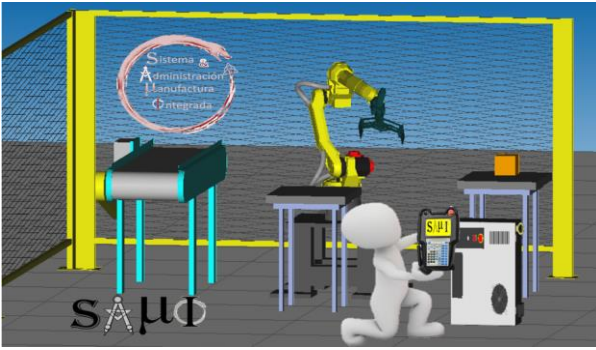




“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”



Curso de Robot Fanuc I 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. Respalidar y restaurar 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 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 EC0671**

El entrenamiento tiene una duración de 30 horas.

Material de Apoyo:

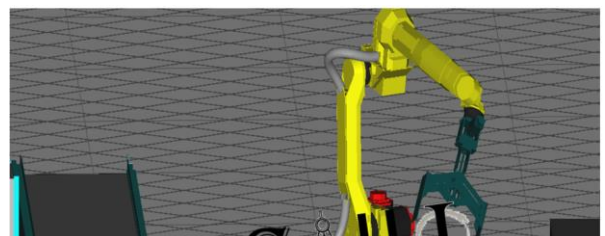
- PC portátil con Software por participante
- Diapositivas proyectadas como guía de apoyo
- Robot RLMate 200ib
- Control Fanuc R-J3iBMate



“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”

Temas:

- Descripción de la Unidad de Control
 - Descripción general
 - Estados de la unidad de control
 - iPendant Touch
 - Descripción general del brazo robótico
 - Descripción de los componentes
 - Información general sobre las aplicaciones estándar
- Programación Off-Line
 - Descripción general ROBOGUIDE
- Introducción al movimiento
 - Regla de la «mano derecha»
 - 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





“SISTEMA Y ADMINISTRACION DE MANUFACTURA INTEGRADA”

- Routines locales y globales
- Programas paralelos (task)
- Procedimientos de BACKUP
- Procedimientos de RESTORE