



DIRIGIDO POR:

ANDES TECHNOLOGY

Nuestra misión es difundir, promover y proveer vanguardia tecnológica en el equipamiento, soluciones y servicios ofrecidos a la industria y la educación que contribuyan con el desarrollo de la sociedad.

En Andes Technology creemos que es escencial para los esudiantes y trabajadores disponer de conocimientos en materia de robótica y automatización.

KUKA

KUKA es el mayor fabricante de robots industriales y proveedor de soluciones y tecnologías para la industria. La empresa ofrece numerosas variantes de robots industriales con las capacidades de carga más diversas y distintos alcances.

TEMARIO

Trabajos en el nivel Experto

- · Utilizar el nivel experto
- · Estructurar programas de robot
- · Concatenar programas de robot
- · Detener programa de robot

Gestión de datos en KRL Trabajar con tipos de datos simples

- · Declaración de variables
- · Inicialización de variables con tipos de datos simples
- · Manipulación de valores de variables de tipos de datos simples con KRL
- Visualizar variables

7 Trabajo con controles de ejecución de programas

- · Programar un bucle sinfín
- · Programar un bucle de conteo
- · Programar un bucle finito
- · Programar un bucle infinito
- · Programar consultas o ramificaciones
- · Programar distribuidores (SWITCH- CASE)

Trabajo con ENUMS y campos

- · El tipo de datos de enumeración ENUM
- · Grupos/campos con KRL





Trabajo con estructuras en KRL

Trabajo con subprogramas

· Crear estructuras con KRL

- · Trabajo con subprogramas locales
- · Trabajo con subprogramas globales
- · Transmitir parámetros a subprogramas

7 Trabajo con funciones

- · Programación de funciones
- · Trabajar con funciones estándar de KUKA
- · Problema matemático con subprogramas y funciones en KRL

Programación de mensajes

- · Generalidades acerca de los mensajes definidos por el usuario
- · Variables y estructuras para mensajes definidos por el usuario
- · Funciones para mensajes definidos por
- · Trabajos con un mensaje de observación
- · Trabajos con un mensaje de estado
- · Trabajos con un mensaje de acuse de recibo
- · Trabajos con un mensaje de espera
- · Variables y estructuras adicionales para diálogos
- · Funciones para diálogos
- · Trabajos con un diálogo



- Programar movimientos individuales SPLINE mediante KRL
- · Movimiento de conjunto individual con SPTP
- Movimiento de paso individual con SLIN y SCIRC
- · Parámetros de movimiento
- Programar movimientos relativos y absolutos con KRL

10

Bloques SPLINE en KRL

- · Programación de bloques SPLINE
- · Perfil de velocidad para movimientos SPLINE
- · Selección de paso en caso de movimientos
- · Cambios en bloques Spline
- · Transición SLIN-SPL-SLIN
- · Programación de bloques SPLINE con KRL
- · Bloque SPLINE: Variables del sistema con WITH
- · Programar spline Trigger
- · Programación de una parada condicionada
- Programación de una zona de desplazamiento constante spline

11

Programación de la interrupción

- · Trabajos en el nivel Experto
- · Programar un bucle sinfín
- Enlazar programas de robot mediante la activación del subprograma.

Vista de selección e integración de robots

- · Trabajos en el nivel Experto
- · Programar un bucle sinfín
- Enlazar programas de robot mediante la activación del subprograma.

¡Conocimientos prácticos para el futuro!



