



[1] 1 Estructura y función de un sistema de robot KUKA

- 1.1 Introducción a la robótica
- 1.2 Mecánica de un robot KUKA
- 1.3 Unidad de control del robot (V)KR C4
- 1.4 El KUKA smartPAD
- 1.5 Resumen smartPAD
- 1.6 Programación de robots
- 1.7 Seguridad del robot

2 Mover un robot

- 2.1 Leer e interpretar los mensajes de la unidad de control del robot
- 2.2 Seleccionar y ajustar el modo de servicio
- 2.3 Mover ejes del robot individualmente
- 2.4 Sistemas de coordenadas en relación con los robots
- 2.5 Mover el robot en el sistema de coordenadas universales
- 2.6 Mover el robot en el sistema de coordenadas de herramienta
- 2.7 Mover el robot en el sistema de coordenadas de base
- 2.8 Ejercicio: Operación y desplazamiento manual
- 2.9 Procesos manuales con una herramienta fija
- 2.10 Ejercicio: Procesos manuales con herramienta fija

3 Puesta en servicio del robot

- 3.1 Principio de ajuste
- 3.2 Ajustar el robot
- 3.3 Ejercicio: Ajuste de robots
- 3.4 Cargas sobre el robot
- 3.5 Datos de carga la herramienta
- 3.6 Datos de carga adicional en el robot
- 3.7 Medición de una herramienta
- 3.8 Ejercicio: Medición de herramienta clavija
- 3.9 Ejercicio: Medición de herramienta garra, método de 2 puntos
- 3.10 Medición de una base
- 3.11 Consulta de la posición actual del robot
- 3.12 Ejercicio: Medición de base en mesa, método de 3 puntos
- 3.13 Medición de una herramienta fija
- 3.14 Medición de una pieza guiada por robot
- 3.15 Ejercicio: Medir herramienta externa y pieza guiada por robot
- 3.16 Desenchufar el smartPAD

4 Ejecutar los programas del robot

4.1 Realizar el desplazamiento de inicialización

4.2 Seleccionar e iniciar programas del robot

4.3 Ejercicio: ejecutar programas del robot

5 Uso de archivos de programas

5.1 Crear módulos de programa

5.2 Editar módulos de programa

5.3 Archivar y restaurar programas de robot

5.4 Registrar los cambios de programa y de estado con el listado LOG

[2] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV

- Tiempo: 8 Horas

[3] 6 Crear y modificar movimientos programados

6.1 Creación de nuevas instrucciones de movimiento

6.2 Creación de movimientos con optimización del tiempo de ciclo (movimiento del eje)

6.3 Ejercicio: Programa en el aire - Tratamiento de programa y movimientos PTP

6.4 Crear movimientos de trayectoria

6.5 Modificación de las instrucciones de movimiento

6.6 Ejercicio: Desplazamiento de trayectoria y posicionamiento aproximado

6.7 Programación de movimiento con TCP externo

6.8 Ejercicio: Programación de movimientos con el TCP externo

7 Usar funciones lógicas en el programa del robot

7.1 Introducción a la programación lógica

7.2 Programación de funciones de espera

7.3 Programación de funciones de conmutación simples

7.4 Programación de funciones de conmutación de trayectoria

7.5 Ejercicio: Instrucciones lógicas y funciones de conmutación

8 Uso de variables

8.1 Indicación y modificación de valores de variables

8.2 Consultar los estados del robot

8.3 Ejercicio: Visualización de variables del sistema

9 Utilizar paquetes tecnológicos

9.1 Manejo de las garras con KUKA.GripperTech

9.2 Programación de garra con KUKA.GripperTech

9.3 Configuración de KUKA.GripperTech

9.4 Ejercicio: Programación de la garra - placa

9.5 Ejercicio: Programación de la garra, clavija

10 Programar con éxito en KRL

10.1 Estructura y composición de programas de robot

10.2 Estructurar programas de robot

10.3 Concatenación de programas del robot

10.4 Ejercicio: Programación en el KRL

11 Trabajar con un control superior

11.1 Preparación para el inicio de programa del PLC

11.2 Adaptar el enlace PLC (Cell.src)

[4] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV

- Tiempo: 8 Horas

[5] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV

- Tiempo: 2 Horas

[6] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV

- Tiempo: 2 Horas

[7] - Impartida por: Jorge Baquero

- Empresa: CAV

- Tiempo: 2 Horas

[8] - Impartida por: Jorge Baquero

- Empresa: CAV

- Tiempo: 2 Horas

[9] - Impartida por: Automatización

- Empresa: CAV

- Tiempo: 2 Horas

[10] - Impartida por: Automatización

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[11] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[12] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[13] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[14] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[15] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[16] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[17] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 2 Horas

[18] - Impartida por: Walter Marin

- Empresa: CAV
- Tiempo: 1 Hora