

PROYECTO: **M6266** Integración 1 Robot KUKA P1BR en Perímetro BR730 . Sold. Ren Pa.

Sinopsis / Objetivos

Incorporar un robot KUKA KRC2 para puesto piloto proyecto X95.

Cliente

Renault Palencia.

Ubicación

Soldadura

Tecnología

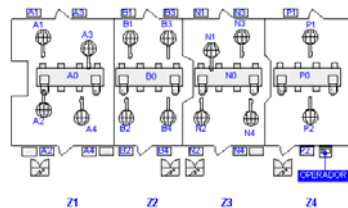
Robótica / Int. Automatismos

Información Complementaria

Para el proyecto X-95 se ha homologado un modelo nuevo de Robot KUKA KRC2, se ha instalado un robot nuevo en un puesto piloto para verificar su funcionamiento.



Arquitectura del puesto



El Robot nuevo es el P1, el robot P2 preexistente se encargará de realizar todos los puntos de soldadura en caso de funcionamiento degradado:

Modo Marcha ES/FS servicio Robot P1:

En servicio Robot P1, los puntos de soldadura se reparte entre el robot p1 y el robot P2 (realiza dos puntos). Fuera Servicio Robot P1, el robot P2 ejecuta todos los puntos de soldadura (funcionamiento anterior del puesto).

Modo ES/FS interbus Robot P1

Con este funcionamiento podemos desconectar/conectar la red interbus del robot P1,



Este trabajo se ha realizado por etapas, dividiendo las actualizaciones por instalaciones, dedicando días de parada a la previas a vacaciones de verano para adelantar trabajos mecánicos y eléctricos y terminando el montaje y puesta en marcha en la parada de vacaciones de verano.

Al ser un robot piloto se han establecido las siguientes necesidades del proyecto:

Posibilidad de degradado, el robot puede ser puesto de fuera servicio, los puntos de soldadura serán realizados por otro robot KUKA standar del proyecto X84.

Posibilidad de desconectar el robot eléctricamente el robot anulando sus seguridades y desconexión en caliente del bus de campo interbus sin reconfiguración y transferencia del programa al autómat.

Para la integración del robot han sido necesarios los siguientes estudios:

Adaptar el esquema de seguridades del robot al estándar actual del X84.

Desarrollar un modo de funcionamiento degradado.

Implementar programación de interbus para desconexión / conexión del robot en caliente sin transferencia de programas al autómat.

