**Modelo geométrico inverso KUKA KR 340 R3330**

Cristian Camilo Cuestbáñez, Nicolas Gil Rojas, Jorge Luis Reina Jara

2021-II

1. **Modelo geométrico inverso**

Para obtener el modelo geométrico inverso se optó por realizar el desacople del robot en dos subsistemas, el primero consta de las primeras 3 articulaciones y que permiten ubicar la muñeca, que es el segundo subsistema, y comprende las siguientes 3 articulaciones y se usan para orientar la herramienta.

Para el análisis del primer subsistema se empleó el método geométrico usando una vista superior () y una vista lateral del robot (). En esta segunda vista se reduce el sistema a un robot 2D de 2 articulaciones rotacionales que ya ha sido trabajado. Esto nos genera las ecuaciones 1, 2 y 3.

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1) |
|  | (2) |
|  | (3) |

Gráfico

Descripción generada automáticamente con confianza mediaUsando

Figura . Vista lateral del robot.

Imagen que contiene texto, mapa, alambre, pájaro

Descripción generada automáticamente

Figura . Vista superior del robot.