

PROGRAMACION Y CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES

Especialízate en robótica industrial

Programa Trimestral

Acerca del programa:

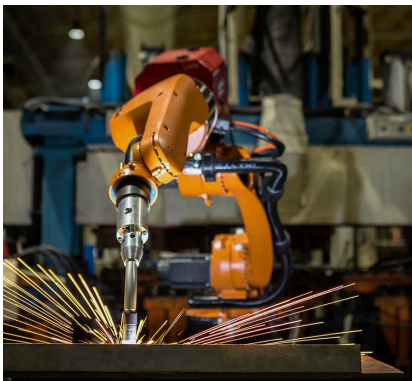
Este programa esta enfocado en proporcionar al alumnado las habilidades necesarias para programar cualquier robot industrial, iniciando desde 0.

Lugar y Horario:

Sesiones en Sábados y Domingos de 11:00 am a 2 :00 pm hora de CDMX

**INSCRIBETE Y
APROVECHA
NUESTRO
PRECIO DE
PROMOCION**

**Nuestro programa incluye los siguientes
entrenamientos:**



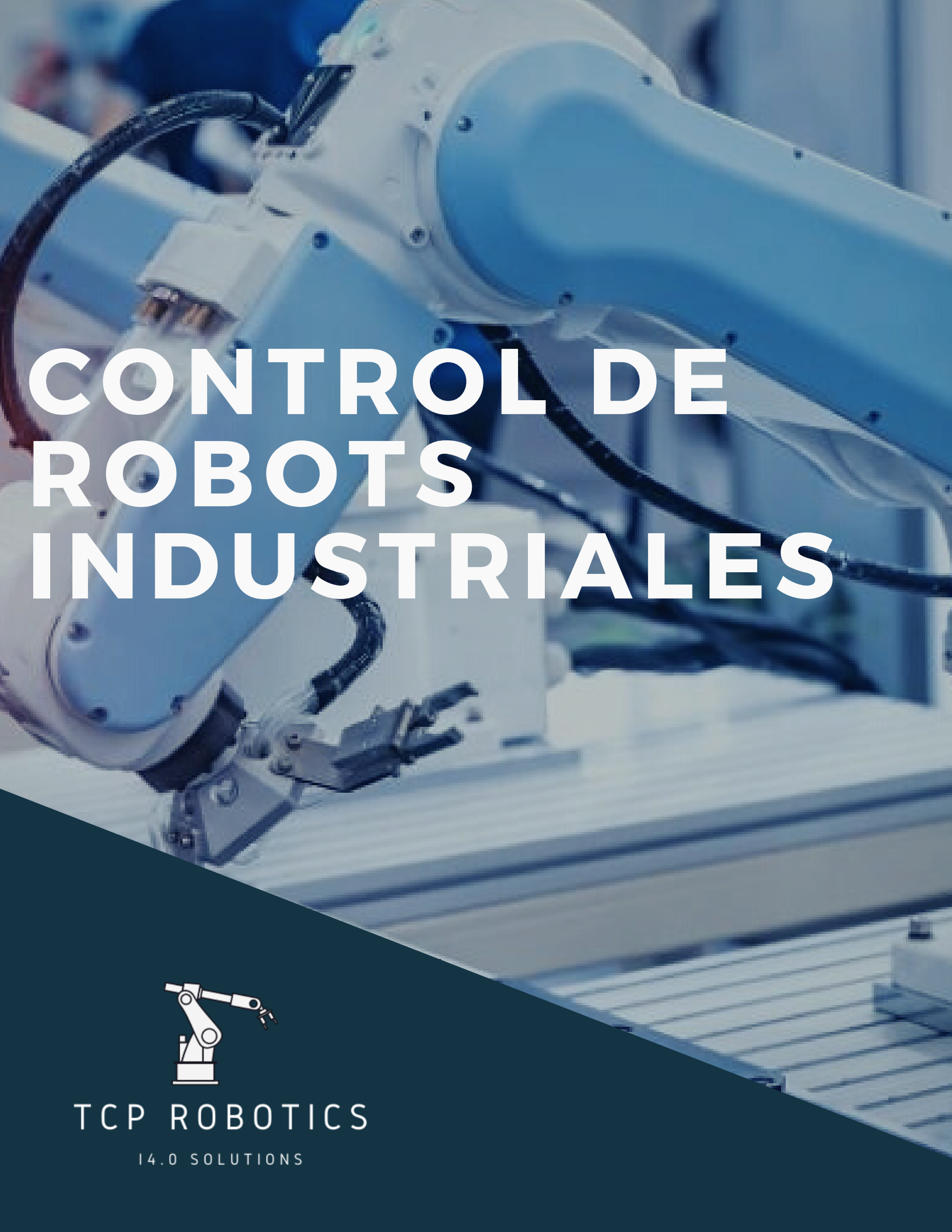
**Fundamentos de
Robótica Industrial**



ABB Core Basic



