**UNIVERSIDAD NACIONAL DE INGENIERIA**

**FACULTAD DE CIENCIAS**

**Tema:**

**Modelamiento y Control del Brazo Robot 2 Barras**



**Apellidos: Moreno Vera**

**Nombres: Felipe Adrian**

**Código: 20120354I**

**Curso: Introducción a la Robótica**

**Codigo Curso: CC055**

**2016-II**

**1. Modelamiento del brazo robot de 2 barras**

**2. Control del brazo robot de 2 barras**

De la ecuación anterior, se tiene que:

Ecuación que se obtuvo después de hacer aproximación de a 0.

Donde:

, es constante.

Tal que MS representa el producto de las matrices .

Se observa que tiene la forma de :

Donde u = -Kx, siendo u el vector de torques y x el vector de estado que contiene todas las variables del sistema.

**3. Grafica de recorridos trazados por el brazo robot de 2 barras**