

Robótica Computacional

Segundo Trabalho - 2o. semestre de 2025

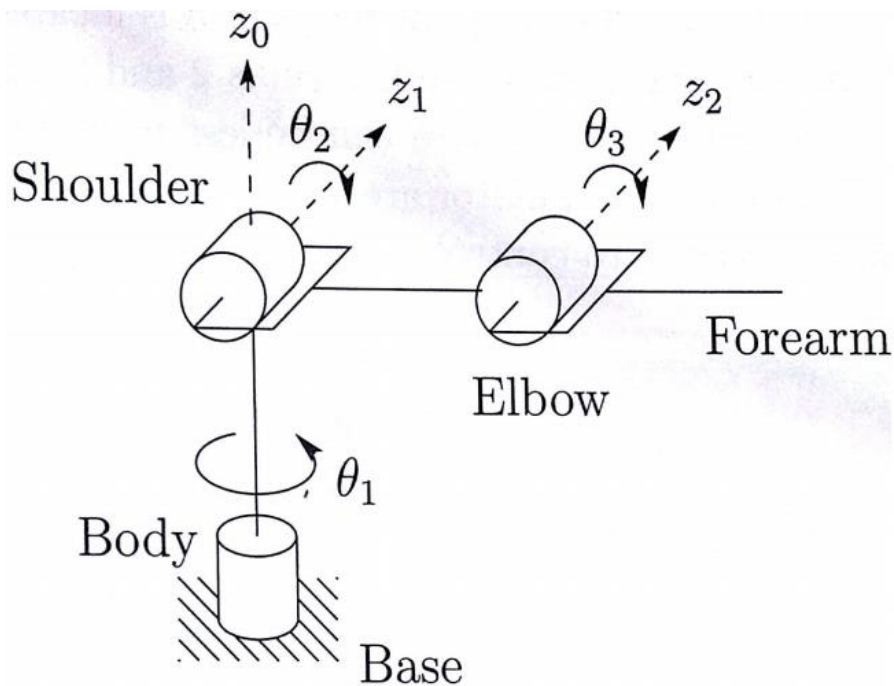
Prof. Douglas de Assis Ferreira

Instruções: quando requisitado, utilize ferramenta computacional para resolver os problemas. Elabore um relatório e entregue-o no Canvas, com os códigos-fonte dos exercícios como anexos.

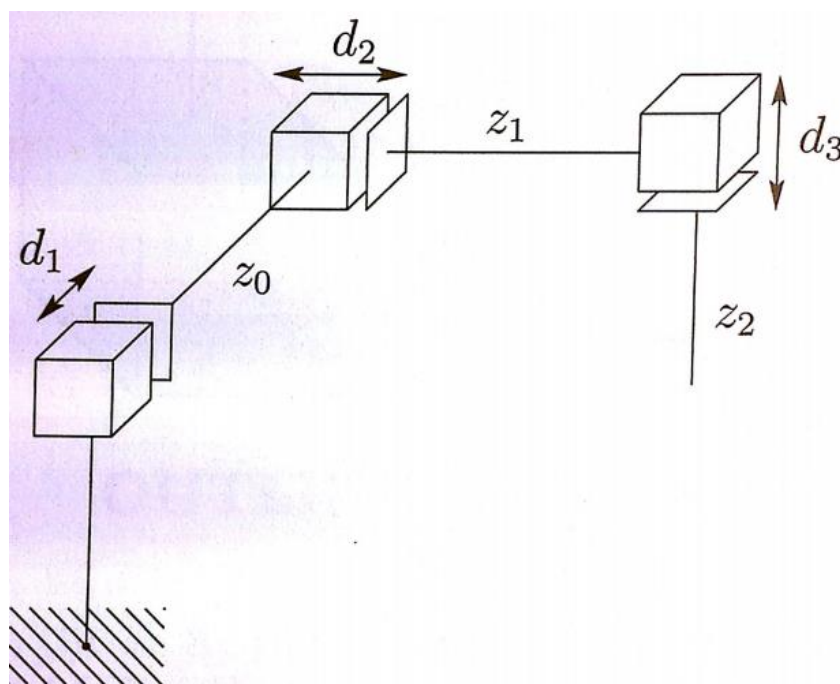
Data de entrega: 05/10/2015

Obtenha o equacionamento da cinemática direta usando os parâmetros Denavit-Hartenberg para os seguintes robôs: Articulado (RRR), Cartesiano (PPP), Esférico (RRP), Cilíndrico (RPP) e SCARA (RRP). Mostre as tabelas dos parâmetros e utilize o Matlab com pacote simbólico para obter as equações. Faça simulações e mostre os plots.

