**INRO**

**Robótica Móvil**

**Actividad 6 - Robot Móvil**

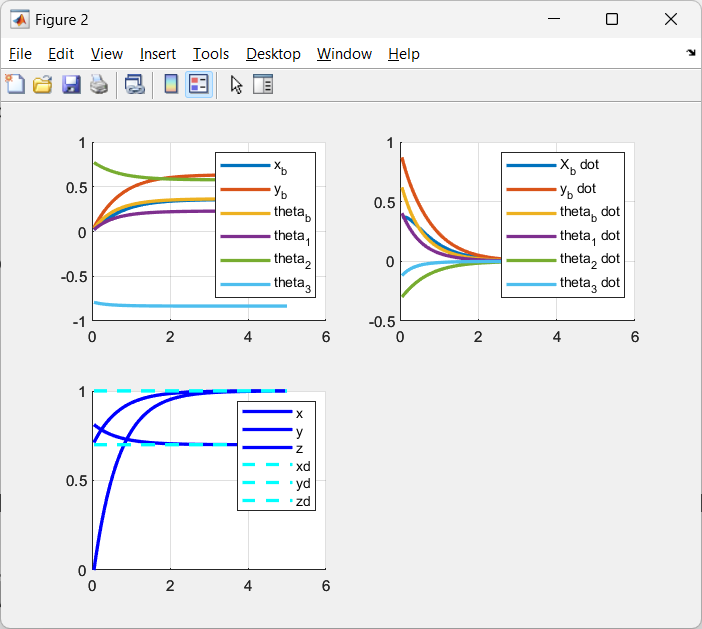
**Julio Alexis González Villa**

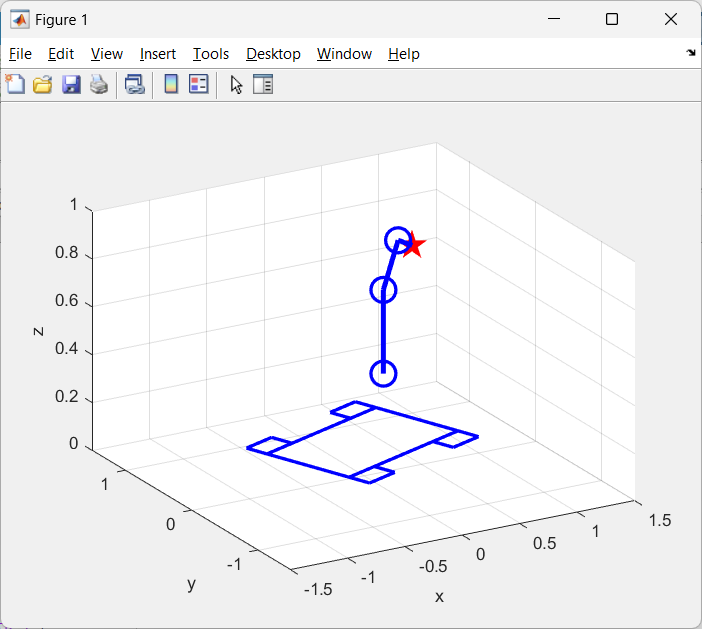
**220839961**

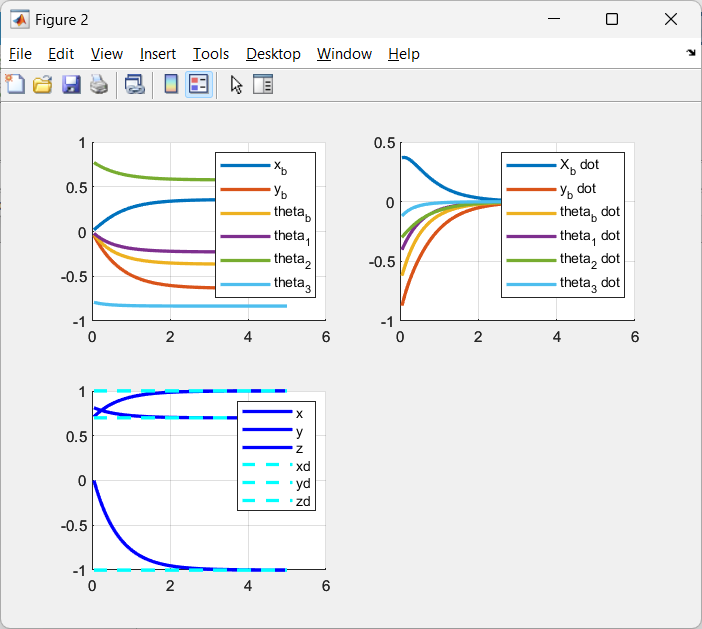
**Objetivo:** Implementa una simulación del modelo de un robot móvil manipulador en lazo abierto.

