

Apéndice B.

Tutorial

Creando un mundo

- Leyendo un mundo
- Grabando un mundo

Agregando un objeto

- Leyendo un objeto
- Grabando un objeto

Modificando un objeto

- Seleccionando un objeto
- Modificando atributos
- Tipos de objetos
- Comandos
- Coordenadas

Creando un robot

- Archivo Denavit-Hartenberg
- Agregando sus componentes
- Nombrando articulaciones
- Bloqueando articulaciones

Controlando un robot

Programando un robot

- Opciones

Creando un programa

Almacenando una secuencia

Reproduciendo una secuencia

Razo Rodríguez, A. F. 1999. **ROBIN: Herramienta gráfica de simulación de robots industriales en un ambiente virtual**. Tesis Licenciatura. Ingeniería en Sistemas Computacionales. Departamento de Ingeniería en Sistemas Computacionales, Escuela de Ingeniería, Universidad de las Américas Puebla. Diciembre. Derechos Reservados © 1999.