# 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			
Α	Indica aquí la descripción de cada elemento del FlexPendant			
В				
С				
D				
E				
F				
G				
Н				

#### **Botones**

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

#### ×

## Movimientos del mando

Lineal / Reorientación	Ejes 1-2-3	Ejes 4-5-6
×	×	×

#### Puesta en marcha

- 1. Mandos de encendido de la controladora. Explica la función de cada uno.
  - o A:
  - ∘ B:
  - ∘ C:
  - o 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?rev=1753360741

Last update: 2025/07/24 14:39

