

Pauta Guía de Práctica

Experiencia 1 “Robot KUKA”

24 Marzo 2009

Profesor: Rodolfo Garcia R.

Profesor auxiliar: Paul Pacheco

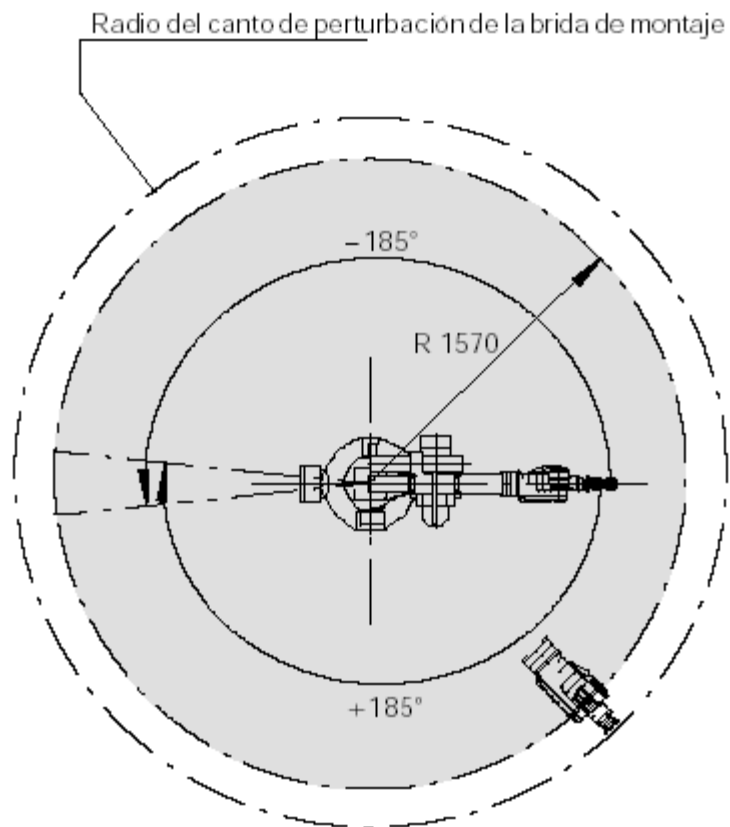
Actividad

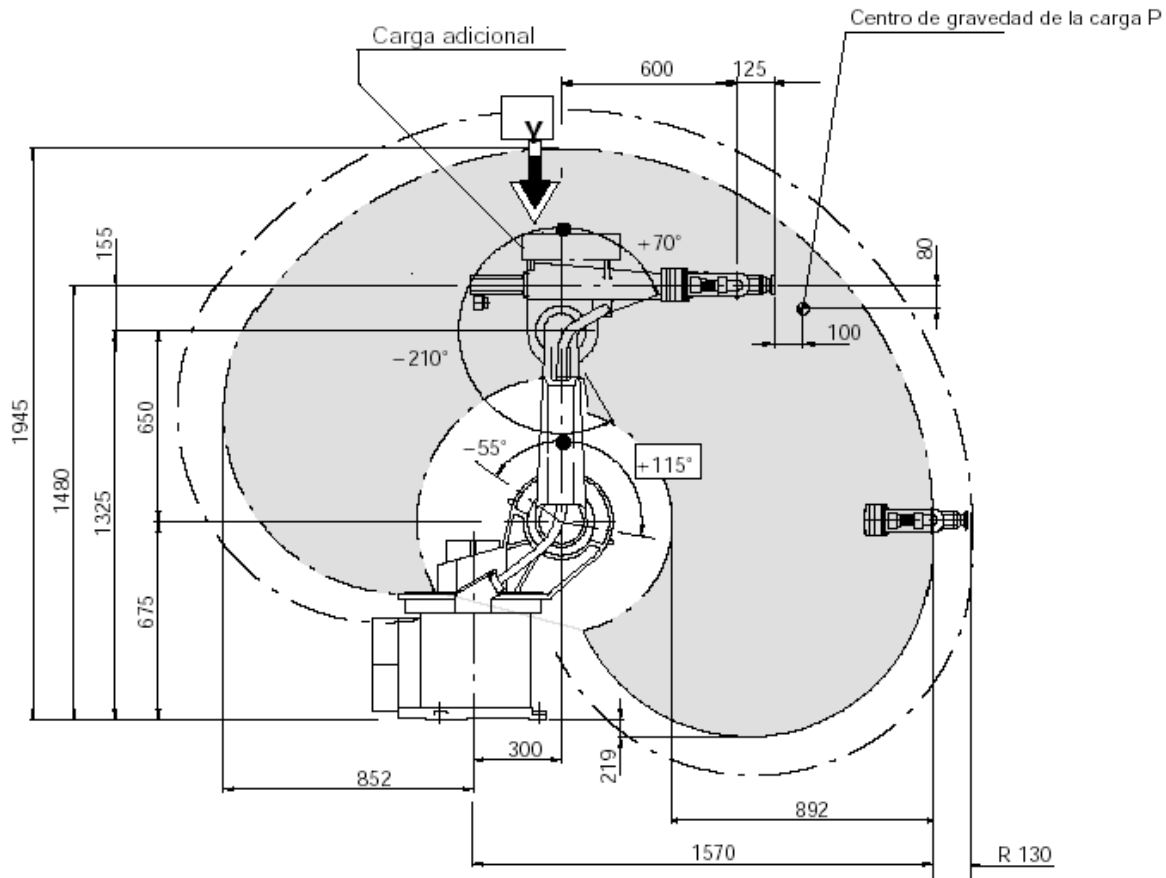
- 3.1** Realice una observación de los movimientos del robot y determine cuales son los límites de cada articulación.

Eje	Rango de desplazamiento limitado por software	Velocidad
A1	$\pm 185^\circ$	152 %s
A2	+115° hasta -55°	152 %s
A3	+70° hasta -210°	152 %s
A4	$\pm 350^\circ$	250 %s
A5	$\pm 130^\circ$	357 %s
A6	$\pm 350^\circ$	660 %s

Tabla 1: rangos de desplazamientos y velocidad para cada eje

- 3.2** Realice un bosquejo que describa el área de trabajo del robot kuka visto de 2 perspectivas, desde arriba (espacio de trabajo en los ejes X e Y) y de costado (espacio de trabajo visto desde los ejes Z e Y).





5. Actividad

Mencione al menos 1 ejemplo donde los sistemas de referencias ya mencionados permitan realizar una tarea determinada de forma más fácil que utilizando otro sistema de coordenadas

Para la corrección se ocupa el criterio del auxiliar, cualquier duda dirigirse a él.