

# Practica 3

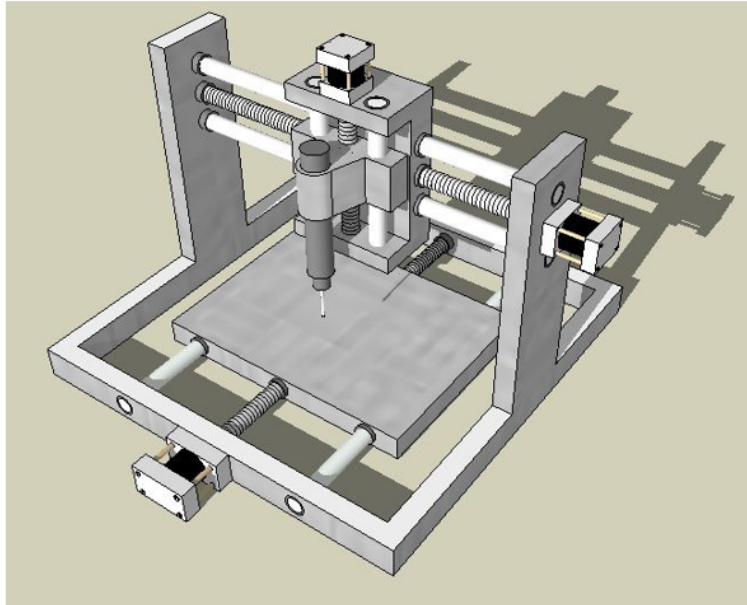
Cinemática de manipuladores seriales

Oscar Daniel Altamirano Vargas

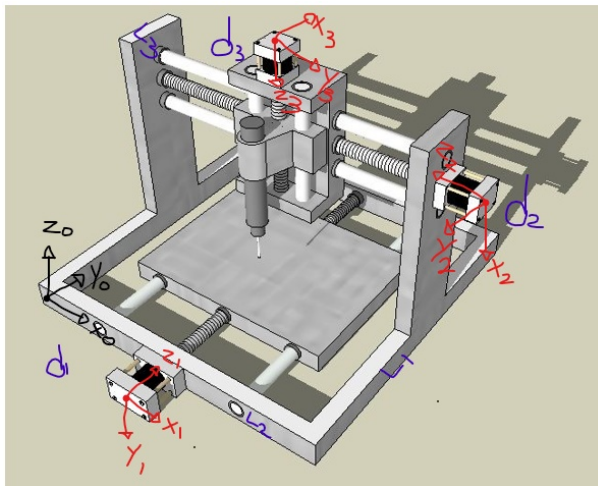
4 de octubre de 2019



Para esta practica se realizaran unas cuantas operaciones y pasos a seguir vasandonos en las condiciones de D-H.



●El paso numero uno consta en la asignación de sistemas de referencias de acuerdo a D-H.



- En este paso sería la obtención de la tabla de parámetros de D-H

$i$	$d_i$	$\theta_{i-1}$	$\alpha_{i-1}$	$a_i$
1	0	$\theta_1$	90	$d_1$
2	0	$\theta+90$	-90	$d_2$
3	$d_3$	$\theta-90$	-90	$d_3$

Como conclusión al seguir los pasos de D-H obtendremos matemáticamente reflejado las posiciones de motores o articulaciones de un robot como se mostro en la tabla de parametros 0