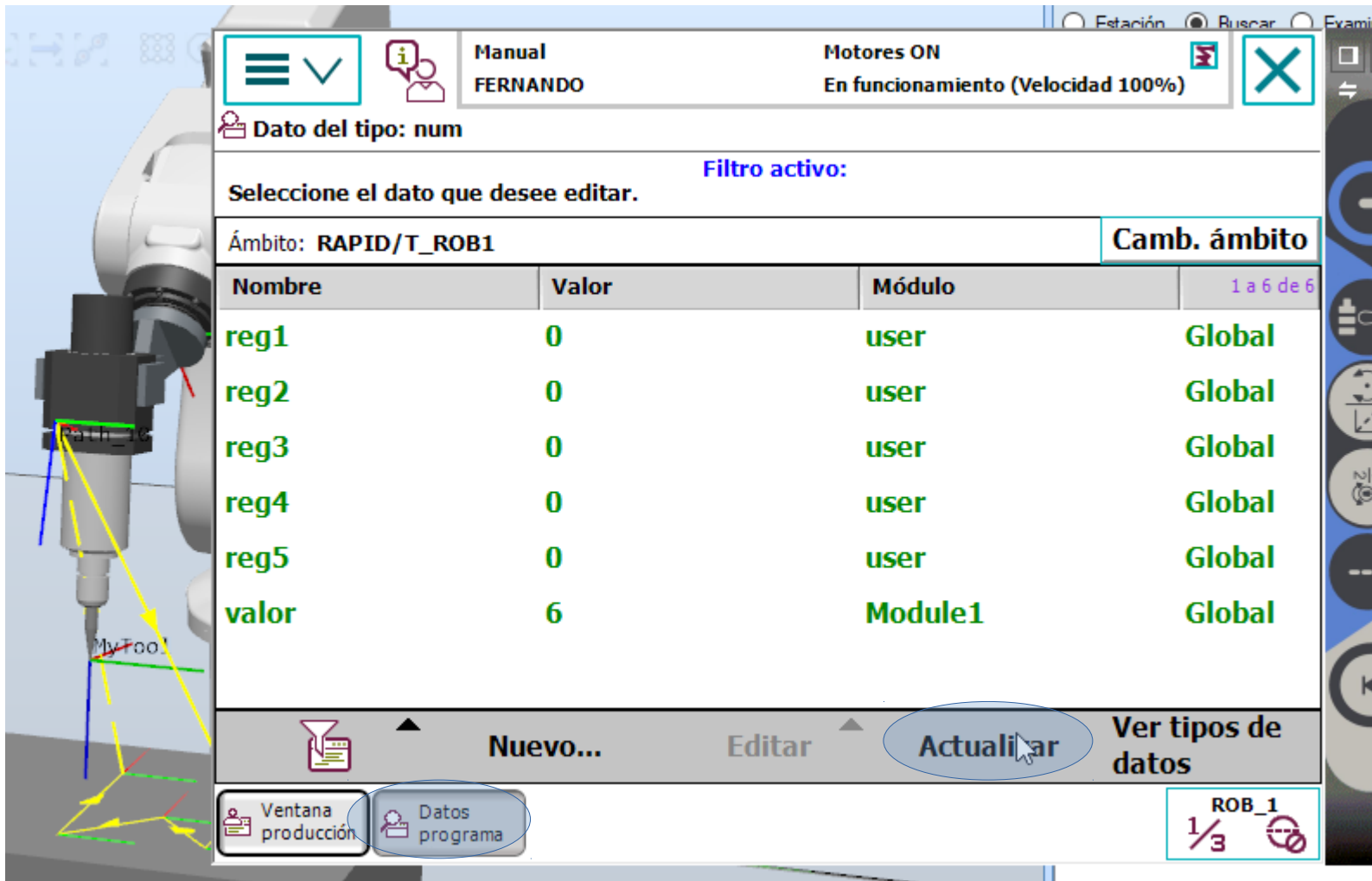


RAPID

VAR, Add, Incr, Decr, Clear;

VAR num a:=0; → Crea la variable a con valor 0
Add a,1; → suma a la variable “a” 1
Incr a; → suma a la variable “a” 1
a:=a+1 → suma a la variable “a” 1
Decr a; → resta a la variable “a” 1
Clear a; → pone a cero una variable
A:=0; → pone a cero una variable

Ver el valor de una variable en flexpendant



The screenshot shows the flexpendant interface with a table of variables. The interface includes a top bar with status information, a search bar, and a close button. Below the top bar, there is a section for data type and a filter. The main area contains a table with columns for Name, Value, Module, and Scope. The table lists several variables, including reg1 through reg5 and valor. The 'Actualizar' button is highlighted with a blue oval.

Manual FERNANDO Motores ON En funcionamiento (Velocidad 100%)

Dato del tipo: num Filtro activo:

Seleccione el dato que desee editar.

