



Colegio Oficial de
INGENIEROS TÉCNICOS INDUSTRIALES
de Santa Cruz de Tenerife

24 de febrero de 2023

CIRCULAR Nº 044/2023

Asunto: **CURSO ONLINE DE INICIACIÓN A LA ROBÓTICA**
COLABORATIVA (ampliación)

Compañeros/as:

Les informamos que se ha **ampliado el programa del curso** y modificado la **fecha de inicio que será el próximo día 2 de marzo.**

En documento adjunto enviamos el programa del curso actualizado.

PRECIOS:

- ☐ Tarifa Colegiados/pre colegiados desempleados: **15,00 euros**
- ☐ Tarifa Colegiados/pre colegiados: **25,00 euros**
- ☐ Tarifa No Colegiados: **45,00 euros**

Si estás interesada/o, rellena el formulario de inscripción: [ENLACE](#)

Un cordial saludo,

LA JUNTA DE GOBIERNO



Detalles del curso

CANONICAL ROBOTS



. CURSO 100% Online (grabaciones disponibles 24h al día).



. 3HORAS CON 6 SESIONES DE 30 MINUTOS DE DURACIÓN.



. TUTORÍAS ONLINE.



. EXAMENES DE EVALUACIÓN DE CADA TEMA.



. PROFESOR: CANONICAL ROBOTS



Objetivos del curso

CANONICAL ROBOTS

- ✓ Proporcionar base teórica del robot colaborativo Elfin.
- ✓ Conocimiento de las aplicaciones del cobot.
- ✓ Programar operaciones sencillas.
- ✓ Manejar el robot de forma segura.



Colegio Oficial de
Ingenieros Técnicos Industriales
de Santa Cruz de Tenerife



Programa del Curso

CANONICAL ROBOTS

SESIÓN 1ª

- Presentación Canonical Robots y Han's Robots
- Historia de la Industria.
- Tipos de robots industriales
- Definición Robot.
- Diferencias de la robótica
- Ventajas e Inconvenientes de robótica colaborativa

SESIÓN 2ª.

- Seguridad.
- Normativa
- Mantenimiento.
- Futuro de la robótica.
- Modelos de Cobots

SESIÓN 3ª.

- Estructura de un cobot.
- Mecatrónica del Robot
- Aplicaciones.
- Montaje e Instalación.



Colegio Oficial de
Ingenieros Técnicos Industriales
de Santa Cruz de Tenerife



Programa del Curso

CANONICAL ROBOTS

SESIÓN 4ª.

- Menú del Interfaz
- Hacer Programa sencillo

SESIÓN 5ª.

- Instalación del Simulador
- Exportar un programa del simulador al robot
- Inicialización del Cobot

SESIÓN 6ª.

- Protocolos y lenguaje del Cobot
 - MODBUS
 - TCP/IP
 - ROS
- Ejercicios prácticos