**Programación y control
de robots colaborativos**

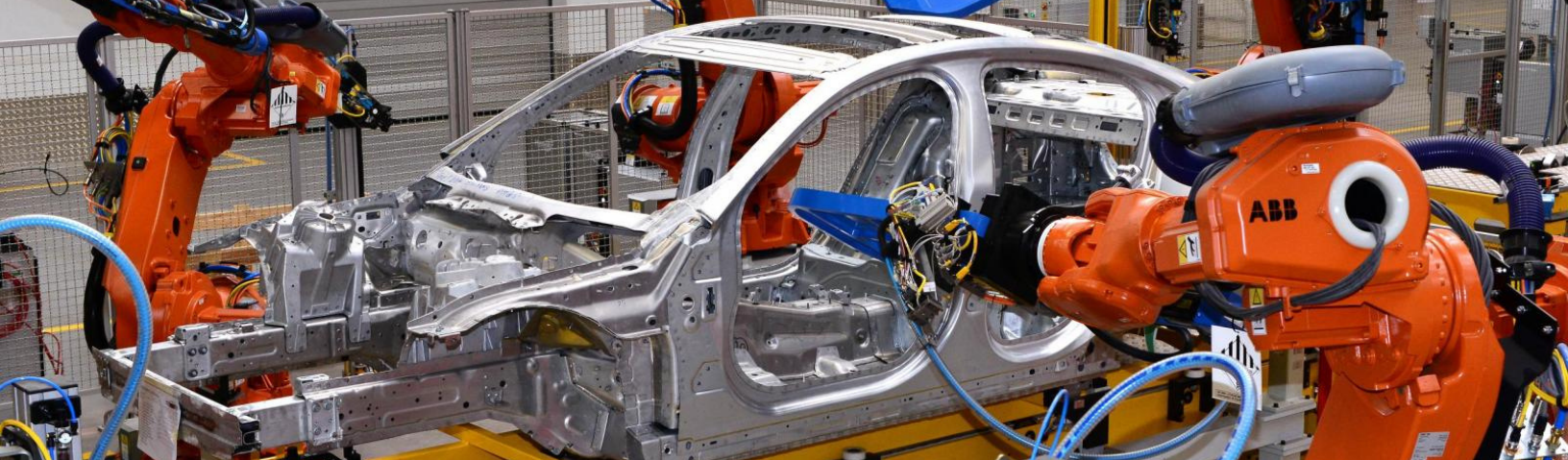


CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES



TCP ROBOTICS

I4.0 SOLUTIONS



PROGRAMACION DE ROBOTS INDUSTRIALES

DURACION: 18 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
- Metodologia de programacion de un robot industrial

Modulo 2

- Introducción a RoboDK
- Manipulación básica de robots Industriales
 - Pilotaje Articular
 - Pilotaje Cartesiano
- Configuración de Posiciones
- Tipos de Movimientos

Modulo 3

- Programación Básica de robots industriales
- Configuración del TCP
- Instrucciones Básicas
- Creación de celdas robóticas
- Configuración de sistemas de referencia

