

ROBOTICA

por CRAIG

Isbn 9702607728

Indice del Contenido

Prefacio

1. Introducción
2. Descripciones espaciales y transformaciones
3. Cinemática de manipuladores
4. Cinemática inversa de manipuladores
5. Jacobianos: velocidades y fuerzas estáticas
6. Dinámica de manipuladores
7. Generación de trayectorias
8. Diseño del mecanismo del manipulador
9. Control lineal de los manipuladores
10. Control no lineal de los manipuladores
11. Control de fuerza de los manipuladores
12. Lenguajes y sistemas de programación de robots
13. Sistemas de programación fuera de línea

A. Entidades trigonométricas

B. Convenciones de los 24 conjuntos de ángulos

C. Algunas fórmulas de cinemática inversa

Soluciones a los ejercicios seleccionados

Índice