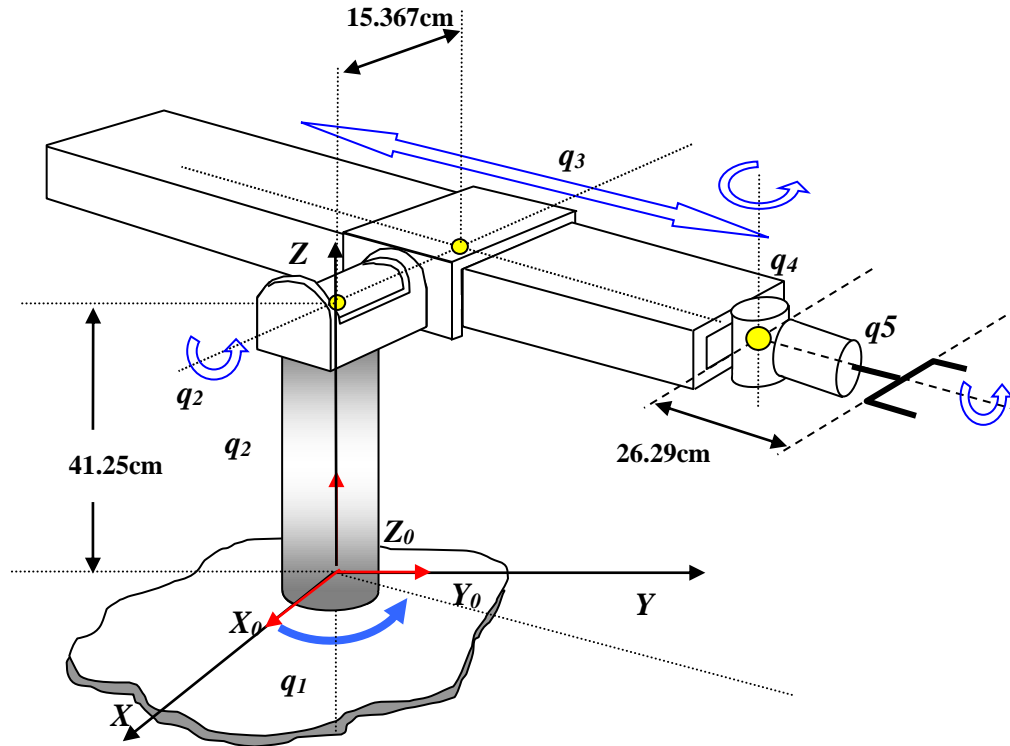


- 1) La figura anexa presenta un diagrama esquemático de un Robot Stanford/JPL, el cual ha sido modificado. La longitud del link prismático es de 0.5m. Adicionalmente se tiene un portaherramienta con una longitud de 0.1m. La distancia desde el acople del portaherramientas hasta la base vertical es “d” y por construcción mecánica se tiene  $0.5m \geq d \geq 0$ .



- Determine de manera aproximada el espacio de trabajo del manipulador. (Forma y medidas)
- Determine las ecuaciones cinemáticas directas del manipulador utilizando la notación de Denavit-Hartenberg.