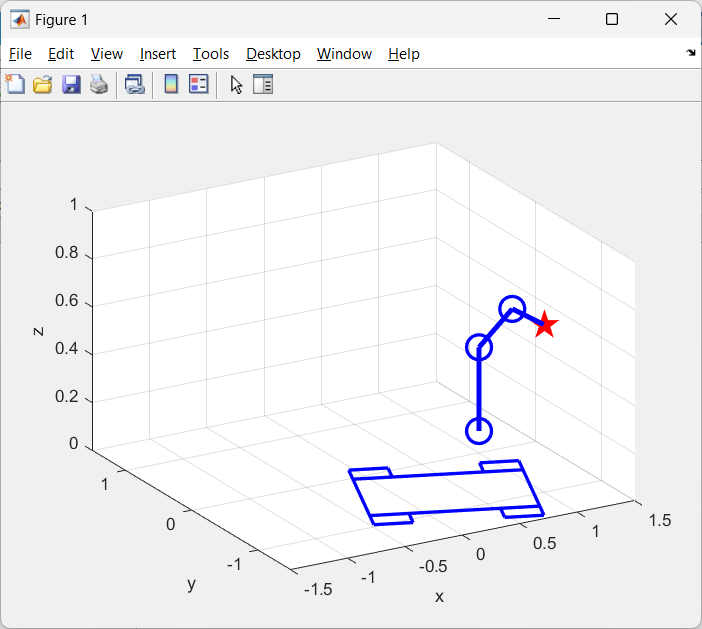
**Resultados**

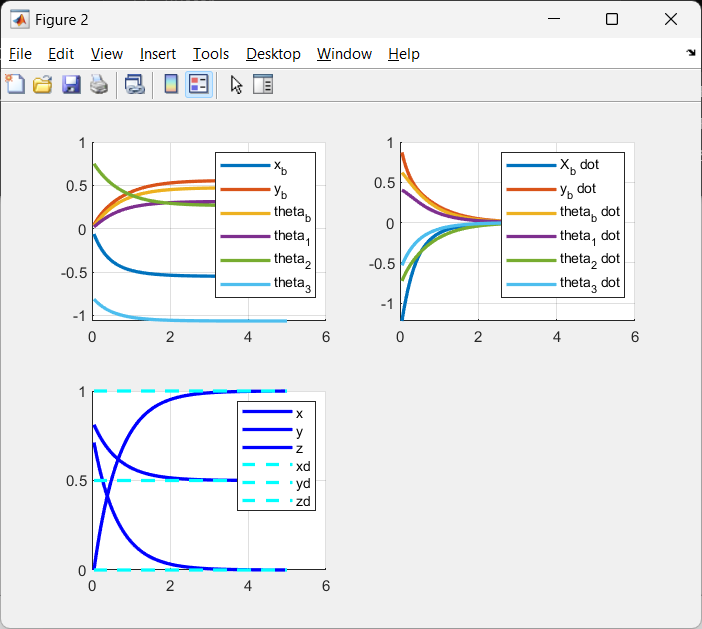
* **Ejercicio 1**









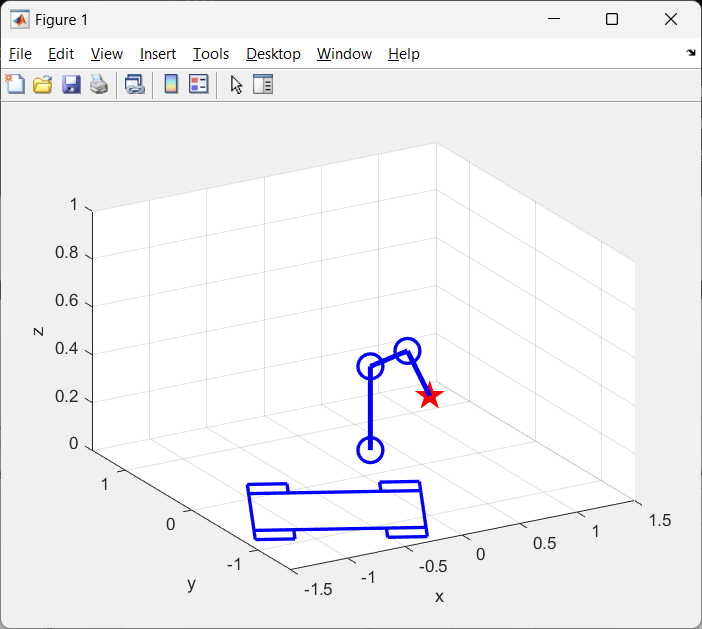


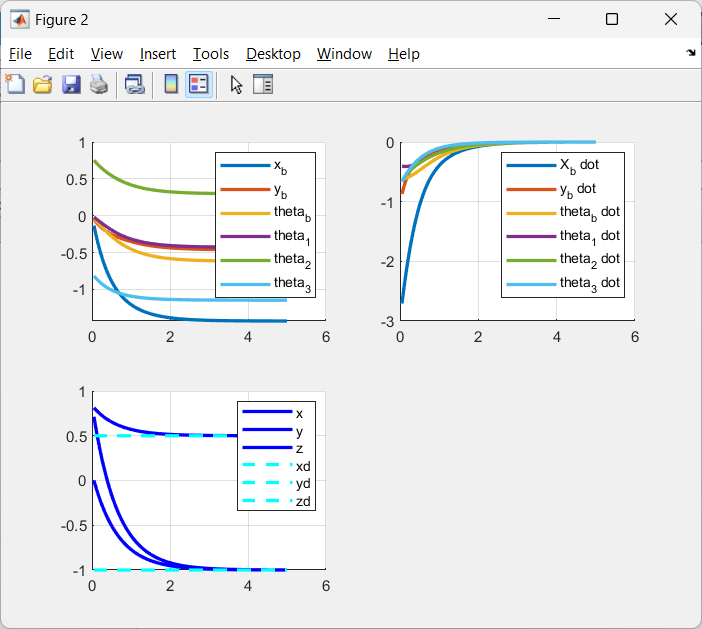
Gráfico, Gráfico radial

