



Programación de Robots Industrial

EV\_2\_2\_manipulador industrial de robots en modo manual



NOMBRE DEL ALUMNO:

Everardo Estrella Rojo

CARRERA:

Ing. Mecatrónica

MATERIA:

Programación de Robots Industriales

GRADO Y GRUPO:

6°-B

CUATRIMESTRE:

Mayo - Agosto

NOMBRE DEL DOCENTE:

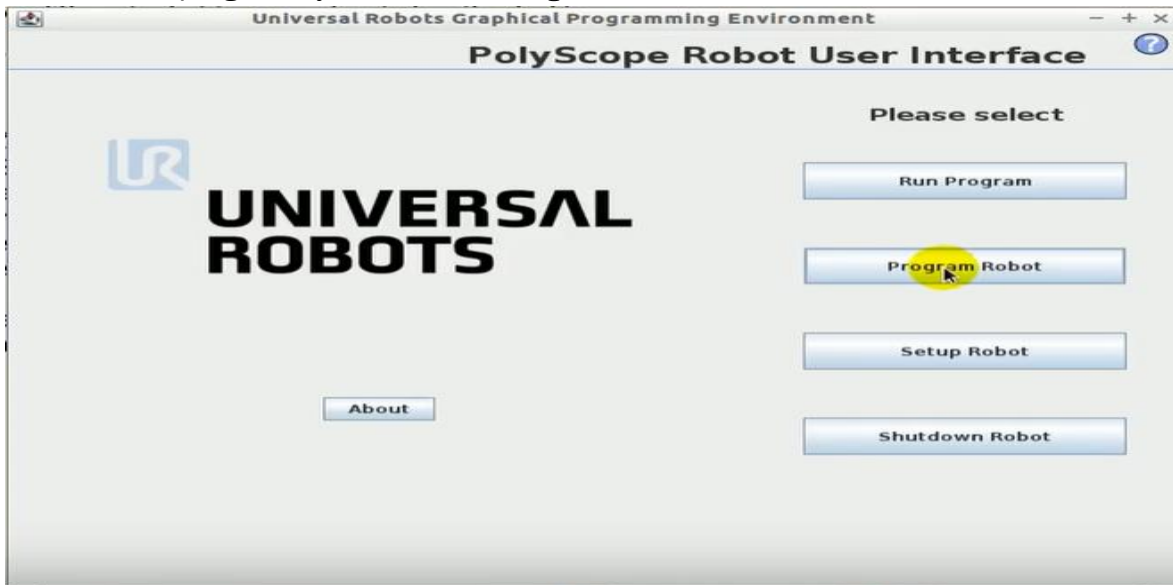
Carlos Enrique Morán Garabito



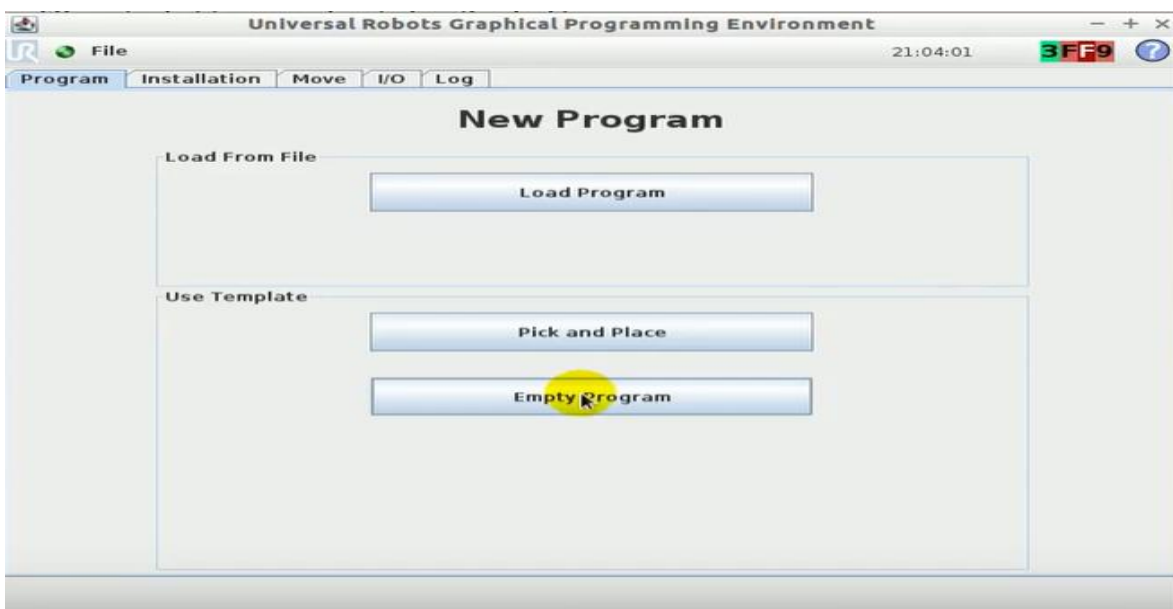
El desarrollo de esta práctica es para programar el movimiento de un robot **UR5** manualmente.

