

Prácticas Programación Cobot

Carlos Blanes

(carblac1@ai2.upv.es)

Distribución y evaluación

- Distribución de las prácticas:
 - P1: Programación tipos de movimientos
 - P2: Programación con variables y bucles
 - P3: Pick&place
 - P4: Programa de trayectoria compleja (*)
 - P5: Programación por control de fuerza (*)
- Proyecto de implantación de un proceso industrial

NOTA: Los programas de las prácticas (P2, P3, P4 y P5) deberán funcionar correctamente en los UR3e del DISA. El proyecto de implantación deberá ejecutarse en los UR3e del DISA.

(*) Posibles cambios por adaptación a nuevas versiones.

Práctica 0. Instalación URSim

- Práctica 0. Instalación del Simulador UR3e (URSim 5.14.5)
 - UR3e offline simulator E-Series Non Linux SW5.14.5 → [Universal-robots](#)
 - Directorio \\vmisalabos\Practicas\Software para alumnos\UR_simulador (URSim_VIRTUAL-5.14.5.123417.rar)
 - Instalar en Linux o máquina virtual (VM Ware).
 - Instalar el URSim_VIRTUAL-5.14.5.123417.vmdk
- Seguir el manual de poliformat (CB3_core_training_3.2_ES.pdf)
 - Punto 1. Hardware
 - Punto 2. Primeros pasos