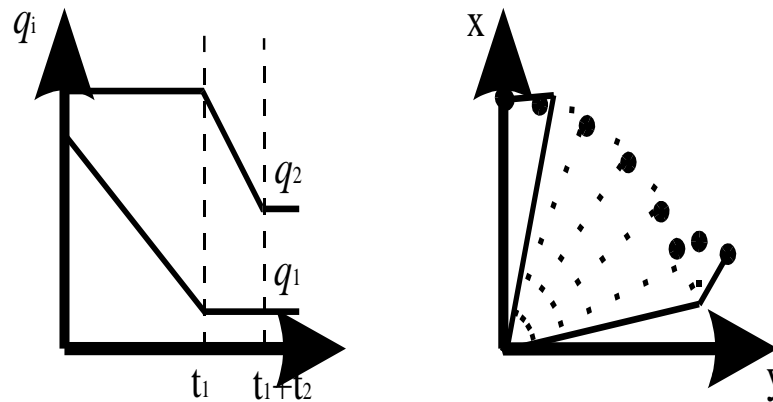


# Trayectorias punto a punto

- No importa el camino del extremo del robot. Solo importa que alcance el punto final indicado
- Tipos:
  - Movimiento eje a eje: sólo se mueve un eje cada vez (aumento del tiempo de ciclo) (Sólo en robots muy simples o con unidad de control limitada)
  - Movimiento simultáneo de ejes: los ejes comienzan a la vez. Cada uno acaba cuando puede (altos requerimientos inútiles)
  - Movimiento coordinado: empiezan y acaban a la vez

# Trayectorias punto a punto

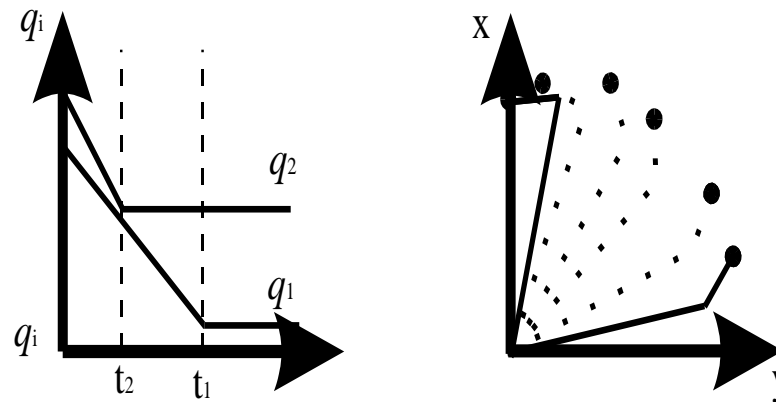
- No importa el camino del extremo del robot. Solo importa que alcance el punto final indicado
- Tipos:
  - Movimiento eje a eje: sólo se mueve un eje cada vez (aumento del tiempo de ciclo) (Sólo en robots muy simples o con unidad de control limitada)



a) Movimiento eje a eje

# Trayectorias punto a punto

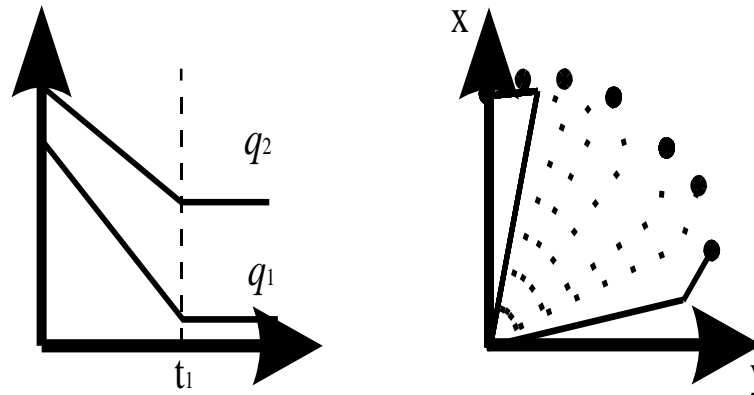
- Movimiento simultáneo de ejes: los ejes comienzan a la vez. Cada uno acaba cuando puede (altos requerimientos inútiles)



b) Movimiento simultáneo de ejes

# Trayectorias punto a punto

- Movimiento coordinado: empiezan y acaban a la vez



c) Trayectoria coordinada

# Trayectorias coordinadas o isocronas

- No importa el camino del extremo del robot, pero los ejes se mueven simultáneamente, ralentizando las articulaciones más rápidas, de forma que todos los ejes acaben a la vez.
- Tiempo total = menor posible
- Se evitan exigencias inútiles de velocidad y aceleración