

Base-link: "Torso-Bibrazo_chasis"

- "Torso-Bibrazo_armario": (0 , 0 , 234.5)
- Motorruedas:
 - Diámetro de la rueda: 186 mm
 - "Motorrueda_1": (466.5 , 285 , 0) ,(466.5 , -285 , 0) ,(-466.5 , -285 , 0) ,(-466.5 , 285 , 0)
 - "Motorrueda_2": coincidente con "Motorrueda_1", permite el giro respecto del eje Z ($\pm 172^\circ$)
 - "Rueda_1": coincidente con "Motorrueda_2", permite el giro libre respecto del eje Y
- Guía lineal:
 - "Guia_peana": (470 , 0 , 474)
 - "Guia_main": coincidente con "Guia_peana", permite el giro respecto del eje Z (posición inicial: -150° , rango: $\pm 172^\circ$)
 - "Guia_patin": (0 , 0 , 115) respecto de "Guia_main", permite el desplazamiento respecto del eje Z (carrera: 739)
 - "TKD668": (164 , 0 , 449) respecto de "Guia_patin"
 - "Bases brazos UR10": (-163.7 , 275.533 , 21.967) y (-163.7 , -275.533 , 21.967), ambas giradas 45° .