

VALFER AUTOMATIZACION DE PROCESOS INDUSTRIALES, S.L.

KUKA OFICIAL SYSTEM PARTNER DESDE EL AÑO 2017

CURSO FORMACION ROBOT KUKA NIVEL AVANZADO

DURACION: 30 HORAS (5 JORNADAS DE 6 HORAS)

TEMARIO

1. Programar con WorkVisual:

- 1.1. Gestionar el proyecto con WorkVisual.
- 1.2. Abrir proyecto con WorkVisual.
- 1.3. Comparar proyectos con WorkVisual.
- 1.4. Transmitir el proyecto a la unidad de control del robot (instalar).
- 1.5. Activar proyecto en la unidad de control del robot.
- 1.6. Editar programas KRL con WorkVisual.
- 1.7. Manipulación de ficheros.
- 1.8. Manejo del editor KRL.

2. Programar en KRL:

- 2.1. Vista general.
- 2.2. Estructura y composición de programas de robot.
- 2.3. Estructurar programas de robot.
- 2.4. Concatenación de programas del robot.
Ejercicio: Programación en el KRL.

3. Programación estructurada:

- 3.1. Objetivo de la metodología de programación uniforme.
- 3.2. Elementos auxiliares para la creación de programas de robot estructurados.
- 3.3. Cómo crear un plan de ejecución del programa.
Ejercicio: Crear la ejecución del programa.

4. Introducción al nivel del experto:

- 4.1. Utilizar el nivel experto.
- 4.2. Ejercicio: Medición Tool y Base.
Ejercicio: Navegador experto bucle sinfín.

5. Variables y declaraciones:

- 5.1. Gestión de datos en KRL.
- 5.2. Trabajar con tipos de datos simples.
- 5.3. Declaración de variables.
- 5.4. Inicialización de variables con tipos de datos simples.
- 5.5. Manipulación de valores de variables de tipos de datos simples con KRL.
Ejercicio: Tipos de datos simples.
- 5.6. Grupos / campos con KRL.
Ejercicio: Campos con tipos de datos simples y bucle de conteo.
- 5.7. Crear estructuras con KRL.
Ejercicio: Crear estructuras con KRL.
- 5.8. El tipo de datos de enumeración ENUM.
Ejercicio: Crear un tipo de enumeración con KRL.

TEMARIO

6. Subprogramas y funciones:

- 6.1. Trabajo con subprogramas locales.
- 6.2. Trabajo con subprogramas globales.
- 6.3. Transmitir parámetros a subprogramas.
Ejercicio: Subprogramas con transferencia de parámetros.
- 6.4. Programación de funciones.
- 6.5. Trabajar con funciones estándar de KUKA.

7. Programación de movimientos con KRL:

- 7.1. Programar los movimientos mediante KRL.
- 7.2. Programar los movimientos relativos mediante KRL.
- 7.3. Calcular o manipular posiciones de robot.
- 7.4. Modificar de forma adecuada bits de Status y Turn.
Ejercicio: Paletizado y despaletizado.

8. Trabajar con variables de sistema:

- 8.1. Medición del tiempo ciclo mediante temporizador.
Ejercicio: Medición del tiempo ciclo y optimización.

9. Utilización de controles de ejecución de programa:

- 9.1. Programar consultas o ramificaciones.
- 9.2. Programar el distribuidor.
- 9.3. Programar bucle.
- 9.4. Programar un bucle sinfín.
- 9.5. Programar bucles de conteo.
- 9.6. Programar bucle finito.
- 9.7. Programar bucle infinito.
- 9.8. Programar funciones de espera.
- 9.9. Función de espera dependiente del tiempo.
- 9.10. Función de espera dependiente de una señal.
Ejercicio: Técnicas de bucles.

10. Funciones de conmutación con KRL:

- 10.1. Programación de funciones de conmutación sencillas.
- 10.2. Programación de funciones de conmutación referidas a la trayectoria TRIGGER WHEN DISTANCE.
- 10.3. Programación de funciones de conmutación referidas a la trayectoria TRIGGER WHEN PATH.
Ejercicio: Funciones tiempo-distancia en KRL.