



TECNOLÓGICO
NACIONAL DE MÉXICO



SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



Instituto Tecnológico de Hermosillo
Materia: Robótica
Profesor: Medina Gil Lamadrid, Jesús Iván

9 de marzo de 2025

Unidad 2: Cinemática del robot Ejercicios Denavit Hartenberg

Equipo 6



Hernandez Dominguez ,
Olinsser Alexander
121330599@hermosillo.tecnm.mx



Medina de la Rocha,
Iliana
121330629@hermosillo.tecnm.mx



Mesta Valdez,
Itzel
121330635@hermosillo.tecnm.mx



Santacruz López,
Luisa Fernanda
121330691@hermosillo.tecnm.mx

I. INTRODUCCIÓN

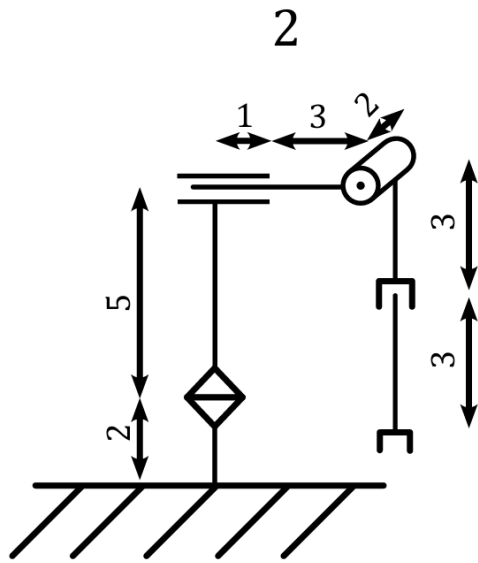
\LaTeX es una herramienta poderosa para la creación de documentos técnicos y científicos, permitiendo la generación de contenido con alta calidad tipográfica. En este documento se han explorado diferentes aspectos fundamentales para la creación de reportes en \LaTeX , incluyendo la inserción de imágenes, la organización de tablas y la formulación de ecuaciones matemáticas.

Algo que se puede dar a notar es que las secciones tienen nombres un poco diferentes a los que están acostumbrados. Les doy libertad para usar nombres libres o usar nombres clásicos, como marco teórico. También pueden usar una sección llamada marco teórico y subsecciones más específicas como puse en la ??: Conclusión.

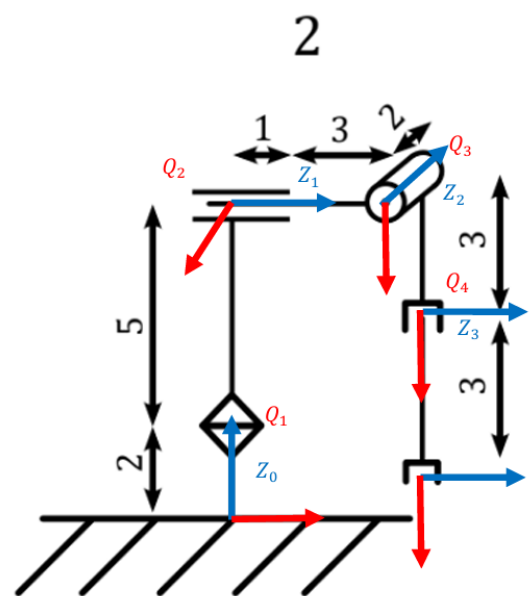
Aun hay muchas cosas que no se abarcaron en este documento, pero pueden preguntarle a chatGPT, a Deepseek o simplemente googlearlo.

