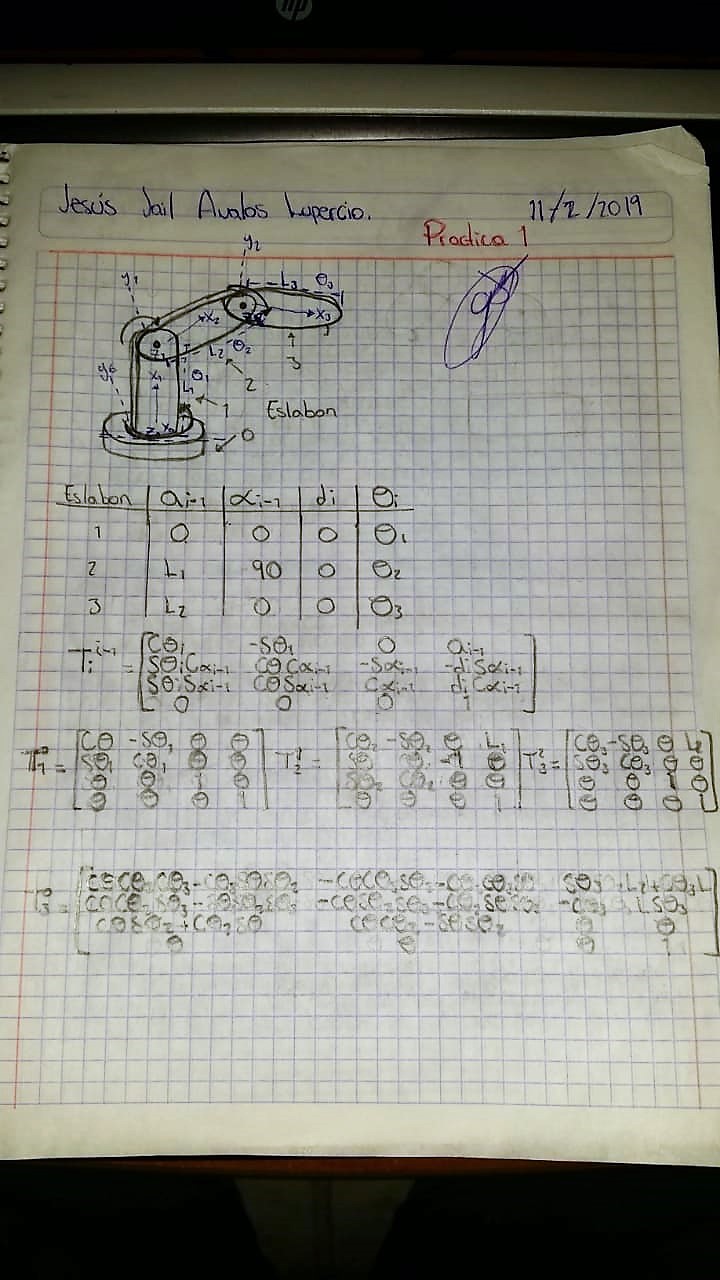
Practica 1

cinematica de robots

Ricardo Martínez Jacinto

[Año]

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Eslabón |  |  | d |  |
| 1 | 0 | 0 | 0 |  |
| 2 |  | 90º | 0 |  |
| 3 |  | 0 | 0 |  |



t1=[cos(teta1) -sin(teta1) 0 0;sin(teta1) cos(teta1) 0 0;0 0 1 0;0 0 0 1];

t2=[cos(teta2) -sin(teta2) 0 L1;0 0 1 0;sin(teta2) cos(teta2) 0 0;0 0 0 1];

t3=[cos(teta3) -sin(teta3) 0 L2;sin(teta3) cos(teta3) 0 0;0 0 1 0;0 0 0 1];

t4=t3\*t2\*t1

t4 =

[ cos(teta1)\*cos(teta2)\*cos(teta3) - cos(teta3)\*sin(teta1)\*sin(teta2), cos(teta1)\*cos(teta3)\*sin(teta2) - cos(teta2)\*cos(teta3)\*sin(teta1), -sin(teta3), L2 + L1\*cos(teta3)]

[cos(teta1)\*cos(teta2)\*sin(teta3) - sin(teta1)\*sin(teta2)\*sin(teta3), -cos(teta1)\*sin(teta2)\*sin(teta3) - cos(teta2)\*sin(teta1)\*sin(teta3), cos(teta3), L1\*sin(teta3)]

[cos(teta1)\*sin(teta2) + cos(teta2)\*sin(teta1), cos(teta1)\*cos(teta2) - sin(teta1)\*sin(teta2), 0, 0]

[0, 0, 0, 1]