Procedimiento de mantenimiento

periódico - R5.1 PRO

Cautela

Aviso preliminar para herramientas y seguridad:

- **INFORME de cualquier sustitución de un kit de piezas de repuesto o de una pie el portal de servicio de AutoStore mediante un informe de servicio de módulos https://crm.autostoresystem.com/service/s/article/How-to-Attach-Modules-to Creating-Module-Incident-MI-Module-Service-MS-Reports**
- En los módulos R5 se permite el uso de dispositivos electrónicos seguros, de ai bar) o de aspiración, sin embargo, existe la posibilidad de que se dañen los com electrónicos expuestos, como la placa de la CPU, la placa de alimentación y los radio, si los dispositivos se utilizan incorrectamente; Siga las instrucciones que dispositivo
- No utilice alcohol ni productos químicos oxidantes en componentes que no sea correas, ruedas y otros componentes no metálicos son susceptibles a la degrad
- No use relojes ni joyas cuando realice el mantenimiento del robot
- Utilice equipo de protección personal (EPP) con clasificación de descarga electr cuando manipule dispositivos electrónicos: gafas de seguridad - zapatos con pu guantes
- Mantenga las manos libres del conjunto de engranajes de elevación, los carrete correas mientras observa/opera el levantamiento del robot usando el panel de c
- Levantamiento de cargas pesadas: las baterías R5 / R5 + pesan aproximadamer
- El retensado de las correas nunca debe realizarse como parte de los planes de r normales o extendidos, solo en situaciones como las descritas en el tema Medi de la correa[belt-tension-measurement.html].

  El retensado regular estirará las correas y debilitará la integridad estructural con

  Cuándo usar el valor de tensión para la correa usada:

  Consulte las instrucciones específicas en el tema Medición de la tensión de la c measurement.html].

  Cuándo usar el valor de tensión para la correa nueva:

  Solo cuando se instala una nueva correa.

Nota

Información general de mantenimiento:

- **Siga el proceso en orden secuencial y complete las secciones extendidas aden secciones básicas cuando realice el mantenimiento extendido completo. Las s extendidas no son necesarias cuando se realiza el mantenimiento básico. Los**

preparación permanecerán en vigor hasta que se especifiquen.

- Las baterías R5/R5+/R5.1 PRO almacenadas deben cargarse cada 90 días.
- Revise y considere el historial de fallas de Unify Analytics y/o Service Console y robot antes de realizar el mantenimiento. Observe la condición del robot con res movimiento tras la inducción/eliminación de la rejilla (escuche y verifique si hay relacionados con el movimiento).
- Solo se deben lubricar los terminales macho de los conectores molex. Si el kit d tiene terminales hembra, verifique si el terminal macho correspondiente ya está lubricante. De lo contrario, siga el procedimiento correspondiente en proceso. L macho se colocan en: - AS-35016 (conjunto de caja de fusibles),[as-35016--fuse-b AS-35017 (placa de alimentación).[as-35017---as-36092--power-board-.html]
- Si se reemplaza el conector de la casa de carga del robot, revise el siguiente arti conocimiento: Concepto de carga y mantenimiento de la batería R5[https://crm.autostoresystem.com/service/s/article/R5-charge-and-battery-maintenar

Propina

Herramientas necesarias para el mantenimiento periódico:

- AS-17612 - Placa LOTO - "candado no incluido"
- AS-17622 - Herramienta de levantamiento de pesas
- Kit de llave Torx
- Kit de llave hexagonal, incluidas llaves cortas
- Brocas hexagonales de 4 mm
- Llave de tubo y llave de tubo de 22 mm
- AS-35801 - Herramienta de prueba de conector de carga R5
- AS-35929 - Lubricante de contacto eléctrico / kit de limpieza
- Destornillador - Pozidriv PZ1
- Destornillador Phillips #1 y #2
- Llave dinamométrica (compatible con brocas hexagonales, capaz de medir 2 Nr

1.a) RETIRE EL ROBOT PARA SU MANTENIMIENTO

Paso de preparación: Consulte Consola - Manual de operación para conocer los pasos de extracci instrucciones del procedimiento **Remove Robot Wizard**.

1.b) PREPARAR EL ROBOT

Retire las siguientes cubiertas del robot:

- Directrices de referencia: AS - 35205 (SDG de la parte superior de la hoja) /AS - 35646 (DDG hoja)[as-35205--sheet-top-sdg---as-35646--sheet-top-ddg-.html#UUID-2653ba5f-4e21-b730-9d1e-f6dc e093-b3f9-9d3b-4de2dade2faf]
- Directrices de referencia: AS - 35011 – Quitar la hoja trasera[as-35011--r5---as-35942--r5---shee 2d13-f6a1-bd8c-29067174afcf_UUID-56eb0901-be2b-17b1-005e-ab3076196808]
- Directrices de referencia: AS - 35021 - Quitar el frente de la hoja[as-35021--r5---as-35945--r5---s 31b10256-172a-aa77-27f3-70611fd2f729_UUID-e830e1e1-7335-76b1-3edd-915246c7f0c6]
- Directrices de referencia: AS - 35012 - Quitar hoja a la derecha[as-35012--r5---as-35943--r5---sh
- Directrices de referencia: AS - 35013 - Quitar hoja Izquierda[as-35013--r5---as-35944--r5---sheet 9680-1c2d-4772ebf7bf2d_UUID-9cf8dd0f-6f60-698e-6f1e-7a681d98068c]

1.c) PRUEBAS DE LAS FUNCIONES DE SEGURIDAD - ANUAL

Consulte el capítulo Funciones de seguridad del robot[safety-functions-of-the-robot.html] para obtener todas las funciones de seguridad.

