

ROBIN: Herramienta gráfica de simulación de robots industriales en un ambiente virtual



← índice **figuras** tablas 1 2 3 4 5 6 7 A B C referencias →

Capítulo 1. Introducción

Capítulo 2. Marco Teórico

2.1 Robótica

2.2 Robot Industrial

2.3 Programación de Robots

Capítulo 3. Trabajos Relacionados

3.1 Workspace

3.2 IGRIP/Deneb

3.3 RobCad

3.4 Easy–Rob

3.5 RoboWorks

Capítulo 4. Análisis y Diseño del sistema ROBIN

4.1 Módulo de Construcción

4.2 Módulo Control

4.3 Módulo Programación

4.4 Módulo Simulación (Animación)

Capítulo 5. Implementación de ROBIN

5.1 Módulo Construcción

5.2 Módulo de Control

5.3 Modulo de Programación

5.4 Módulo de Simulación

Capítulo 6. Pruebas y Resultados

Índice de contenido

[6.1 Modelos de robots](#)

[6.2 Programación de robots](#)

Capítulo 7. Conclusión

[7.1 Estado actual](#)

[7.2 Aplicaciones](#)

[7.3 Trabajo a futuro](#)

Apéndice A. Manual de usuario

Apéndice B. Tutorial

Apéndice C. Manual de Programador

Índice de Figuras

Índice de Tablas

Referencias

Tema(s) a buscar en el catálogo de la Biblioteca:

- [Robots, Industrial--Design and construction--Data processing,](#) ↑
- [Robots--Programming--Case studies,](#) ↑
- [Virtual computer systems,](#) ↑
- [Computer simulation,](#) ↑

← índice **figuras** tablas 1 2 3 4 5 6 7 A B C referencias →



Razo Rodríguez, A. F. 1999. **ROBIN: Herramienta gráfica de simulación de robots industriales en un ambiente virtual.** Tesis Licenciatura. Ingeniería en Sistemas Computacionales. Departamento de Ingeniería en Sistemas Computacionales, Escuela de Ingeniería, Universidad de las Américas–Puebla. Diciembre.
Derechos Reservados © 1999, Universidad de las Américas–Puebla.

