

# **Sistema Emulador de Algoritmos de Control para Robots Manipuladores**

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

**<sup>1</sup>Universidad Tecnológica de Campeche  
m\_alcocer@hotmail.com, wilberthhidalgo@gmail.com**

**<sup>2</sup>Universidad 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.