



Universidad  
de Huelva

## TEMA 3.4 ESTRATEGIAS DE CONTROL

3.4.1 Arquitectura de un Manipulador Industrial

3.4.2 Estrategias de Control.

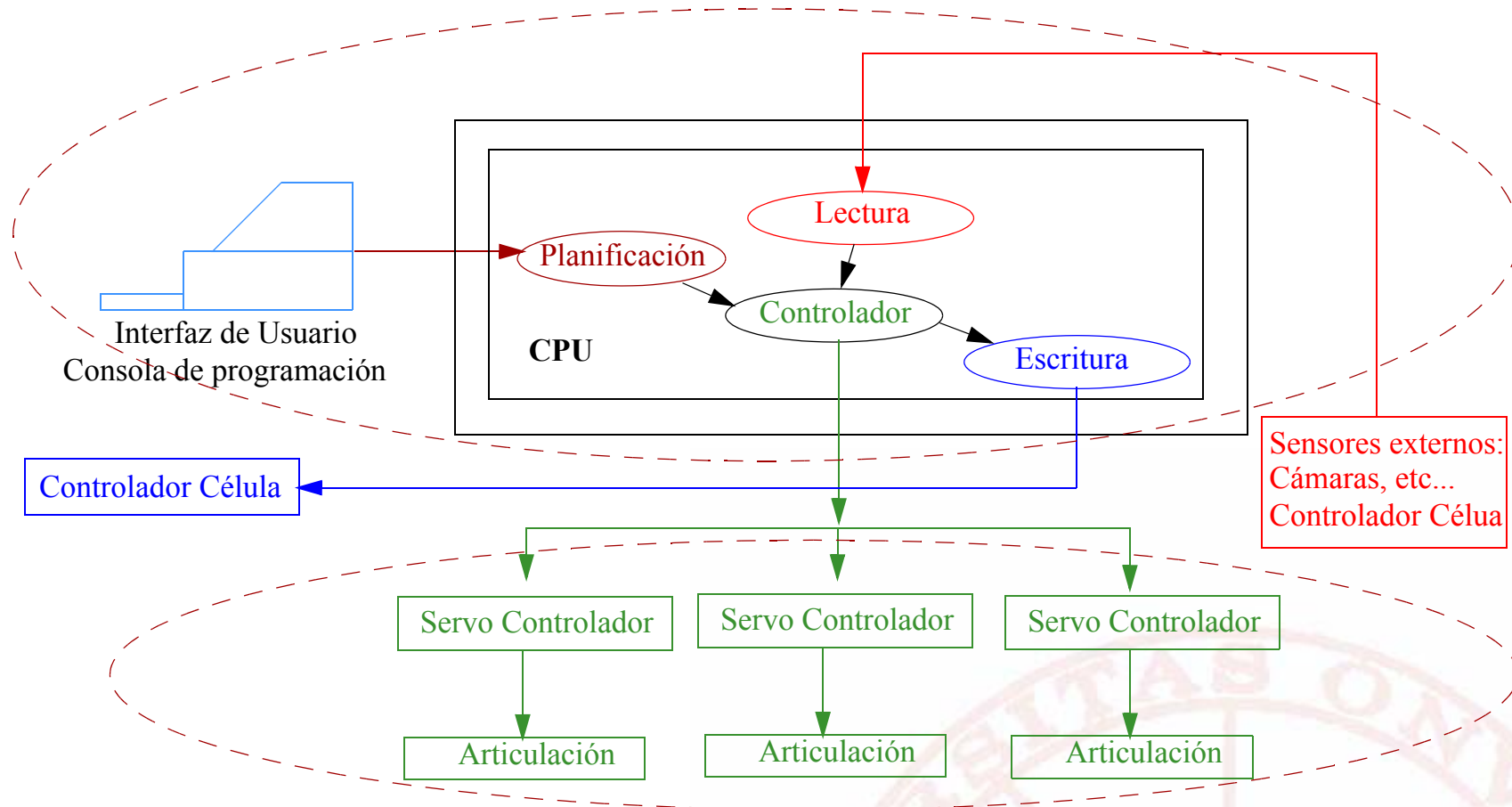




Universidad  
de Huelva

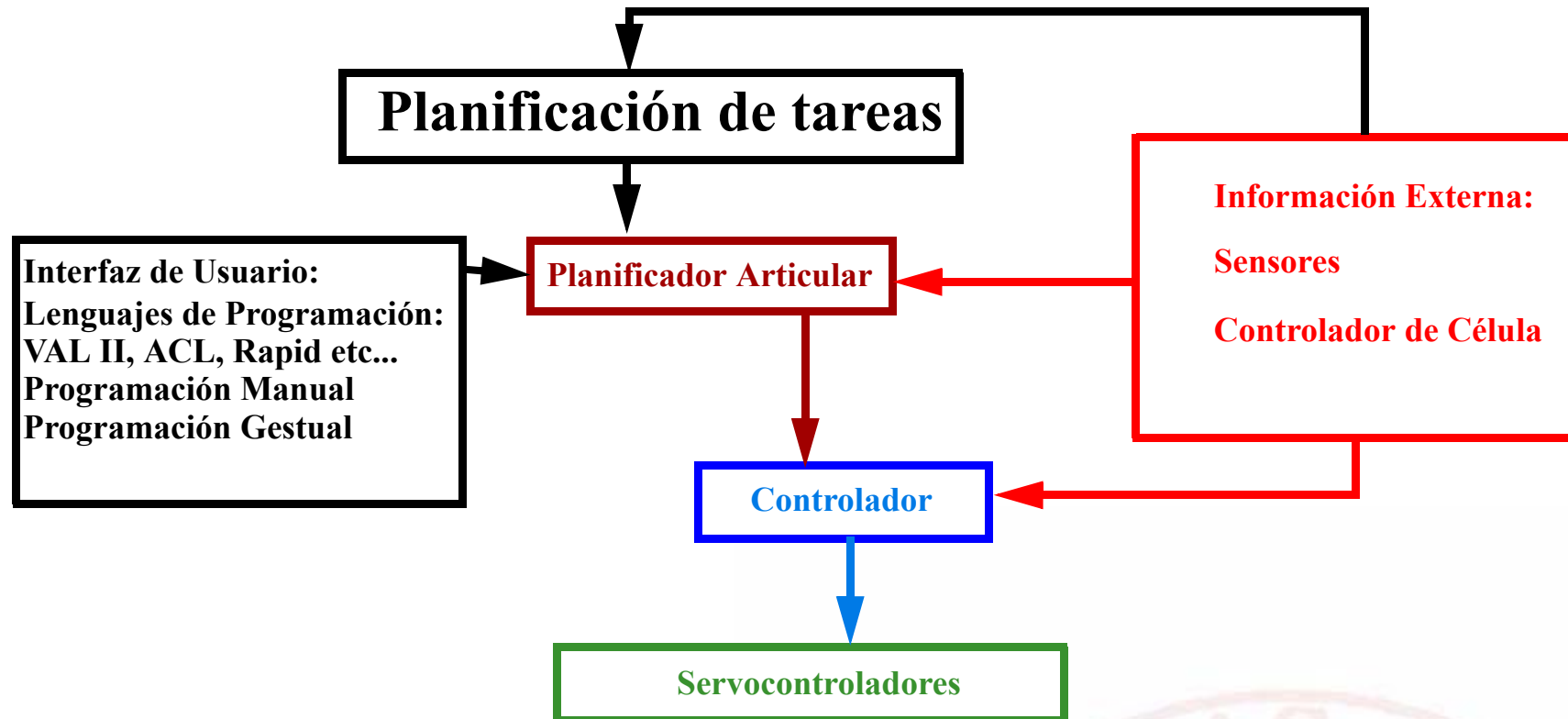
