

Nombre:

Carnet:

- 1) La figura anexa presenta un diagrama esquemático de un Robot Antropomorfo modificado, al cual se le ha agregado un movimiento traslacional adicional; este robot es empleado en el montaje de componentes electrónicos. Encuentre:
  - a) Determine de manera aproximada el espacio de trabajo del manipulador. (Forma y medidas) (3 puntos)
  - b) Determine las ecuaciones cinemáticas directas (función de  $q_1$ ,  $q_2$ ,  $q_3$  y  $q_4$ ) del manipulador utilizando la notación de Denavit-Hartenberg. (16 puntos)