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Diagrama

Descripción generada automáticamente



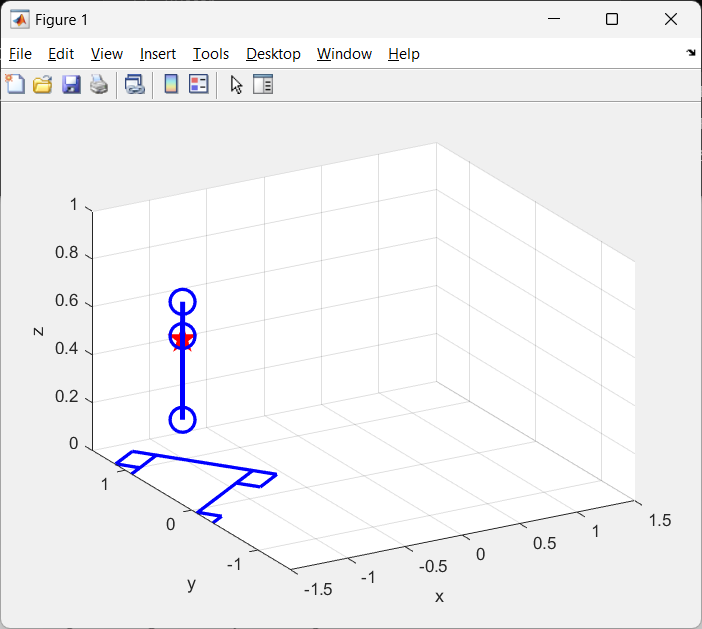


Gráfico, Gráfico radial

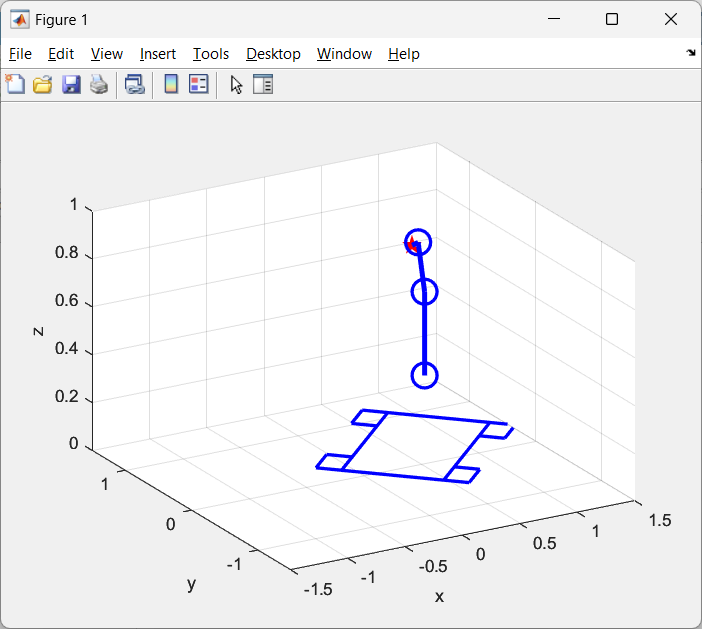
Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Diagrama, Aplicación

