



Fecha: 21 de Marzo 2018

RESPUESTAS

1. ¿Cuáles son las 3 principales maneras para establecer una conexión con un robot?

- a) Reconocimiento de palabras separadas (reconocimiento de la voz)
- b) Enseñanza y repetición
- c) Lenguajes de programación de alto nivel.

2. Menciona cómo se divide la programación por hardware

- a) Por cableado
- b) Definido mecánicamente

3. ¿Describa ampliamente en qué consiste la Programación Gestual?

La programación gestual consiste en guiar el brazo del robot directamente a lo largo de la trayectoria que debe seguir. Los puntos del camino se graban en memoria y luego se repiten. Este tipo de programación, exige el empleo del manipulador en la fase de enseñanza, o sea, trabaja "on-line"

4. ¿Cuál de las 3 principales conexiones con un robot es la más primitiva y limitada?

Reconocimiento de palabras separadas (reconocimiento de la voz)

5. Describa la programación de un robot por enseñanza y repetición

- a) Se dirige el robot con un movimiento lento utilizando el control manual para realizar la tarea completa y grabando los ángulos del movimiento del robot en los lugares adecuados para que vuelva a repetir el movimiento. Se guía al robot con movimientos lentos, ya sea usando un joystick, un conjunto de botones (uno para cada movimiento) o un sistema de manipulación maestro-esclavo.
- b) Se reproducen y repiten los movimientos enseñados.
- c) Si el movimiento enseñado es correcto, entonces se hace funcionar al robot a la velocidad correcta en el modo repetitivo.

6. ¿Cuáles son los 2 tipos de programación en los robots?

Programación no textual o gestual
Programación textual

7. ¿En qué consiste la Programación Textual?

En la programación textual, las acciones que ha de realizar el brazo se especifican mediante las instrucciones de un lenguaje. En esta labor no participa la máquina (off-line). Las trayectorias del manipulador se calculan matemáticamente con gran precisión y se evita el posicionamiento a ojo, muy corriente en la programación gestual

8. ¿Que tipo de programación se aplicaría para programar un robot de pintura de carrocerias?

No textual es decir Gestual con aprendizaje directo

9. ¿Que tipo de programación se aplicaría para un robot cartesiano manipulador de probetas?

Textual Punto a Punto

10. ¿En la Programación Textual Explicita describa ampliamente a que se refiere la Programación Nivel Robot?

Cuando la ordenes se refieren a los movimientos a realizar por el robot