En primer lugar, conocemos el software de UR (universal Robot) para manipular y programar los movimientos del Robot.

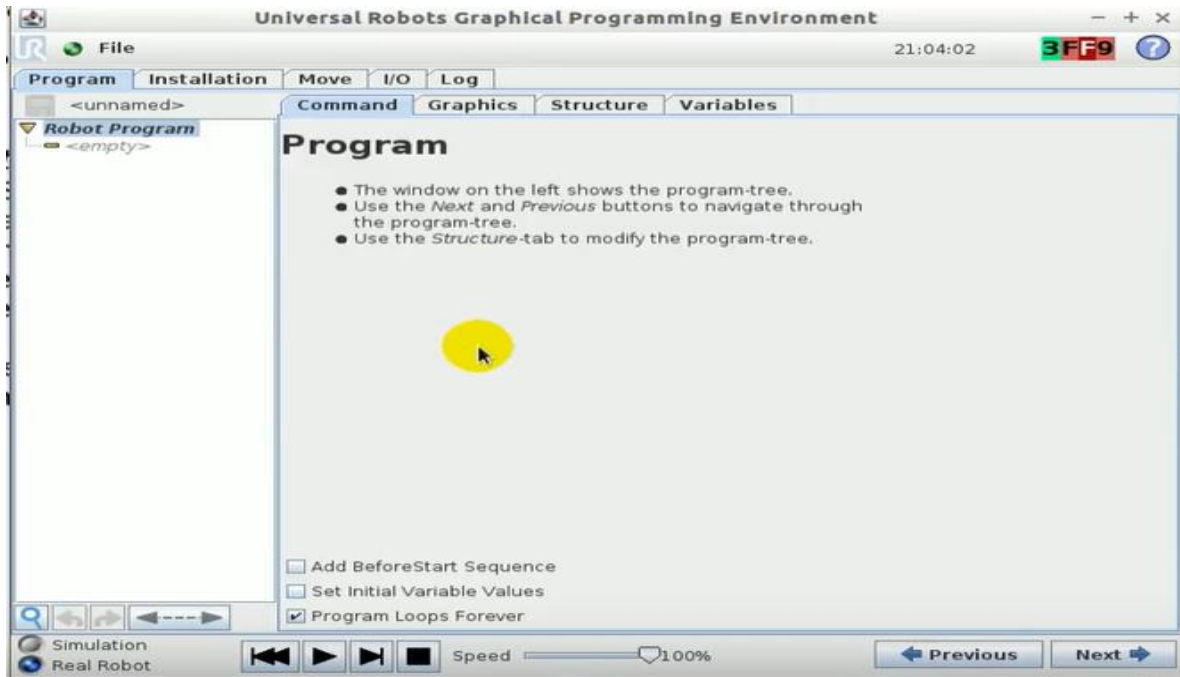
### Paso 1 Abrir programa y seleccionar **Program Robot**



