

CURSO Mantenimiento Robot ABB

32 Horas

1. Descripción general del curso

- Capacitar de los conocimientos teóricos y prácticos para el mantenimiento y la localización de averías del entorno eléctrico del sistema del robot, así como, la aplicación de soluciones de intercambio de elementos.

2. Contenido Formativo

1. - Análisis general del conjunto robot y cabina de control.
 - 1.1. Cabina de control, componentes principales.
 - 1.1.1. Computador robot.
 - 1.1.2. Memoria.
 - 1.1.3. Batería de salvaguarda de información.
 - 1.2. Robot o manipulador.
 - 1.2.1. Posición de los motores.
 - 1.2.2. Tarjeta de medida serie (lectura de resolver).
 - 1.2.3. Pila de salvaguarda de la información.
2. - Unidad de Programación.
 - 2.1. Ventana de Movimiento.
 - 2.2. Ventana de Programación.
 - 2.3. Ventana de entradas/salidas.
 - 2.4. Ventana de varios.
 - 2.4.1. Servicio.
 - 2.4.2. Parámetros. Análisis de los parámetros más importantes.
3. - Realización de un BACKUP y RESTARACION.
 - 3.1. Análisis de las partes del backup.
4. - Actualización de VUELTA DE MOTOR.
 - 4.1. Valores de calibración.
 - 4.1.1. Interpretación de estos parámetros.
 - 4.1.2. Donde se almacenan.
 - 4.1.3. Influencia sobre la instalación.
5. - Pantalla de errores.
 - 5.1. Interpretación de los errores.
 - 5.2. Borrado de los errores.
 - 5.3. Hacer copia de los errores.



6. - Diagrama de Seguridades.
 - 6.1. Paradas de emergencia y conexiones.
 - 6.2. Parada AS, normalmente las puertas.
 - 6.3. Otras paradas de seguridad AS y GS.
 - 6.4. Esquemas eléctricos de las seguridades.
 - 6.5. Relés de ACTIVACION DE MOTORES.
 - 6.6. Relés de FRENOS.
7. - Diagrama de Potencia (alimentación de potencia a los motores).
 - 7.1. Accionamientos de los motores.
 - 7.2. Servomotor.
 - 7.3. Freno.
 - 7.4. PTC.
 - 7.5. Resolver.
 - 7.6. Conmutación de un motor.
 - 7.7. Reductor de los motores y cambio de aceite.
8. Ejercicios prácticos, según tipo de robots planta.

