



# CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES



TCP ROBOTICS

14.0 SOLUTIONS



# PROGRAMACION DE ROBOTS INDUSTRIALES

DURACION: 24 HORAS

MODALIDAD: ONLINE

## Modulo 1

- Introducción a la Robótica
- Que es la robótica industrial
- Configuración de un robot industrial
- Tipos de robots industriales
- Conceptos básicos de un robot industrial

## Modulo 2

- Introducción a RoboDK
- Manipulación básica de robots
- Creación de celdas
- Configuración de Posiciones

## Modulo 3

- Programación Básica de robots industriales
- Configuración del TCP
- Tipos de movimientos
- Instrucciones Basicas

## Modulo 4

- Programación Avanzada de robots industriales
- Subrutinas
- Ciclos
- Configuración de I/O
- Eventos de simulación
- Configuración de herramientas

## Modulo 5

- Criterios de Seguridad e implementación
- Precauciones de seguridad
- Definir zonas de seguridad
- Área de mantenimiento
- Conexión con el controlador

## Modulo 6

- Deteccion de colisiones
- Exportar simulaciones
- Generar programas de robot
- Conectividad con robots físicos

## Proyectos a realizar

- Aplicación Pick And Place Con Robot UR10
- Sincronización de 2 o más robots con robots KUKA
- Aplicación de Pintura con robot ABB
- Aplicación de Atornillado con robot Fanuc
- Proyecto "Automatización de Linea Automotriz"
- Proyecto Final "Aplicación de Machine Tending"

**COMUNICATE CON EL INSTRUCTOR**

664-126-77-85

tcrobotics@gmail.com