TEMA III: ROBOTS ARTICULADOS

# Arquitectura Manipulador Industrial



Universidad  
de Huelva

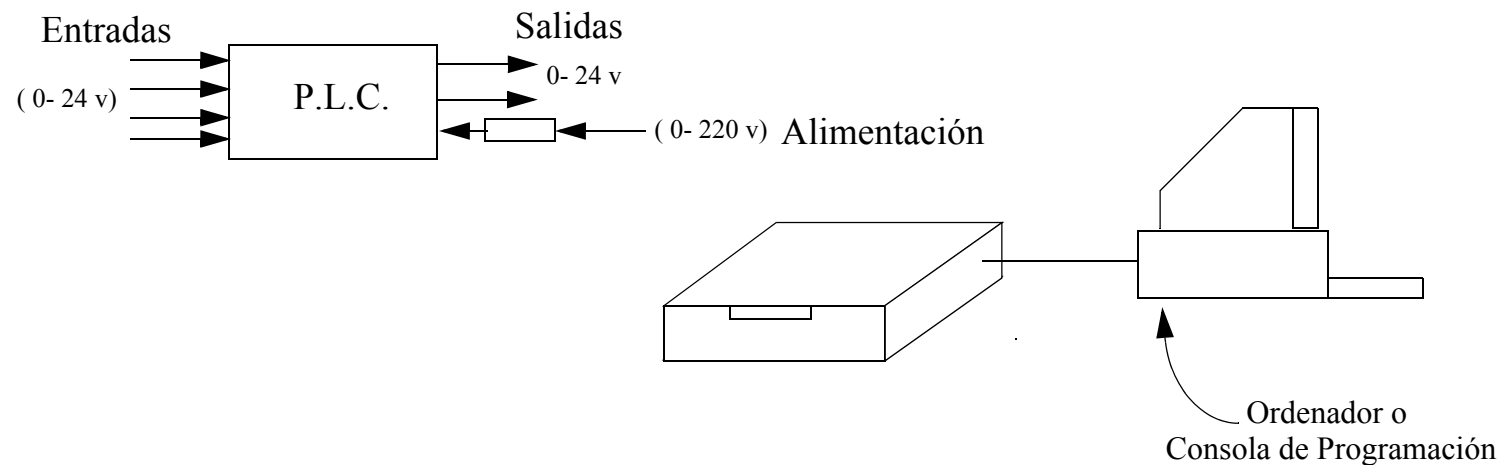
## Jerarquía de Control





## Control de Células de Producción

**PLC:** máquina electrónica programable