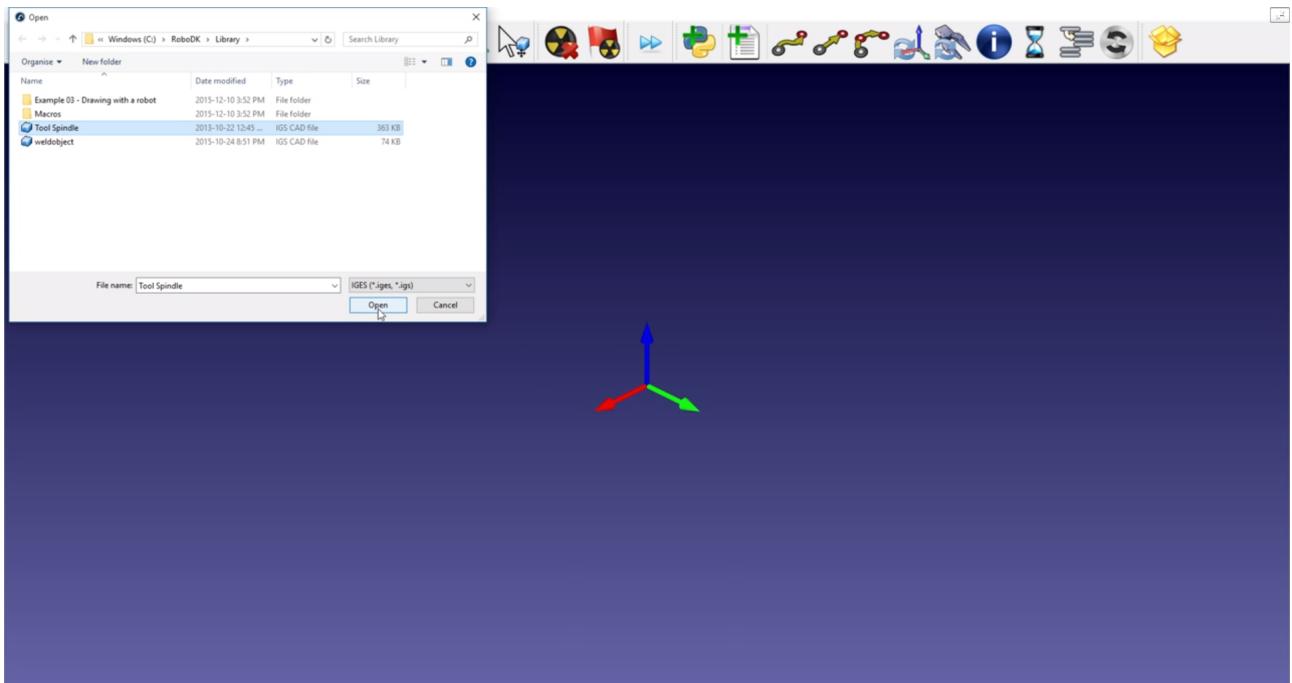
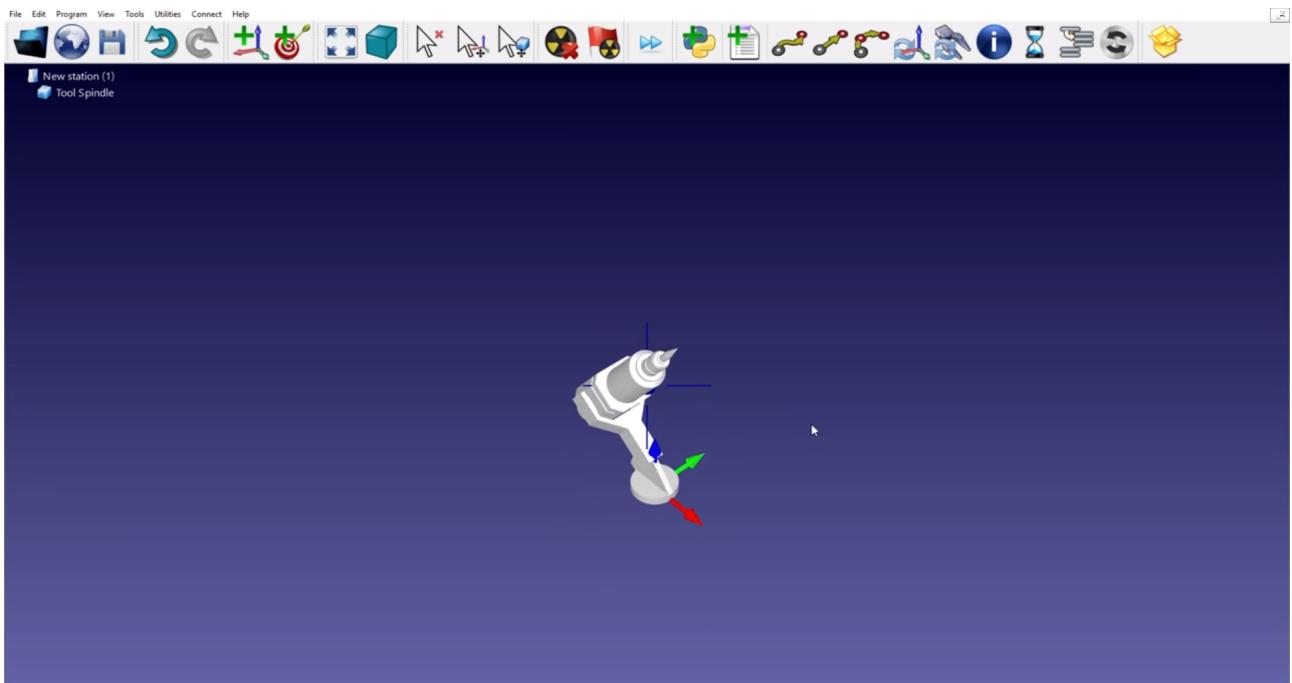


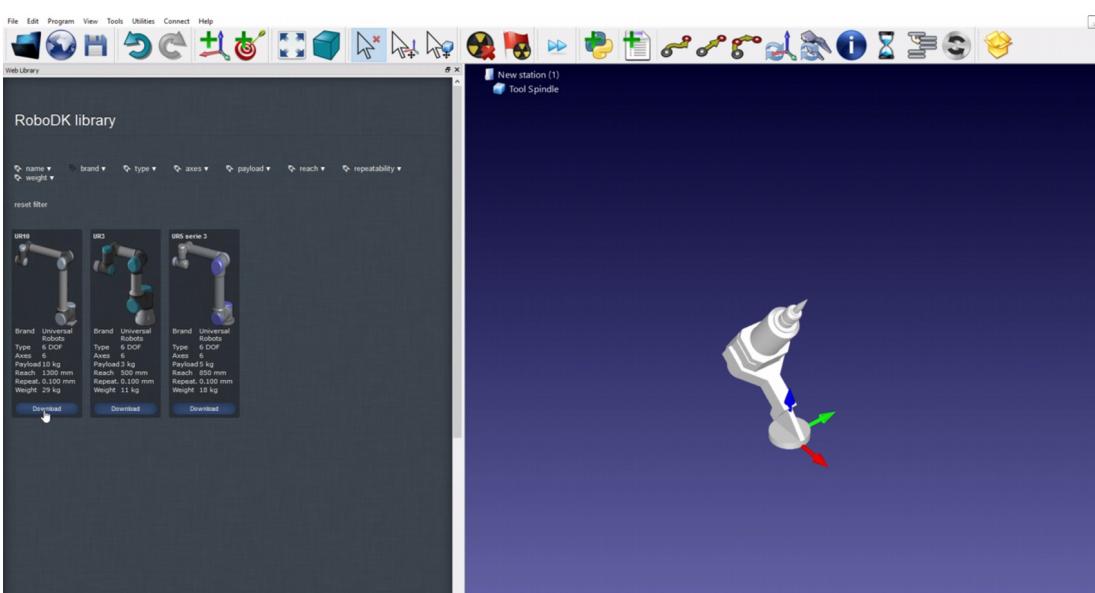