Descripción generada automáticamente

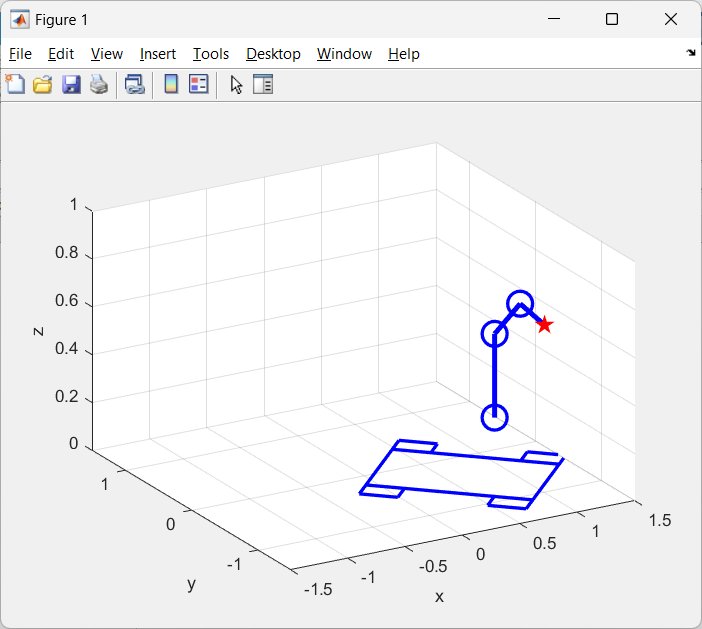


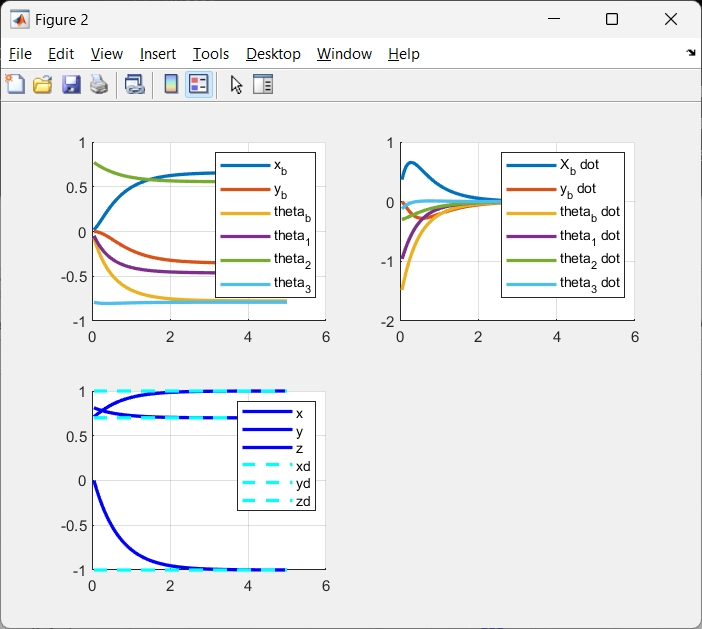
* **Ejercicio 2**

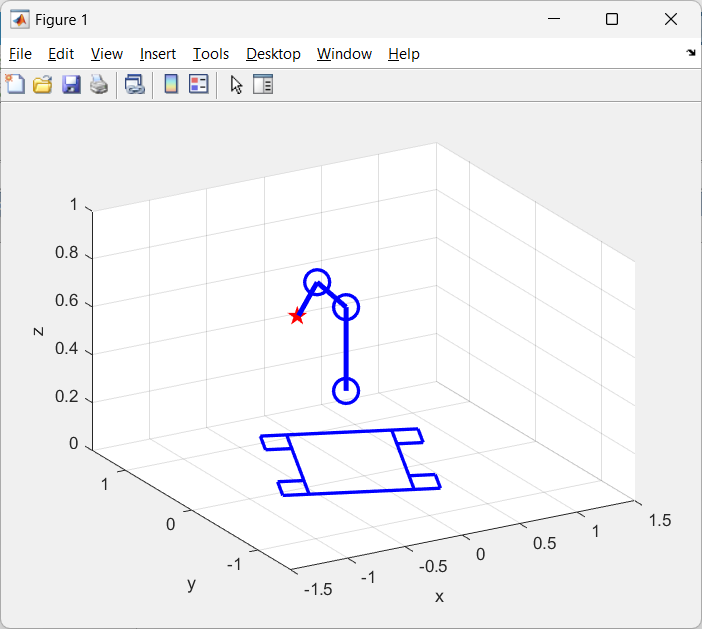


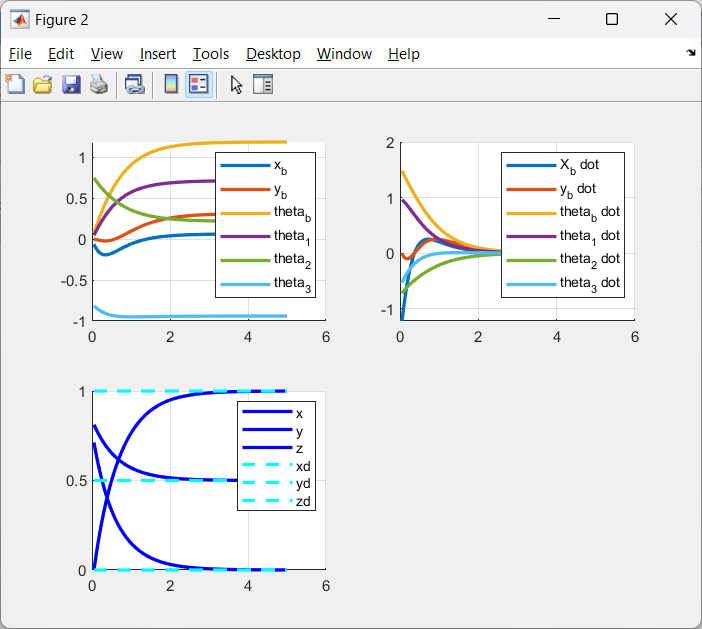