2.a) BATERÍAS Y CONECTOR DE CARGA - BÁSICO

Paso de preparación: Presione el tope de emergencia del robot. SI se presiona el tope de emergenc permanezca presionado hasta que se especifique. Asegúrese de que el robot permanezca bloquea Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5.1 PRO[preparations-for-saf

- LIMPIE el interior y alrededor de las clavijas del conector de la casa de carga con un disposi polvo / desechos. Ref directrices: AS-36087 - Kit de conector de cargador[as-36087---charge-c
- LIMPIE el interior del compartimento de la batería y alrededor de la unidad de control utiliza comprimido.

2.b) BATERÍAS Y CONECTOR DE CARGA - EXTENDIDO

- INSPECCIONE los terminales de la batería y el cableado de la batería R5.1 PRO en busca de SI lo encuentra, reemplace la batería. Ref directrices: AS-36080 - Batería Toshiba SIP 24-23 L 23-lto-battery.html]
- COMPRUEBE (visualmente) si hay signos de daño o desgaste en el cableado de conexión de reemplace el cableado - Pautas de referencia: AS-36081 - Kit de conexión de batería[as-3608 5-1-pro-.html]
- INSPECCIONE el conector de carga del robot en busca de rozaduras o signos tempranos de indiquen desgaste. El uso de una cámara móvil para un aumento de primer plano del conect para determinar si están dañados. REEMPLACE el kit de conector de carga SI se encuentran excesivo - Pautas de referencia: AS-36087 - Kit de conector de carga (Robot 5.1 PRO)[as-360 5-1-pro-.html]
- ASEGÚRESE de que los pines del conector de carga tengan una capa dieléctrica adecuada a limpia de grasa). Puede ser necesario el uso de una aspiradora y/o un trapo de microfibra pa aplicar grasa dieléctrica, si el polvo se ha compactado en el conector. Pautas de referencia: zócalos del conector[/document/preview/122077#UUID-24d2a30e-839b-3216-ed36-81c4e2bbe2ef]

3.a) CINTURONES - BÁSICO

Paso de preparación: Presione el tope de emergencia del robot. SI se presiona el tope de emergenc permanezca presionado hasta que se especifique. Asegúrese de que el robot permanezca bloquea Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5.1 PRO[preparations-for-saf

- INSPECCIONE las bandas en busca de signos de podredumbre seca/escombros/rasgadura: imágenes a continuación para determinar si es necesario reemplazar las correas. Procedim referencia: AS-35195[as-35195--r5----as-35934--r5----timing-belt-.html], AS-35197[as-35197--belt-twi 35199--timing-belt-650-.html], AS-35201[as-35201--timing-belt-400-.html], AS-35219[as-35219--belt-

> **Nota**
>
> Al inspeccionar, y en el caso de grietas de goma *presentes, las correas no deber pellizcarse o retorcerse para abrir grietas,* ya que esto puede dañar los cordones

- Tenga en cuenta que las grietas superficiales en la capa exterior de goma *no* son una indica reemplazarse. La capa exterior de goma protege el cable del desgaste mecánico, absorbe lo buen rendimiento de rodadura en las poleas. El cordón interior es lo que le da al cinturón su cordón no esté deshilachado o dañado, el cinturón es bueno para usar. Use las imágenes a referencia.

  Siempre y cuando el cable y la superficie interna de goma (que está en contacto con la pole necesario reemplazar la correa

Tabla 3. Grietas de la banda frente a uniones termosoldadas

Correa agrietada: las grietas superficiales están bien, no la reemplace.

La unión soldad integridad del c dañado y la sup conecta a la po necesario reem

La polea más pequeña muestra una unión soldada que está en perfectas condiciones de funcionamiento. No es necesario reemplazarlo.

3.b) CORREAS - EXTENDIDAS - INSPECCIÓN DE POLEAS DENTADAS

Paso de preparación: Retire las cubiertas laterales y delanteras para acceder a las poleas. Gire la c
para inspeccionar toda la polea.

> **Nota**
>
> No retire las correas cuando realice la inspección de las poleas a menos que tenga la i
> reemplazar las correas por nuevas.

Inspección visual de poleas

> **Nota**
>
> La inspección visual de la polea se puede realizar sin quitar las ruedas y las correas de

- Revise si hay residuos en los dientes y límpielos según sea necesario.
- Compruebe que las bridas no estén dañadas y no estén sueltas
- Compruebe si hay un desgaste visible en los dientes

Control dimensional de la polea

> **Nota**
>
> En el caso de las poleas sobre ruedas, es necesario quitar las ruedas antes de medir.
>
> En la mayoría de los casos, el diámetro de la polea exterior solo se puede medir cuand
>
> Se pueden medir otras dimensiones de dientes sin quitar la correa.
>
> La medición exacta puede ser un desafío, pero busque el desgaste general y los borde
> correa.

