

Cobótica en ABB



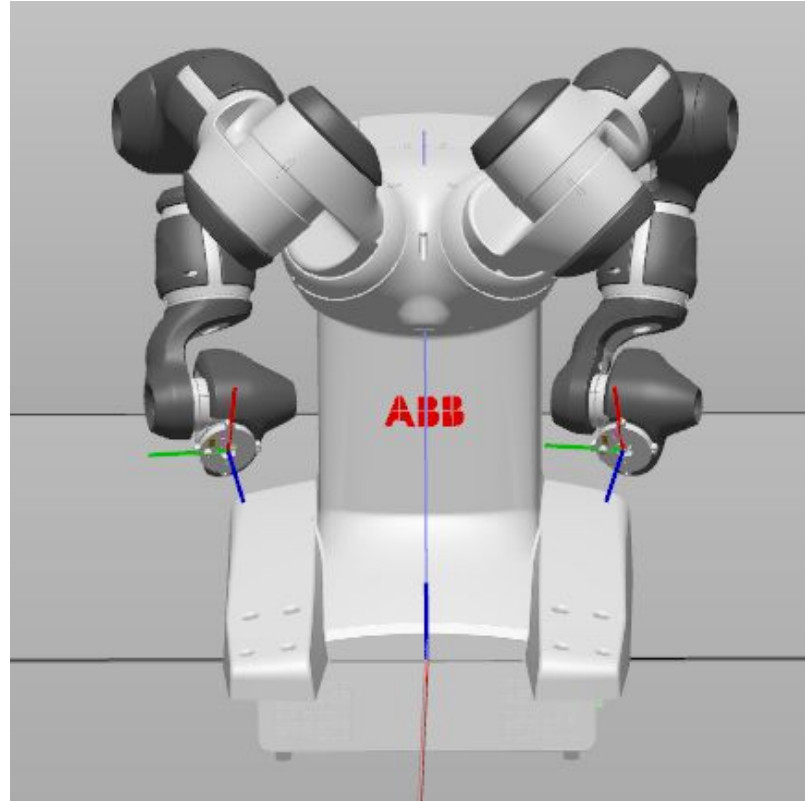
Felipe Cruz Vásquez
Curso Dirigido I
Universidad Nacional de Colombia

Robot Yumi - IRB 14000

<https://new.abb.com/products/robotics/es/robots/robots-colaborativos/yumi-portal/yumi---irb-14000-robot-colaborativo>

Modelo Robot Studio

- Dos brazos independientes
- 7 D.O.F. cada brazo
- Programas:
 - T_ROB_L
 - T_ROB_R



Tasks

Tarea > Módulo > Rutina

Cross Connection

I/O