



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

PAQUETERÍA DE ROS

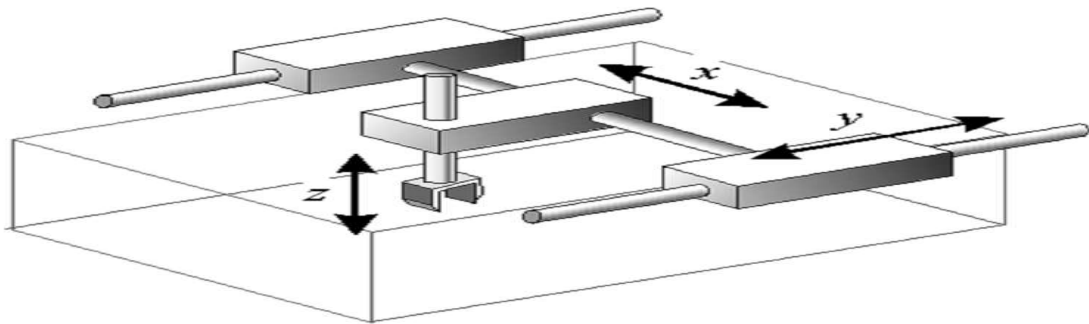
Nombres: Curiel Sánchez Héctor David, Fernández Gaeta Uriel,
García Camacho Jesús Alberto, Gómez Medina Jesús Carlos &
Salcedo González Alondra.

Ing. Mecatrónica.
8°B T/M.
Materia: Cinemática
de Robots.
Maestro: Carlos
Enrique Morán
Garabito.

→ ACC Finder: Es para la configuración de las herramientas pequeñas del cartesiano. Se utiliza en la navegación y manipulación de éstas.



→ Cartesian_MSGS: Contiene las coordenadas (x, y, z), este nos sirve para el robot cartesiano. Es cambiar variables para controlar los movimientos.



→ Controladores de posición: Controlar de manera simultánea los grados de movimientos de la pieza.

