

## Procedimento para calibração de eixos – Robôs ABB

**Elaborado por:** Anderson Marques  
**Revisado por:** Alex Celestino  
**Versão:** 1  
**Data:** 28/09/2018

### Objetivo:

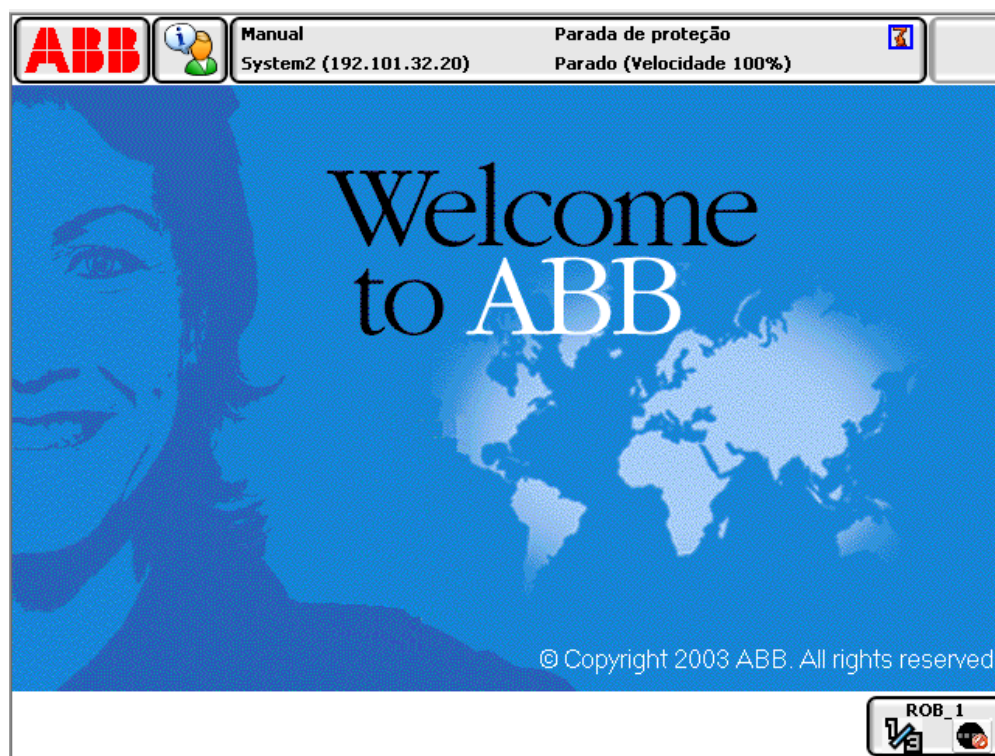
Este procedimento objetiva padronizar a calibração de eixos de robôs após falhas na placa SMB ou semelhantes, que ocasionam a perda de referência dos eixos.

### Passos:

- Posicionar o seletor que se encontra no painel elétrico para a posição manual.



- Fechar as janelas já abertas.

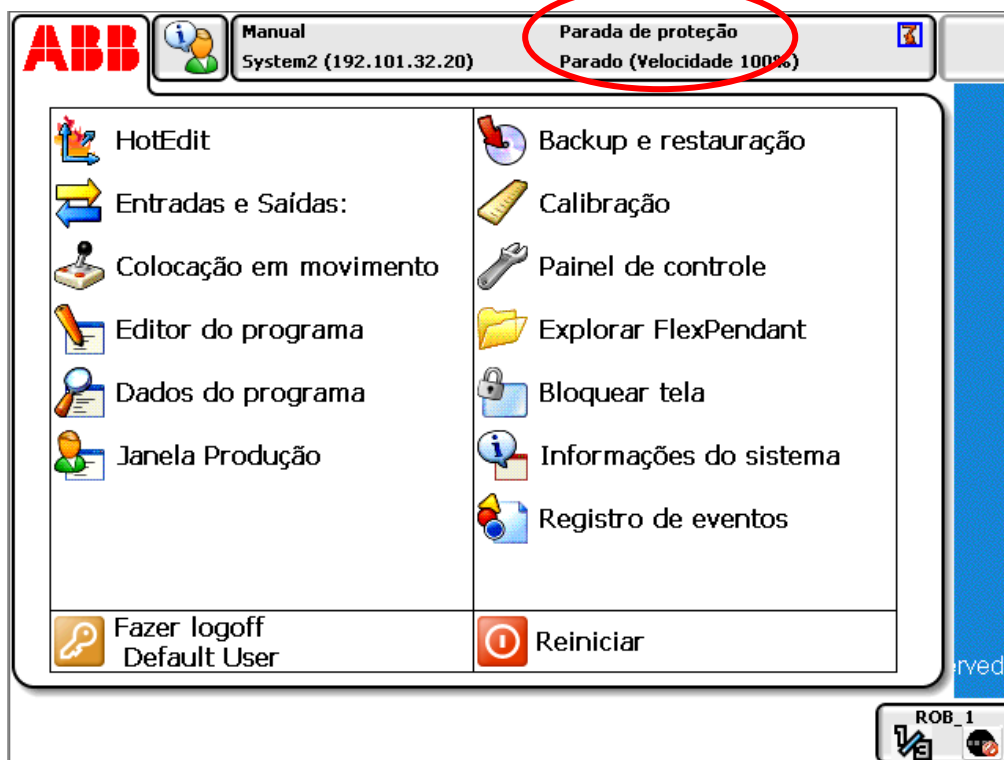


**ATENÇÃO:** Conforme a ABB, para uma calibração efetiva, antes de zerar a posição de calibração, cada eixo deverá ser movimentado para sua marca. Use movimento eixo-a-eixo separadamente, visualizando no próprio manipulador as marcas demarcadas.

