MANUAL DE ESTUDIO · SISTEMAS ROBÓTICOS

Introducción

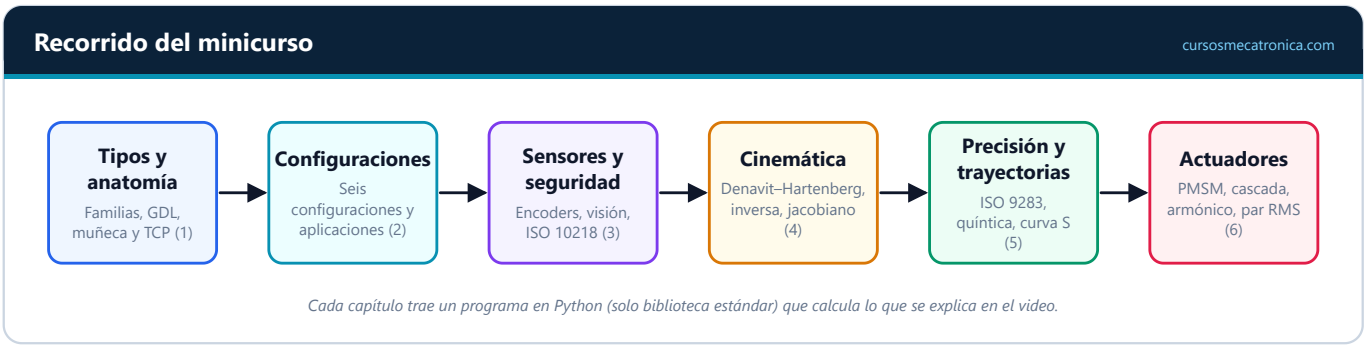
Introducción · En el video: **minuto 0:00** · Duración 0:51

Objetivo. Conocer el recorrido del minicurso y preparar el material de trabajo.

Ideas clave

De la anatomía al dimensionamiento

El minicurso parte con los tipos de robots y la terminología del brazo, sigue con las configuraciones y sus aplicaciones, y luego integra sensores, control y seguridad. La segunda mitad es cuantitativa: cinemática con Denavit–Hartenberg, exactitud y trayectorias, y el dimensionamiento de motores y reductores.



Estructura del minicurso.

Cómo estudiar

Cada capítulo coincide con un tramo del video. Mira el tramo, lee el manual y ejecuta el programa del capítulo con `python archivo.py`: todos usan solo la biblioteca estándar y muestran las mismas cifras de los ejemplos resueltos.

Autoevaluación

1. ¿Qué necesita el código del minicurso?

Respuestas. 1. Python 3.8 o superior; no usa bibliotecas externas.