



Universidad Autónoma Benito Juárez de Oaxaca
Facultad de Sistemas Biológicos e Innovación Tecnológica
Maestría en Ingeniería



Robótica

Temario:

1. Cinemática de robots manipuladores.
2. Dinámica.
3. Identificación paramétrica.
4. Control de posición.
5. Control de Trayectoria.
6. Control Cartesiano.
7. Robótica industrial.

Bibliografía:

- Kelly R. y Santibanez V. (2003). *Control de Movimiento de Robots Manipuladores*. Pearson Prentice-Hall.
- Spong M., Hutchinson S. y Vidyasagar M. (2006). *Robot Modeling and Control*. John Wiley & Sons, Inc.
- Reyes F. (2012). *Robótica: Control de Robots Manipuladores*. Editorial Alfaomega.
- Reyes F. (2013). *MATLAB: Aplicado a Robótica y Mecatrónica*. Grupo Editor Alfaomega.
- Arakelian V. (2018). *Dyanmic Decoupling of Robot Manipulators*. Springer.