Con el fin de verificar el desgaste de la polea, definimos algunas dimensiones de control.

Se puede utilizar un calibrador normal como herramienta de medición.

Tabla 4. Valores de inspección de poleas. Poleas HTD 5M según ISO13050

Tamaño de la polea	Dp [mm]	De [mm]	De min [mm]	Tt [mm]	Tt min [mm]	Ht Δ máx. [mm]
Z20	31.83	30.69	30.29	1.43	1.03	0.2
Z44	70.03	68.89	68.49	1.80	1.40	0.2
Z60	95.49	94.35	93.95	1.84	1.44	0.2

Explicación:

Dp: Diámetro del paso de la polea

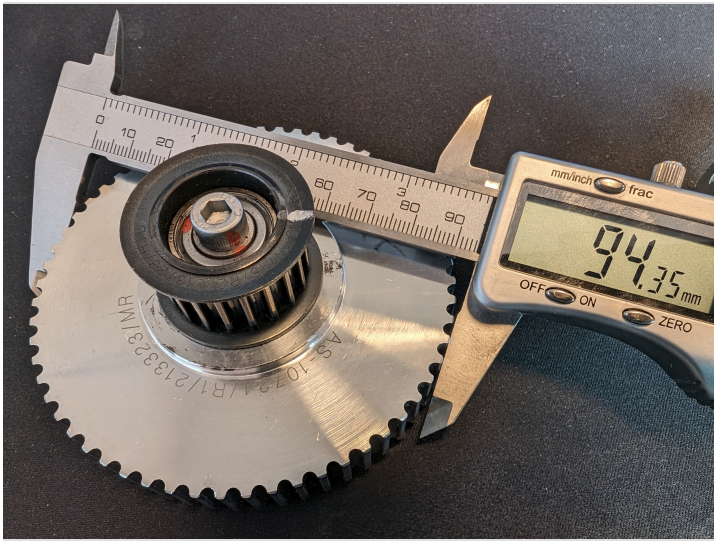
De: Diámetro exterior de la polea medido en dientes

De min: diámetro exterior mínimo permitido medido en los dientes (definido como De menos 0,4 m

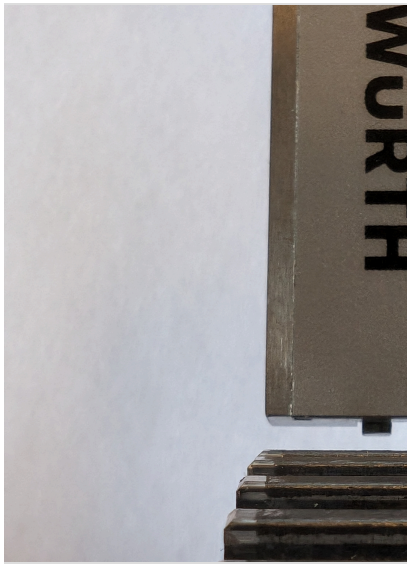
Tt: Espesor del diente en la sección superior del diente (extraído del modelo 3D)

Tt min: Anchura mínima permitida del diente (definida como espesor nominal menos 0,4 mm)

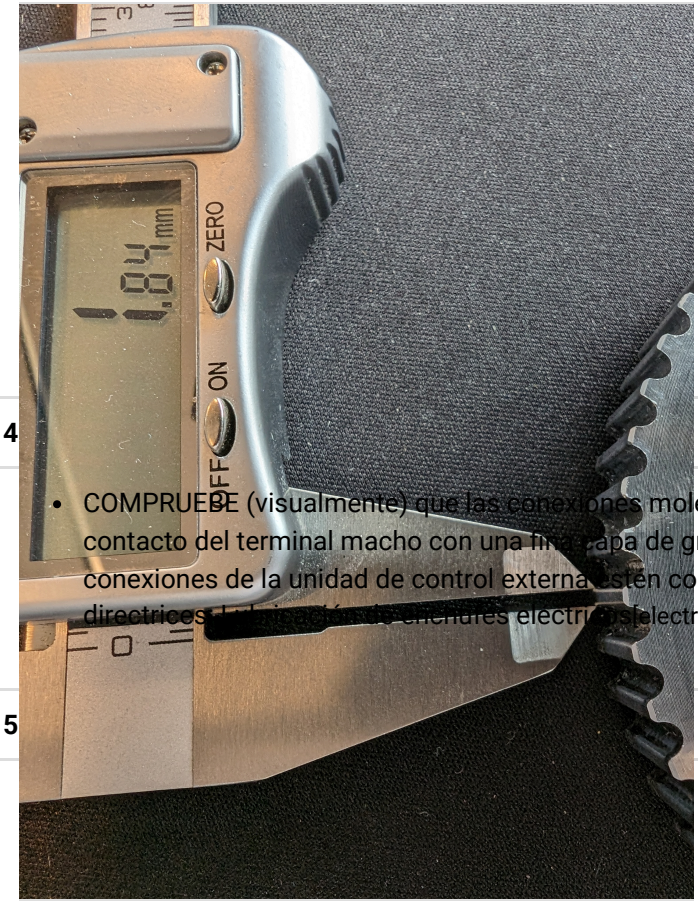
Ht Δ max: Desgaste máximo permitido en la altura de cada diente



