

Temas Selectos de Producción y Manufactura II

Robótica Industrial

Prácticas Propuestas

1.- Introducción a RoboDK

Objetivo: Conocer las herramientas básicas del programa RoboDK, mediante el desarrollo de un programa simple de desplazamiento del efector final.

2.- Programación de Trayectorias en 2 Dimensiones

Objetivo: Implementar y simular programas que permitan a un brazo de robot, realizar trayectorias básicas en 2 dimensiones: líneas, ángulos, curvas, etc.

3.- Programación de Trayectorias

Objetivo: Desarrollar y simular programas para el traslado de objetos.

4.- Programación de Trayectorias en 3 Dimensiones

Objetivo: Implementar y simular programas que permitan a un brazo de robot, realizar trayectorias en 3 dimensiones.

5.- Integración de un Brazo de Robot a un Sistema Automatizado

Objetivo: Integrar un brazo de robot a una aplicación automatizada que incluya elementos tales como: sensores, controladores, bandas transportadoras, etc.