

Scorbot ER-VII virtual: modelado matemático y control de movimiento

Se presenta como resultado el diseño e integración de un ambiente virtual dinámico de un robot Scorbot ER-VII empleado para evaluar estrategias de control de movimiento a partir de la respuesta transitoria de sus variables articulares de posición y velocidad, así como una trayectoria para la consigna de movimiento descrita a partir de sus ecuaciones paramétricas, en este caso el control de modos deslizantes hace el seguimiento de trayectorias programadas haciendo que el error sea compensado con la tarea a seguir. El sistema fue elaborado en Visual C++, OpenGL y herramientas de autoría como 3d Studio Max para el modelado de la estructura del robot con detalles cinemáticos finos, para la exportación a código opengl se utilizó Deep Exploration edición CAD. La respuesta de movimientos controlados es adquirida con Matlab y su integrador.

Actualmente es profesora en la Facultad de Estudios Superiores Cuautitlán UNAM, imparte clase a las carreras de Lic. en Informática, Lic. Ingeniería en Telecomunicaciones, Sistemas y Electrónica, Lic. en Contaduría, Ing. Agrícola, Ing. Mecánica Eléctrica, Lic. en Diseño y Comunicación Visual, Lic. en Administración, Ing. en Alimentos, Ing. Química.

Scorbot ER-VII virtual: modelado matemático y control de movimiento por Liana López Pacheco, Verónica Martínez Olguín, Omar Arturo Domínguez Ramírez fue vendido por £40.00 cada copia.. Regístrese ahora para tener acceso a miles de libros disponibles para su descarga gratuita. El registro fue libre.



Liana López Pacheco · Verónica Martínez Olguín · Omar Arturo Domínguez Ramírez

Scorbot ER-VII virtual

modelado matemático y control de movimiento

- Título del libro : Scorbot ER-VII virtual: modelado matemático y control de movimiento
- ISBN: 3848473941
- Autor: Liana López Pacheco, Verónica Martínez Olguín, Omar Arturo Domínguez Ramírez

Debido a un problema de derechos de autor, debes leer Scorbot ER-VII virtual: modelado matemático y control de movimiento en línea. Puedes leer Scorbot ER-VII virtual: modelado matemático y control de movimiento en línea usando el botón a continuación.

LEER ON-LINE