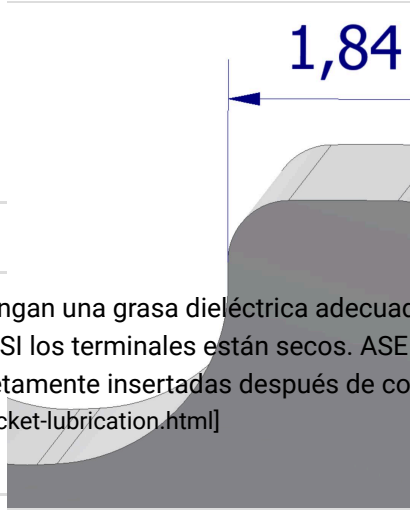
Polea Z60 - Medición del diámetro exterior



Diente de polea: medición de desgast



Polea Z60 - Medición de la anchura de los dientes



Polea Z60 - Anchura del diente superio

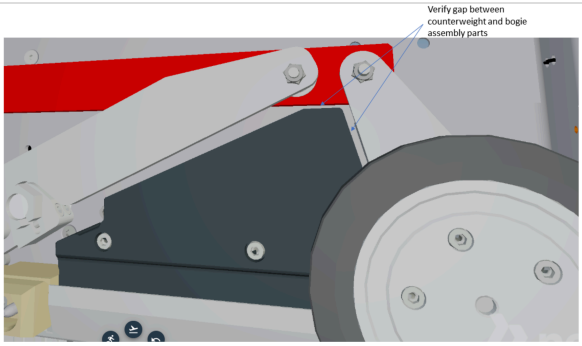
4

- COMPRUEBE (visualmente) que las conexiones molex tengan una grasa dieléctrica adecuad contacto del terminal macho con una fina capa de grasa SI los terminales están secos. ASE conexiones de la unidad de control externa estén completamente insertadas después de co directrices [electric-socket-lubrication.html]

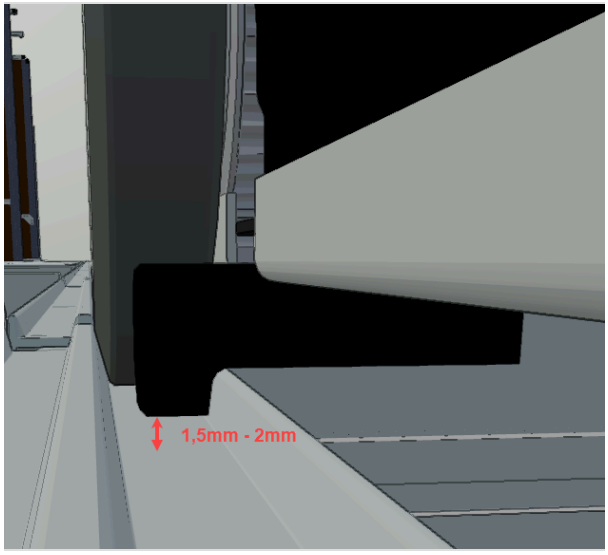
5

Paso de preparación: Presione el tope de emergencia del robot. SI se presiona el tope de emergenc permanezca presionado hasta que se especifique. Asegúrese de que el robot permanezca bloquea Siga la guía para acceder al compartimento del motor Directrices de referencia: Preparación para u R5.1 PRO[preparations-for-safe-maintenance.html] - Directrices de referencia: Instrucciones de desmor compartimento del motor[disassembly-instructions-to-reach-the-motor-compartment.html].

- VERIFIQUE la especificación de torque del perno de la rueda. Las ruedas deben estar apreta tornillos en forma de estrella: Directrices de referencia: AS-35019 - Conjunto de rueda y llant assembly-.html]
- COMPRUEBE el libre movimiento entre las piezas del conjunto del eslabón del bogie y el cor cambio manual de orugas con el tubo de 22 mm y la llave de tubo. Directrices de referencia: eslabones de bogie[as-35050--bogie-link-assembly-.html]



- VERIFIQUE la distancia entre cada sensor de pista y la pista de cuadrícula. La distancia debe VERIFIQUE la ubicación del haz del sensor. REEMPLACE, si el haz del sensor está deformad 35203 - Sensor Beam[as-35203--sensor-beam-.html#UUID-005751bd-a6c9-8d8a-91ab-d6d17de07b6 7ffa-e229c361639d]



- CLEAN compartimento del motor con vacío y/o aire comprimido.