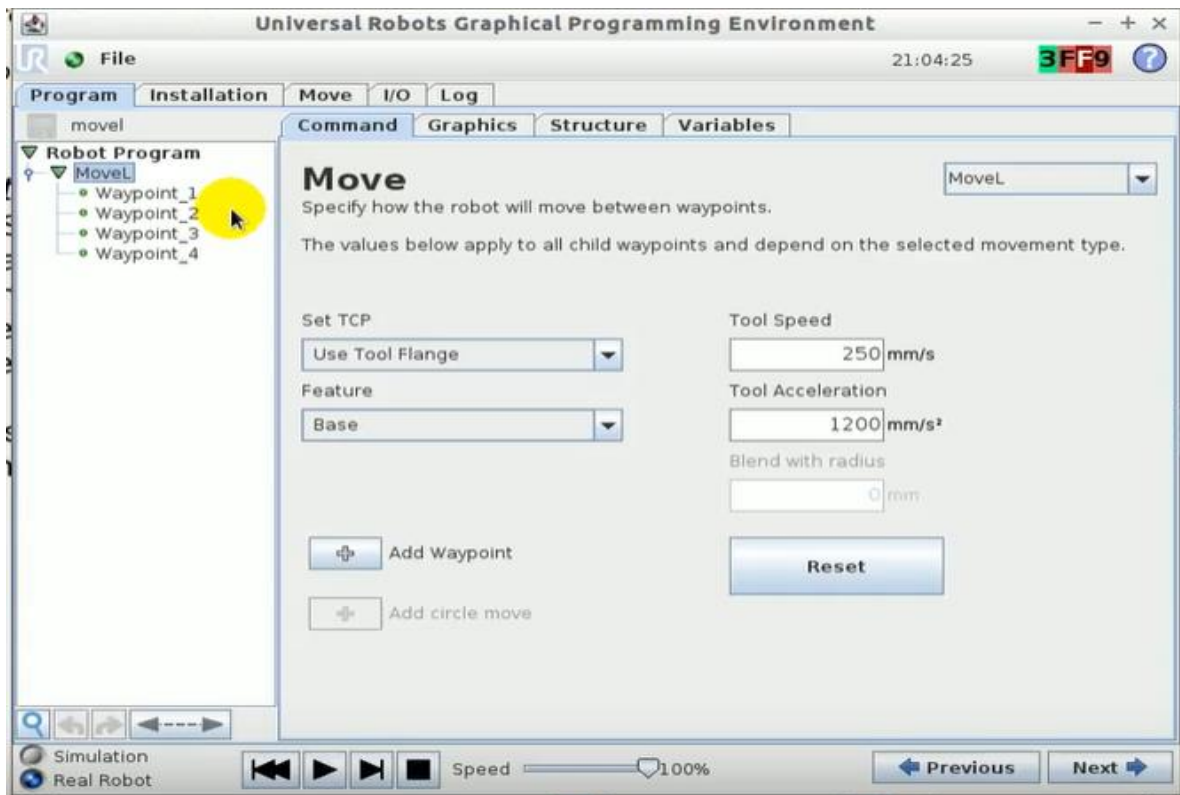
### Paso 2 seleccionar **Empty Program**



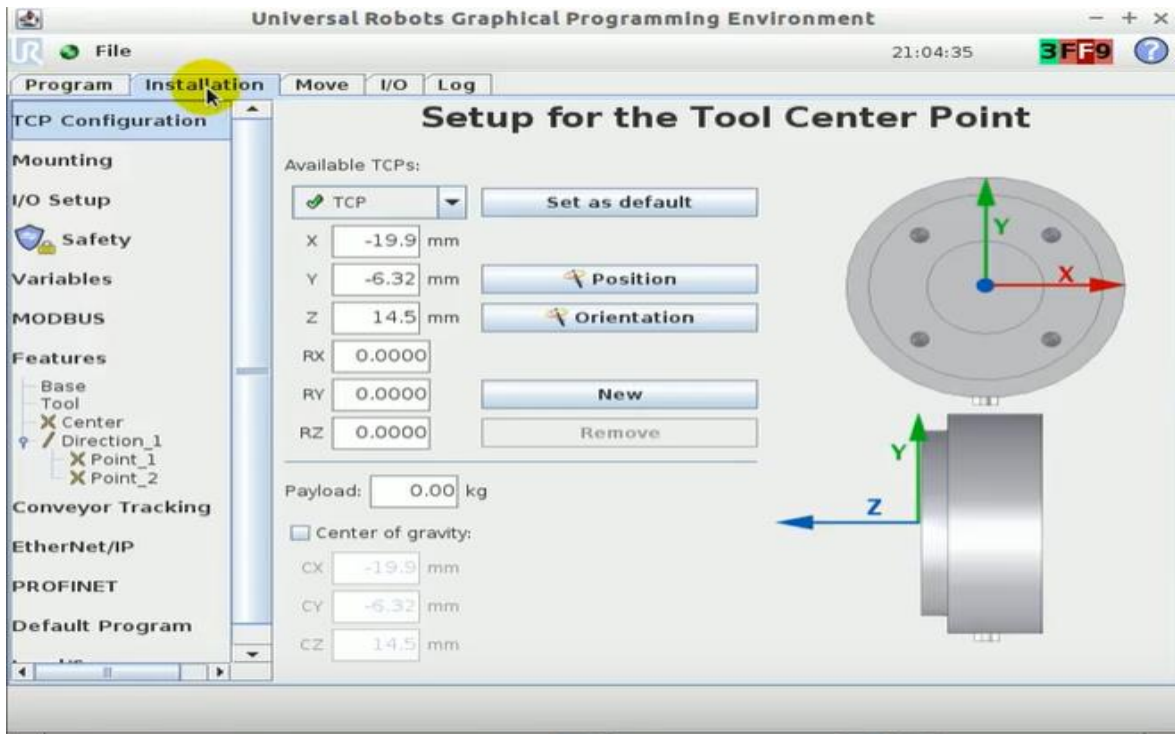
**Paso 3** A continuación saldrá esta pantalla donde se podrá realizar cualquier cambio de nuestro Robot y comenzar la programación.