Ámbito: RAPID/T_ROB1 Camb. ámbito

Nombre	Valor	Módulo	1 a 6 de 6
reg1	0	user	Global
reg2	0	user	Global
reg3	0	user	Global
reg4	0	user	Global
reg5	0	user	Global
valor	6	Module1	Global

Nuevo... Editar Actualizar Ver tipos de datos

Ventana producción Datos programa

ROB_1 1/3

Ver el valor en Robotstudio:RAPID

The screenshot displays the RobotStudio RAPID editor interface. The top toolbar includes tabs for Archivo, Posición inicial, Modelado, Simulación, Controlador, RAPID, and Complementos. The left sidebar shows the project structure for 'Solution2:Ver1', including 'Estación actual' and 'IRB120_3_58'. The central 3D view shows a robotic arm with a tool 'MyTool' and a path 'Path_10'. The right pane shows the RAPID code editor for 'IRB120_3_58 (Estación)'. The code includes a variable 'valor' and a procedure 'main()' that increments 'valor'. The bottom status bar shows the 'Observación de RAPID' tab, which displays a table with the current value of 'valor'.

Nombre	Valor	Tipo	Origen
valor	51	num	IRB120_3_58/RAPID/T_ROB1/Module1/valor

SE PUEDE INGRESAR EL
VALOR DESDE EL TECLADO

WHILE

```
WHILE a<cajas DO
```

```
    Incr a;
```

```
    Acciones;
```

```
ENDWHILE
```

Ejemplo de instrucciones

ESTACIÓN RAPID.rsstn

MODULE Module1

VAR num a:=0;

VAR num cajas;

!*****

PROC main()

TPERase;

Clear a;

TPReadnum cajas, "cuantas cajas quieres soldar";

TPWrite "vas a soldar "\num:=cajas;

WHILE a<cajas DO

Path_10;

Path_20;

Incr a;

TPERase;

TPWrite "cajas soldadas "\num:=a;

ENDWHILE

WaitTime 5;

ENDPROC

CARPETA 19_PROGRAMAS → PROGRAMA1

IF - IF _ THEN ELSEIF _ THEN ELSE ENDIF

IF valor=1 GOTO etiqueta;

IF valor=1 procedimientoA;

IF valor=1 THEN

acciones;

ELSEIF valor=2 THEN (confirmar)

acciones;

ELSE

acciones;

ENDIF

FOR i FROM 1 TO valor DO

FOR i FROM 1 TO valor DO

- Secuencias

ENDFOR

TEST

TEST valor

CASE 1:

acciones;

CASE 2:

acciones;

CASE 3,4:

acciones;

DEFAULT:

acciones;

ENDTEST

OFFS

MoveJ offs (punto, desplazamiento x,y,z),...

```
MoveL Offs (Target_30,0,0,10),v1000,z0,MyTool\WObj:=wobjBASE;
```

En el siguiente ejemplo, cada vez que realiza el ciclo, aumenta el desplazamiento 10mm

```
Var num despl=0;
```

```
despl:=despl+10;
```

```
MoveL Offs (Target_30,0,0,despl),v1000,z0,MyTool\WObj:=wobjBASE;
```

WAITTIME 2;

- El programa se para 2 segundos

TPWrite " " ;

- Pagina 51 manual 04 ABB

```
TPWrite " Pulsa marcha";  
TPWrite"" \Num:=a;
```

```
PROC main()  
    TPWrite "Pulsa marcha";  
    WaitTime 5;  
    Path_10;  
    Path_20;  
ENDPROC
```

TPErase;

```
PROC main()
```

```
!Añada aquí su código
```

```
TPWrite "Pulsa marcha";
```

```
WaitTime 5;
```

```
TPErase;
```

```
Path_10;
```

```
Path_20;
```

