

TAREA 8

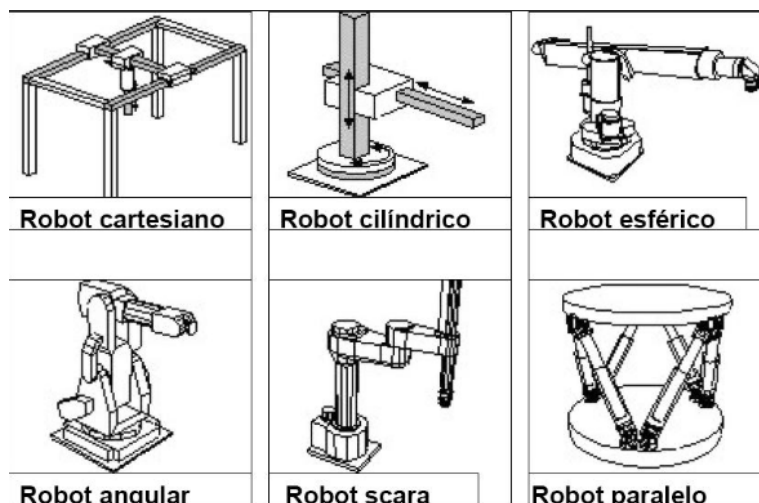
Aplicaciones de los Manipuladores Paralelos

Oscar Daniel Altamirano Vargas

4 de noviembre de 2019



Hoy en día los robots son parte fundamental de nuestra industria, facilitando la ejecución de múltiples tareas, aumentando la precisión del producto final y disminuyendo tiempos de ejecución. Además, son muchos otros los ámbitos en los que los sistemas robóticos modernos colaboran, como pueden ser el sector aeroespacial, diversas aplicaciones médicas, industria de los videojuegos, etc.[?]



En particular, los denominados manipuladores paralelos han ido adquiriendo en los últimos años una notable relevancia, existiendo numerosas líneas de investigación y proyectos asociados al estudio y desarrollo de este tipo de robots. Sin embargo, en ocasiones, no siempre existe una comunicación bilateral entre industria e investigación, o incluso entre las propias ramas de investigación existentes, de forma que se crea un cierto desconocimiento acerca de los trabajos realizados, los que están en proceso de ejecución y las posibles líneas de trabajo futuras. Por ello, cuando un determinado ámbito del conocimiento alcanza un cierto grado de madurez, conviene reflejar su actual estado de la técnica.



En este sentido, los autores del presente artículo realizan una revisión de los campos en los cuales los manipuladores paralelos tienen una especial participación, así como de las líneas de trabajo más activas en el análisis y diseño de estos robots. Asimismo, se citan varias aportaciones con las que los autores del presente trabajo han contribuido.

Referencias

- [1] Hector fabio. Manipuladores paralelos: sintesis, analisis y aplicaciones, May 2007.