

Práctica 5

Cálculo de Cinemática Inversa

Robots Bípedos Autónomos

Facultad de Ingeniería, UNAM

Objetivos

- Familiarizar al alumno con el concepto de cinemática inversa.
- Familiarizar al estudiante con el paquete *MoveIt* de la plataforma ROS.
- Calcular la cinemática inversa para ambas piernas, por separado, cuando se desea que el tronco tenga una posición dada.

1. Introducción

2. Desarrollo

3. Evaluación