TEMARIO COMPLETO DEL CURSO

ROBÓTICA Y CONTROL DE MOVIMIENTO

CONTENIDO COMPLETO DEL CURSO

CLASE 1. FUNDAMENTOS DE MOTION CONTROL Y ARQUITECTURA DE PLC

- Conceptos base de cinemática, lazos de control de trayectoria, perfiles de velocidad y principios fundamentales de controladores lógicos programables.

CLASE 2. ENTORNO INDUSTRIAL OMRON: CX-PROGRAMMER Y CX-DESIGNER

- Navegación e ingeniería de desarrollo en la suite de Omron: mapeo de memoria Ladder y sincronización nativa de Tags de interfaz.

CLASE 3. ACCIONAMIENTOS DE PRECISIÓN: CONTROL DE MOTOR PASO A PASO DESDE PLC S7-1200

- Configuración de salidas de tren de pulsos (PTO) de alta velocidad empleando tarjetas de expansión Signalboard en Siemens.

CLASE 4. CONFIGURACIÓN DE EJES TECNOLÓGICOS: INTERFAZ KINEMATIC EN TIA PORTAL

- Despliegue y parametrización avanzada de un objeto tecnológico de eje virtual Kinematic dentro del entorno de Siemens.

CLASE 5. SIMULACIÓN AVANZADA DE MOVIMIENTO INTEGRADO: SINCRONIZACIÓN DE 1 Y 2 EJES

- Análisis dinámico en Kinematics (Parte 2): validación de trayectorias coordinadas y sincronización geométrica multieje.

CLASE 6. INTERFACES DE COMANDO OPERADOR: CONTROL DE 1 EJE DESDE HMI

- Diseño gráfico de pantallas de control manual y automático (Jogging/Positioning) en paneles HMI orientadas a la manipulación precisa de un Robot Cartesiano.

METODOLOGÍA Y ACCESO

Todos los videos e instaladores se encuentran en drive

Acceso de por vida al Drive

Aprende a tu ritmo

INCLUYE

Laboratorios y libros en pdf

Maquina Virtual AB completo

Instalador RobotStudio 6.08.01

Instalador Tia Portal v21

Maquina virutal MATLab R2023b

¡CONVIÉRTETE EN UN EXPERTO EN AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL!

Contáctanos en Welectronic

Email: welectronic.pe@hotmail.com