



“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”



Curso de Robot Fanuc Operación Y programación

Objetivo:

Este curso ha sido elaborado, para personal de Operaciones, mantenimiento y/o control,

El curso cubre operaciones básicas de robots FANUC haciendo uso de celda simulada en Robotguide & **Robot LR Mate 200 i B con control R-J3iB** con Actuadores Neumáticas Lineales y rotativos, Pinza neumática, Sensores inductivos y tipo láser, Banda eléctrica, control sobre todos los elementos creando punto de interface con sistemas de controlador R-J3iB al R-30iB, teniendo software de aplicación estándar

Cubre temas para Encender y mover el robot en forma segura. Recuperar el robot de programas y fallas comunes. Ejecutar operaciones de producción.

Crear, modificar y ejecutar un programa de teach pendant. Respalda y restaura programas y archivos individuales. El curso consiste de exposición teórica en aula, demostraciones, y una serie de ejercicios prácticos, con el equipo, diseñados para reforzar lo que ha aprendido

Al término del curso Presencial el participante se hace acreedor a constancia de conclusión de curso (diploma) SAMI expide las Constancias de Competencias o de Habilidades Laborales (Formato DC-3 de la STPS), a los participantes que hayan aprobado los cursos **Incluye Certificación CONOCER EC0972 Programación de Robot Industrial**

Material de Apoyo:

- PC portátil con Software por participante
- Diapositivas proyectadas como guía de apoyo
- Celda didáctica de simulación pick and Place totalmente cableada y lista para prácticas
- Material en celda
 - Brazo LR Mate 200 i B
 - Control Fanuc R-J3iB C/Cables
 - Teach Pendant

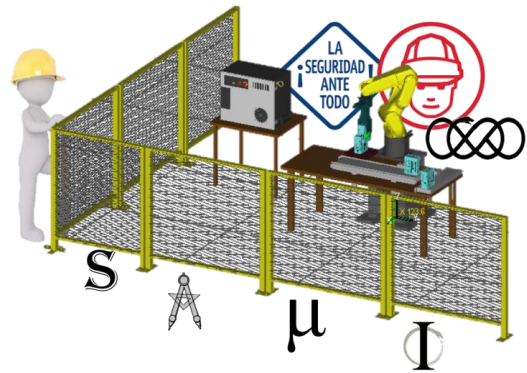


“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”

- Gripper paralelo
- Fanuc Base Rack 10-slot.
- I/O Interface module
- Modulo Fanuc de entradas
- Modulo Fanuc de salidas
- Fuente de poder 24 vcd 5 amp
- Circuit Breaker 1 Pole 10 Amp
- Actuador Lineal sin Vastago
- Tabla rotatoria
- Manifold
- Terminal block housing
- Valvula doble solenoide
- Relevador 4 Contactos Bobina 24vdc
- Sensores de distancia óptico
- Sensores inductivos
- Sensores Magneticos

Temas:

- Seguridad
 - Paros de emergencia
 - Selector on/off del teach pendant
 - interrumpir Deadman
 - Vallado de seguridad
 - Interruptor de selección de modo
 - Descripción de la Unidad de Control
- Descripción general
 - Tipos de robots Fanuc
 - Descripción de la unidad mecánica
 - Teachpendant
 - Menús Programación Off-Line
 - Descripción general ROBOGUIDE
- Introducción al movimiento
 - Habilitación
 - Modos de movimientos
 - Planeando el programa





“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”

- Movimiento del robot en JOG
- Definición del herramienta (TCP)
- Definición del «FRAME»
- Control del movimiento
 - Descripción de los diferentes tipos de movimiento
 - Dinámica del movimiento del robot
 - Ajuste de precisión / tolerancia
 - Influencia de la orientación en la trayectoria
- Creación de un programa
 - Introducción a la programación
 - Descripción y estructura de los programas
 - Métodos para modificar y grabar trayectorias
 - Pruebas prácticas para crear programas
- Gestión del software usuario
 - Rutines locales y globales
 - Programas paralelos (task)
- Input & Output
 - Descripción entradas / salidas de sistema y del usuario
 - Configuración de entradas / salidas usuario
- Condition
 - Definición y cancelación
 - Habilitar y inhabilitar
 - Tipos de condition
- Instrucciones de programación
 - Variables del sistema
 - Instrucciones para el control y la ejecución de los programas