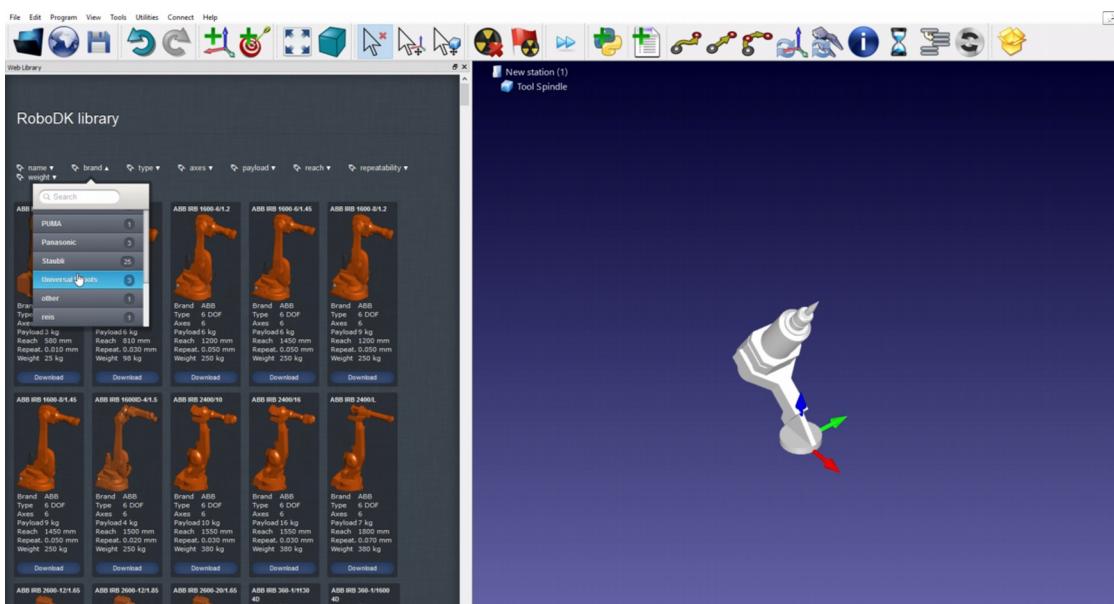
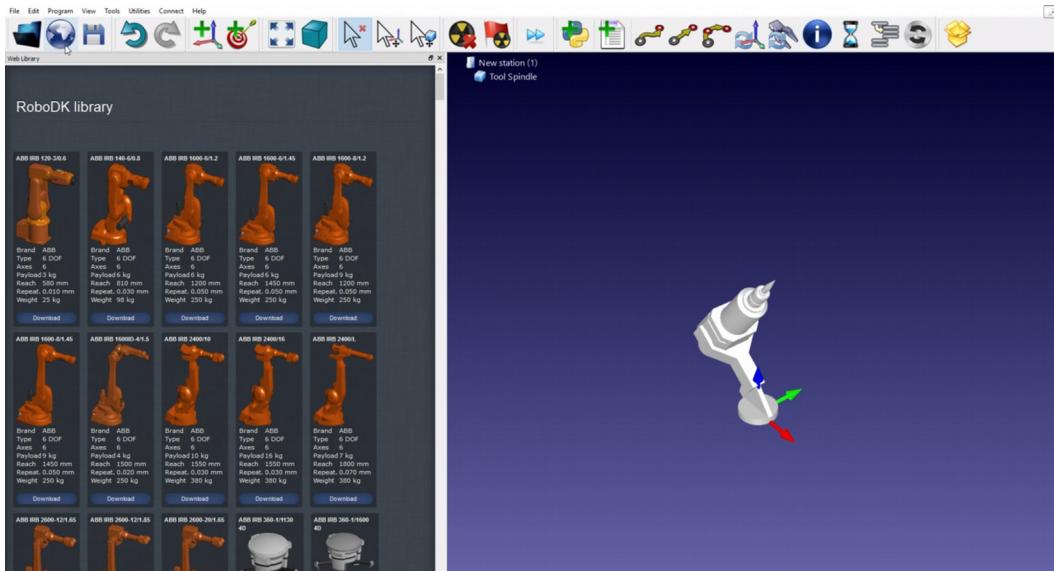
RoboDK:



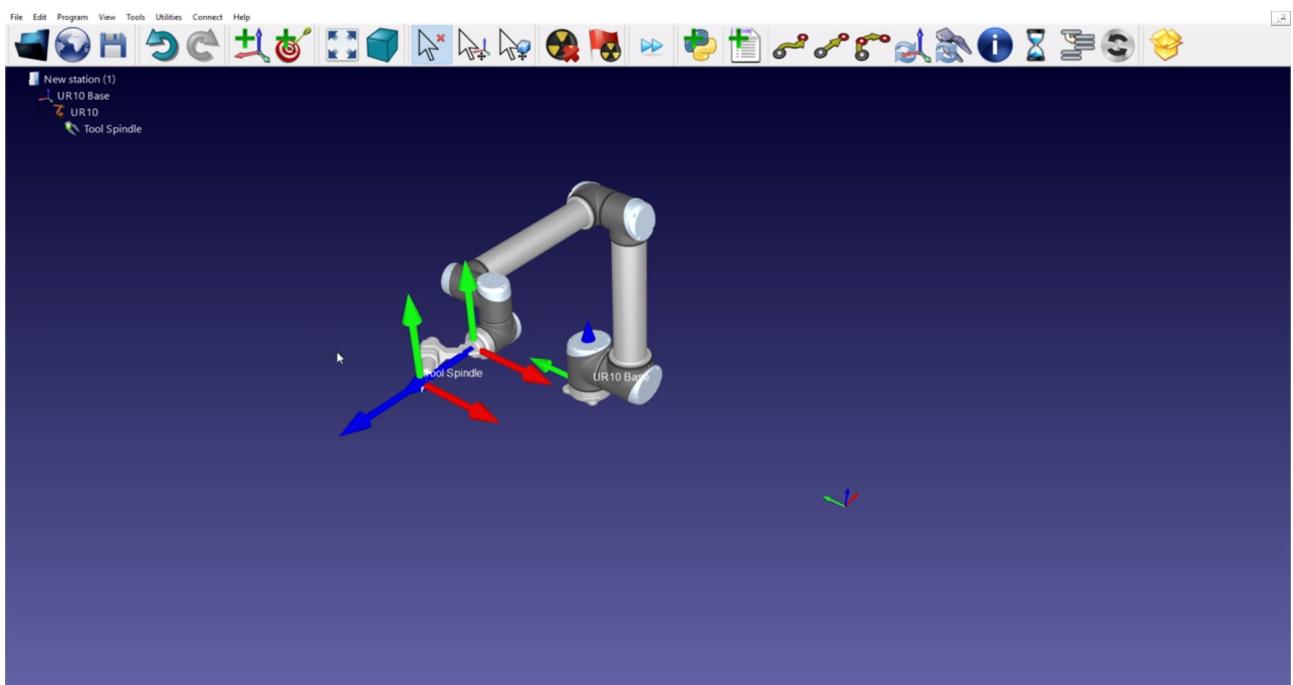
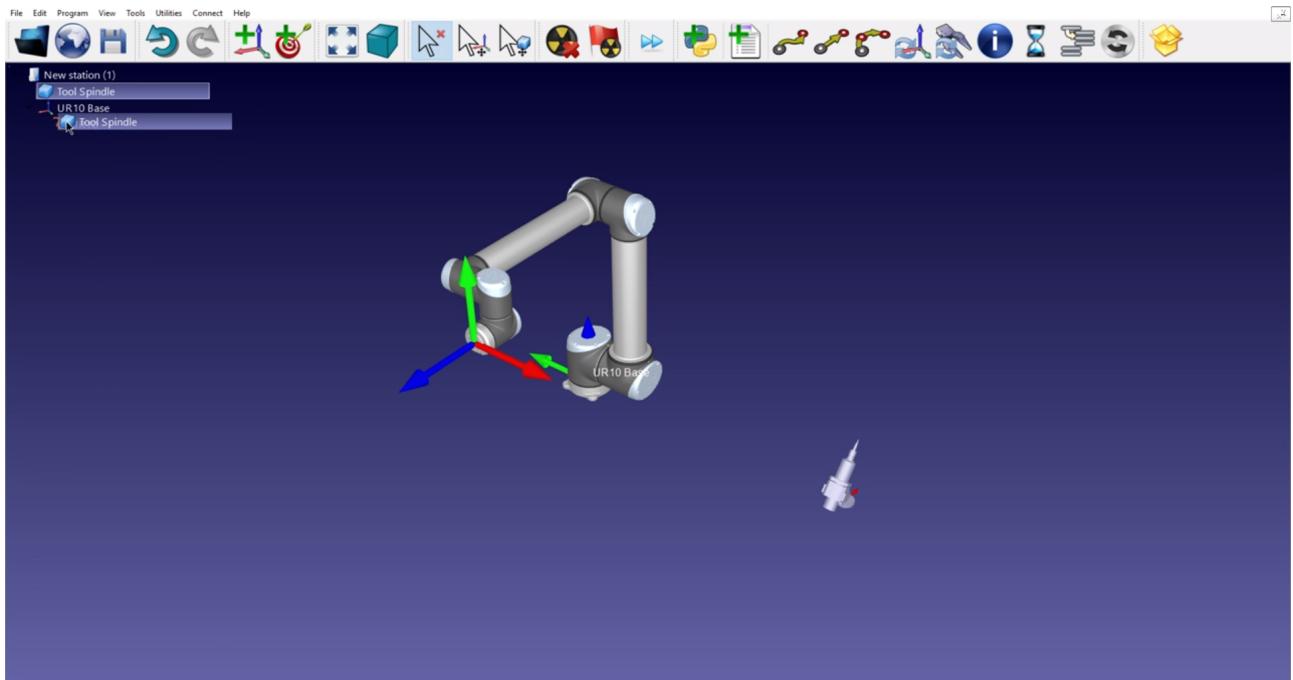