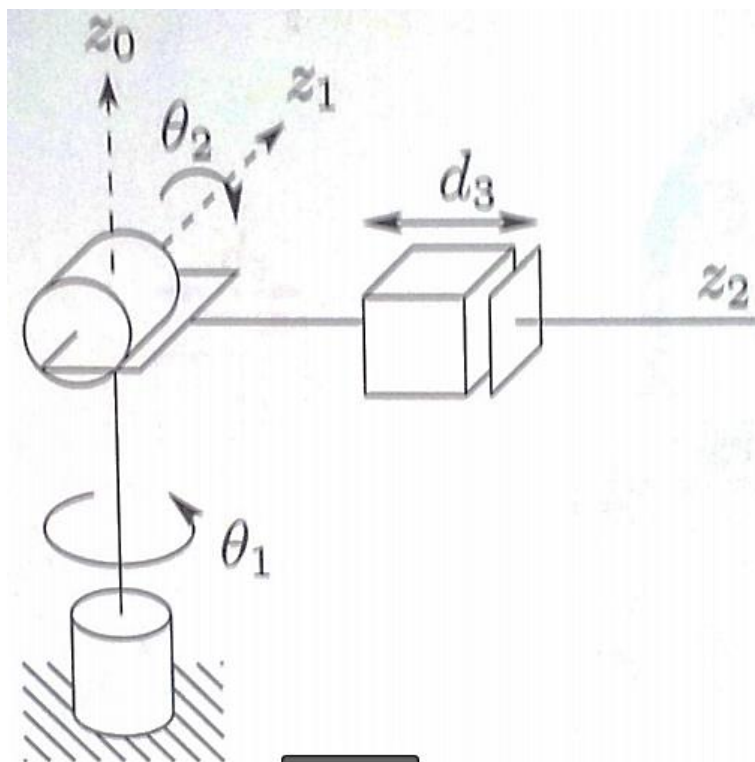
Articulado:



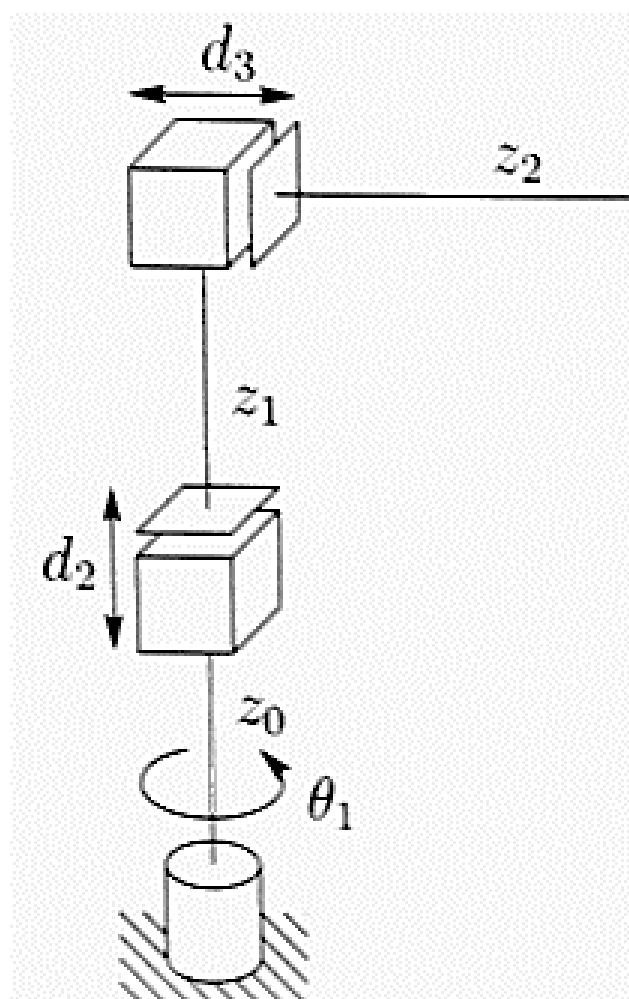
Cartesiano:



Esférico:



Cilíndrico:



SCARA:

