



Tecnológico de Monterrey

Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey
Campus Puebla

TE3001B: Fundamentación de robótica (Gpo 101)

Profesor: Dr. Alfredo García Suárez

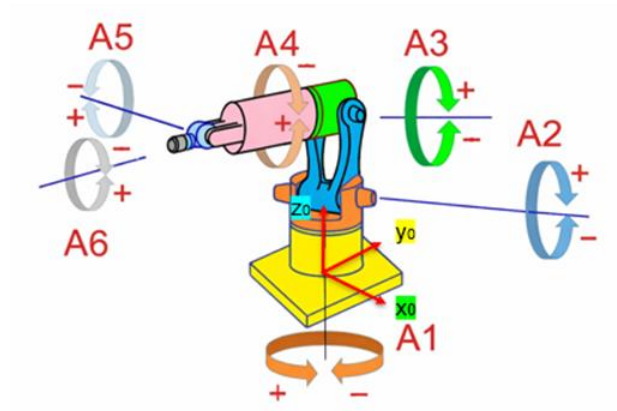
Actividad 2 (Transformaciones Rotacionales)

Marcos Allen Martínez Cortés

A01737939

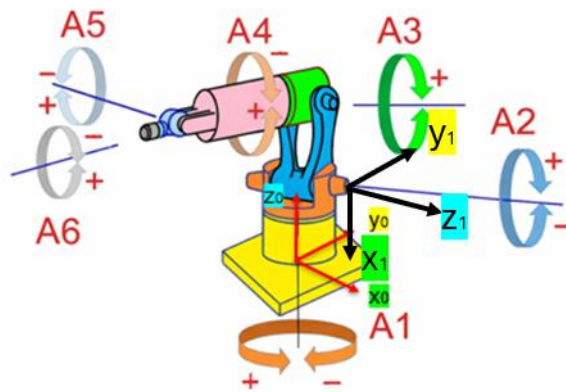
19 de febrero de 2026

Obtener el análisis de las transformaciones rotacionales para las siguientes configuraciones:



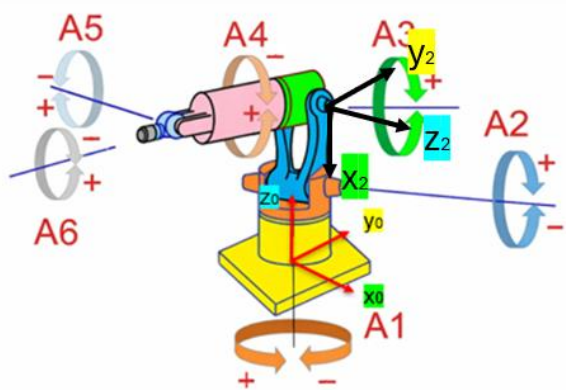
ROBOT Antropomórfico (6GDL)

1. Transformación 1 (de A1 a A2): rotación positiva de 90° alrededor del eje y_0 .



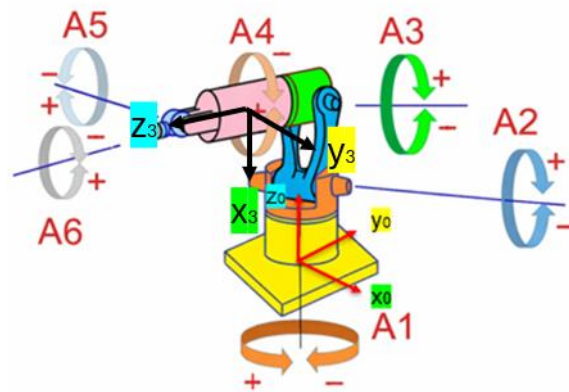
ROBOT Antropomórfico (6GDL)

2. Transformación 2 (de A2 a A3): no hay rotación.



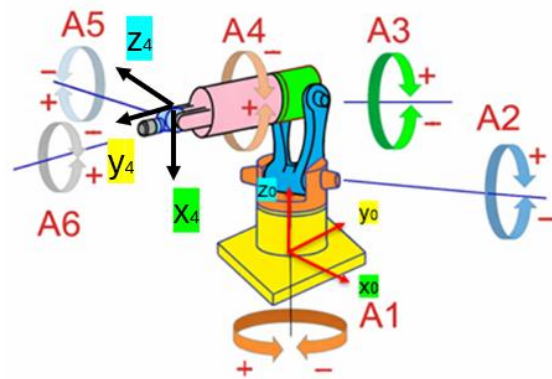
ROBOT Antropomórfico (6GDL)

3. Transformación 3 (de A3 a A4): rotación positiva de 90° alrededor del eje x_2 .



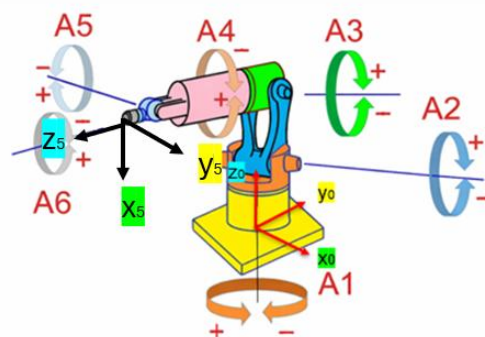
ROBOT Antropomórfico (6GDL)

