Enfoque práctico de la teoría de robots

Con aplicaciones en Matlab

Autor: Enrique Arnáez Braschi *(Autor)*

¿Qué entendemos por robot? Primero, debemos comenzar por enfrentar la idea popular que un robot es un androide como los conocidos Terminator, C-3P0 o todos los que tengan alguna forma “humanoide”. En esta publicación, Enrique Arnáez Braschi condensa temas sumamente abstractos, de manera sencilla, sobre la teoría de manipuladores robóticos. Específicamente, explica los temas enfocados en el modelamiento y control de movimiento de robots. Este libro resume, en una forma práctica, estudios, trabajos e investigaciones que el autor ha realizado desde hace más de catorce años para plasmar el enfoque práctico de la parte teórica del control moderno y de la robótica. La teoría de control moderno emplea, durante sus diferentes etapas para el diseño de los controladores, un amplio número de ciencias y herramientas como álgebra lineal, teoría de vectores y matrices, cálculo diferencial y programación, para esta última herramienta el autor emplea Matlab®.

Palabras claves: introducción a la teoría de robots; arquitectura del robot; planificación de trayectorías; cinemática de los robots; dinámica de los robots; controladores para manipuladores de robots; modelamiento y control de trayectorias completo en matlab

Categorización:

Personalizada

Ingeniería

Colección

Textos básicos

Sobre el Autor

Enrique Arnáez Braschi
Enrique Arnáez Braschi es Oficial de la Marina de Guerra del Perú graduado de la Escuela Naval del Perú y Magíster en Ingeniería de Control y Automatización de la Pontificia Universidad Católica del Perú (PUCP).

Profesionalmente se ha desempeñado en la Marina de Guerra del Perú y, como docente, en cursos de la Escuela Naval y de la Escuela de Calificación de Oficiales. Asimismo, cuenta con amplia experiencia como catedrático en la Maestría de Ingeniería de Control y Automatización de la PUCP, en la Maestría de Sistemas de la Universidad San Martín de Porres (USMP) y en el área de control y robótica de la Carrera de Ingeniería Electrónica de la Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas (UPC).

https://editorial.upc.edu.pe/enfoque-practico-de-la-teoria-de-robots-e2ne6.html

eBook

Año de Publicación: 2015
Presentación: Digital: descarga y online
ISBN13: 9786123180171
PVP: USD 16

eBook

Año de Publicación: 2015
Presentación: Digital: descarga y online
ISBN13: 9786123180256
PVP: USD 16

Impreso

Año de Publicación: 2015
Presentación: Libro
Tamaño: 21 x 29.7 cm
Total de páginas numeradas: 177 Páginas
Número absoluto de páginas: 184 Páginas
ISBN13: 9786123180102
Peso: 0.58 Kg
PVP: S/ 41
PVP: USD 11