Sacamos de la librería de internet una pieza de robot.



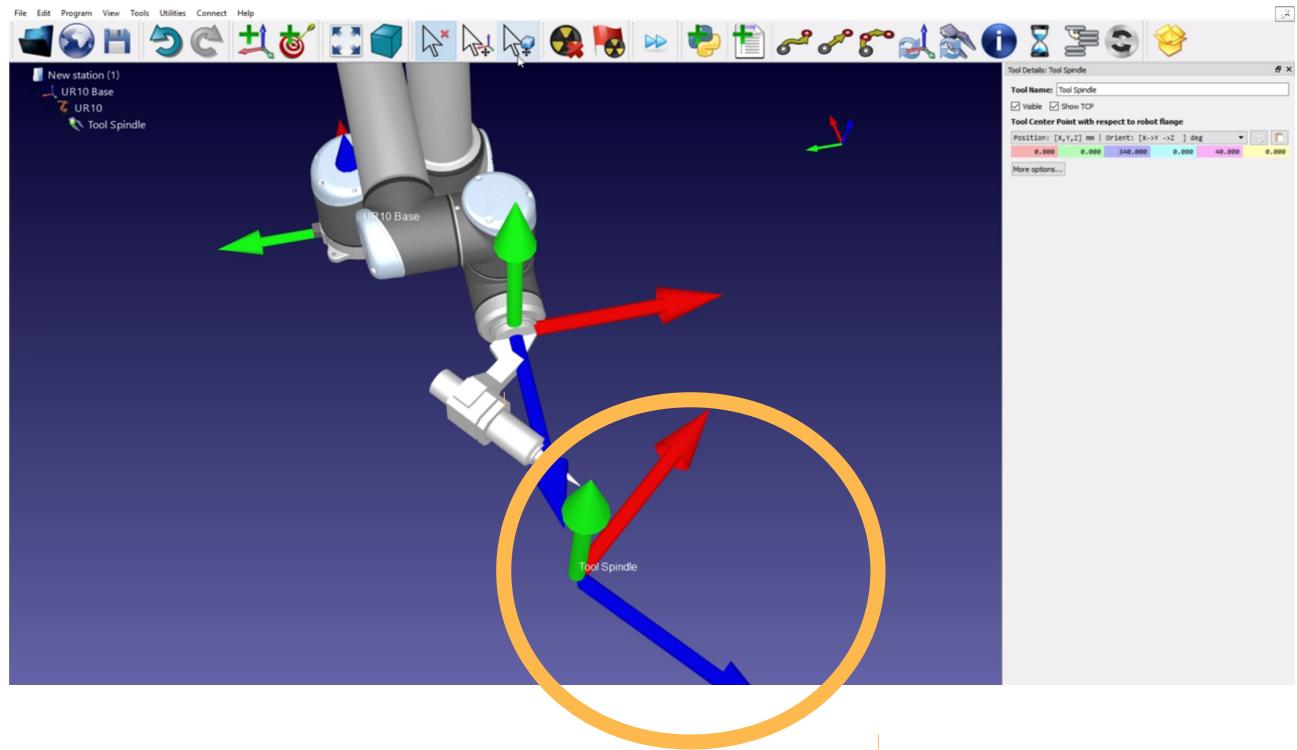
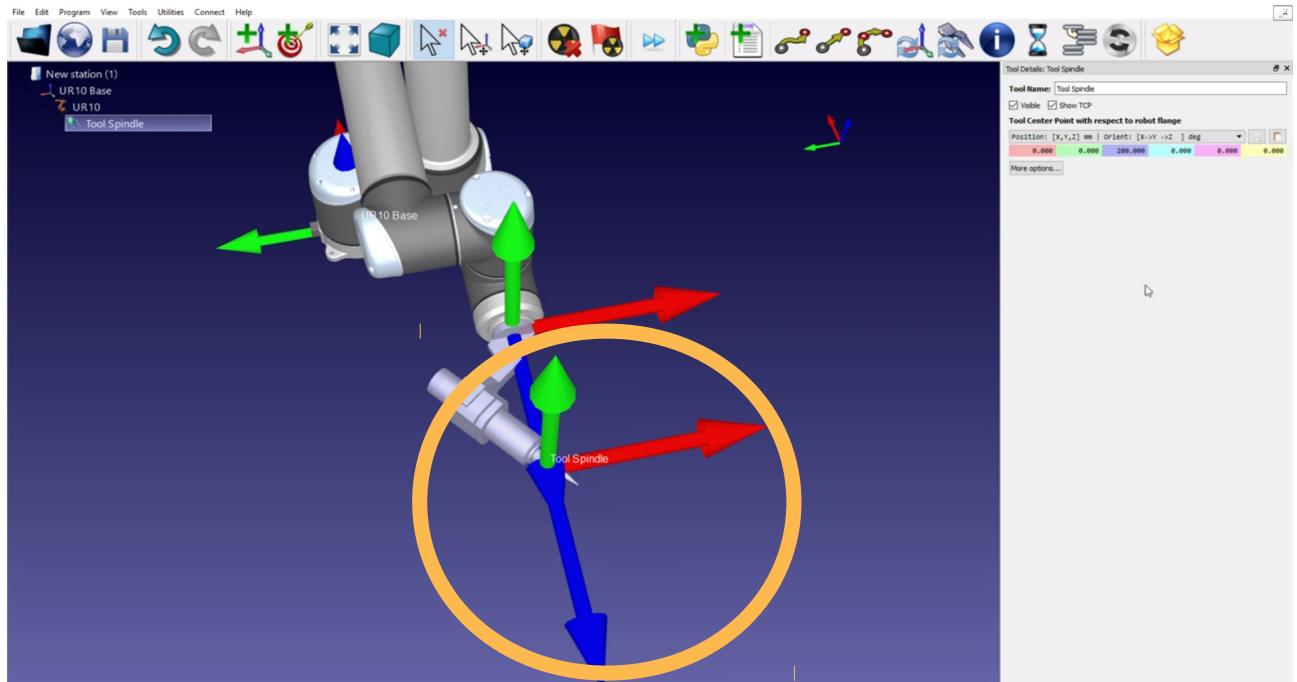
