

5. GAIA
ROBOTEN EREDUKETA GEOMETRIKOA ETA ZINEMATIKOA
ARIKETAK

ROBOTIKA

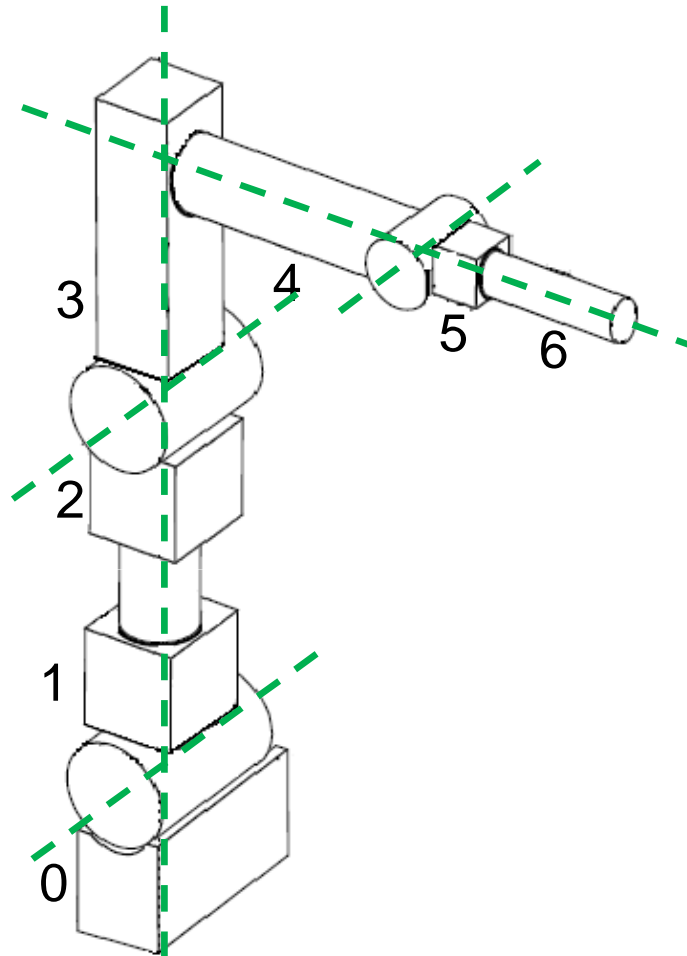
5. GAIA ROBOTEN EREDUKETA GEOMETRIKOA ETA ZINEMATIKOA

ARIKETAK

5.1 ariketa

Irudiko 6 askatasun graduko robotaren Denavit-Hatenbergen taula osatu. Artikulazio guztiak errotazionalak dira

