

CINEMÁTICA INVERSA (RoKiSim)

Esta simulación utiliza el robot ABB_IRB120.xml de RoKiSim

DOF := 6
art := 0 .. DOF - 1

Utilizando la simulación RoKiSim

$$\theta_{ini} := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Presione [Init] para la posición inicial:
TCP = 475.785 mm, -82.198 mm, 628.840 mm

$$\theta_{fin} := \begin{pmatrix} 0.00 \\ 39.93 \\ 38.59 \\ 0.00 \\ -78.52 \\ 0.00 \end{pmatrix}$$

Capture cada ángulo para alcanzar la posición final:
TCP = 475.785 mm, -82.198 mm, 213.840 mm

Cálculo de incrementales en cada articulación

Número de posiciones: $n := 200$

$i := 0 .. n$

$$M_{i, art} := \frac{\theta_{fin, art} - \theta_{ini, art}}{n} \cdot i + \theta_{ini, art}$$

Recorrido de ida

$$M_{(n+i+1), art} := M_{n-i, art}$$

Recorrido de regreso

IRB120_Test.sim

M

Grabar archivo de
texto usando
separador [TAB]