



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

PRÁCTICA 2: ÁNGULOS DE POSICIÓN ORIGINAL

Maestro: Carlos Enrique Morán Garabito.

Materia: Cinemática de robots.

Nombre: Alondra Salcedo González.

8°B T/M

Ingeniería
Mecatrónica.



Objetivo.

Encontrar los ángulos aceptables mediante ecuaciones diferenciales.

Desarrollo.

La clase pasada se explicó como calcular los ángulos del robot y observar si entran en un "estándar" de aceptación de movimiento.

En el pizarrón se dejó la práctica y se tenía que hacer en equipos de 2 personas escogiendo las medidas y encontrar la faltante.

Se siguió la formula y se pudo encontrar varios resultados si cambiábamos el lado que faltaba.

Algunos nos daban exagerado para el tipo de que se determinó usar y otras muy pobres a esa situación, hasta que encontramos el lado perfecto y nos dio resultados que a nuestro parecer fueron más cercanos a su movimiento.

Conclusión.

También podemos utilizar este tipo de fórmulas en nuestros robots, en nuestro caso nos puede ayudar mucho ya que el cartesiano se maneja en coordenadas y nos puede ser útil en cuestión de ángulos que se puede dar si hacemos la garra.