



salesianos
DEUSTO

Robótica con robot FANUC 40h avanzado



OBJETIVOS:

- | | |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <ul style="list-style-type: none"> ➤ Saber definir herramientas, diferentes métodos, online y offline. ➤ Conocer menús avanzados del robot ➤ Modos de funcionamiento de robot. ➤ Gestión de los mensajes en programa y mensajes de error. ➤ Consultar la ventana de E/S. ➤ Conocer y utilizar las Instrucciones de E/S. ➤ Creación, ejecución, modificación, y tipología de programas ➤ Conocer y utilizar Instrucciones avanzadas de programación. ➤ Usar macrocomandos, y teclas de programación. ➤ Saber verificar la posición de calibración y calibrar los ejes del robot. ➤ DCS. Levas y espacios de seguridad de robot. ➤ Configuración y variables de sistema de robot. ➤ Tipología de arranques de robot. Local, remoto.... ➤ Señales de sistema de robot. Que son y para que se usan. | <ul style="list-style-type: none"> ➤ Estudio del alcance del robot. ➤ Crear y definir y modificar sistemas de coordenadas de objeto de trabajo. ➤ ➤ Roboguide. (Software virtual FANUC) <ul style="list-style-type: none"> • Crear una nueva estación, añadir librerías y geometrías • Crear y sincronizar programas Roboguide entre estación y controlador virtual. • Importar y exportar programas entre la estación virtual y la estación real. • Importar geometrías personalizadas. • Generar posiciones y trayectorias para el robot o ejes externos. • Generar trayectorias a partir de geometrías de la estación de trabajo. |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

CONTENIDOS:

- | | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <ul style="list-style-type: none"> ➤ Sistema de control R-30iB <ul style="list-style-type: none"> • Programación avanzada del robot • Configuración de ejes y movimientos. • Calibración de ejes. ➤ Programación <ul style="list-style-type: none"> • Creación, ejecución, modificación, de diferente tipología de programas • Tipologías de arranques de programas. • Multitareas. • Instrucciones de programación avanzada | <ul style="list-style-type: none"> ➤ Roboguide <ul style="list-style-type: none"> • Controladores virtuales • Creación de posiciones del robot • Simulación de movimientos del robot • Introducción y modelado de geometrías. • Alcance y colisiones del robot • Conectividad con robot real |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

Curso subvencionado al 100% Ocupados



Lanbide
Euskal Enplegu Zerbitzua
Servicio Vasco de Empleo



Erakunde autonomisiduna
Organizazioa Autonomisiduna
EUSKO JAURLARITZA
GOBIERNO VASCO
LAN ETZA ENPLEGU
SERBITZUA
DEPARTAMENTO DE TRABAJO
Y EMPLEO



EUROPAR DATASUNA
Europako Gizarte Funttsa
EGFk zure etorkizunari inbertitzen du
UNION EUROPEA
Fondo Social Europeo
El FSE invierte en tu futuro

INFORMACIÓN E INSCRIPCIONES: SALESIANOS DEUSTO
Avda. Lehendakari Aguirre, 75 48014 - Bilbao Tfno: 944 472 650
www.salesianosdeusto.com informacion@salesianosdeusto.com