Este exemplar foi revisado e alterado em relação à versão original, sob responsabilidade única do autor e com a anuência de seu orientador.

São Paulo, 19 de agosto de 2009.

Assinatura do autor _____

Assinatura do orientador _____

FICHA CATALOGRÁFICA

Gojtan, Gerd Erwin Ernst

Análise da precisão de uma estrutura robótica com cinemática paralela assimétrica de topologia 2UPS+PRP, em função do mapeamento dos erros de posicionamento da plataforma móvel no espaço disponível, durante operação de fresamento de acabamento aplicando modelagem matemática / G.E.E. Gojtan. -- ed.rev. -- São Paulo, 2009. 241 p.

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

1. Robótica 2. Cinemática 3. Usinagem I. Universidade de São Paulo. Escola Politécnica. Departamento de Engenharia Mecatrônica e de Sistemas Mecânicos II. t.