

Plan 290 Ing. Automática y Electrónica Ind.

Asignatura 44146 CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS

Grupo 1

Presentación

Estudio, programación y control de robots.
Planificación de trayectorias e interacción con el entorno.
Modelización y simulación de entornos robotizados.

Programa Básico

- 1.- Introducción: Antecedentes históricos, Origen y desarrollo de la robótica, Robótica industrial y robótica de servicios
- 2.- Morfología del robot
- 3.- Control cinemático
- 4.- Control dinámico
- 5.- Criterios de implantación de un robot industrial
- 6.- Aplicaciones industriales de los robots
- 7.- Robótica de servicios: Robótica médica

Objetivos

- Introducir al alumno en el campo de la robótica industrial mediante:
- Estudio del control y programación de robots.
 - Planificación de trayectorias.
 - Introducción a la simulación de sistemas industriales robotizados.

Programa de Teoría

- 1.- Introducción
 - Antecedentes históricos
 - Origen y desarrollo de la robótica
 - Definición y clasificación de los robots
 - Robótica industrial y robótica de servicios
 - Mercado de robots: nacional y mundial
- 2.- Morfología del robot
 - Estructura mecánica del robot
 - Transmisiones y reductores
 - Actuadores
 - Sensores internos
 - Elementos terminales
- 3.- Control cinemático
 - Funciones del control cinemático
 - Tipos de trayectorias
 - Planificación de trayectorias en robots manipuladores
- 4.- Control dinámico
 - Control monoarticular
 - Control multiarticular
 - Control adaptativo
 - Aspectos prácticos del control
- 5.- Criterios de implantación de un robot industrial
 - Diseño y control de una célula robotizada
 - Características a considerar en la selección de un robot
 - Seguridad en instalaciones robotizadas
 - Justificación económica
- 6.- Aplicaciones industriales de los robots
- 7.- Robótica de servicios: Robótica médica

Programa Práctico

- 1.- Programación de robots industriales:
 - Métodos de programación de robots
 - Requerimientos de un sistema de programación de robots
 - Lenguaje de programación de los robots industriales
 - 2.- Manejo y control de equipos contruidos con componentes Bioid
-

Evaluación

Examen teórico, examen de prácticas y presentación de memoria de prácticas.

Bibliografía

Presentación

Estudio, programación y control de robots.
Planificación de trayectorias e interacción con el entorno.
Modelización y simulación de entornos robotizados.

Programa Básico

- 1.- Introducción: Antecedentes históricos, Origen y desarrollo de la robótica, Robótica industrial y robótica de servicios
- 2.- Morfología del robot
- 3.- Control cinemático
- 4.- Control dinámico
- 5.- Criterios de implantación de un robot industrial
- 6.- Aplicaciones industriales de los robots
- 7.- Robótica de servicios: Robótica médica

Objetivos

Introducir al alumno en el campo de la robótica industrial mediante:

- Estudio del control y programación de robots.
- Planificación de trayectorias.
- Introducción a la simulación de sistemas industriales robotizados.

Programa de Teoría

- 1.- Introducción
 - Antecedentes históricos
 - Origen y desarrollo de la robótica
 - Definición y clasificación de los robots
 - Robótica industrial y robótica de servicios
 - Mercado de robots: nacional y mundial
- 2.- Morfología del robot
 - Estructura mecánica del robot
 - Transmisiones y reductores
 - Actuadores
 - Sensores internos
 - Elementos terminales
- 3.- Control cinemático
 - Funciones del control cinemático
 - Tipos de trayectorias
 - Planificación de trayectorias en robots manipuladores
- 4.- Control dinámico
 - Control monoarticular
 - Control multiarticular
 - Aspectos prácticos del control
- 5.- Criterios de implantación de un robot industrial
 - Diseño y control de una célula robotizada
 - Características a considerar en la selección de un robot
 - Seguridad en instalaciones robotizadas
 - Justificación económica
- 6.- Aplicaciones industriales de los robots
- 7.- Robótica de servicios: Robótica médica

Programa Práctico

- 1.- Programación de robots industriales:
 - Métodos de programación de robots
 - Requerimientos de un sistema de programación de robots

Evaluación

Examen teórico, examen de prácticas y presentación de memoria de prácticas.

Bibliografía