5.b) MOVIMIENTO - BÁSICO

Paso de preparación: ASEGÚRESE de que la parada de emergencia del robot esté suelta y siga la g compartimiento del motor y reinstalar la batería. ASEGÚRESE de que el robot esté desconectado y posición superior mediante el interruptor de elevación manual en el panel de control R5. Retire el si hasta que se especifique: Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5 maintenance.html] - Directrices de referencia: Procedimiento de montaje - Compartimento del motor PRO[disassembly-instructions-to-reach-the-motor-compartment.html#UUID-05a167be-688a-4028-0f74-5471b 0f8b-3135-aae0793a924a]

- Mueva los motores X/Y y de cambio de oruga utilizando el panel de control para realizar un mover manualmente el R5 dentro del área de servicio con la mano. COMPRUEBE si hay ruid resistencia que impida el movimiento del robot. Una resistencia excesiva puede ser un signo motor. Si lo encuentra, revise el historial de errores del robot y evalúe el reemplazo. VERIFIQU muestre signos de desalineación mientras el robot se mueve manualmente dentro del área movimiento o una desalineación de la/s rueda/s, corrija la alineación quitando y volviendo a Directrices de referencia: AS - 35033 - Conjunto de motor Move-x - Quitar[as-35033--robot-r5-m 36083--robot-r5-1-pro-move-x-motor-assembly-.html#UUID-64b18991-fe71-0030-6b86-826908ee1283_ b370-351befdb64ff] - Directrices de referencia: AS - 35046 - Montaje de cambio de oruga del m trackshift-assembly-.html#UUID-a625150c-9c58-38c2-7576-8d9948cc5101_UUID-76bc13eb-105c-d06 Directrices de referencia: AS - 35065 - Conjunto de motor move-y - Quitar[as-35065--move-y-m 190803c8-777a-7cfc-8990-70d974079347_UUID-ff4fd91d-61cd-2e5e-36f5-d07f85d39311]
- INSPECCIONE los sensores de la pista en busca de suciedad, escombros o daños (rayones sensor de pista si la suciedad / escombros no se puede quitar o si la pantalla está permane impide la lectura de la posición de la pista. LIMPIE los sensores de pista con un trapo seco a sensores de pista no se dañan. Directrices de referencia: AS-35023 - Tracksensor - Quitar[as e8038f9c-062e-700c-7936-bfd9bed9d6d6_UUID-2e4cd4da-dfb5-5c96-1383-ae5ceb248d99]
- REVISE las ruedas motrices en busca de signos de daño/rozaduras/desgaste. Compruebe s rueda. Verifique que haya alguna separación de las ruedas de goma adheridas a la llanta de problemas en una sola rueda o en varias ruedas, REEMPLACE solo las ruedas problemática 35019 - Conjunto de rueda y llanta - Quitar[as-35019--wheel-and-rim-assembly-.html#UUID-a5783 0632c426f81b_UUID-d9642700-dc5e-64e3-0090-478497c3e47d]
- LIMPIE las ruedas motrices X/Y engranajes detrás de la llanta con aspiradora, dispositivo de y seco (sin pelusa).

6.a) PINZA Y ELEVADOR - EXTENDIDO

Paso de preparación: Presione el tope de emergencia del robot. SI se presiona el tope de emergenc permanezca presionado hasta que se especifique. Asegúrese de que el robot permanezca bloquea Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5.1 PRO[preparations-for-saf

- LIMPIE el polvo y la suciedad dentro de la pinza, incluidas las tiras, las carcasas de los sens de la CPU de la pinza, utilizando un dispositivo de vacío y/o aire. Directrices de referencia: A 35006--gripper-cpu-.html]
- INSPECCIONE ambos kits de cepillos quitando el cepillo de los ejes de tiras izquierdo y dere de cepillos y el orificio del cepillo del eje de la tira con un dispositivo de vacío y / o aire. Direc 35052 - Kit de cepillos[as-35052--brush-kit-.html] - Si se trabaja con el R5.1 PRO, se debe quitar controlador AS-36088 para acceder al kit de cepillos. Ref Directrices: AS-36088 - Caja Contr robot-5-1-controller-box.html]

Paso de preparación: ASEGÚRESE de que la parada de emergencia del robot esté suelta y siga la g compartimiento del motor y reinstalar la batería. ASEGÚRESE de que el robot esté desconectado y posición superior mediante el interruptor de elevación manual. Retire el sistema de bloqueo/etique especifique: Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5.1 PRO[prepa maintenance.html] - Directrices de referencia: Procedimiento de montaje - Compartimento del motor PRO[disassembly-instructions-to-reach-the-motor-compartment.html#UUID-05a167be-688a-4028-0f74-5471b 0f8b-3135-aae0793a924a]

- PRUEBE la detección de la pinza del robot siguiendo el proceso del modo de prueba de la pi AS-35194 - Pinza del robot - Instrucciones del modo de prueba[as-35194--robot-gripper-.html#U d588cec2487d_UUID-ff37fc8d-736f-c5f8-c0af-40be6e97fb00]