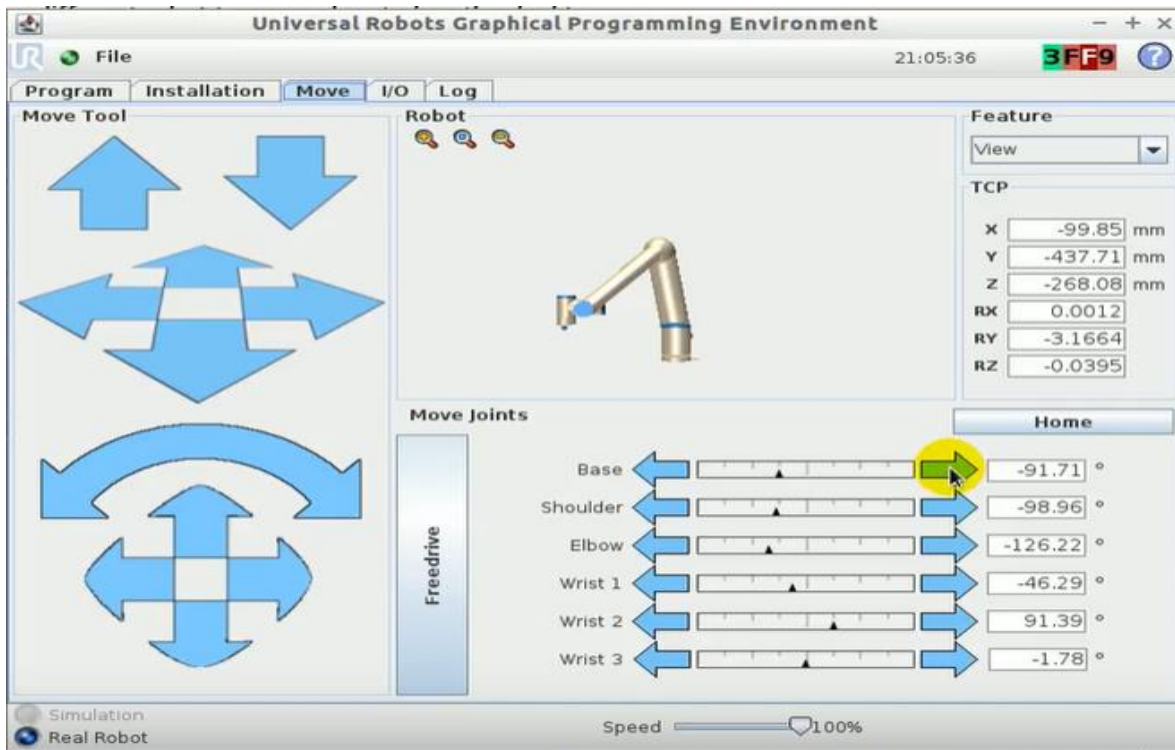
Movimientos de punto a punto



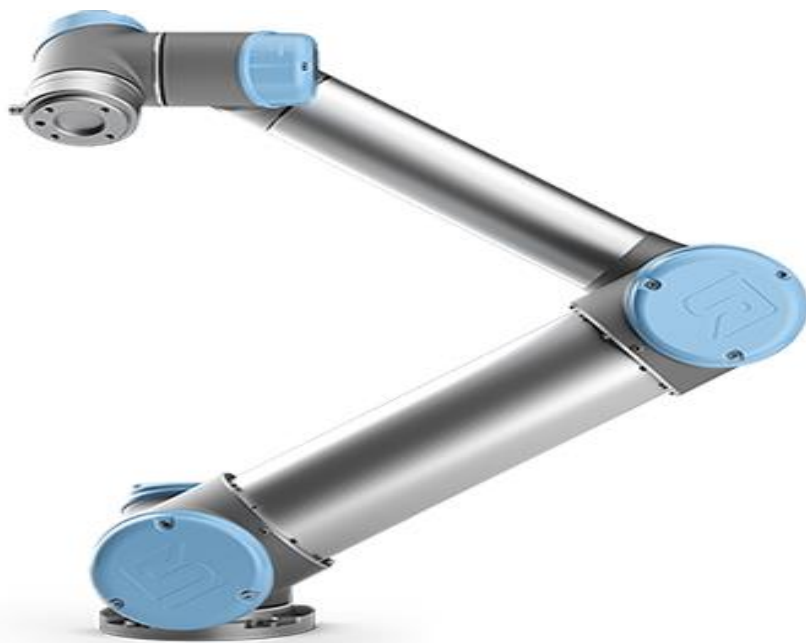
