



## II. Memoria

## II. MEMORIA.

- 1. PRÓLOGO.
- 2. DESCRIPCIÓN FÍSICA Y CINEMÁTICA DEL MANIPULADOR ROBÓTICO STÄUBLI RX-90.
- 3. IMPLEMENTACIÓN SOFTWARE PARA EL PROYECTO DE AUTOMATIZACIÓN DEL CORTE DE PIEZAS.
- 4. DESARROLLO DEL PROCESO DE SIMULACIÓN VIRTUAL 3D.