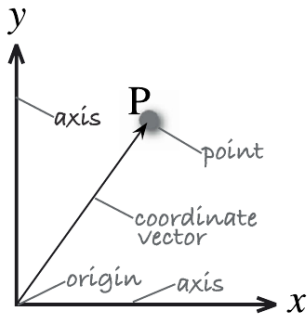


Cinemática - Representación de posición y orientación

Kjartan Halvorsen

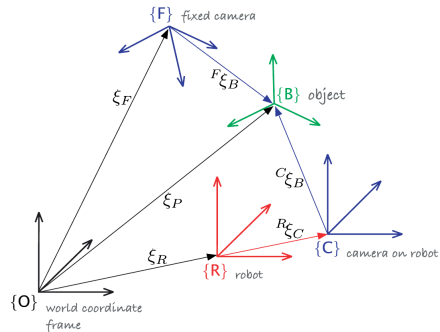
January 31, 2022

Definiciones



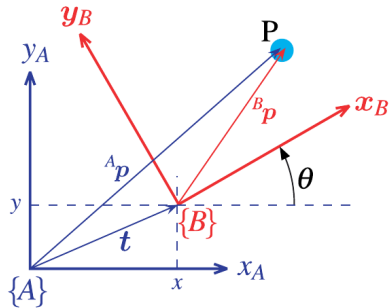
Peter Corke *Robotics, vision and control*

Uso de sistemas de referencia en robótica



Peter Corke *Robotics, vision and control*

Pose en 2D



Peter Corke *Robotics, vision and control*

Ejemplo

Ejercicio

Programar

Rotación en 3D

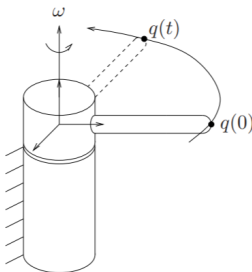


Figure 2.2: Tip point trajectory generated by rotation about the ω -axis.

Murray, Li and Sastry *A mathematical introduction to robotic manipulation*

Mapa exponencial

Pose en 3D

Coordenadas homogéneas