



GLOSARIO DE TÉRMINOS

ESTÁNDAR DE COMPETENCIAS PROFESIONALES: Desarrollar proyectos de robótica colaborativa

Código: ECP2715_3

NIVEL: 3



Brazo robótico: Brazo mecánico, normalmente programable, con funciones parecidas a las de un brazo humano. Las tecnologías de visión automática y redes permiten que los brazos robóticos vean, analicen y comprendan sus entornos.

Robot colaborativo: Brazos robóticos creados para trabajar junto a los operarios en una cadena de producción. Deben cumplir alguna de las características siguientes: monitorización de parada, monitorización de baja velocidad o monitorización de velocidad y espacios. También llamados "cobots".

Sensor: Dispositivo diseñado para detectar magnitudes en su entorno (variaciones de luz, temperatura, sonido, corriente, presión, etc.), traducir la información recibida y procesarla para generar una acción en un sistema, aparato o máquina.

Sistemas de visión artificial: Basados en sensores digitales protegidos dentro de cámaras industriales con ópticas especializadas en adquirir imágenes, para que el hardware y el software puedan procesar, analizar y medir diferentes características para tomar decisiones.

Visión artificial: También conocida como visión por computadora o visión técnica, es una disciplina científica que incluye métodos para adquirir, procesar, analizar y comprender las imágenes del mundo real con el fin de producir información numérica o simbólica para que puedan ser tratados por un ordenador.