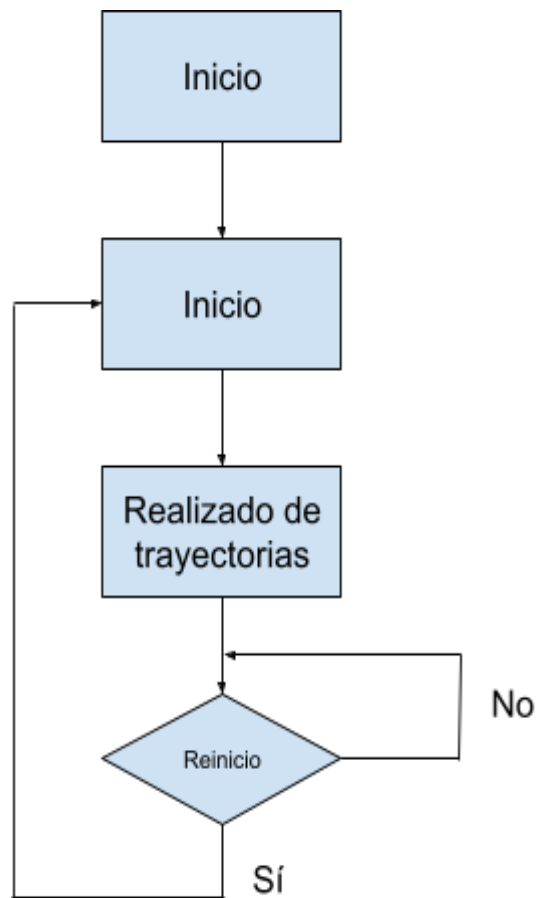


Descripción de la solución planteada

Se realizaron los modelados de la herramienta y grabado del logo y las letra en AutoDesk Inventor para posteriormente importarlos a Robotstudio, se creó un espacio de trabajo sobre la pieza y luego a partir de ese sistema coordinado se agregaron los puntos para generar las trayectorias, estas se generaron usando la función de movimiento movJ pues la función de movimiento movL causaba demasiadas singularidades o errores en la configuración del robot.

Diagrama de flujo



Se adjunta el repositorio con el código en RAPID y los modelos de la herramienta y el logo con este documento.