

Entregable 1

Funcionamiento

1. El robot lleva la herramienta al punto de inicio, pInicio, definido como variable general a $\frac{1}{4}$ del principio de la mesa. Este movimiento se hace con un "MoveL" ya que el movimiento se puede repetir y cuando se repite la herramienta esta cerca de la mesa de trabajo y con un "MoveJ" podría dañar la mesa. Además se realiza con la precisión "z0" ya que se quiere llegar precisamente a este punto antes de iniciar la sinusoide.
2. Tras haber llevado la herramienta a la posición de inicio se realiza tantos movimientos como se haya definido puntos. Se modifica la x y la y de cada punto y se realiza el movimiento hasta el próximo punto definido. Se hace con una velocidad moderada de "v100" para realizar la tarea de pulido y con una precisión de "z0" para que la sinusoide se trace con precisión, de esta manera también se usa un "MoveL", para no dañar la pieza o la mesa de trabajo.