



UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE ZACATECAS

"Francisco García Salinas"

COORDINACIÓN DE INVESTIGACIÓN Y POSGRADO

30/11/2016



Informes del Investigador: CLAUDIA REYES RIVAS Semestre: 1617snon

Registro: UAZ-2016-37124

Avance

25%

Proyecto

CONTROL DE ROBOT MANIPULADOR INDUSTRIAL APLICANDO REDES NEURONALES.

Informes del proyecto		
Tipo de producción	Título	Fecha
MEMORIAS Y MEMORIAS EN EXTENSO	Criterios de ajuste de reguladores para el accionamiento de motores trifásicos de inducción con convertidores electrónicos	02/12/2016
ARTÍCULO ARBITRADO	Criterios de Ajuste de Reguladores para el Accionamiento de Motores Trifásicos de Inducción con Convertidores Electrónicos.	02/12/2016
LIBRO	Análisis del Comportamiento Dinámico de un Aerogenerador (Medición de Variables Metereológicas para Analizar el Comportamiento Dinámico de un Aerogenerador).	08/09/2016
LIBRO	Control de Ventilador Industrial Utilizando Túnel de Viento.	09/11/2016
MEMORIAS Y MEMORIAS EN EXTENSO	Generación de Trayectorias para Robot Manipulador Industrial de 2 gdl, mediante Modelado Matemático y Aplicación de Control PD con Compensador de Fricción.	09/11/2016

Otros informes		
Tipo de producción	Título	Fecha
Tesis	Tesis: Sistema de Monitoreo de la Velocidad del Viento	11/11/2016

Aval Consejo de Unidad

Recibido de Investigación y Posgrado

**COORDINACIÓN DE INVESTIGACIÓN Y POSGRADO  
UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE ZACATECAS**

**Informe semestral de proyecto de investigación**

**DATOS GENERALES**

**DATOS PERSONALES**

Nombre del investigador responsable:

**M. en I. Claudia Reyes Rivas**

Nombre del investigador colaborador:

**Dr. Héctor René Vega Carrillo**

**Dra. María Brox Jiménez (UCO, España)**

**Dr. Andrés Gersnoviez Milla (UCO, España)**

**Dr. Eneldo López Monteagudo**

**M. en C.N Alejandro Chacón Ruíz**

**Dr. Rafael Villela Varela**

**Dr. Arturo Moreno Baez**

**M. en C. Ernesto García Domínguez**

**Alumnos:**

Título del proyecto de investigación:

**Control de Robot Manipulador Industrial Aplicando Redes Neuronales.**

Clave del Proyecto (registro UAZ): **UAZ-2016-37124**

Unidad Académica: **Ingeniería Eléctrica**

Periodo del Informe: **Agosto 2016 – Diciembre 2016 (primer informe)**

Fecha de inicio: **Agosto 2016**

Fecha de término: **Agosto 2018**

Teléfono: **92 56690 ext. 4005**

Fax: **92 20827**

Correo electrónico: **clausy\_17@yahoo.com**

Grado estimado de avance: **25%**

**AVANCE DEL PROYECTO**

Acciones realizadas:

- **Se realizó una investigación bibliográfica sobre modelos cinemáticos directos e inversos para robots manipuladores, así como la técnica de Denavit-Hartenberg.**
- **Se realizó una investigación bibliográfica sobre inteligencia artificial propiamente sobre Redes Neuronales Artificiales.**
- **Se obtuvo el modelo cinemático directo para un robot manipulador de 6 grados de libertad, mediante la técnica de Denavit-Hartenberg.**