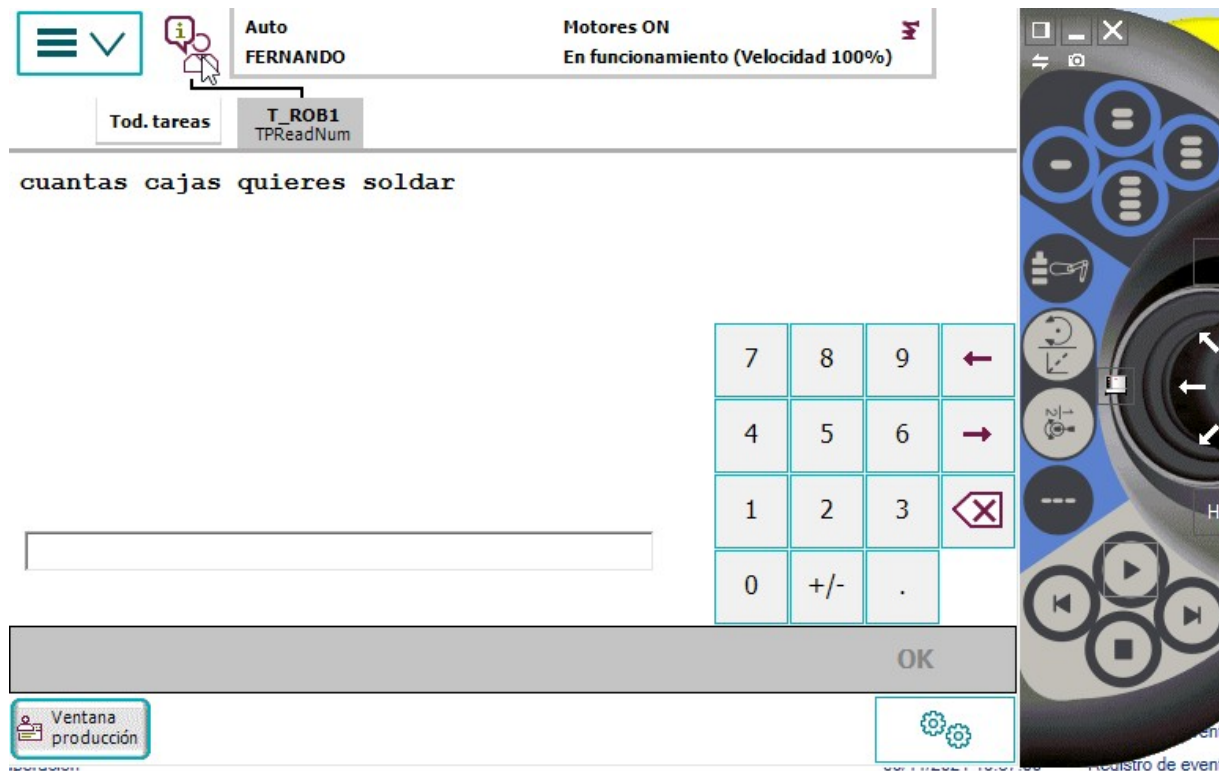
```
ENDPROC
```

TPReadnum

VAR num cajas;

TPReadnum cajas, "cuantas cajas quieres soldar";

→ carga la variable cajas con el numero que introduzcas



VENTANA DEL OPERADOR NOS EVITA TENER QUE ABRIR LA FLEXPENDANT

The screenshot displays the KUKA robot control software interface. The top menu bar includes 'Archivo', 'Posición inicial', 'Modelado', 'Simulación', 'Controlador', 'RAPID', 'Complementos', and 'Modificar'. The 'Controlador' tab is active, showing a toolbar with icons for 'Añadir controlador', 'Reiniciar', 'Copia de seguridad', 'Sistema de E/S', 'Eventos', 'Transferencia de archivos', 'Herramientas de controladores', 'Configuración', 'Administrador de instalación', 'Seguimiento de transportadores', 'Visión integrada', 'Seguridad', 'Modo de funcionamiento', 'Ventana de operador', 'Cambiar a fuera de línea', 'Crear relación', 'Abrir relación', and 'Transferir'. The main workspace shows a 3D model of a KUKA robot arm with a tool, positioned over a workpiece. The left sidebar contains a tree view of the system configuration, including 'Estación actual', 'IRB120_3_58', 'HOME', 'Configuración', 'Registro de eventos', 'Sistema de E/S', 'RAPID', and 'T_ROB1'. The right sidebar shows the 'IRB120_3_58 (Estación)' and 'T_ROB1/Module1' sections, with a list of targets and a 'PROC main()' block. The bottom status bar displays 'Estado de controlador: 1/1'.

Controlador

Solution2:Ver1 x

IRB120_3_58 (Estación) x

T_ROB1/Module1 x

```
6 CONST robtarget Target_60:=[[164.105138561,214.257854439,199.9!+
7 CONST robtarget Target_70:=[[52.551923611,214.257855182,199.9!+
8 VAR num valor:=0;
9 !*****
10 PROC main()
11 !Añada aquí su código
12 Path_10;
13 valor:=valor+1;
14 ENDPROC
15 PROC Path_10()
16 MoveJ Target_10,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobj0;
17 MoveL Target_40,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobjBASE;
18 MoveL Target_30,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobjBASE;
19 MoveL Target_50,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobjBASE;
20 MoveL Target_60,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobjBASE;
21 MoveL Target_70,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobjBASE;
22 MoveJ Target_10,v1000,z0,MyTool\Wobj:=wobj0;
23 ENDPROC
24 ENDMODULE
```

Estado de controlador Resultados de búsqueda IRB120_3_58: Ventana de operador

Todas las tareas

Borrar

Estado de controlador: 1/1

CallByVar

- Para llamar a un procedimiento simplemente ponemos un nombre
path_10;
- Llama a un procedimiento con una raíz común diferenciado por algún carácter

CallByVar “NombreComunDelProcedimiento”,valor;

donde valor puede ser una variable y así llamar a distintos procedimientos con una instrucción