

Sistema Emulador de Algoritmos de Control para Robots Manipuladores

**Mario Humberto Alcocer Campos ¹, José Luis Rullán Lara ²,
Ramón García Hernández ², Wilberth Hidalgo Arcos ¹**

**¹Universidad Tecnológica de Campeche
m_alcocer@hotmail.com, wilberthhidalgo@gmail.com**

**²Universidad Autónoma del Carmen
jrullan@pampano.unacar.mx, rghernandez@pampano.unacar.mx**

Resumen

La robótica ha permitido que muchas de las actividades sean más sencillas, principalmente en el área de la industria; un brazo articulado al ser considerado como una cadena cinemática abierta formada por un conjunto de eslabones interrelacionados por medio de articulaciones da cabida a que tenga una aplicación directa en actividades de producción. La Universidad Autónoma del Carmen dispone de un brazo robótico para fines académicos el CRS CataLyst-5t Robot System , y debido a que es insuficiente para que toda la matrícula practique con eficiencia, se realizará un sistema emulador de algoritmos de control de robots manipuladores, el cual será desarrollado en Visual C++.

Palabras Clave

Sistema emulador, algoritmos de control, brazo robótico.