4. Transformación 4 (de A4 a A5): rotación positiva de 90° alrededor del eje x_3 .

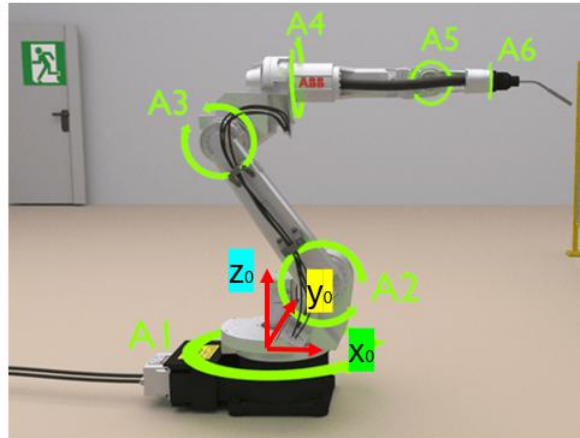


ROBOT Antropomórfico (6GDL)

5. Transformación 6 (de A5 a A6): rotación negativa de 90° alrededor del eje x_4 .

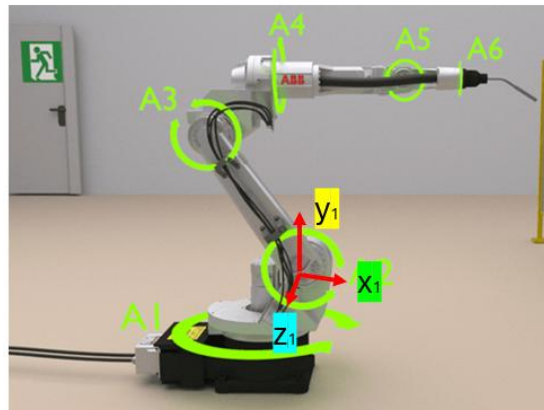


ROBOT Antropomórfico (6GDL)



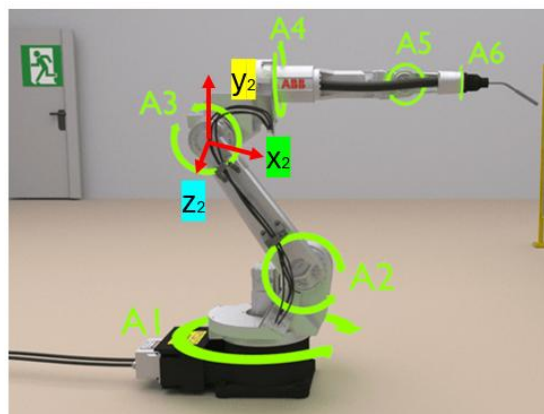
ROBOT Industrial (6GDL)

1. Transformación 1 (de A1 a A2): rotación positiva de 90° alrededor del eje x_0 .



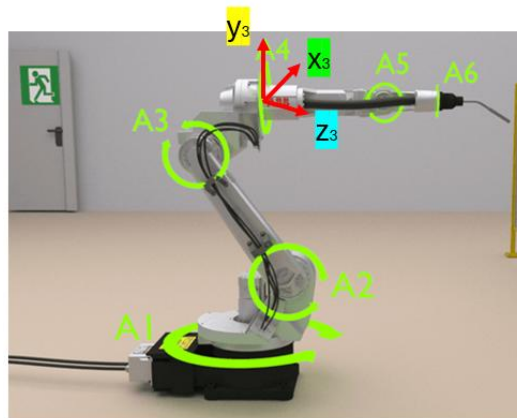
ROBOT Industrial (6GDL)

2. Transformación 2 (de A2 a A3): no hay rotación.



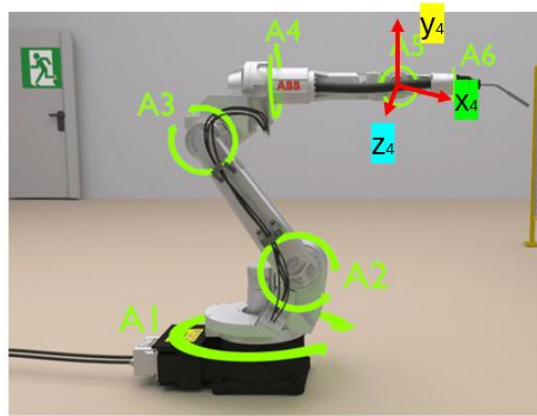
ROBOT Industrial (6GDL)

3. Transformación 3 (de A3 a A4): rotación positiva de 90° alrededor del eje y_2 .



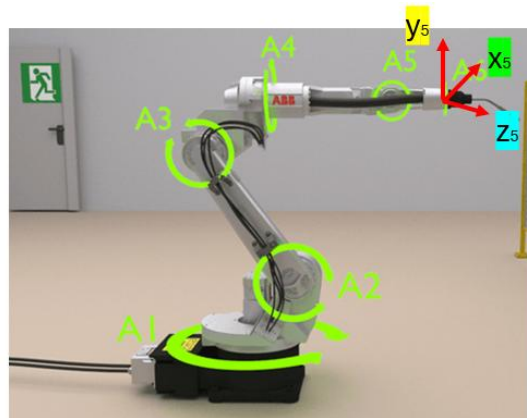
ROBOT Industrial (6GDL)

4. Transformación 4 (de A4 a A5): rotación negativa de 90° alrededor del eje y_3 .



ROBOT Industrial (6GDL)

5. Transformación 5 (de A5 a A6): rotación positiva de 90° alrededor del eje y_4 .



ROBOT Industrial (6GDL)