



DEFINICIÓN DEL TEMA

ING. MECATRONICA | 9° B

ALONDRA SALCEDO GONZALEZ
JESUS CARLOS GOMEZ MEDINA
JESUS ALBERTO GARCIA CAMACHO
HECTOR DAVID CURIEL SANCHEZ
URIEL FERNANDEZ GAETA

Dinámica y Control De Robots



Introducción.

El campo de la robótica industrial puede definirse como el estudio, diseño y uso de robots para la ejecución de procesos industriales.

Un robot industrial es un manipulador multifuncional reprogramable, capaz de mover materias, piezas, herramientas, etc.

Objetivo general.

Diseñar, desarrollar, construir y aplicar un robot cartesiano de 3 ejes (X, Y, Z) que sea capaz de seguir una trayectoria determinada por diferentes puntos en diferentes coordenadas y que sea manipulado mediante la programación del mismo.

Objetivos:

- Programación precisa.
- Dar soluciones a las problemáticas

Justificación.

Representar una oportunidad para realizar un proyecto el cual nos beneficiará, adquiriendo nuevos conocimientos y de igual manera nos permitirá posteriormente utilizarlo para desarrollar nuevos proyectos a futuro.

Bibliografía.

<https://www.uaeh.edu.mx/docencia/Tesis/icbi/licenciatura/documentos/Robot%20cartesiano%20seguimiento%20de%20trayectorias.pdf>

<http://www.mekkam.com/robotica-industrial/robot-cartesiano/>