

# [Robótica] Documentación ABB recomendada



1. Acceso a documentación online ABB
2. Listado enlaces manuales recomendados

## Sistema Robot - Redes de E/S

- **Señales de E/S**
  - [Descripción general de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 1.9**
- **Manejo de E/S**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 6**
- **Entradas/Salidas**
  - [RobotStudio - Manual del operador \(versión 6.08, español\)](#) → **Capítulo 11.2.3**
- **I/O System**
  - [Parámetros del sistema: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 4**
- **Digital I/O Unit**
  - [Circuit Diagram - IRC 5 Compact](#) → **Páginas 25 y 26**
- **Alimentación 24 V Usuario**
  - [Circuit Diagram - IRC 5 Compact](#) → **Página 39**

## Posicionamiento Robot - Actualizar contador de revoluciones

- **Calibración**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 9**
  - [IRB 120 - Manual del producto](#) → **Capítulo 5**

## Herramientas

- **Herramientas**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 4. Apartado 4.5**
- **Tooldata datos de herramienta**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 3. Apartado 3.87**

## Objeto de trabajo

- **Objetos de trabajo**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 4. Apartado 4.6**
- **Wobjdata datos del objeto de trabajo**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 3. Apartado 3.99**

## Sistemas de coordenadas

- **Sistemas de coordenadas para el movimiento**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 3. Apartado 3.2**
- **Sistemas de coordenadas**
  - [Descripción general de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 2. Apartado 2.1**

## Movimientos

- **Movimiento**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 3**
- **Programación de movimiento y E/S**
  - [Descripción general de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 2**

## Programación RAPID

- **Programación y pruebas**
  - [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 4**
- **Programación básica en RAPID**
  - [Descripción general de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 1**
- **Copia de seguridad y restauración**

- [IRC5 con FlexPendant - Manual del operador](#) → **Capítulo 8**

## Programación de movimientos

- **Programación de movimiento y E/S**
  - [Descripción general de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 2**
- **MoveC**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 1. Apartado 1.142**
- **MoveJ**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 1. Apartado 1.148**
- **MoveL**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 1. Apartado 1.153**
- **Robtarget Dato de posición**
  - [Instrucciones, funciones y tipos de datos de RAPID: Manual de referencia técnica](#) → **Capítulo 3. Apartado 3.66**

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

Permanent link: <https://www.euloxio.myds.me/dokuwiki/doku.php/doc:tec:robot:abb:recomendado>

Last update: **2025/04/30 19:47**

