

Modos de movimiento de un robot

[Subtítulo del documento]



Ing mecatronica

Gutiérrez Muñoz José de Jesús 17311048

Para conocer lo útil que puede llegar a ser un robot es necesario conocer sus propiedades, es decir, sus habilidades en cuanto al movimiento se refieren.

Un robot cuenta con diferentes tipos de movimiento, desde el mas simple hasta el más complejo.

* **Joint**
  + Este modo de movimiento cuenta con distintas características que lo conforman, tales como el hecho de que la velocidad entre eje y eje es constante y equivalente en cuanto al tiempo. No es lineal desde luego además de poseer un movimiento más armónico y no tan robotizado.
* **Interpolación lineal**
  + A diferencia del Joint, este movimiento puede variar de velocidad durante el movimiento y bueno, obviamente sus ejes están coordinados para lograr la linealidad.
* **Interpolación Circular**
  + Este movimiento cuenta con 3 ejes coordinados de modo que al final el trayecto se ha realizado un movimiento circular de 180° con una velocidad variable.
* **Trayectoria esquina**
  + Básicamente se trata de una trayectoria que empieza como un movimiento lineal y la tolerancia declara la finida con la que se realiza el movimiento de curva y vuelve a un movimiento lineal.