



Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición

Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S.

 **Descargar**

 **Leer En Linea**

Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S.

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 Control Numérico Computarizado (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."

 [Descargar Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador d ...pdf](#)

 [Leer en línea Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador ...pdf](#)

Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición

Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S.

Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición

Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S.

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 Computerized 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."

Descargar y leer en línea Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S.

148 pages

About the Author

Ingeniero en Mecatrónica – Universidad Militar Nueva Granada (2008), Maestría en Sistemas Automáticos de Producción – Universidad Tecnológica de Pereira (2012). Actualmente docente e investigador en la Universidad Militar Nueva Granada. Experiencia en el área de control, robótica móvil, análisis de vibraciones, mecatrónica, automatización.

Download and Read Online Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. #3OYX7NZLCIH

Leer Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. para ebook en líneaControl Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. Descarga gratuita de PDF, libros de audio, libros para leer, buenos libros para leer, libros baratos, libros buenos, libros en línea, libros en línea, reseñas de libros epub, leer libros en línea, libros para leer en línea, biblioteca en línea, greatbooks para leer, PDF Mejores libros para leer, libros superiores para leer libros Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. para leer en línea.Online Control Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. ebook PDF descargarControl Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. DocControl Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. MobipocketControl Híbrido Fuerza-Posición para un manipulador de 2 GDL: Control Híbrido Fuerza-Posición by Vladimir Prada Jiménez, Paola A. Niño, Oscar F. Aviles S. EPub

3OYX7NZLCIH3OYX7NZLCIH3OYX7NZLCIH