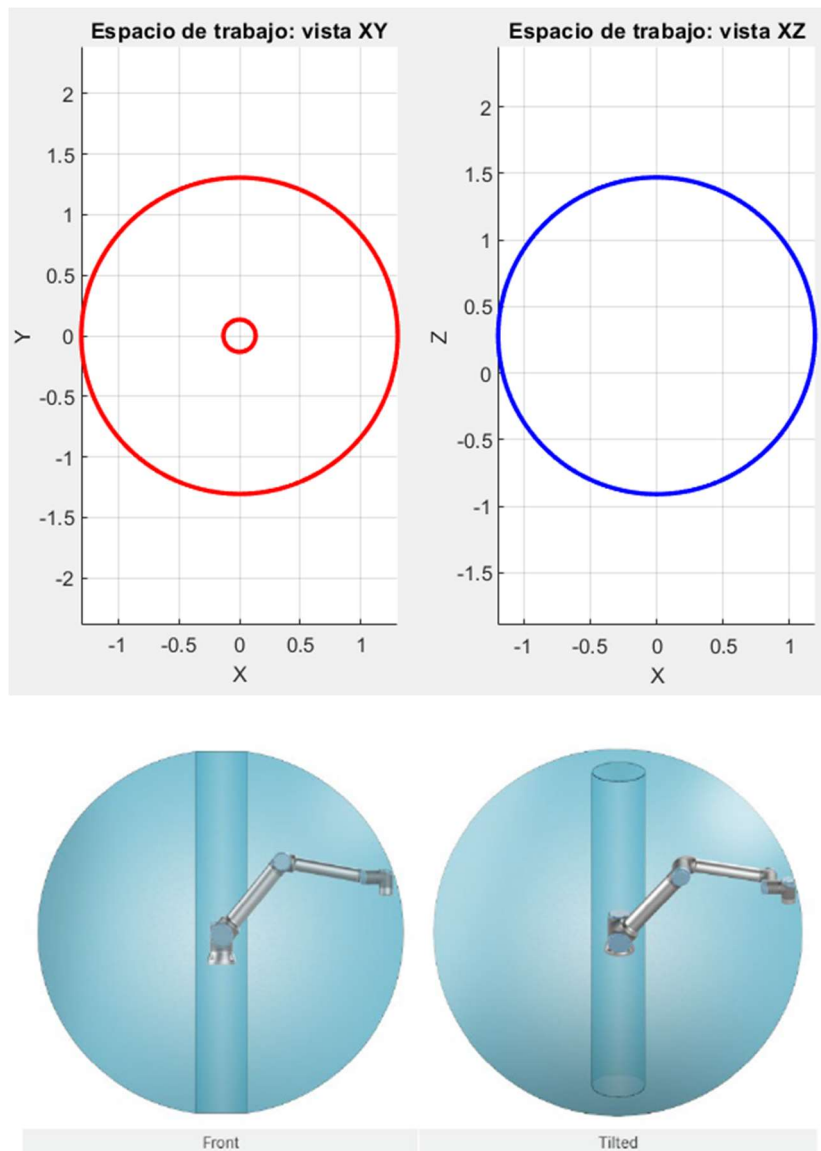


Ejercicio TF (obligatorio): Trabaje con el robot (o los robots) seleccionado para el Trabajo Final de la materia.

A continuación, se pueden ver curvas características del espacio de trabajo en el plano XY y XZ. Luego, puede visualizarse una imagen obtenida de Internet (<https://www.universal-robots.com/articles/ur/release-notes/release-note-software-version-512xx/>) en la cual se observa el espacio de trabajo total, lo que se condice con nuestra estimación.



De acuerdo con la matriz de base, la misma está definida en robot.m y corresponde a una fundación de 0.1m de altura.

Aún no contamos con las dimensiones del gripper para poder asignar una dimensión, pero se definió una variable “distancia_TCP” genérica que corresponde a la distancia que se trasladará el TCP (Tool Center Point) desde el origen del último sistema y en base a esta también se definió la matriz de “tool”.