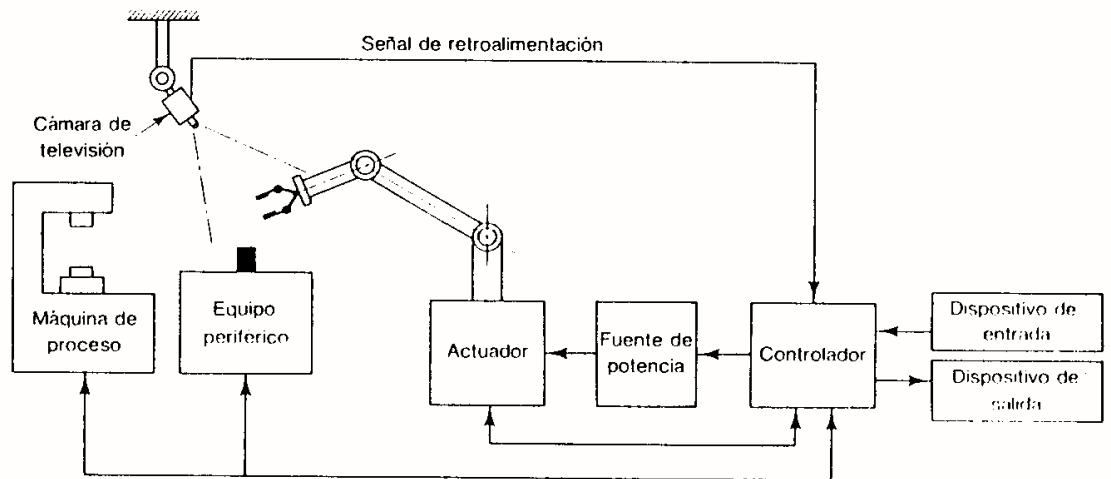


Figura 1-2
Robot que utiliza
reconocimiento de
imágenes.



de montaje, donde ensambla las diversas partes para formar un componente. La función del controlador la realiza un computador digital programado.

Sistema de control de brazo de robot. La figura 1-3 muestra el diagrama esquemático de una versión simplificada del sistema de control de un brazo de robot. El diagrama muestra el control de movimiento en línea recta del brazo. El movimiento en línea recta es un movimiento en un solo grado de libertad. El brazo de un robot tiene en realidad 3 grados de libertad (movimiento hacia arriba-abajo, movimiento hacia adelante-atrás y movimiento hacia izquierda-derecha). La articulación o muñeca en el extremo del brazo, tiene también 3 grados de libertad, y la mano I, que es el agarre o aprehensión (movimiento-de asir). En total, el sistema de brazo de robot tiene 7 grados de libertad. Si el cuerpo del robot debe moverse en un plano se añaden grados de liber-

Figura 1-3
Sistema de control
del brazo de un
robot.

