Buenas tardes Mario, me alegra saber que estás encarando el Trabajo Integrador

La idea del robot manipulador me parece muy bien. Hay que ver las funcionalidades que va a tener. Por ejemplo que tenga distintos modos operativos: 1-Calibrar ejes 2-Guardar posiciones articulares o trayectorias (aprendidas manualmente o cargadas por un puerto serie). 3-Ejecutar posiciones/trayectorias.  Otras

Por ejemplo, para pasar a modo Aprendizaje de trayectoria tt de varios puntos

:Att\r\n

para guardar posición actual el siguiente punto de la trayectoria que se está aprendiendo

:G\r\n

para cuardar en el siguiente punto una posición articular arbitraria Q1=uuu,Q2=vvv,Q3=www

:Guuu,vvv,www\r\n

para terminar aprendizaje

:Z\r\n

Para ejecutar una trayectoria tt aprendida (no vale en modo Apredizaje)

:Ett\r\n

Para ejecutar un punto directo (que puede hacerse en el modo Aprendizaje u otro según convenga)

:Duuu,vvv,www

Para cambiar globalmente la velocidad, vvv 10 a 100 (10% a 100%)

:vvvv

Es solamente una idea, vos podés replantear la funcionalidad, que el punto aprendido incluya una velocidad local o un tiempo de espera antes del siguiente movimiento, el estado del gripper etc.

Bueno Mario, Martín y yo quedamos atentos a tus comentarios, avances y consultas,

Saludos

Prof. Iriarte