



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

REPORTE DE LA PRACTICA 1: DIAGRAMA DE D.H DEL ROBOT CARTESIANO..

Maestro: Carlos Enrique Morán Garabito.

Materia: Cinemática de robots.

Nombre: Alondra Salcedo González.

8°B T/M

Ingeniería
Mecatrónica.



Objetivo:

Calcular y observar los movimientos del robot.

Desarrollo:

- Hacer el dibujo del robot.
- Seguir los puntos de D.H.
- Encontrar nodos y uniones.
- Representar el movimiento que se va tener.
- Los límites que se va a tener.
- La posible fuerza de los motores.
- Sacar las tablas y hacer las matrices homogéneas.
- Obtener la inversa de las matrices.

Con esto se obtiene una idea de cómo se va hacer la cinemática.

Conclusión.

Ya obtuvimos la base principal con la que vamos hacer el motor, es importante los cálculos ya que en otros robots van a tener más movimiento y con eso les ayuda a saber las posibles que hace el robot en cuanto movimiento.

En nuestro caso, el límite de trabajo es reducido, estos cálculos nos van ayudar a identificar los puntos clave que tiene el robot.