Problemes interessants

Punt 1: 3, 5, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 14   (podeu excloure 2,3,4,6,13)

Punt 2: (formalisme D-H)

→ Part del problema cinemàtic directe

→ Problema invers, exclòs

RECORDATORI : Problema cinemàtic directe ⟶ x
                                          ↑
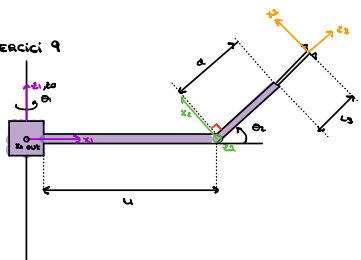   variable externa
                        (algun element d'alguna
                        matriu homogènia $^i_j T$
                        d'interès)

$$^i_j T = \begin{bmatrix} \cdot & \cdot & \cdot & \fbox{x} \\ \cdot & \cdot & \cdot & y \\ \cdot & \cdot & \fbox{z} & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \implies x$$

Quan és l'examen?   23 May

Tenim les solucions? ✓ Racó

→ FORMULARI !!!

EXERCICI 9

1) Definir z_1, z_2, z_3

2) Definir x_1, x_2, x_3

x_1
x_2
$x_3 = x_2 + $ articulació 1) (n = 3)

T_x	R_x	T_z	R_z
0	0	0	θ_1
L_1	90	0	$90 + \theta_2$
0	90	$d + L_3$	0

$(z_{i-1} \rightarrow z_i)$ $(x_{i-1} \rightarrow x_i)$

{abs} → {1} ⟶ $^0_1 T$ //mirar fórmula
{1} → {2} ⟶ $^1_2 T$ //mirar fórmula
{2} → {3} ⟶ $^2_3 T$ //mirar fórmula

T_x	R_x	T_z	R_z

$(z_{i-1} \rightarrow z_i)$ $(x_{i-1} \rightarrow x_i)$

{abs} → {1}
{1} → {2}
{2} → {3}