

# Robótica. Cinemática IRB140

Pablo González

Agosto 23, 2017

Presentación

## **Presentación**

Estudio de la  
Cinemática

## **Estudio de la Cinemática**

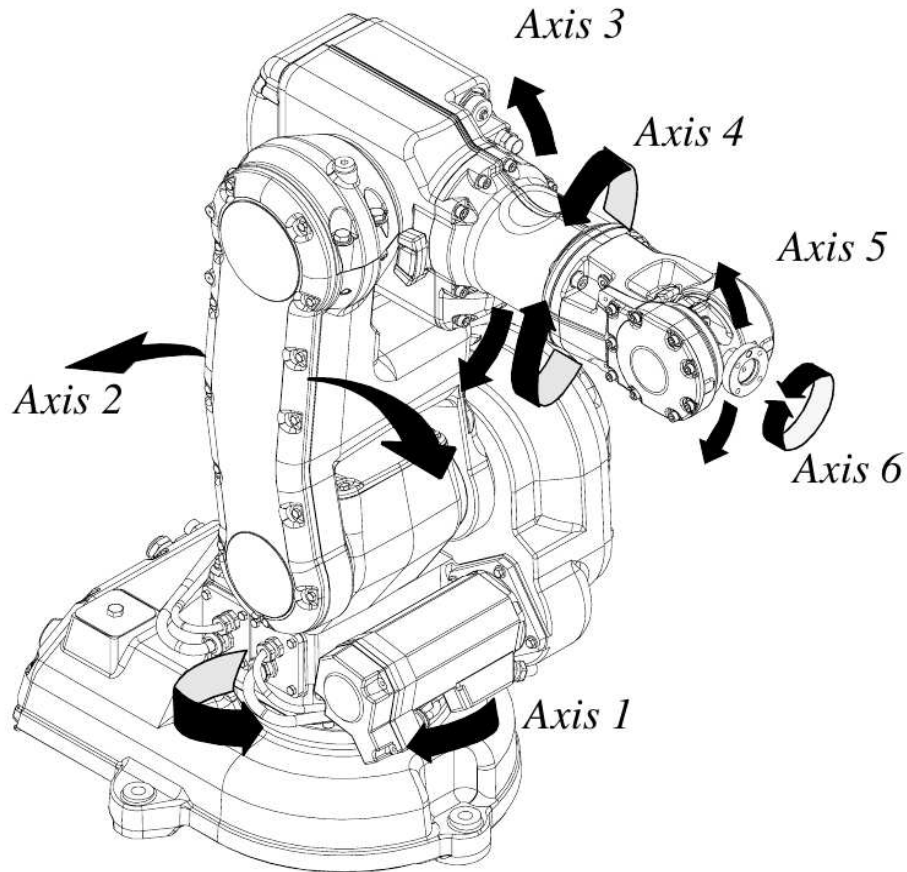
# Identificación de las partes

## Presentación

Identificación de las partes

Dimensiones  
Alcance del manipulador

Estudio de la Cinemática



Identificar eslabones y ejes

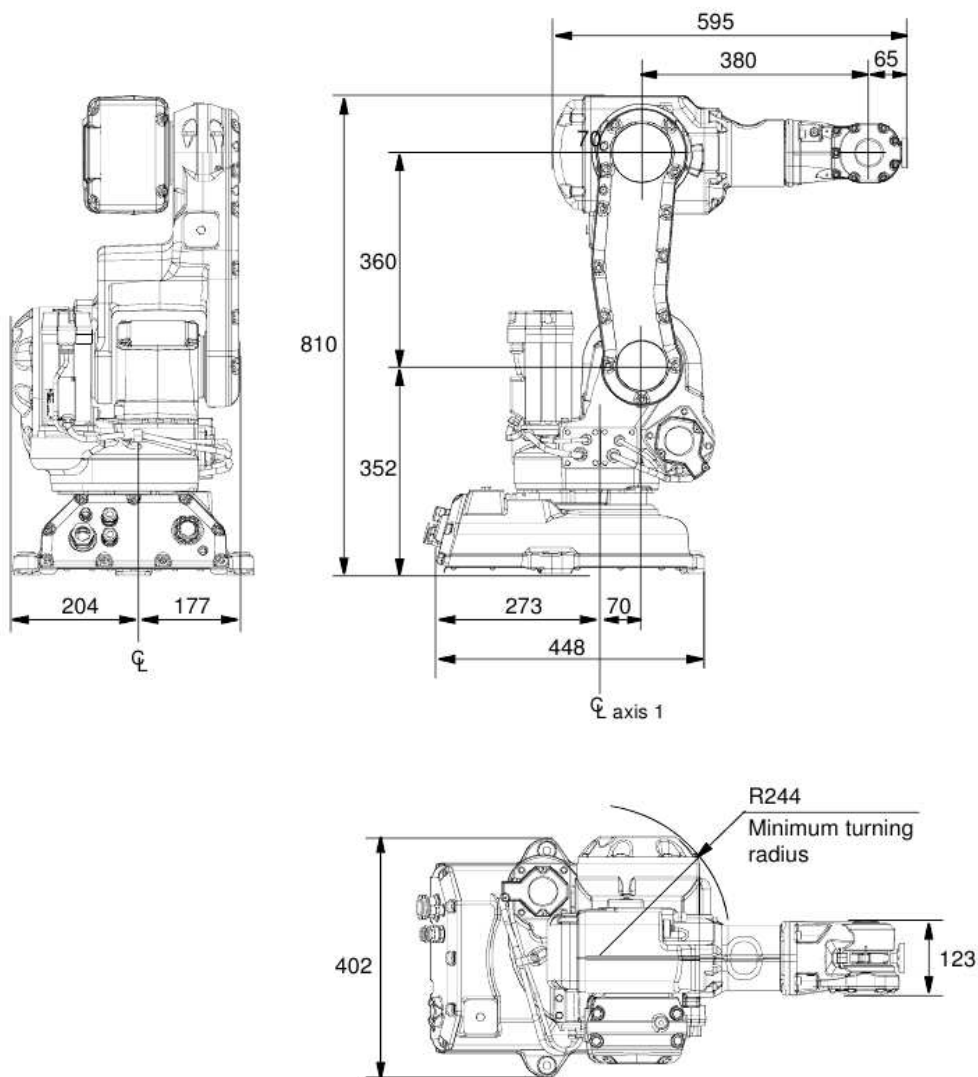
## Presentación

Identificación de las partes

## Dimensiones

Alcance del manipulador

Estudio de la Cinemática



# Alcance del manipulador

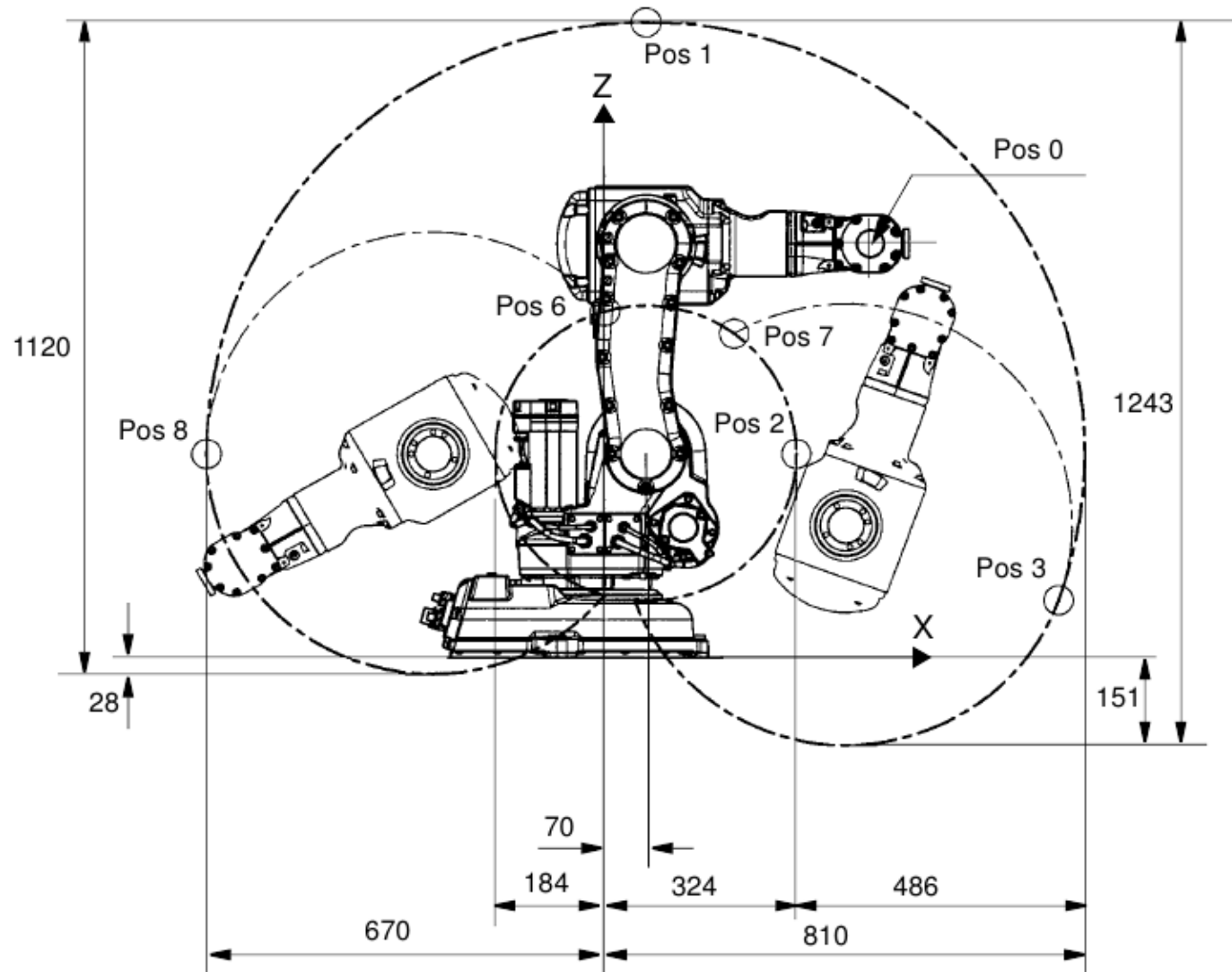
## Presentación

Identificación de las partes

