

TEMA 5. MODELADO GEOMÉTRICO Y  
CINEMÁTICO DEL ROBOT  
**EJERCICIOS**

ROBÓTICA

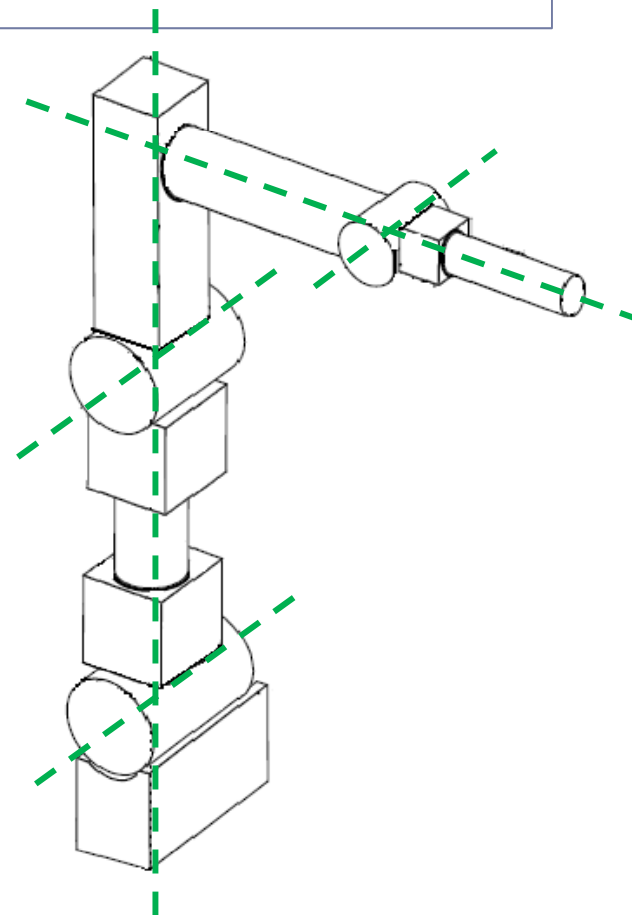
# T5: MODELADO GEOMÉTRICO Y CINEMÁTICO DEL ROBOT

## EJERCICIOS

### 5.1 ejercicio

Obtener la tabla de D-H del robot de 6 GDL mostrado en la figura. Todas articulaciones son rotacionales.