Interfaz de usuario gráfica, Aplicación

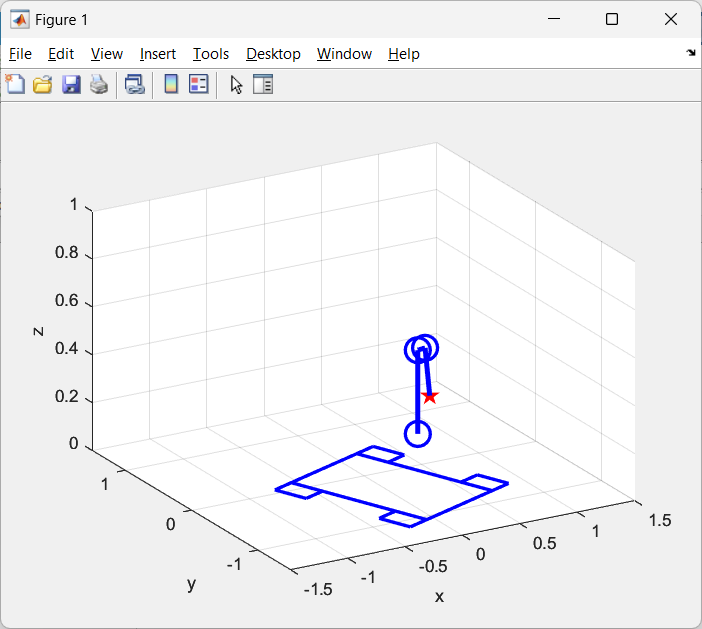
Descripción generada automáticamente

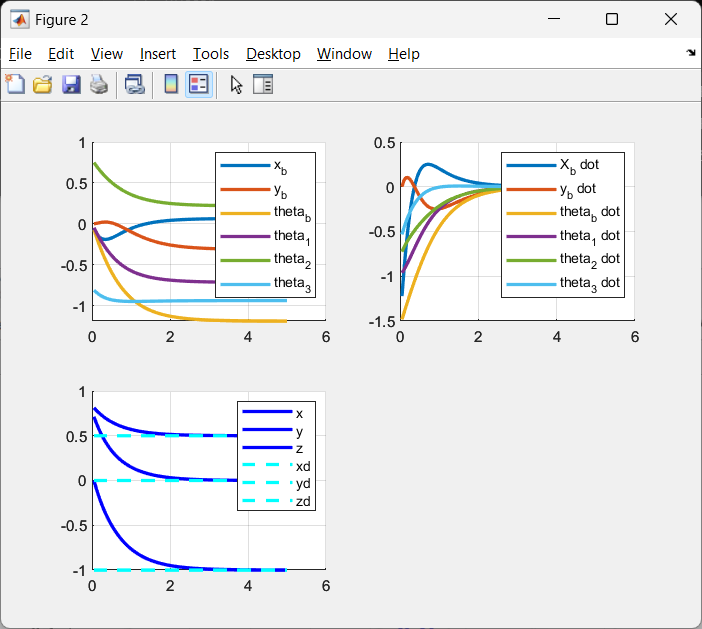


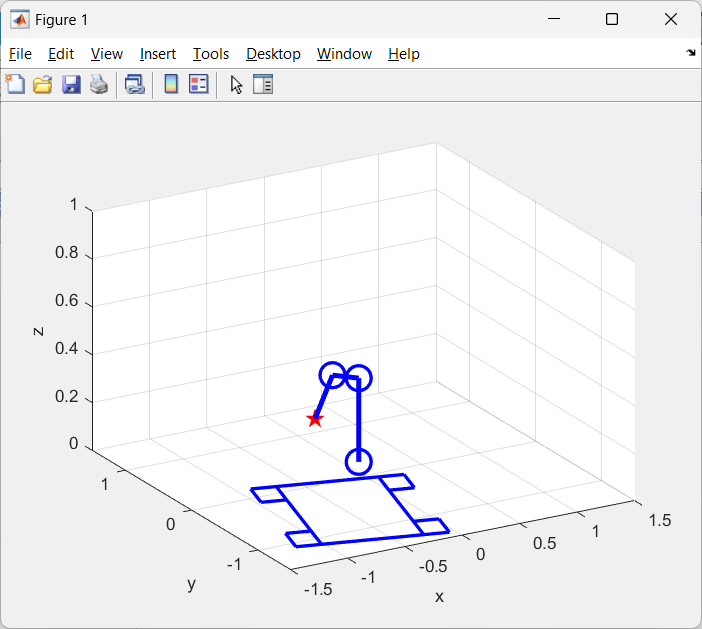






