

Plan 215 Ing.Tec.Ind.Esp Electrónica Indust

Asignatura 16225 ROBOTICA

Grupo 1

Presentación

Robots. Lenguajes de programación. Periféricos.

Programa Básico

Antecedentes y aplicaciones de la robótica.
Morfología del robot. Representación de giros y traslaciones.
Cinemática directa e inversa del robot. Introducción a la dinámica del robot.
Control de robots.
Programación de robots.
Implantación industrial de sistemas robotizados.

Objetivos

Se desea que el alumno, al finalizar la asignatura:

- Haya adquirido una serie de conocimientos teóricos y prácticos que le permitan enfrentarse a los robots industriales conociendo las particularidades de su cinemática, dinámica, control, morfología y programación.
- Comprenda los problemas derivados de la complejidad cinemática y dinámica de los robots y sus repercusiones en el control dinámico y cinemático de estos.
- Haya adquirido nociones sólidas acerca de la cinemática del robot.
- Conozca la morfología de un robot y los sensores y elementos más frecuentemente asociados con ellos.

Programa de Teoría

Programa Práctico

Evaluación

Bibliografía