ABB IRB 6400C robotaren eredu zinematikoa

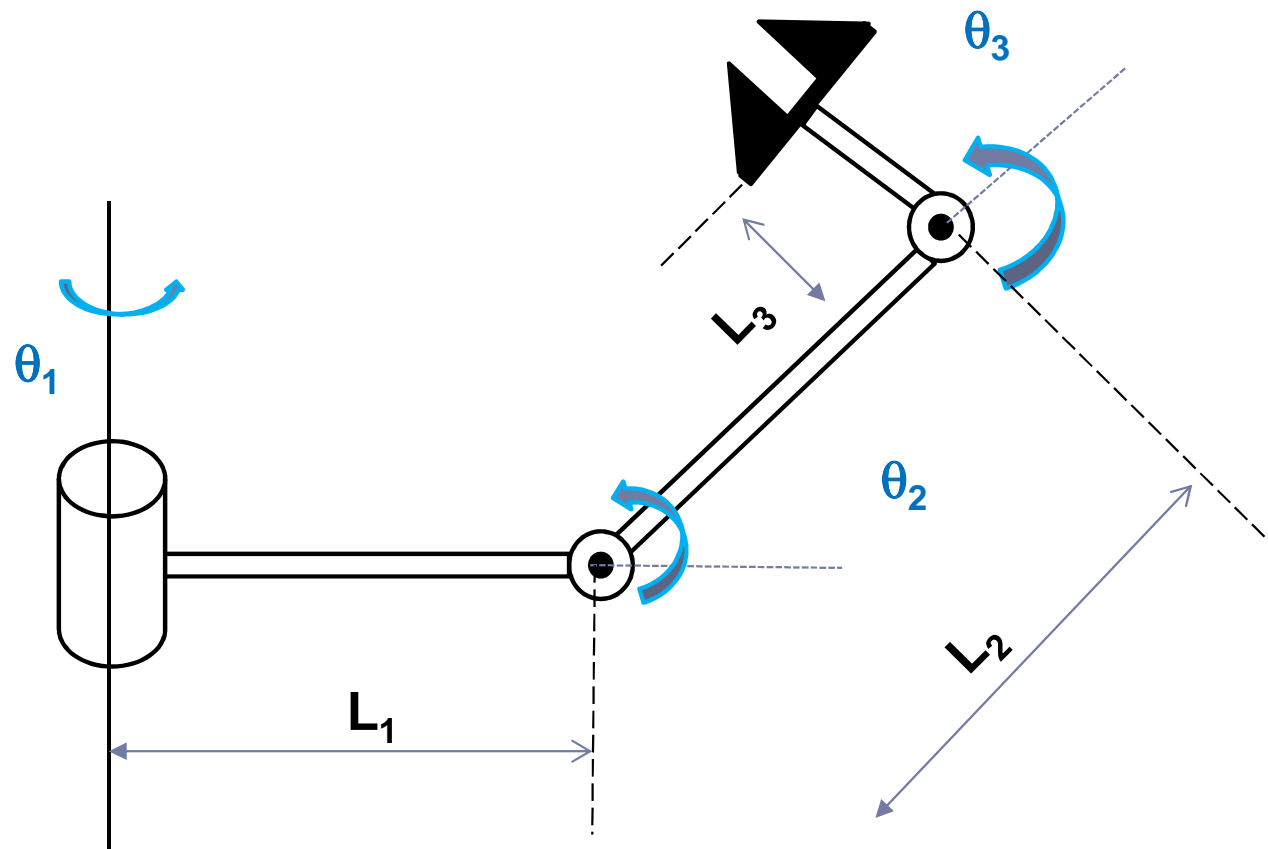


5. GAIA ROBOTEN EREDUKETA GEOMETRIKOA ETA ZINEMATIKOA

ARIKETAK

5.2 ariketa

Irudiko 3 askatasun graduko robotaren Denavit-Hatenbergen taula osatu. Artikulazio guztiak errotazionalak dira

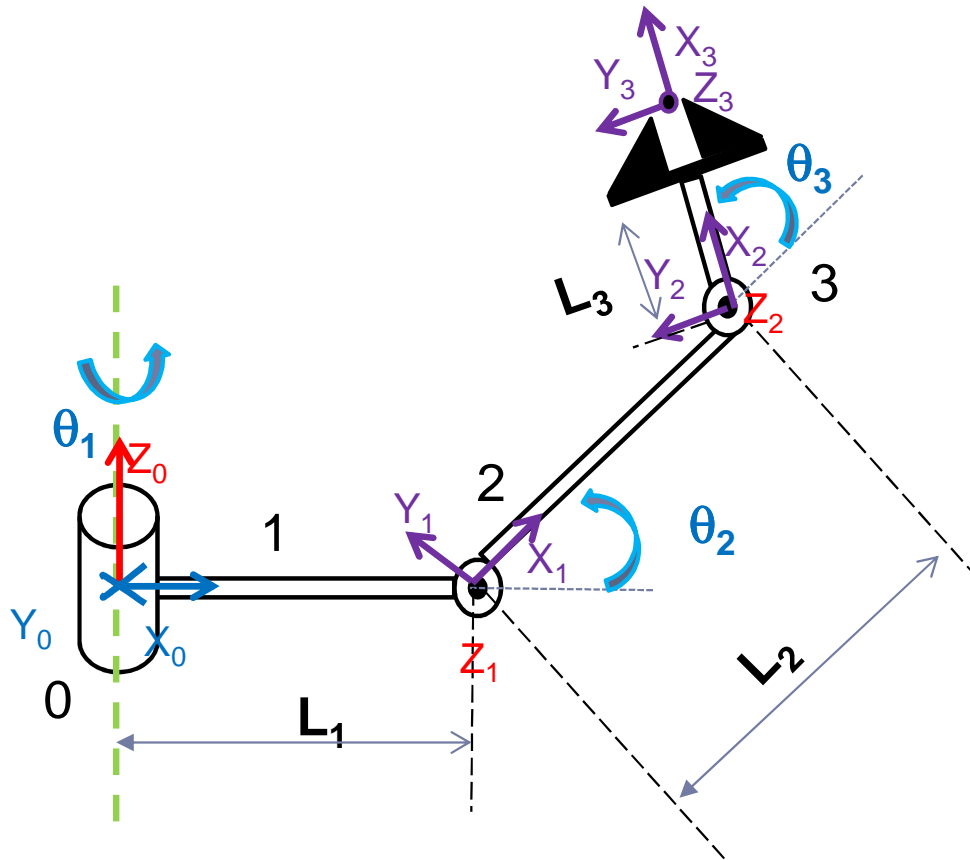


5. GAIA ROBOTEN EREDUKETA GEOMETRIKOA ETA ZINEMATIKOA

ARIKETAK

5.3 ariketa

5.2 ariketako robotaren jacobtarra kalkulatu



	θ_i	d_i	a_i	α_i
1	θ_1	0	L_1	90°
2	θ_2	0	L_2	0
3	θ_3	0	L_3	0

5. GAIA ROBOTEN EREDUKETA GEOMETRIKOA ETA ZINEMATIKOA ARIKETAK

5.4 ariketa

Irudiko 6 askatasun graduko robotaren Denavit-Hatenbergen erreferentzi sistemen esleipena eta D-H taula osatu. 3 artikulazio errotazionalak ($\theta_1, \theta_2, \theta_3$) eta beste hiru translaziozkoak (d_1, d_2, d_3) dira

