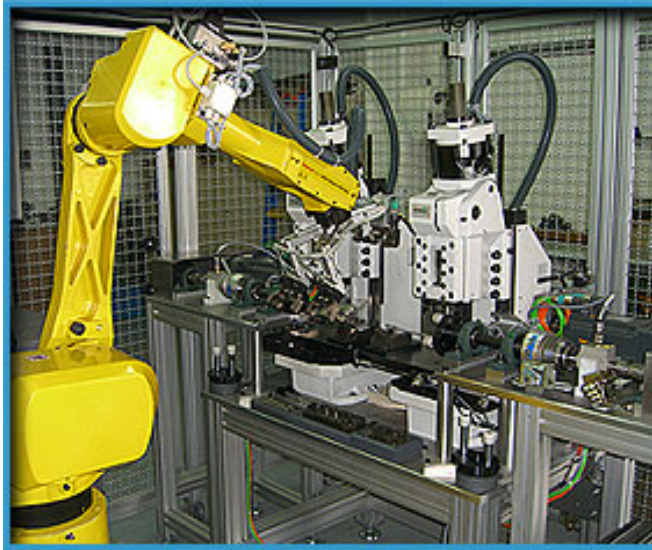




salesianos
DEUSTO



Curso subvencionado al 100%



Europar Batasunak
kofinantzatuta
Cofinanciado por
la Unión Europea

INFORMACIÓN E INSCRIPCIONES: SALESIANOS DEUSTO

Avda. Lehendakari Aguirre, 75 48014 - Bilbao
Tfno.: 944 472 650

www.salesianosdeusto.com
informacion@salesianosdeusto.com

Robótica con Robot ABB

Objetivos

- Tener una visión general del controlador IRC5.
- Conocer los sistemas de seguridad del robot y las normas a seguir en su manejo.
- Conocer la Unidad de programación y el panel de control.
- Mover manualmente el robot.
- Conocer los sistemas coordenadas del robot.
- Saber definir herramientas (Método TCP y Z).
- Cargar, crear, borrar, editar y guardar programas.
- Conocer y utilizar las instrucciones básicas de movimiento: MoveAbsJ, MoveJ, MoveL.
- Ejecutar programas en Manual y Automático.
- Gestión de los mensajes de error.
- Consultar la ventana de E/S.
- Saber crear y utilizar las rutinas.
- Conocer y utilizar las Instrucciones de E/S: Set, Reset.
- Conocer y utilizar las Instrucciones condicionales: IF, CompactIF.
- Conocer y utilizar las Instrucciones aritméticas: Incr, Decr, Clear, Add,
- Conocer y utilizar las Instrucciones de espera: WaitTime, WaitDI.
- Conocer los datos del RAPID: robtarget, num y tooldata
- Saber verificar la posición de calibración y actualizar el contador de vueltas.
- Saber realizar copias de seguridad (Backups)
- Saber cargar el software de control.
- Descripción del entorno de usuario RobotStudio.
- Crear una nueva estación, añadir librerías y geometrías
- Crear, personalizar y activar un controlador IRC5 desde copia de seguridad.
- Controlar el movimiento y estado de las unidades mecánicas.
- Conocer el funcionamiento de la FPU y simulador de E/S.
- Crear y sincronizar programas RAPID entre estación y controlador virtual.
- Crear y definir la herramienta de trabajo a partir de una geometría.
- Crear y definir el sistema de coordenadas de objeto de trabajo.
- Conocer los diferentes sistemas de coordenadas: Herramienta, Objeto, UCS y Mundo.
- Importar y exportar programas entre la estación virtual y la estación real.
- Importar geometrías personalizadas: CAD Converter.
- Generar posiciones y trayectorias para el robot o ejes externos.
- Simular las posiciones y trayectorias generadas.
- Generar trayectorias a partir de geometrías de la estación de trabajo.
- Estudio del alcance del robot.

Contenidos

- Introducción al sistema de control IRC5
 - Funcionamiento básico del robot
 - Navegación por la unidad de programación
 - Instrucción de movimiento
- Estructuras de los programas
 - Edición y ejecución de los programas
 - Instrucciones de flujo de programa
- RobotStudio
 - Descripción del software
 - Navegación por la aplicación
 - Controladores virtuales
 - Creación de posiciones del robot
 - Simulación de movimientos del robot
 - Modelado de geometrías
 - Herramientas y WorkObjects
 - Alcance y colisiones del robot
- Programación RAPID