Elegimos el robot que va a utilizar la pieza ya seleccionada anteriormente.



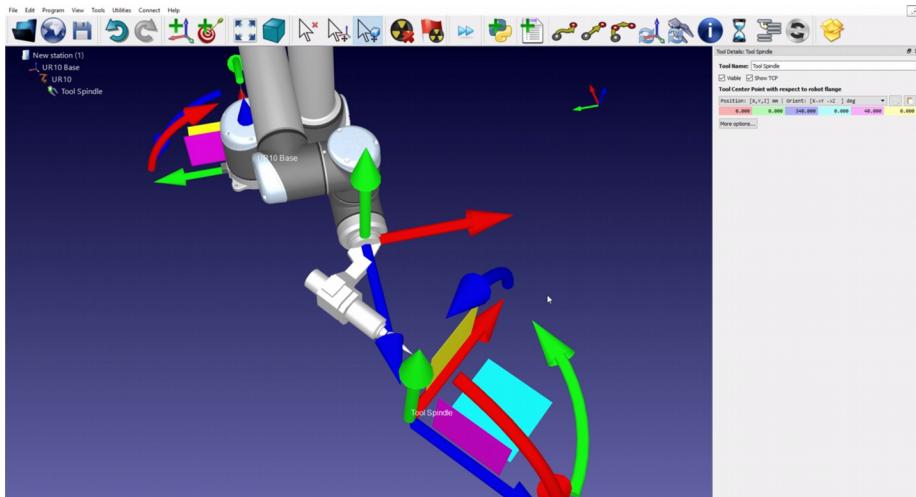
Ahora tenemos el robot que va a hacer el movimiento y la pieza que va a realizar la acción. Arrastramos la pieza a la maquina para integrarla en el robot.



