

APELLIDOS:

NOMBRE:

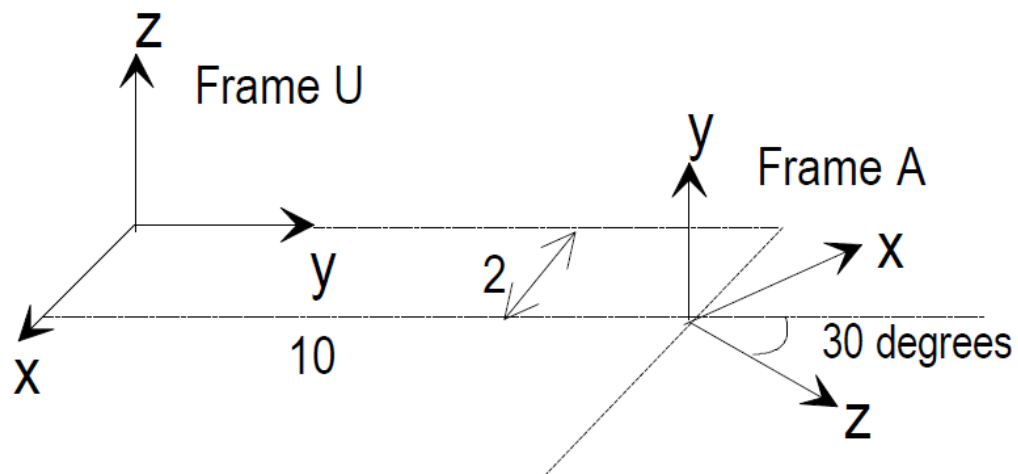
DNI:

ROBÓTICA
Grado de Ingeniería de Tecnologías Industriales

29 de Octubre de 2025

Tiempo: 30 minutos.

1. (1.0 punto). **Describir cómo funciona un Sincro-Resolver.** Que se mide y en que se basa para ello. Justificar la respuesta.
2. (1.0 punto). Dados los marcos de referencia {U} y {A} que se muestran en la figura, encontrar la **transformación TUA que los relaciona**. Escribir la/s instrucciones de Matlab necesaria para su cálculo, así como los ejes empleados.



3. (1.0 punto). **DEMOSTRAR** porqué la dinámica de un robot manipulador queda desacoplada debido a las reductoras y por tanto pueden utilizarse controladores monovariantes.