

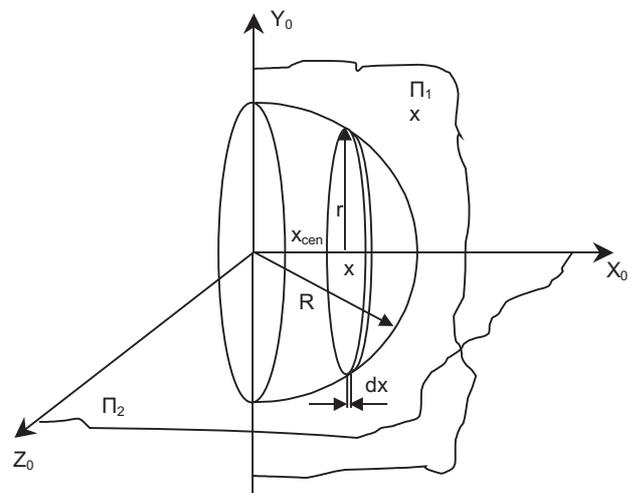
Seminario:

Mecánica vectorial aplicada a los robots industriales (Sesión 2)

26 de marzo de 2010



$$\vec{r}_{\text{cdm}} = \begin{pmatrix} x_{\text{cdm}} \\ y_{\text{cdm}} \\ z_{\text{cdm}} \end{pmatrix} = \frac{1}{M} \cdot \int_V \vec{r} \cdot dm = \frac{1}{M} \cdot \begin{bmatrix} \int_V x \cdot dm \\ \int_V y \cdot dm \\ \int_V z \cdot dm \end{bmatrix}$$



$$H = \begin{bmatrix} H_x \\ H_y \\ H_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y^2 + z^2 & -xy & -xz \\ -xy & z^2 + x^2 & -yz \\ -xz & -yz & x^2 + y^2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix} \cdot dm$$

PROGRAMA E INSCRIPCIÓN: <http://www.unirioja.es/cu/celvira/>

Organiza:
Departamento de Ingeniería Eléctrica
Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial



UNIVERSIDAD DE LA RIOJA