Modulo 4

- Configuración e implementación de un proceso de Pick and Place
- Configuración de I/O
- Eventos de simulación
- Sincronización de 2 o mas robots

Modulo 5

- Desarrollo e implementación de una operación de Atornillado
- Funciones de programación Intermedias
- Desarrollo e implementación de una operación de Machine tending
- Funciones Condicionales y bucles

Modulo 6

- Criterios de Seguridad e implementación.
- Detección de colisiones
- Exportar simulaciones
- Generar programas de robot
- Conectividad con robots físicos

Proyectos a realizar

- Aplicación Pick And Place Con Robot UR10
- Aplicación de Pintura con robot ABB
- Aplicación de Atornillado con robot Fanuc
- Aplicación de Dispensado de adhesivos
- Proyecto Final "Aplicación de Machine Tending"

COMUNICATE CON EL INSTRUCTOR

664-126-77-85

coordinacion@tcrobotics.com

ABB ROBOTS CORE TRAINING



TCP ROBOTICS

I4.0 SOLUTIONS



ABB ROBOTS CORE TRAINING

DURACION: 18 HORAS
MODALIDAD: ONLINE

Modulo 1

- Introducción a la Robótica
- Que es un robot industrial
- Tipos de Robots ABB
- Conceptos básicos de un robot industrial
- Componentes de un Robot ABB IRB
- Metodología de programación ABB
- Introducción a **RobotStudio**
- Manipulación básica de robots industriales
 - Pilotaje Articular
 - Pilotaje Cartesiano

Modulo 2

- Configuración del **Tool Center Point**
- Tipos de movimientos
- Instrucciones Básicas
- Configuración de **WorkObjects**
- Selección de un robot industrial
- Creación de Celdas en **RobotStudio**

Modulo 3

- Programación Básica con **RAPID**
- Configuración e implementación de un proceso **Pick and Place**
- Configuración de componentes inteligentes
- Configuración de **señales I/O**
- Configuración de **Ejes lineales**
- Sincronización entre **2 robots**

Modulo 4

- Desarrollo e implementación de una operación de **palletizado**
- Implementación de **Sensores de presencia**
- Funciones Avanzadas de programación con **RAPID**

Modulo 5

- Componentes del **flexpendant**
- Programación de operación Pick and Place desde **FlexPendant**

Modulo 6

- Configuración de **GUI** para **Flexpendant** con **ScreenMaker**
- Configuración de **Variables PERS**
- Conectividad **Robot Studio** Controlador Físico
- Mapeo señales I/O con controlador Físico

Proyectos a realizar

- Aplicación Pick And Place
- Sincronización de 2 o más robots
- Aplicación de Sorting
- Pick and Place desde **FlexPendant**
- Proyecto Final "Aplicacion de palletizado" y mas

COMUNICATE CON EL INSTRUCTOR

664-126-77-85

coordinacion@tcrobotics.com



PROGRAMACION Y CONTROL DE ROBOTS COLABORATIVOS



TCP ROBOTICS

14.0 SOLUTIONS



PROGRAMACION DE ROBOTS COLABORATIVOS

DURACION: 12 HORAS
MODALIDAD: ONLINE

Modulo 1

- Introducción a la Robótica Colaborativa
- Tipos de robots Colaborativos

Modulo 2

- Introducción a Polyscope
- Comandos basicos
- Configuracion de Posiciones

Modulo 3

- Comandos Basicos II
- Configuración del TCP
- Tipos de movimientos

Modulo 4

- Programación Avanzada de robots colaborativos
- Ayudantes
- Configuracion de instalacion

Modulo 5

- Criterios de Seguridad e implementación
- Precauciones de seguridad
- Definir zonas de seguridad
- Área de mantenimiento

Modulo 6

- Mantenimiento Básico
- Preventivo y correctivo
- Comunicaciones

COMUNICATE CON EL INSTRUCTOR

664-126-77-85

tcrobotics@gmail.com