**Modelado cinemático directo robot  
ABB IRB 6400C**

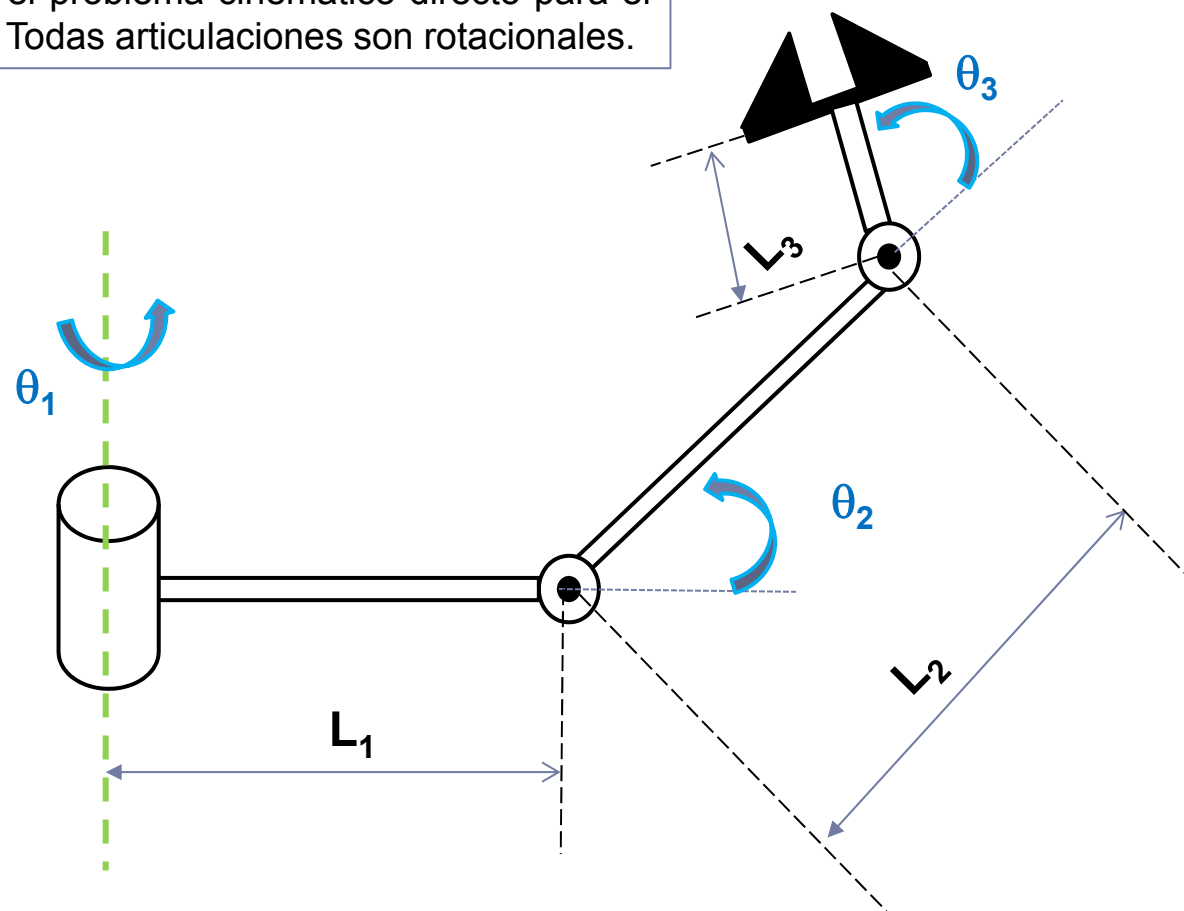


# T5: MODELADO GEOMÉTRICO Y CINEMÁTICO DEL ROBOT

## EJERCICIOS

### 5.2 ejercicio

Resolver mediante D-H el problema cinemático directo para el robot 3GDL de la figura. Todas articulaciones son rotacionales.

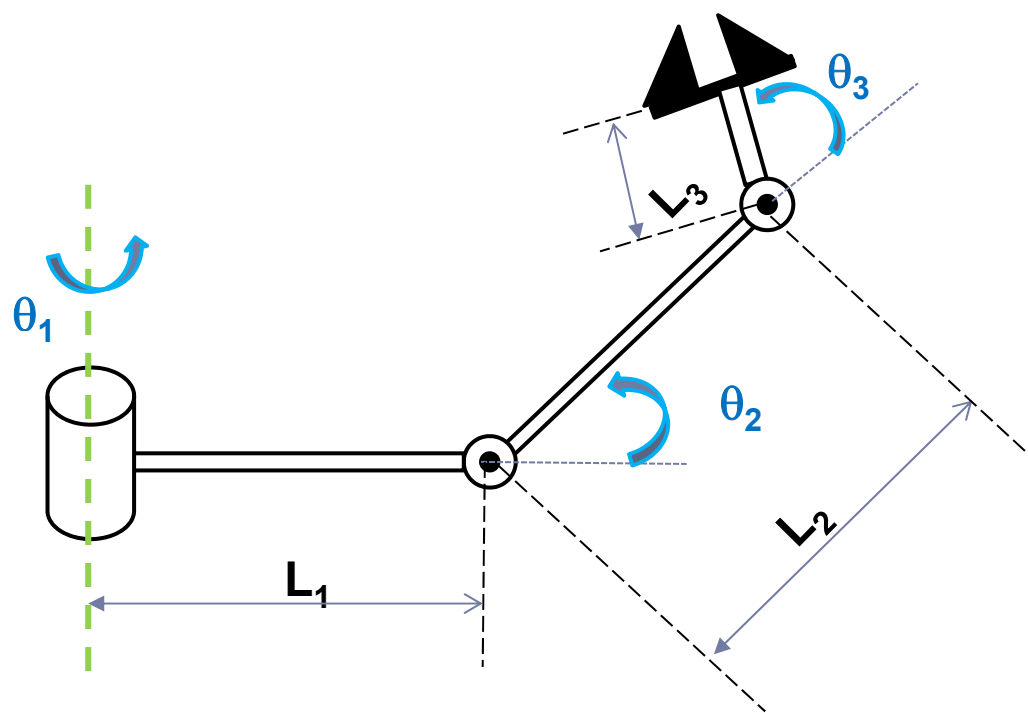


# T5: MODELADO GEOMÉTRICO Y CINEMÁTICO DEL ROBOT

## EJERCICIOS

### 5.3 ejercicio

Calcular la matriz jacobiana del robot de 3 GDL del ejercicio 5.2.



	$\theta_i$	$d_i$	$a_i$	$\alpha_i$
1	$\theta_1$	0	$L_1$	$90^\circ$
2	$\theta_2$	0	$L_2$	0
3	$\theta_3$	0	$L_3$	0

# T5: MODELADO GEOMÉTRICO Y CINEMÁTICO DEL ROBOT

## EJERCICIOS

### 5.4 ejercicio

Obtener la tabla de parámetros de D-H, del robot de 6 GDL mostrado en la figura. El robot posee 3 articulaciones rotacionales ( $\theta_1, \theta_2, \theta_3$ ) y otras 3 translacionales ( $d_1, d_2, d_3$ ).