6.b) PINZA Y ELEVADOR - BÁSICO

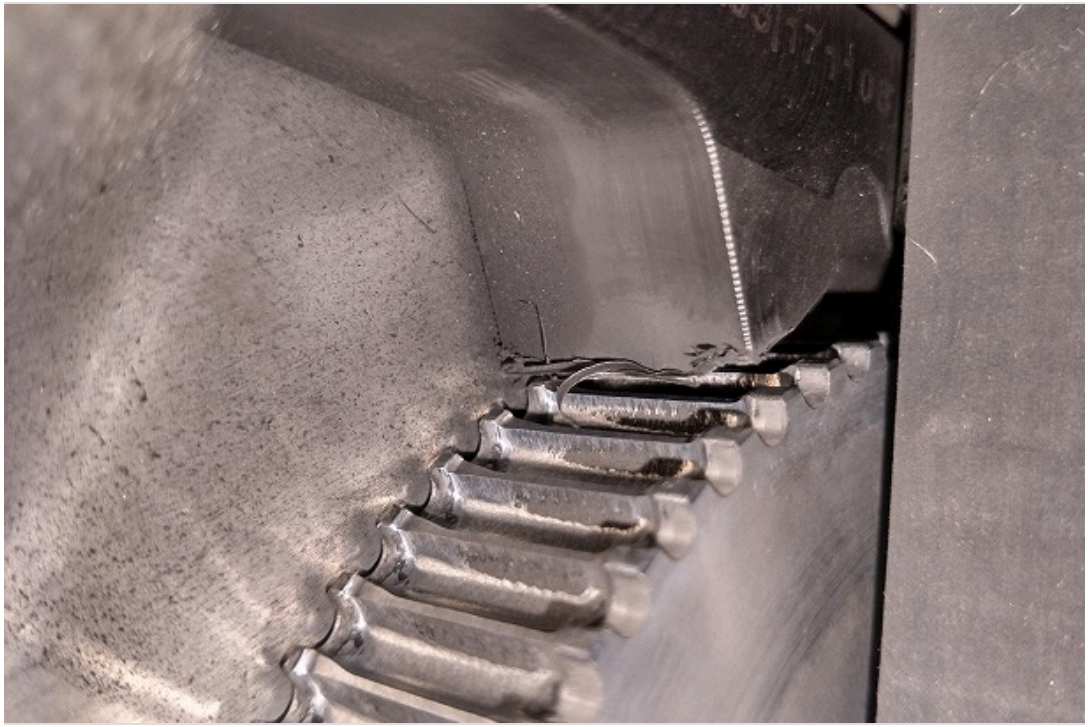
Paso de preparación: ASEGÚRESE de que la parada de emergencia del robot esté suelta y siga la g compartimiento del motor y reinstalar la batería. ASEGÚRESE de que el robot esté desconectado y posición superior mediante el interruptor de elevación manual en el panel de control R5. Retire el si hasta que se especifique: Directrices de referencia: Preparación para un mantenimiento seguro - R5 maintenance.html] - Directrices de referencia: Procedimiento de montaje - Compartimento del motor PRO[disassembly-instructions-to-reach-the-motor-compartment.html#UUID-05a167be-688a-4028-0f74-5471b 0f8b-3135-aae0793a924a]

Coloque un contenedor en el área de servicio en una celda que el robot pueda recoger manualmen contenedor (colocados uniformemente) para simular el peso máximo. Motivo: Se utilizará un conte la funcionalidad de los mecanismos de elevación/agarre.

> **Cautela**
>
> Mantenga las manos libres del conjunto de engranajes de elevación, carretes de tiras, c circuitos de CPU y PCBA mientras observa/opera la elevación del robot usando el pane EPP.

PROCEDIMIENTO DE MANTENIMIENTO DE LA PINZA

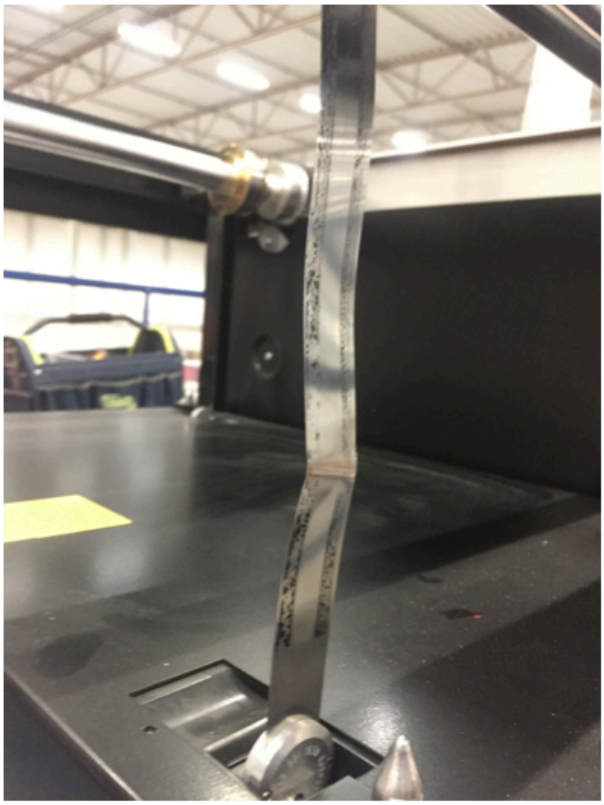
1. COMPRUEBE si hay ruido excesivo / tartamudeo / lentitud en los motores de elevación oper interruptor de palanca de elevación. Baje la pinza sobre el contenedor preparado y observe e contenedor en el área de servicio. VERIFIQUE que el solenoide de liberación del freno de ele VERIFIQUE si hay desgaste en los dientes del engranaje de elevación a medida que la pinza se encuentran irregularidades con el movimiento del elevador, REEMPLACE el motor. SI hay de elevación que se suelta o se acopla, REEMPLACE el conjunto del freno de elevación. SI se excesivo en los dientes del engranaje de elevación, REEMPLACE el conjunto del engranaje d continuación). Siga el reemplazo con una prueba para confirmar que los problemas se resue necesario para investigar más a fondo. Directrices de referencia: AS-35031 - Conjunto de ele 35031--motor-lift-assembly-.html#UUID-35b3676f-9bb7-61eb-2906-7e719cb881fd_UUID-bf6e372b-c97 Directrices de referencia: AS-35024 - Conjunto de freno - Quitar[as-35024--r5----as-35946--r5----b 22e42541-8af8-ff64-406a-a28a7c0e2eff_UUID-9dcf237f-e097-47da-118f-9bfe587a3bd2] - Directrices Conjunto de engranaje de elevación - Quitar[as-35028--liftgear-assembly-.html]