por personal no informático, destinada a cumplir en un ambiente industrial y en tiempo real funciones de automatismos lógicos, combinatorios y secuenciales.



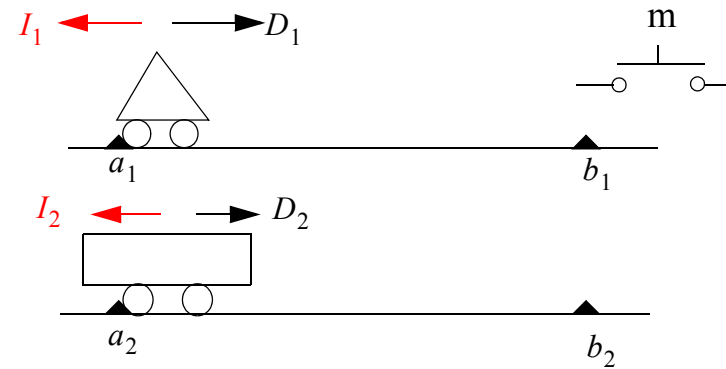
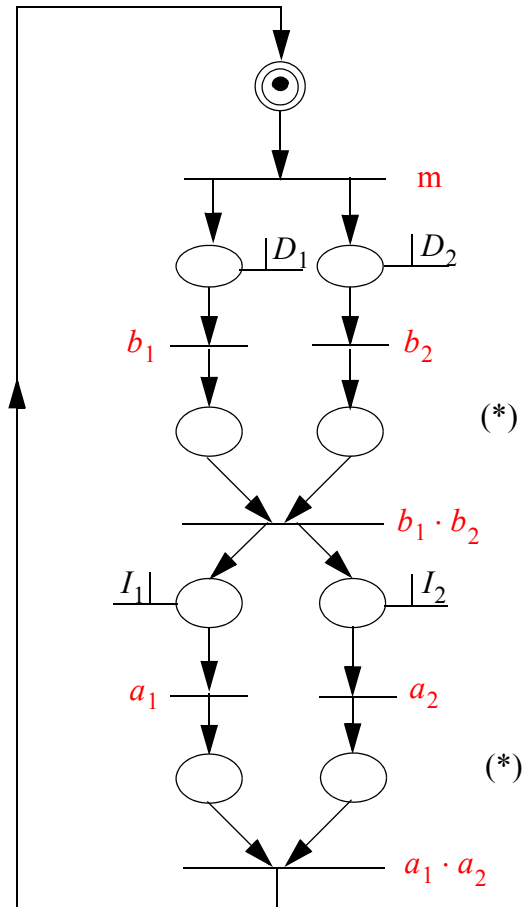


