REPORTE DE PROCESO A ACTUALIZAR (PRACTICA 5 Y 6).

\*Selección y justificación del tipo de arquitectura del robot (scara, cilíndrico, escritorio, antropomórfico, cartesiano).

\*Selección de PLC (# de entradas, extensiones, bajo, medio, alto rango).

\*Comunicación PLC-ROBOT (Input- Output, RS232,422).

\*Selección de HMI y su justificación.

\*Característico y funcionamiento del entorno del ROBOT-PLC (Gdl, operación, diagrama del robot, conexiones, espacio de trabajo).

\*Costo y justificación.

\*Diseño de instalación del robot (aéreo, pared, tabla, mesa)

\*Descripción entre el robot y su entorno de trabajo (celda).

\*Flujo de programación (diagrama de flujo para robot, grafcet para PLC).

\*Selección y justificación de herramienta usada para el robot (pinzas, tenazas, ventosas, etc.)

\*Código.

\*Simulación.

\*Bibliografía.