**Víctor Gabriel Tapia Casillas**UPZMG  
Ingeniería en Mecatrónica  
6°A  
Programación de robots industriales

***Interfaces de salida de robots industriales***

**Aplicaciones de los robots industriales.**

Las interfaces establecen la comunicación entre la unidad central y el proceso, filtrando, adaptando y codificando de forma comprensible para dicha unidad las señales procedentes de los elementos de entrada, y decodificando y amplificando las señales generadas durante la ejecución del programa antes de enviarlas a los elementos de salida

**Clasificación por tipo de señales:**

-Digitales de 1 bit: lógicas o binarias.

-Digitales de varios bits: palabras

-Analógicas





