



Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL

By Prada Jiménez, Vladimir / Niño, Paola A.

Condition: New. Publisher/Verlag: Editorial Académica Española | Control Híbrido Fuerza-Posición | Este libro surgió de realizar una búsqueda de las necesidades que se encuentran en aplicaciones a nivel industrial-médico. Este texto muestra el diseño y construcción de un manipulador de dos grados de libertad, el diseño se realizó por medio de la herramienta computacional Computer Aided Design (CAD) y el análisis estructural por medio de Computer Aided Engineering (CAE) en específico Análisis por el Finite Elements Method (FEM) con el software SolidWorks, para la construcción o fabricación de piezas del robot se utilizaron herramientas de Computer Aided Manufacturing (CAM) con el software Mastercam X4 y las rutinas generadas se cargaron en una máquina de Computered Numeric Control (CNC) y un centro de mecanizado. Se implementó un algoritmo en Matlab que muestra el área de trabajo, el desarrollo cinemático, dinámico e implementación del controlador híbrido fuerza-posición. Se presentan simulaciones del comportamiento del robot con el controlador en Simulink y LabView. Por último se realizan pruebas con el robot real para validar los resultados obtenidos de la simulación entre SolidWorks-Labview. | Format: Paperback | Language/Sprache: spa | 148 pp.



READ ONLINE
[5.44 MB]

Reviews

An exceptional pdf and also the typeface applied was intriguing to read through. It is definitely simplified but excitement in the 50 % in the ebook. I discovered this ebook from my dad and i recommended this pdf to find out.

-- Jarod Ward

Complete information for publication enthusiasts. It is really basic but shocks inside the fifty percent of your book. I am just delighted to let you know that this is basically the finest book i have read through in my individual lifestyle and might be he best pdf for actually.

-- Elena Runolfsdottir Sr.