

FICHA CATALOGRÁFICA

Finotti, Gilson

Cálculo explícito dos torques dos atuadores de um robô paralelo plano empregando o método de Kane / G. Finotti. -- São Paulo, 2008.

199 p.

Dissertação (Mestrado) - Escola Politécnica da Universidade de São Paulo. Departamento de Engenharia Mecatrônica e de Sistemas Mecânicos.

1. Robôs 2. Robô paralelo 3. Cinemática 4. Dinâmica 5. Estática 6. Método de Kane I. Universidade de São Paulo. Escola Politécnica. Departamento de Engenharia Mecatrônica e de Sistemas Mecânicos II. t.