



BALOTARIO POR TEMAS

Dinámica de Sistemas Multicuerpo

CODIGO : MT516
ÁREA ACADÉMICA : Ingeniería Aplicada
PROFESOR : Iván Arturo Calle Flores

1. Representación de posiciones y vectores
2. Representación de Rotaciones en 2D y 3D
3. Transformaciones Rotacionales
4. Transformación de similitud
5. Composición de rotaciones
6. Parametrización de rotaciones
7. Transformaciones Homogéneas
8. Convención de Denavit-Hartenberg DH
9. Asignación de sistemas coordenados según DH
10. Cinemática inversa
11. Desacoplamiento cinemático
12. Derivadas de matrices de rotación
13. Velocidades angulares en ejes variables
14. Adición de velocidades angulares
15. Velocidad lineal de un punto sujeto a un sistema coordenado en movimiento
16. Jacobiano geométrico
17. Energía Cinética y Potencial
18. Tensores de Inercia
19. Ecuaciones de movimiento
20. Propiedades de las ecuaciones dinámicas.