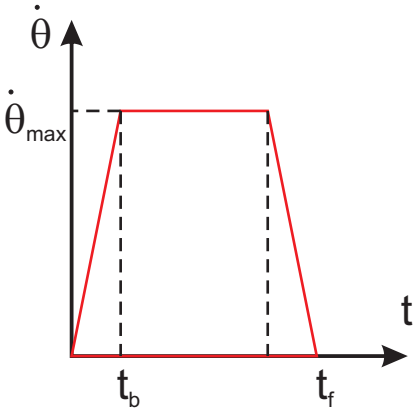
Seminario:

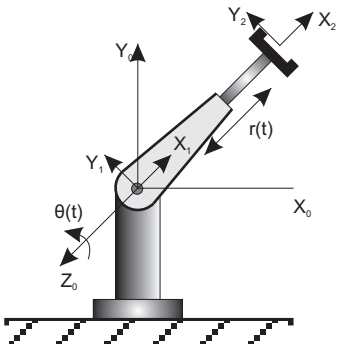
Mecánica vectorial aplicada a los robots industriales

Sesión 1 (4ª edición)

14 de septiembre de 2012

$$ {}^{0}\vec{\omega}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_3 \end{bmatrix} $$





$$ q_l(t) = \theta_i + \theta_{max} t^2 $$

$$ \dot{q}_l(t) = 2\,\dot{\theta}_{max} t $$

$$ \ddot{q}_l(t) = 2\,\ddot{\theta}_{max} $$

PROGRAMA e INSCRIPCIÓN: http://www.unirioja.es/cu/celvira/

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

UNIVERSIDAD DE LA RIOJA