**Diagrama de comportamiento robot cartesiano:**

Funciones y su equivalente que será enviado por LabVIEW:

* 01 = Home()
* 02 = RightManual()
* 03 = LeftManual()
* 04 = DownManual()
* 05 = UpManual()
* 06 = InManual()
* 07 = OutManual()
* 08 = Cuadrado()
* 09 = Rectangulo()
* 10 = Triangulo()
* 11 = Manual()
* 12 = Stop()

La conversión se hará por medio de Arduino.

Las Coordenadas estarán en centímetros, para ello debemos de tener una formula que nos diga cuantos pasos es igual a un centímetro

* CoordenadaX = Serial de LabVIEW que enviará el usuario en modo manual
* CoordenadaY = Serial de LabVIEW que enviará el usuario en modo manual
* CoordenadaZ = Serial de LabVIEW que enviará el usuario en modo manual
* PosicionX = La posición en la que se encuentra el eje X
* PosicionY = La posición en la que se encuentra el eje Y
* PosicionZ = La posición en la que se encuentra el eje Z

If(coordenada > Posicion