



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Universidad Politécnica de la Zona
Metropolitana de Guadalajara

ING. Mecatrónica

PROGRAMACION DE ROBOTS INDUSTRIALES

Maestro: Carlos Enrique Moran Garabito

Alumno: Samuel Caleb Martinez Hernández

Introducción

Los periféricos de un robot interactúan constantemente con él, debido a que pueden ser fundamentales para el proceso a realizar, según su función.

En palabras más claras, el robot tiene una función, los periféricos complementan su funcionamiento haciéndolo más práctico.

Ejemplos

Periféricos de entrada

- Teclado: este puede ser numérico o alfabético.
- Funciones neumáticas o hidráulicas: Si lo que se requiere es potencia, el robot suele necesitar variantes físicas que le faciliten la tarea.
- Controles de emergencia: estos pueden ser botones o palancas.
- Sensores: según la actividad, el robot debería sensor algo.
- Otro robot: Cuando un robot trabaja en conjunto con otro dependientemente.

Periféricos de salida

- Displays: Una forma recurrente que usa el robot para comunicarse con el usuario.
- Herramientas: Cada robot tiene una parte de su cuerpo que hace una tarea fundamental, por ejemplo la mano de un robot, su función y salida es abrir o cerrar.

- Motores: en dado caso de que un robot desee trasladarse o algo así, el motor se encarga de llevarlo hasta allí.
- Rieles: los robots cartesianos por ejemplo, utilizan este rieles para trasladar su “cuerpo” de un lugar a otro según sea lo que se requiere.

Conclusion

Cualquier artefacto que trabaje en conjunto con el robot y sea funcional, se considera un periférico.

De estos puede haber miles, sin embargo, eso depende más de cuanto se lo permita el robot.