II. Ejercicio1

II-A. Robot 2



(a) Robot 2

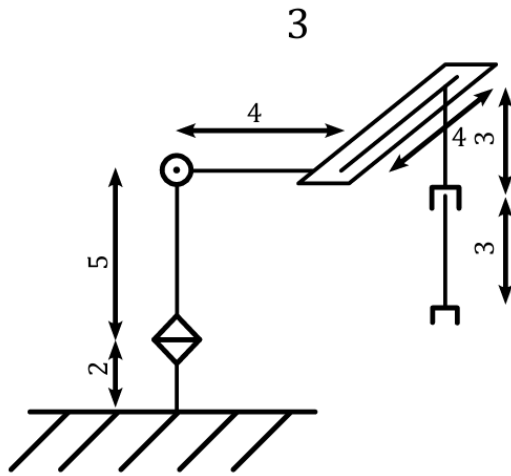


(b) Robot 2 con flechas

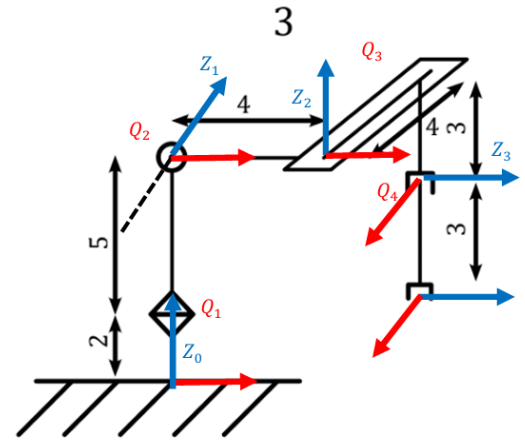
Figura 1: Ejercicio 1: Robot 2

III. Ejercicio2

III-A. Robot 3



(a) Robot 3

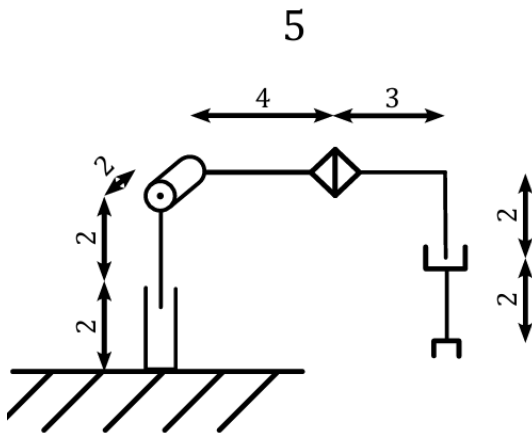


(b) Robot 3 con flechas

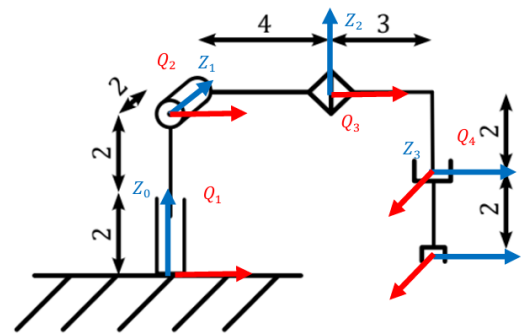
Figura 2: Ejercicio 2: Robot 3

IV. Ejercicio3

IV-A. Robot 5



(a) Robot 5

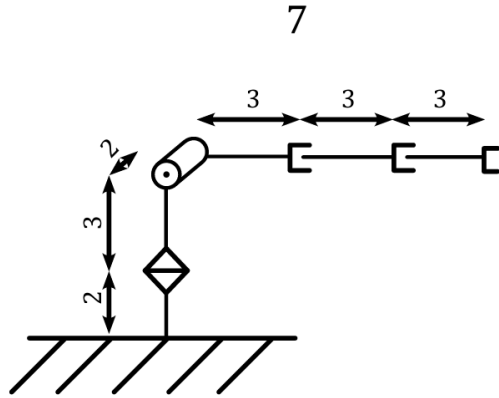


(b) Robot 5 con flechas

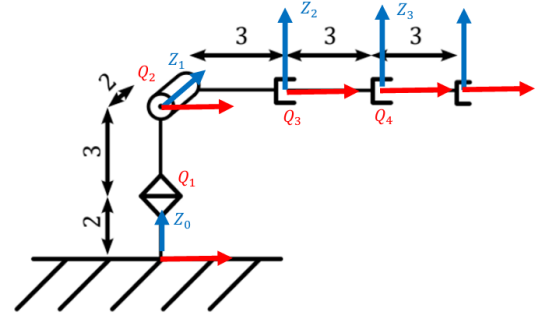
Figura 3: Ejercicio 3: Robot 5

V. Ejercicio4

V-A. Robot 7



(a) Robot 7

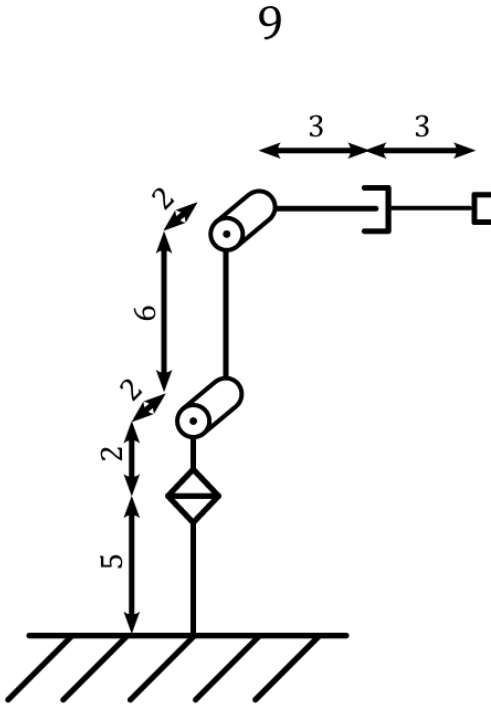


(b) Robot 7 con flechas

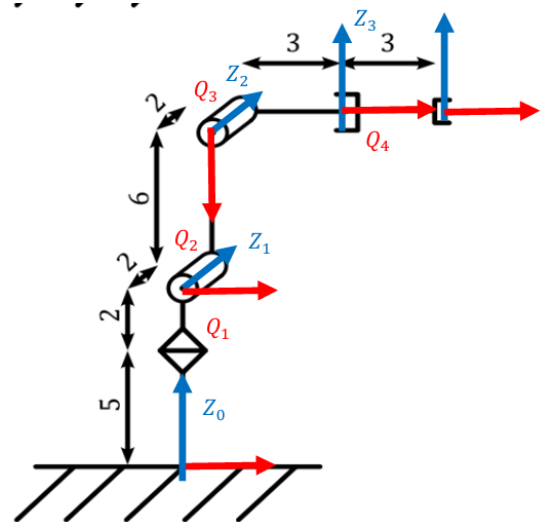
Figura 4: Ejercicio 4: Robot 7

VI. Ejercicio5

VI-A. Robot 9



(a) Robot 9



(b) Robot 9 con flechas

Figura 5: Ejercicio 4: Robot 9

REFERENCIAS

- [1] A. Barrientos, L. F. Peñín, C. Balaguer, and R. Aracil, *Fundamentos de Robótica*, 2nd ed. Madrid, España: McGraw-Hill/Interamericana de España, S.A.U., 2007.