

#### RB1 Torso - v3.0: coordenadas

- RB1Torso inferior-v3.0: (0,0,223), respecto del base link.
- RB1Torso superior-v3.0: (0,0,105 + z),  $z \in [0,350]$ , respecto de "RB1Torso inferior-v3.0".
- Brazo kinova: (0,0,75), respecto de "RB1Torso inferior-v3.0".
- RB1Torso tapa-v3.0: (0,0,0), respecto de "RB1Torso inferior-v3.0".
- RB1v2\_head1: (0,0,626), respecto de "RB1Torso inferior-v3.0". Puede girar respecto de su eje Z ( $\pm 90^\circ$ ).
- RB1v2\_head2: (81,0,0), respecto de "RB1v2\_head1". Puede girar respecto de su eje Y ( $\pm 90^\circ$ ).