Dimensiones

Alcance del manipulador

Estudio de la Cinemática



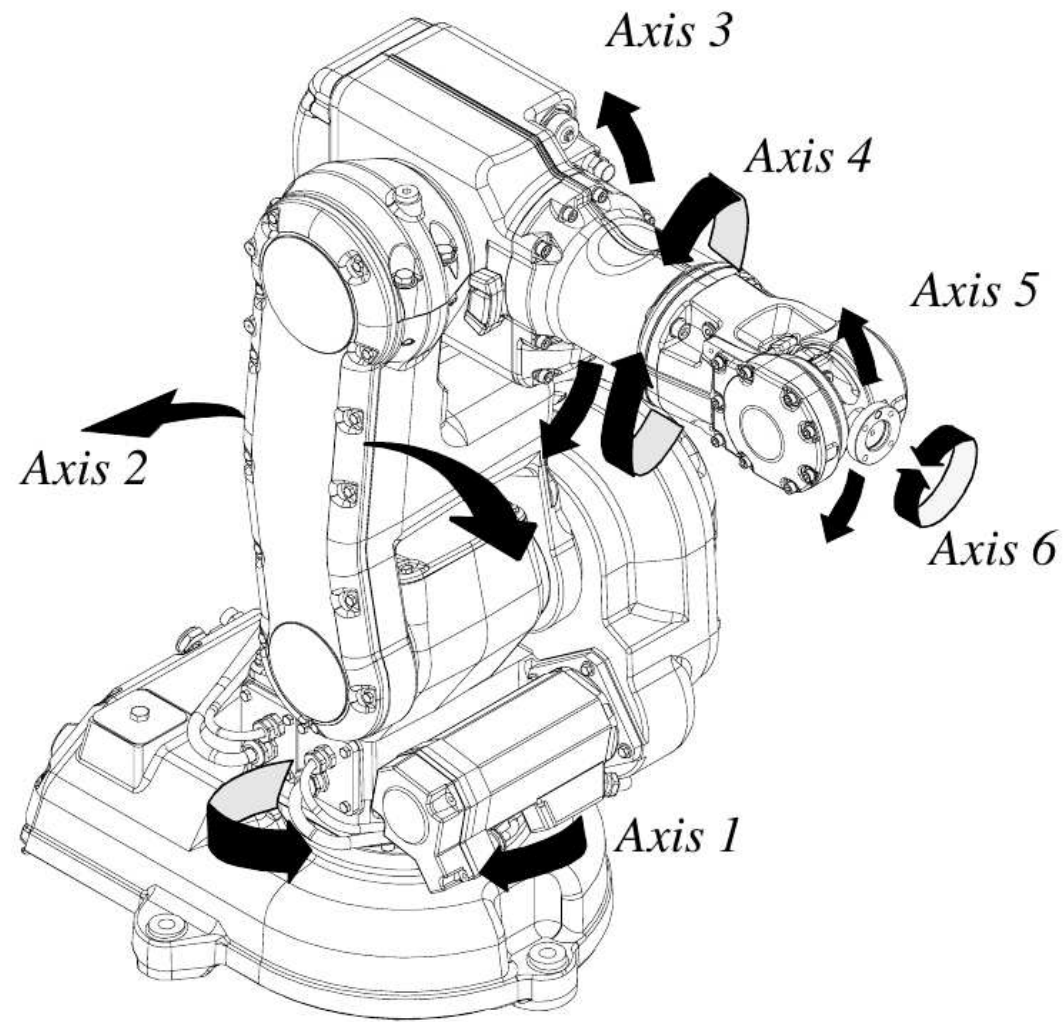
# Asignación de Ternas

Presentación

Estudio de la  
Cinemática

Asignación de Ternas

Parámetros D-H



Presentación

Estudio de la  
Cinemática

Asignación de Ternas

Parámetros D-H

