

VALFER AUTOMATIZACION DE PROCESOS INDUSTRIALES, S.L.

KUKA OFICIAL SYSTEM PARTNER DESDE EL AÑO 2017

CURSO FORMACION ROBOT KUKA NIVEL EXPERTO

DURACION: 30 HORAS (5 JORNADAS DE 6 HORAS)

TEMARIO

1. Programación estructurada:

- 1.1. Objetivo de la metodología de programación uniforme.
- 1.2. Elementos auxiliares para la creación de programas de robot estructurados.
- 1.3. Cómo crear un plan de ejecución del programa.

2. Interpretador Submit:

- 2.1. Utilización del interpretador Submit.

3. Campos de trabajo con KRL:

- 3.1. Utilizar campos de trabajo.
- 3.2. Ejercicio: Control del campo de trabajo.

4. Programación de un mensaje con KRL:

- 4.1. Información general sobre los mensajes definidos por el usuario.
- 4.2. Trabajos con un mensaje de observación.
Ejercicio: Programación de un mensaje de observación.
- 4.3. Trabajos con un mensaje de estado.
Ejercicio: Programación de un mensaje de estado.
- 4.4. Trabajos con un mensaje de acuse de recibo.
Ejercicio: Programación de mensajes de acuse de recibo.
- 4.5. Trabajos con un mensaje de espera.
Ejercicio: Programación de mensajes de espera.
- 4.6. Trabajos con un mensaje de diálogo.
Ejercicio: Programación de un diálogo.

5. Programación de interrupción:

- 5.1. Programación de rutinas de interrupción.
Ejercicio: Trabajos con interrupciones.
Ejercicio: Cancelación de movimientos con interrupciones.

6. Programación de estrategias de retorno:

- 6.1. Programación de estrategias de retorno.
- 6.2. Ejercicio: Programación de estrategia de retorno.

7. Trabajos con señales analógicas:

- 7.1. Programación de entradas analógicas.
- 7.2. Programación de salidas analógicas.
- 7.3. Ejercicio: Trabajos con E/S analógicas.



VALFER AUTOMATIZACION DE PROCESOS INDUSTRIALES, S.L.

KUKA OFICIAL SYSTEM PARTNER DESDE EL AÑO 2017

CURSO FORMACION ROBOT KUKA NIVEL EXPERTO

DURACION: 30 HORAS (5 JORNADAS DE 6 HORAS)

TEMARIO

- 8. Secuencia y configuración del modo automático externo:**
 - 8.1. Configuración y aplicación del modo automático externo.
 - 8.2. Ejercicio: El modo automático externo.
 - 8.3. Preparación para el inicio de programa del PLC.
 - 8.4. Adaptar el enlace PLC (Cell.src).

- 9. Programación de la detección de colisiones:**
 - 9.1. Programación de movimientos con detección de colisiones.