

Esta simulación utiliza el robot ABB_IRB120.xml de RoKiSim

DOF := 6

art := 0..DOF - 1

$$\theta_{ini} := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Posición inicial:

TCP = 475.785 mm, -82.198 mm, 628.840 mm

$$\theta_{fin} := \begin{pmatrix} 0.00 \\ 39.93 \\ 38.59 \\ 0.00 \\ -78.52 \\ 0.00 \end{pmatrix}$$

Posición final:

TCP = 475.785 mm, -82.198 mm, 213.840 mm

Número de posiciones: n := 200

i := 0..n

$$M_{i, art} := \frac{\theta_{fin, art} - \theta_{ini, art}}{n} \cdot i + \theta_{ini, art}$$

Recorrido de ida

$$M_{(n+i+1), art} := M_{n-i, art}$$

Recorrido de regreso

IRB120_Test.sim

M