

UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS

ES827A - ROBÓTICA INDUSTRIAL

TURMA A

## Projeto Final - Dinâmica e cinemática do robô Puma560

*Alunos:*

Augusto Miranda Garcia      104627

Guilherme de Oliveira Souza   117093

*Professor responsável:*

Dr. Ely Carneiro Paiva

25 de junho de 2015

# Sumário

# 1 Objetivo

O objetivo desse relatório é apresentar o desenvolvimento dos conceitos apresentados em aula de robótica industrial nas atividades propostas para o projeto, sendo então concluído com questões sobre o assunto desenvolvido. É utilizado para tal o Robotics Toolbox, sendo usado o robô Puma560, já incluído na toolbox.

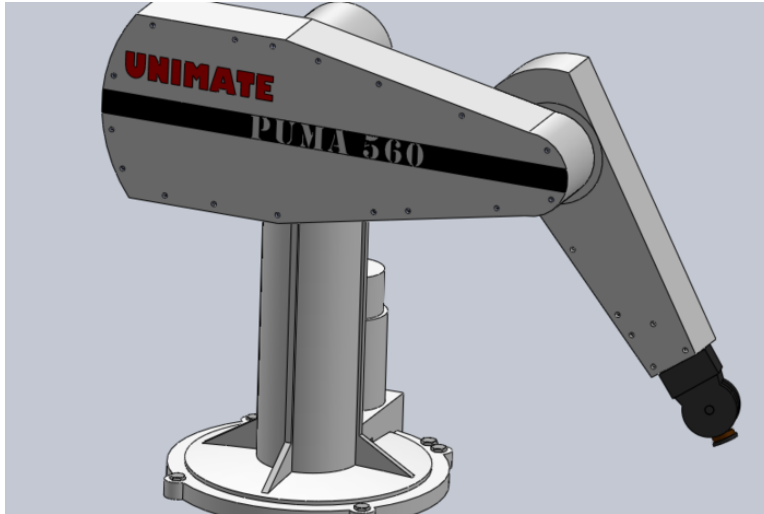


Figura 1: Robô Puma560..