

FUNCIONES UTILIZADAS

Cada una de estas funciones se utiliza para definir ubicaciones específicas a las que el robot debe moverse o herramientas que debe utilizar durante su operación. Las posiciones se definen en términos de coordenadas XYZ y orientación, mientras que las herramientas se definen con respecto a su punto de origen y orientación.

1. **MODULE Module1:** Define el inicio de un módulo en RAPID.
2. **CONST robtarget:** Define una constante de tipo robtarget, que representa una posición del robot en coordenadas XYZ, orientación (en forma de cuaternión) y datos adicionales como velocidad y aceleración. Se utilizan para definir los puntos de destino a los que el robot se moverá.
3. **TASK PERS wobjdata:** Define un objeto de trabajo (work object) que define la posición y la orientación de la herramienta de trabajo. Incluye información sobre si el objeto de trabajo está activado, el nombre, el marco de referencia y la orientación.
4. **PERS tooldata:** Define los datos de la herramienta que describe la herramienta en uso. Incluye información sobre si la herramienta está activada, su nombre, su punto de origen y su orientación.
5. **Home:** Representa una posición predefinida de origen o "home" del robot.
6. **Target_mantenimiento:** Representa una posición designada para el mantenimiento o servicio del robot.