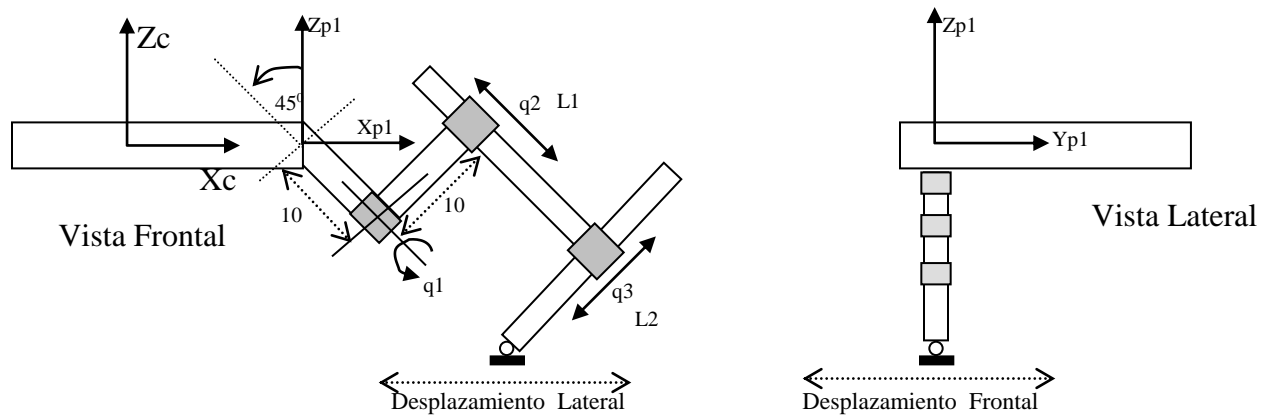


En la Figura anexa se muestra un esbozo de la pata del Robot ROBSIN, un robot caminante y escalador cuadrúpedo desarrollado con fines experimentales. Cada pata posee 3 GDL, RPP y está dotada de un pie conformado por una rótula y una pequeña base.



Las medidas del cuerpo del robot son: Largo 1m, ancho 0.6 m, alto 0.2 m.

Las patas miden : $L1=0.5$ m, $L2 = 0.5$ m.

Peso del cuerpo: 25 Kg

- 1.- Determinar las ecuaciones cinemática directa de la pata.
- 2.- Determine las ecuaciones cinemáticas inversa de la pata