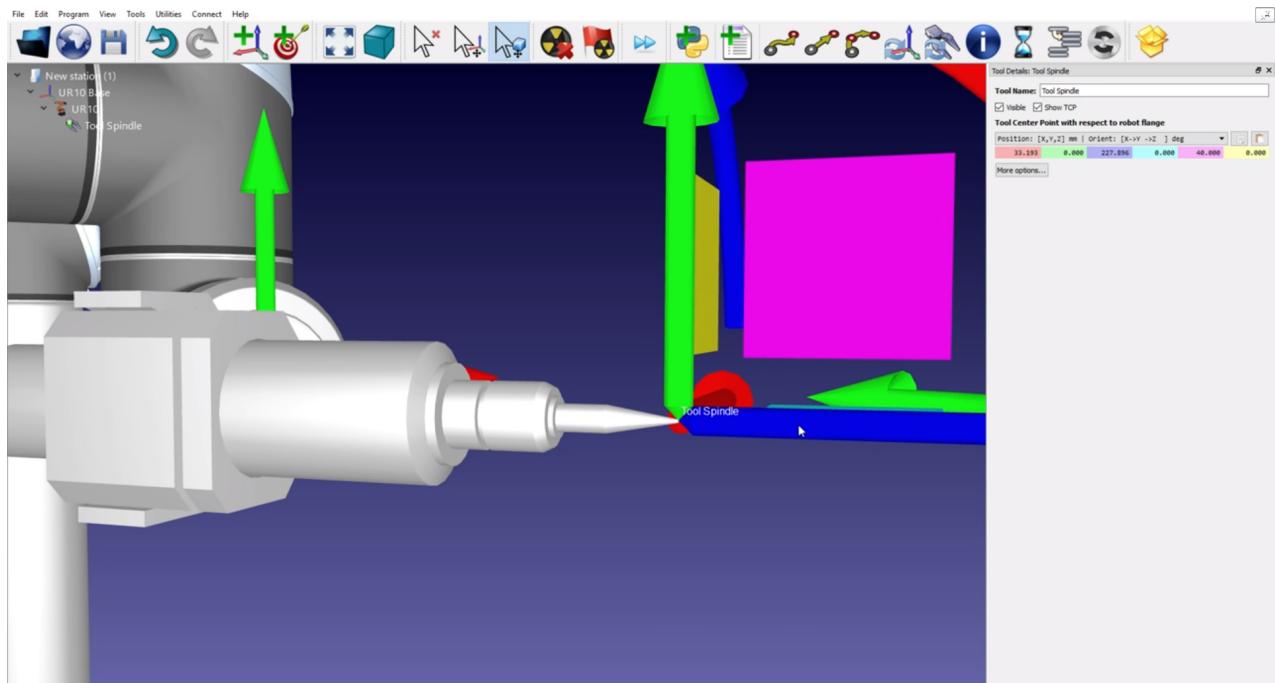
Con las flechas nos guiamos por el eje de coordenadas, en la zona de acción de la derecha, podemos colocar el eje de movimiento de la pieza.



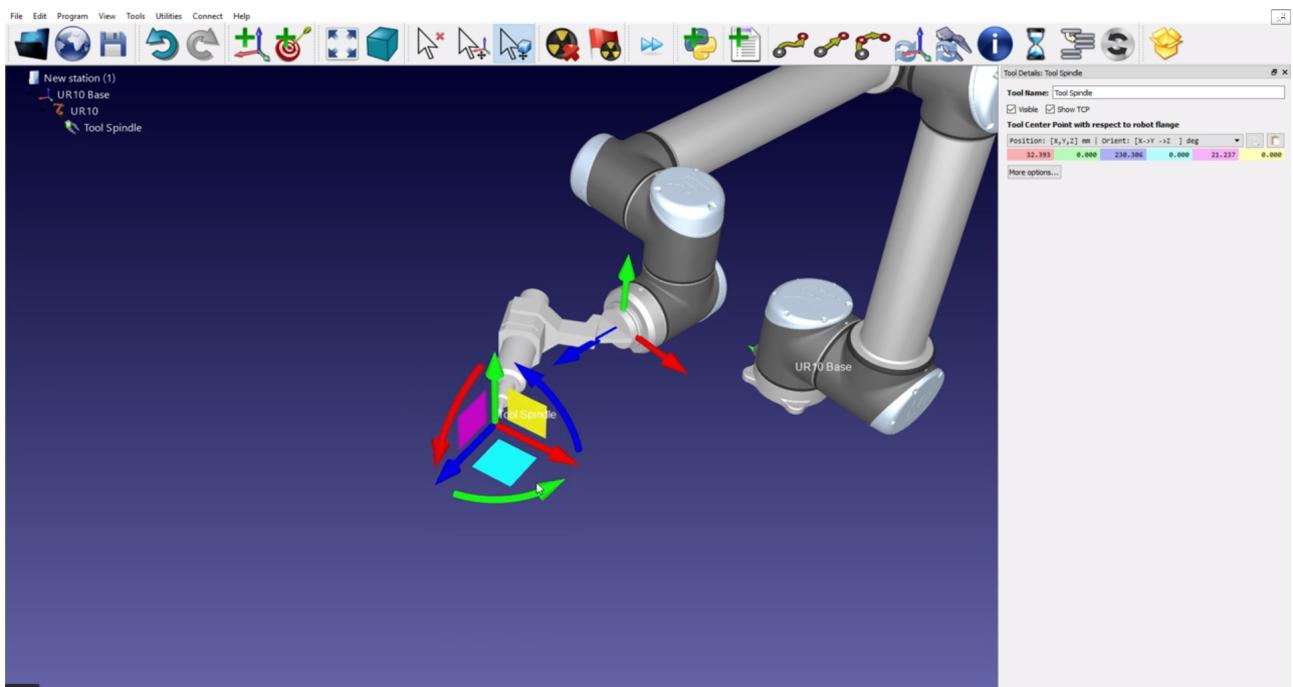
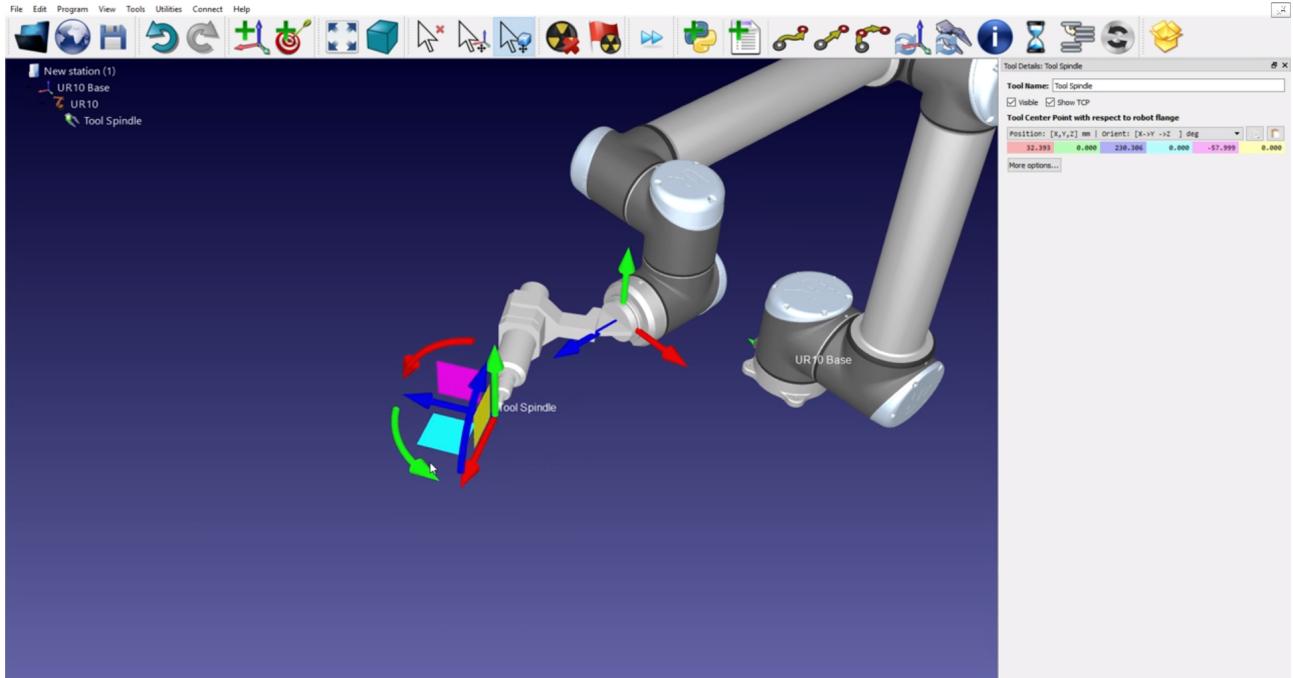