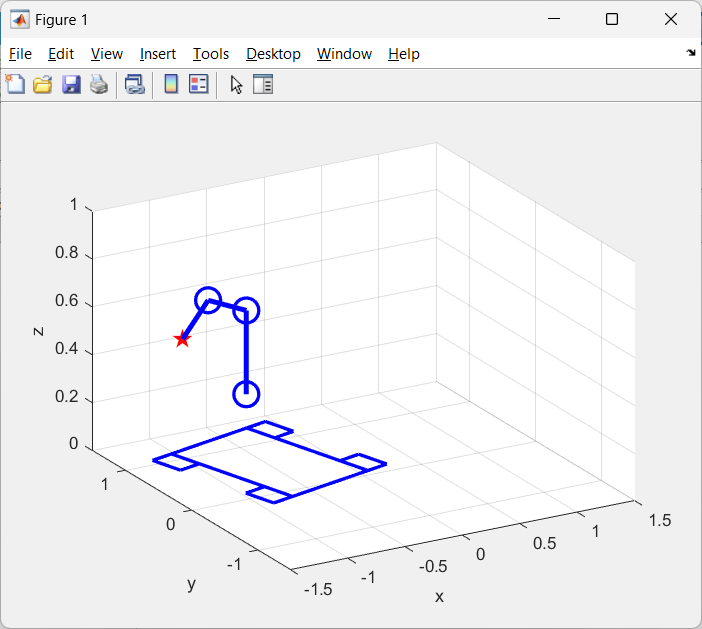


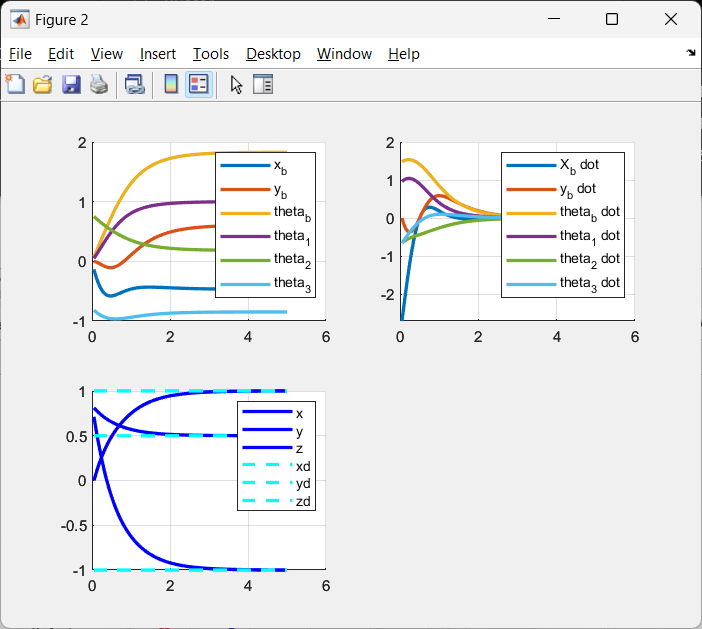




Interfaz de usuario gráfica, Aplicación

Descripción generada automáticamente





**Conclusión**

Estudiamos el comportamiento de un robot móvil con manipulador, gracias a las gráficas de posición y velocidad, obtenidas con ayuda de las ecuaciones del modelo cinemático inverso y también la manera de hacer su simulación usando cinemática directa .