Universidad  
de Huelva

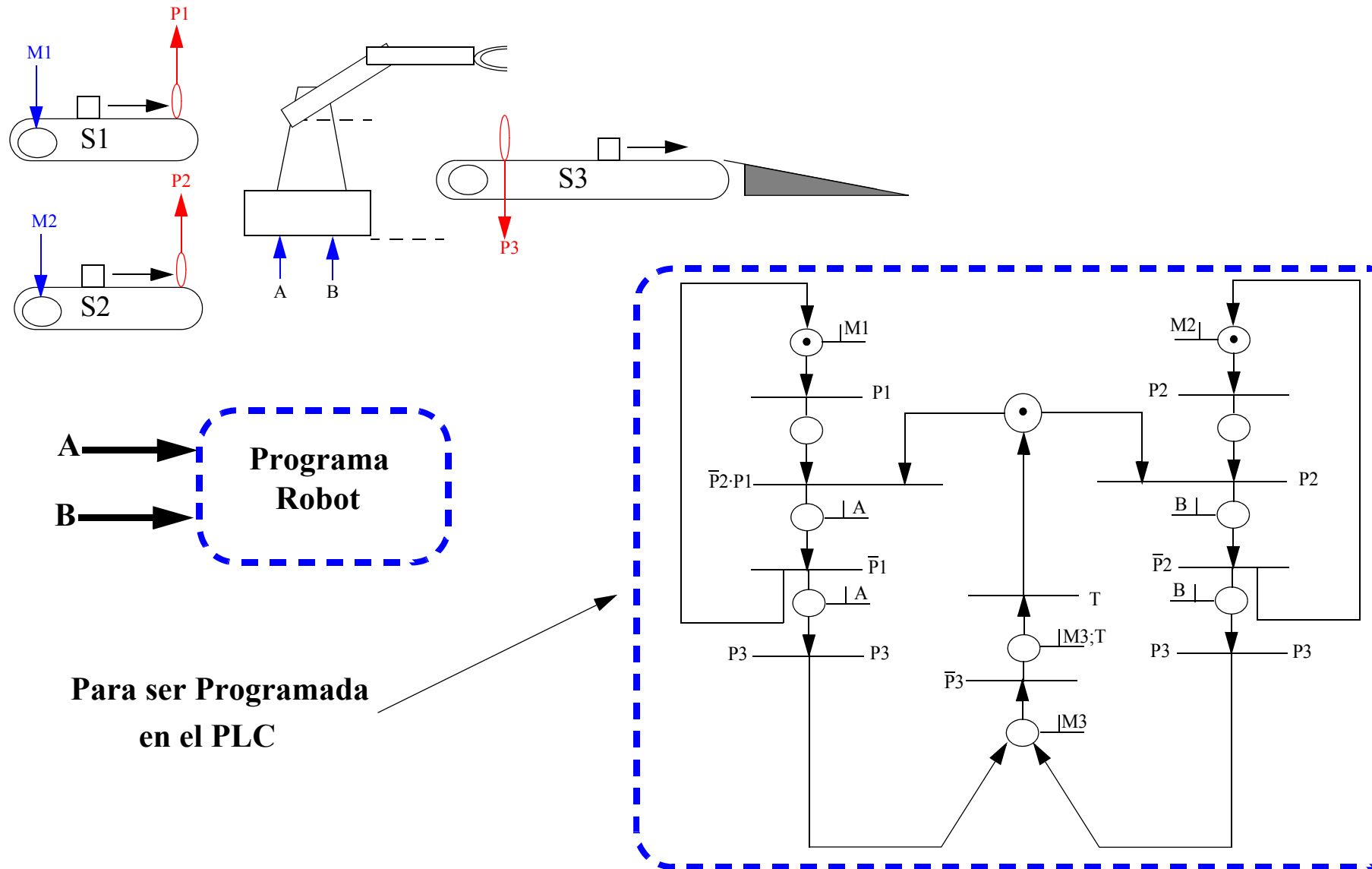
# Programación

## Programación Concurrente: Redes de Petry, Grafcet

RdP



## Ejemplo Control de Célula: Recurso Compartido:





# Estrategias de Control Articular