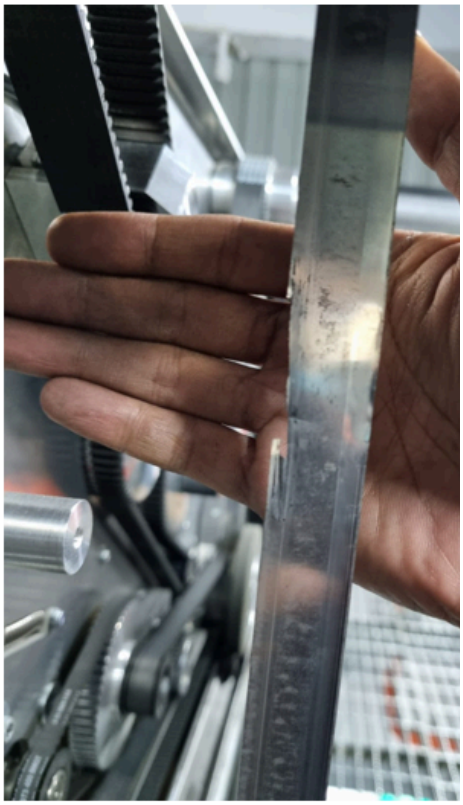


2. Repita el proceso si es necesario para ASEGURARSE de que los componentes de la pinza/el normalmente y estén limpios.

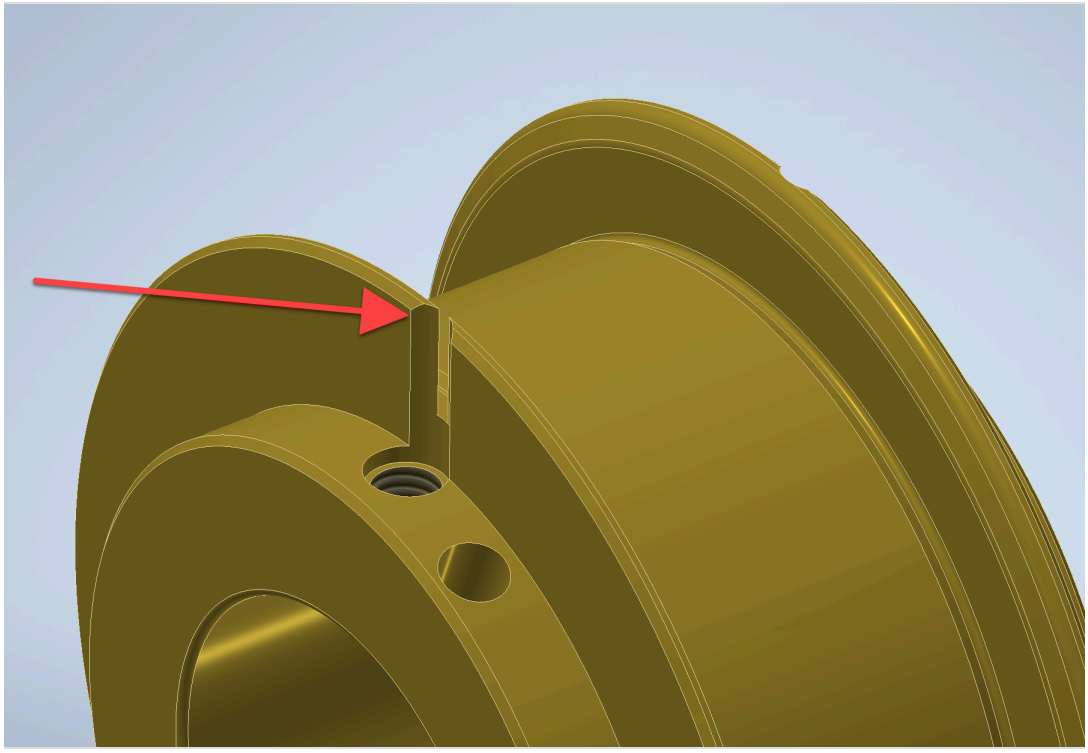
> **Nota**
>
> Una vez realizados estos dos pasos, suelte el contenedor, presione la parada de desconecte ambos conectores molex de las baterías. Los pasos restantes hasta realizar manualmente sin encender.