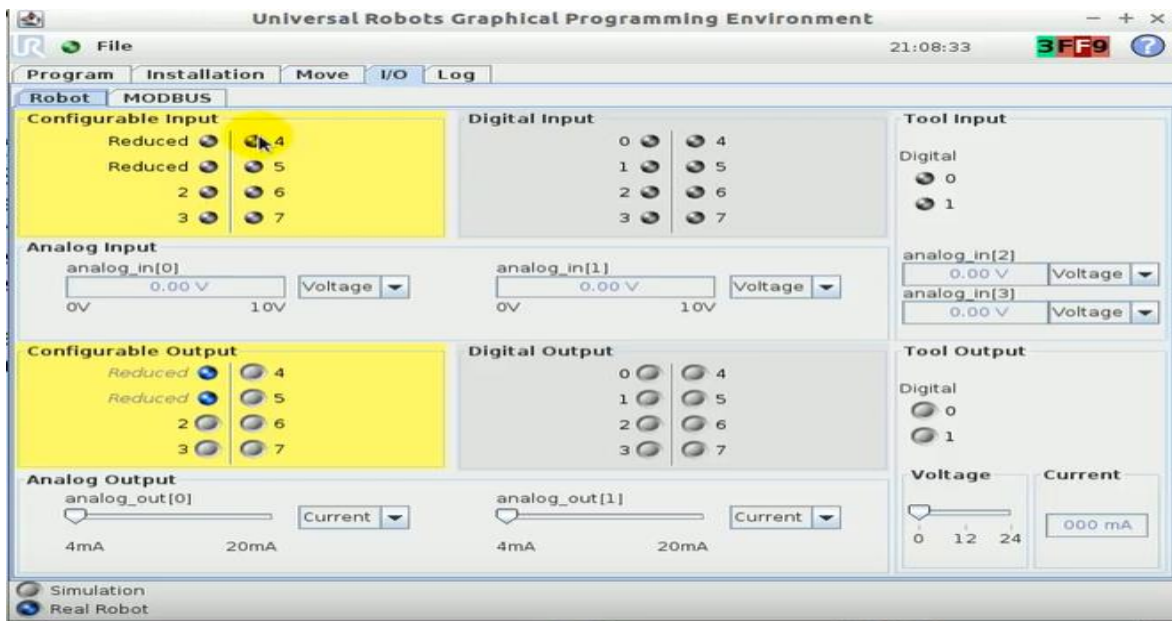
## Instalaciones



## Movimientos



Y finalmente entradas y salidas



 **UNIVERSAL ROBOTS**