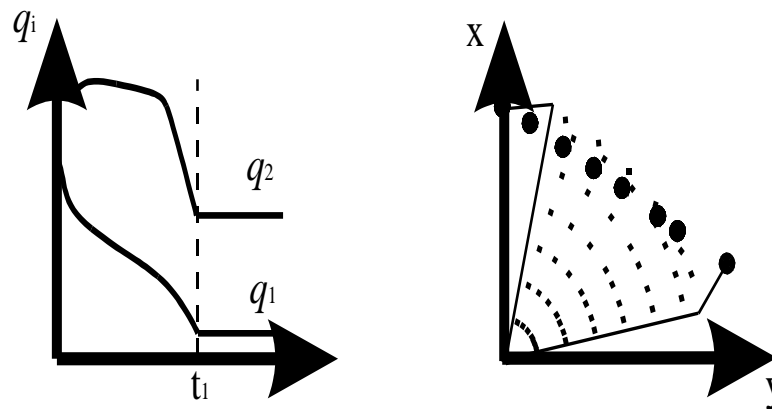


Trayectorias continuas

- Se pretende que el extremo del robot describa una trayectoria concreta y conocida.
- Importa el camino, pues durante el mismo el robot realiza parte de su cometido (soldadura por arco, corte por láser, etc.)
- Trayectorias típicas: Línea recta, arco de círculo, otras



d) Trayectoria continua rectilínea