3. Coloque el robot en el área de servicio donde el robot pueda recoger el contenedor pesado p ASEGÚRESE de que el robot esté configurado en FUERA de línea en el que se puedan usar lo manuales del robot.
4. ASEGÚRESE de que la pinza permanezca bajada sobre el contenedor preparado, INSPECCIO busca de indicios de desgarro / cizallamiento / cortes / deformaciones (vea las fotos a cont REEMPLACE todo el juego de kit de tiras R5. Ref directrices: AS-35149 - Kit de tiras de robot 35948--r5------robot-strip-kit-.html#UUID-99d54947-5192-c85f-aa9b-61979e4e6f58_UUID-aa79601f-3c6





5. INSPECCIONE las guías de agarre en busca de grietas/daños/holguras. También pueden es no apunten hacia abajo. APRIETE las guías de la pinza atornillándolas a mano SI están suelt grietas/daños y/o las guías no se pueden apretar, o si no están rectas, REEMPLACE el juego directrices: AS-35005 - Guías de agarre[as-35005--gripper-guides-.html]
6. INSPECCIONE la banda de la tira en busca de signos de acumulación de polvo/suciedad/es permanece bajada sobre el contenedor preparado. INSPECCIONE para ver si hay "rayas". LIM limpio a prueba de microfibra / pelusa (se permite el uso de alcohol isopropílico al 100% en 35149--r5----as-35948--r5------robot-strip-kit-.html]). La pinza del robot se puede levantar del conte se complete la limpieza. (Razón: los componentes R5/R5+, a una profundidad de hasta 3 co vulnerables a las partículas del aire que entran en el carrete, como polvo, suciedad, residuos
7. INSPECCIONE que la pinza esté nivelada utilizando AS-11981 (incluido en AS-30219) para a de tira. CONSULTE la sección "Ajustar" de AS-35194. APRIETE el tornillo de fijación de los ca hexagonal a 2 Nm. SI la holgura persiste después de apretar el carrete de latón, REEMPLACI carretes. No fuerce los carretes de latón si están congelados, SI los encuentra, retire el eje d de referencia: AS - 35194 (Pinza de robot) - Ajustar[as-35194--robot-gripper-.html#UUID-615f1cd d588cec2487d_UUID-d2715e29-d943-ad24-47b3-fa071739f17f] - Directrices de referencia: AS-356 DDG[as-35645--strip-shaft-assembly-ddg-.html] - Directrices de referencia: AS-35025 - Conjunto strip-shaft-assembly-sdg-.html]
8. INSPECCIONE la brida en el área del tornillo de fijación. Cuando la brida se desgasta demas fijación "atraviesa" la pared.



7.) PREPARAR EL ROBOT: INDUCIRLO A LA RED

- Directrices de referencia: AS - 35012 - Instalar la hoja a la derecha[as-35012--r5----as-35943--r5-4a74965f-f8e8-94be-875d-def38189c946_UUID-480c2c2e-1e84-e9cc-5cf3-285e92b3e32b]
- Directrices de referencia: AS - 35013 - Hoja de instalación a la izquierda[as-35013--r5----as-359 d0ebc0b5-9fb8-9680-1c2d-4772ebf7bf2d_UUID-0fe7a960-8e1c-0cd9-efcc-6732da1ec22c]
- Directrices de referencia: AS - 35021 - Instalar hoja frontal[as-35021--r5----as-35945--r5----sheet-f 172a-aa77-27f3-70611fd2f729_UUID-9b92d4e7-aba2-2c22-3c5d-0a94f0ac7d0a]
- Directrices de referencia: AS - 35011 - Instalar hoja trasera[as-35011--r5----as-35942--r5----sheet-f6a1-bd8c-29067174afcf_UUID-770524a6-795b-3ce1-c444-ef2d7880a405]
- Directrices de referencia: AS - 35205 (SDG de la parte superior de la hoja) /AS - 35646 (DDG hoja)[as-35205--sheet-top-sdg----as-35646--sheet-top-ddg-.html#UUID-2653ba5f-4e21-b730-9d1e-f6dc 0828-2123-11d3-b92cb6ca4d01]

Conclusión: ASEGÚRESE de que las cubiertas del robot estén instaladas y de que el robot esté listo ASEGÚRESE de que la parada de emergencia del robot esté suelta y siga la guía para volver a ensa motor y reinstalar la batería. Retire el sistema de bloqueo/etiquetado hasta que se especifique: Dir Preparación para un mantenimiento seguro - R5.1 PRO[preparations-for-safe-maintenance.html] - Direc Procedimiento de montaje - Compartimento del motor del robot 5.1 PRO[disassembly-instructions-to-compartment.html#UUID-05a167be-688a-4028-0f74-5471bd26755d_UUID-15fae252-455c-0f8b-3135-aae079 la pinza se eleve a la posición superior mediante el interruptor de elevación manual y de que el robo manualmente el R5 a la posición de celda de entrada/salida designada en el área de servicio. Cons operación para conocer los pasos de inducción de R5. Siga el procedimiento "Agregar robot".

© AutoStore AS 2024 Última modificación: 30 de agosto de 2024