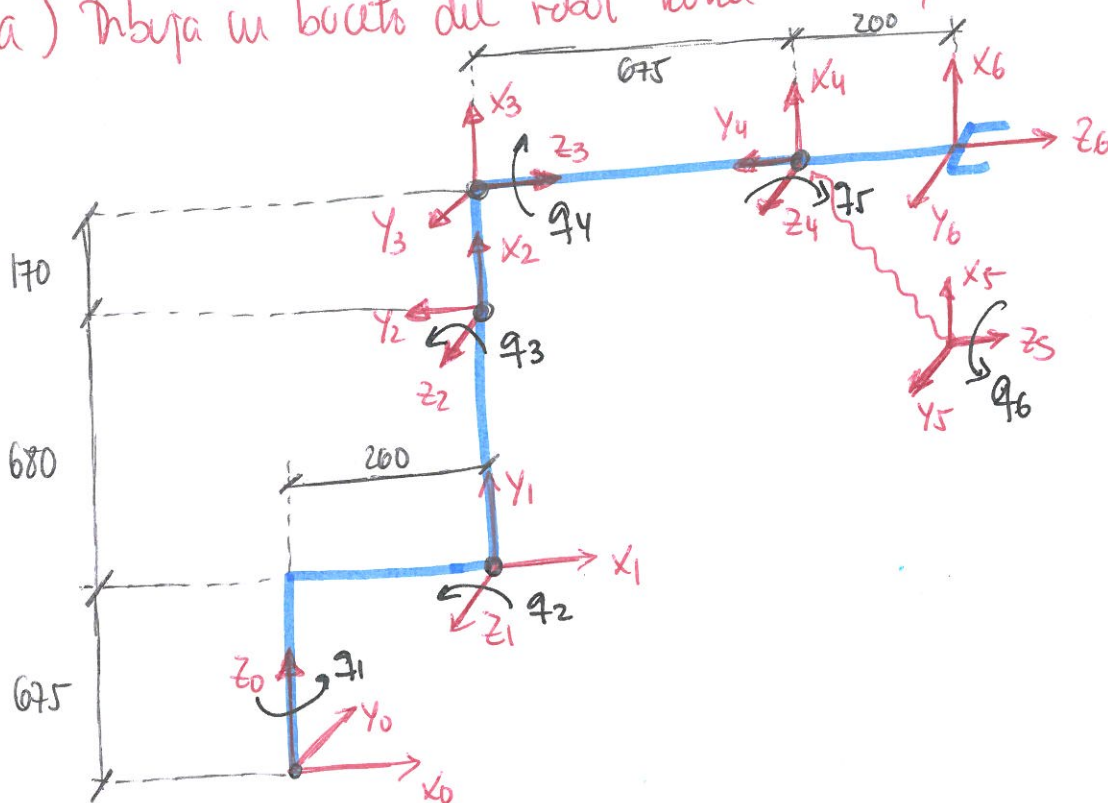


1

a) Dibuja un boceto del robot KUKA KR 16, de 6 ejes:



b) Extrae la representación de Demand - Hartenberg
Tomando como referencia los ejes del boceto anterior:

	Q_i	d_i	a_i	x_i
1	q_1	675	260	$+90^\circ$
2	$q_2 + 90^\circ^*$	0	680	0°
3	q_3	0	170	$+90^\circ$
4	q_4	675	0	-90°
5	q_5	0	0	$+90^\circ$
6	q_6	200	0	0

*
OFFSET NECESARIO
PORQUE YA ESTA
HACIA ARRIBA

Si se introduce un offset en "z" de -90° , los xi de las articulaciones 3, 4, 5 aparecen de $-90^\circ, +90^\circ$ y -90° respectivamente