Con este podemos mover también horizontalmente.



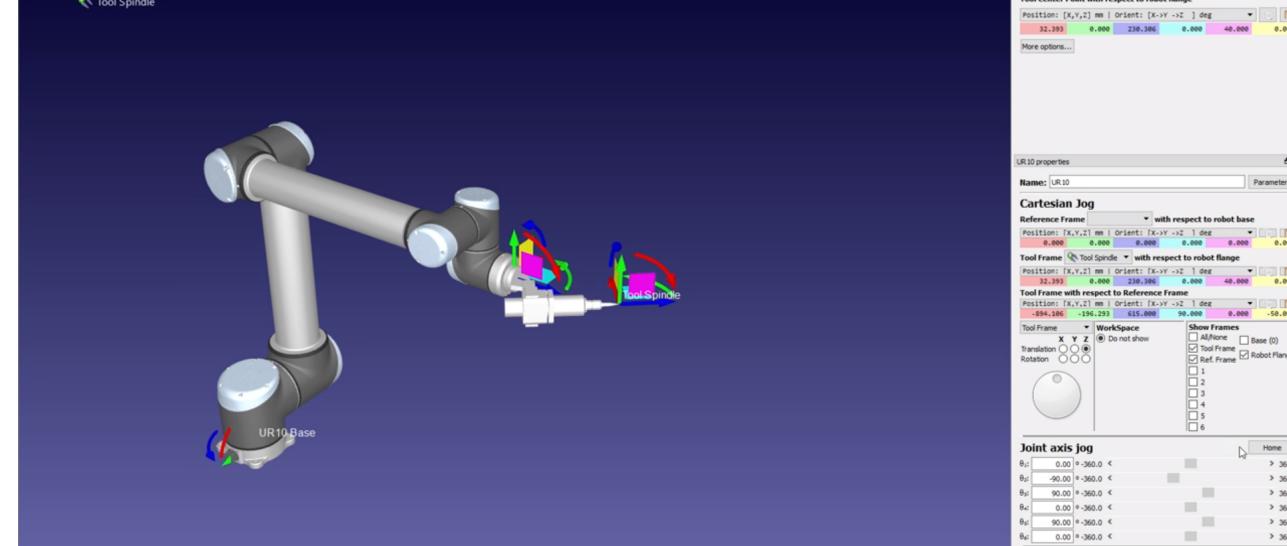
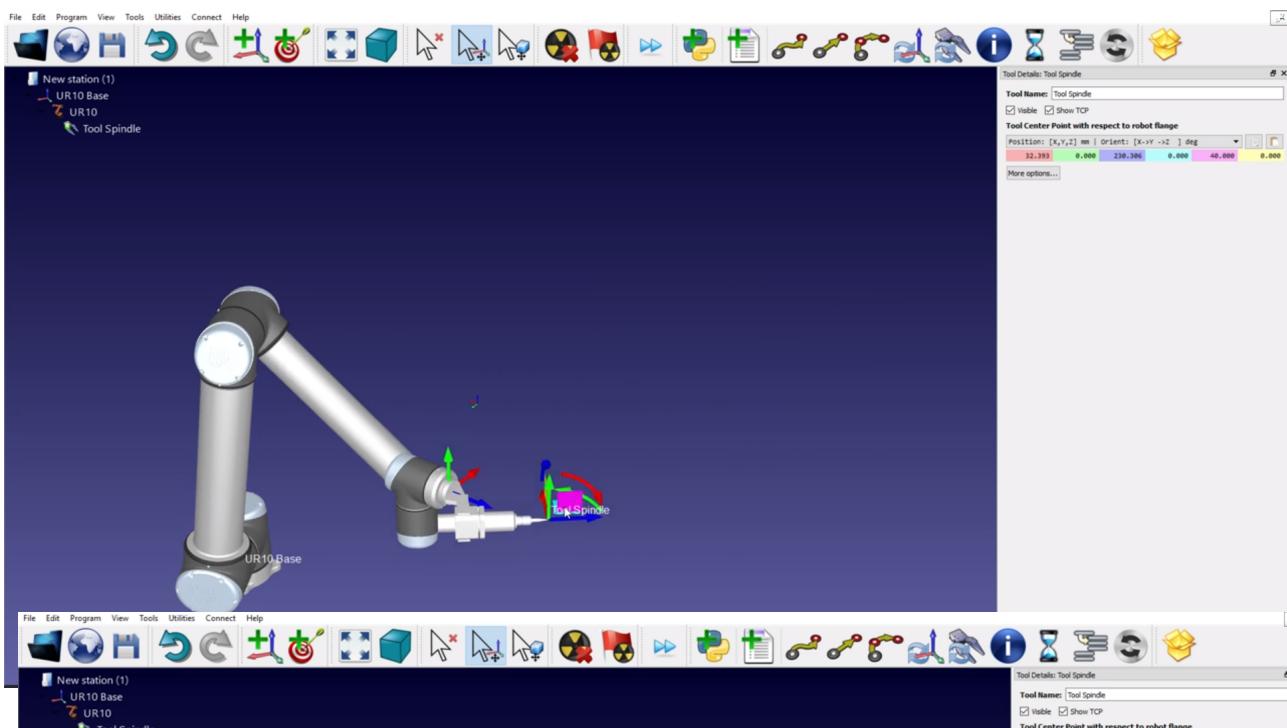
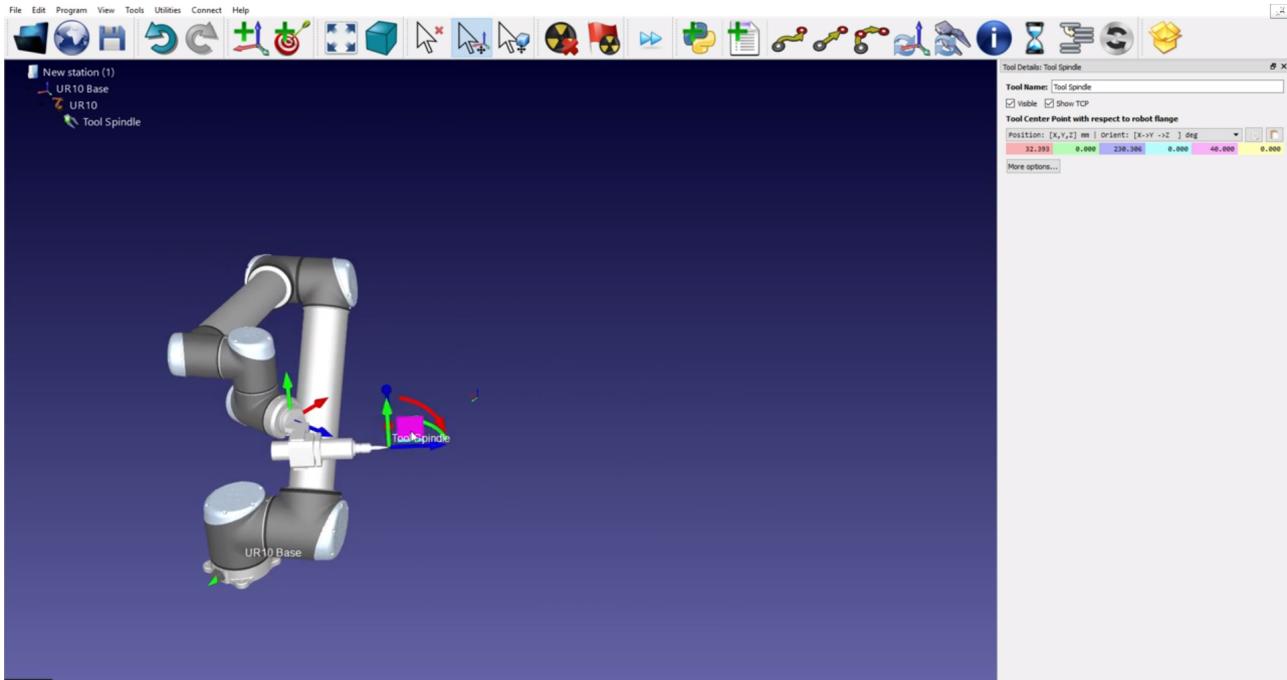
Colocamos el movimiento en la punta de la pieza, ya que es lo que queremos que rote.



Tocando los planos, podemos rotar la pieza.



Y girando las flechas curvas podemos hacer movimientos de pieza y máquina.



En el lateral, de media pantalla hacia abajo, podemos hacer movimientos de máquina y de pieza.