

# Actividad robot físico 1: Manejo básico con el FlexPendant

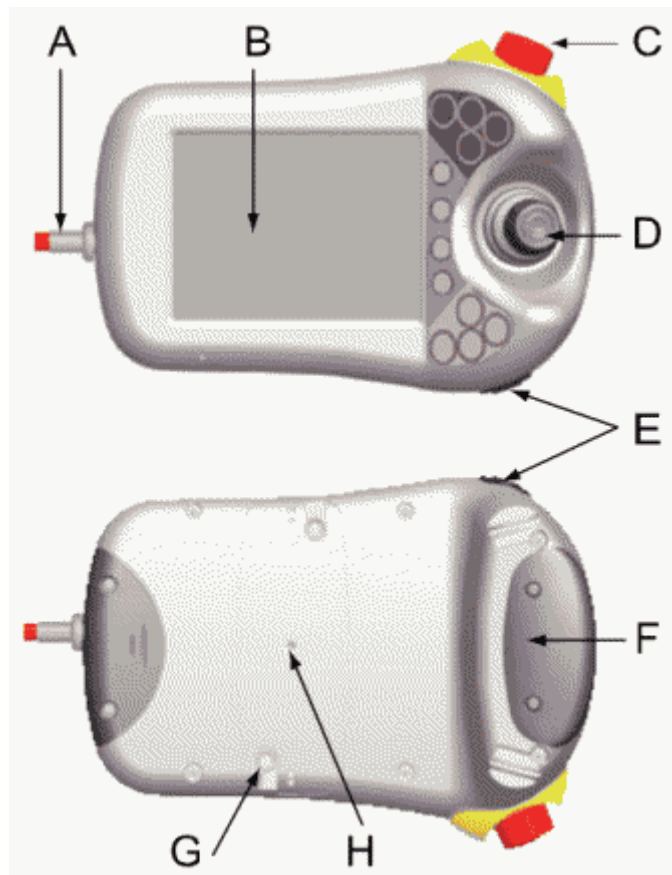
Objetivos:

- Puesta en marcha del robot: Procedimiento a seguir y precauciones a tomar.
- Realizar movimientos básicos utilizando el FlexPendant.

Realización:

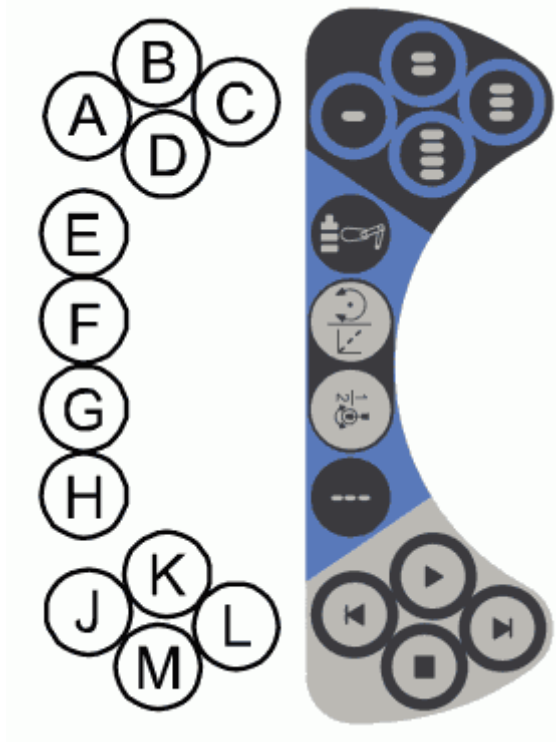
- Manejo del robot por un alumno, asistido por el profesor, mientras el resto hace los ejercicios de esta unidad y completa la práctica 1 de la unidad anterior.
- Realizar unos apuntes mínimos para indicar cómo se ha realizado esta actividad, indicando los procedimientos seguidos.

## Elementos



Elementos	Descripción
A	Indica aquí la descripción de cada elemento del FlexPendant...
B	
C	
D	
E	
F	
G	
H	

## Botones



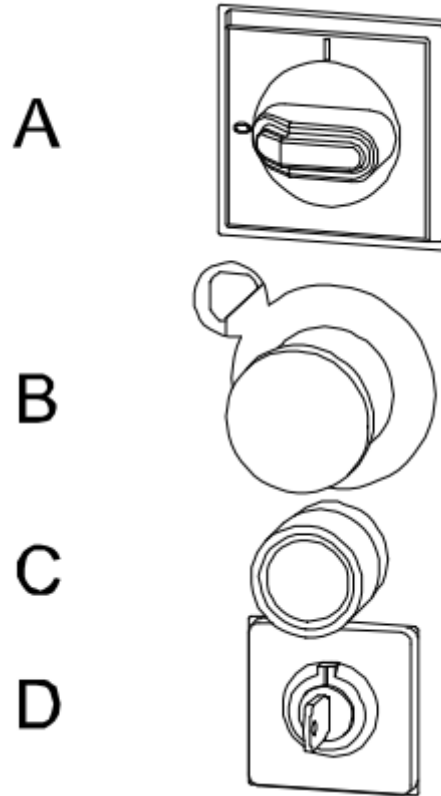
Botones	Descripción
A, B, C, D	Indica aquí la descripción de cada botón...
E	
F	
G	
H	
J	
K	
L	
M	

### Movimientos del mando

Lineal / Reorientación	Ejes 1-2-3	Ejes 4-5-6
 <b>X Y Z</b>	 <b>2 1 3</b>	 <b>5 4 6</b>

### Puesta en marcha

1. Mandos de encendido de la controladora. Explica la función de cada uno.



- A:
- B:
- C:
- D:

2. Encendido del robot
3. Precauciones a tomar

## Realización de movimientos

1. Selección del modo de movimiento
2. Modo Ejes
3. Modo Coordenadas

From:  
<https://euloxio.myds.me/dokuwiki/> - **Euloxio wiki**

Permanent link:  
[https://euloxio.myds.me/dokuwiki/doku.php/doc:demo:act:robi\\_act:inicio](https://euloxio.myds.me/dokuwiki/doku.php/doc:demo:act:robi_act:inicio)

Last update: **2025/07/24 15:36**