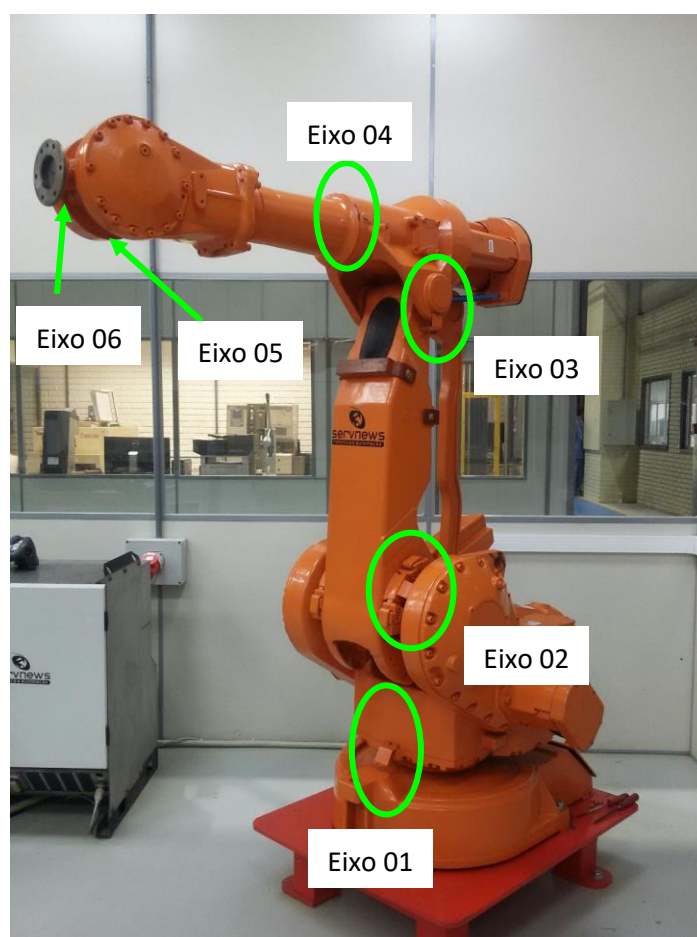
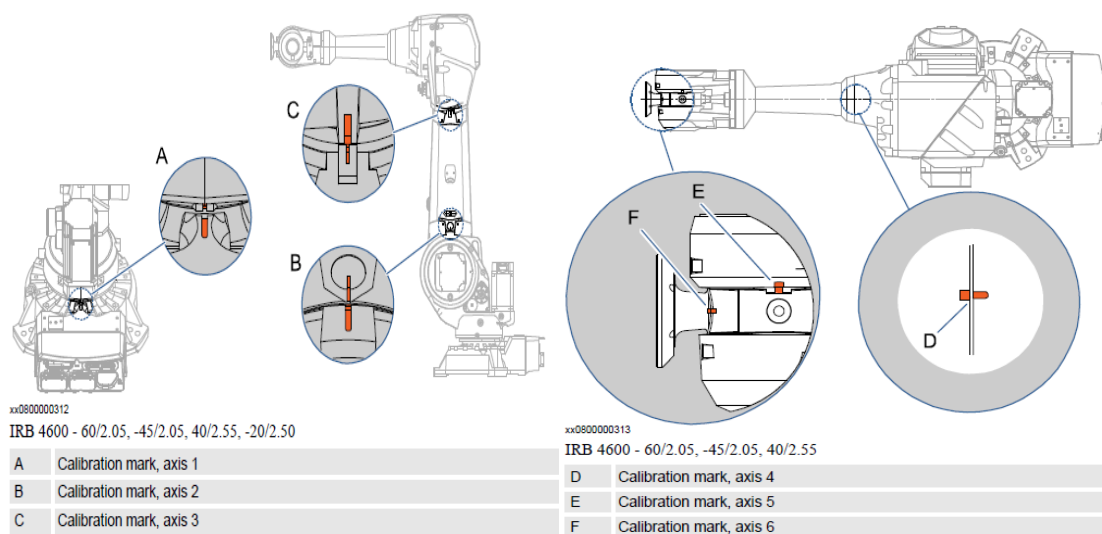
- Pressione o botão de “Homem-morto” em nível intermediário até aparecer “Motores ligados” no Log de eventos (**Event Log**).



**Motores ligados**



-Movimentar cada eixo até as posições demarcadas:



Robô em posição de calibração “zero” ABB.  
Foto ilustrativa robô IRB4400

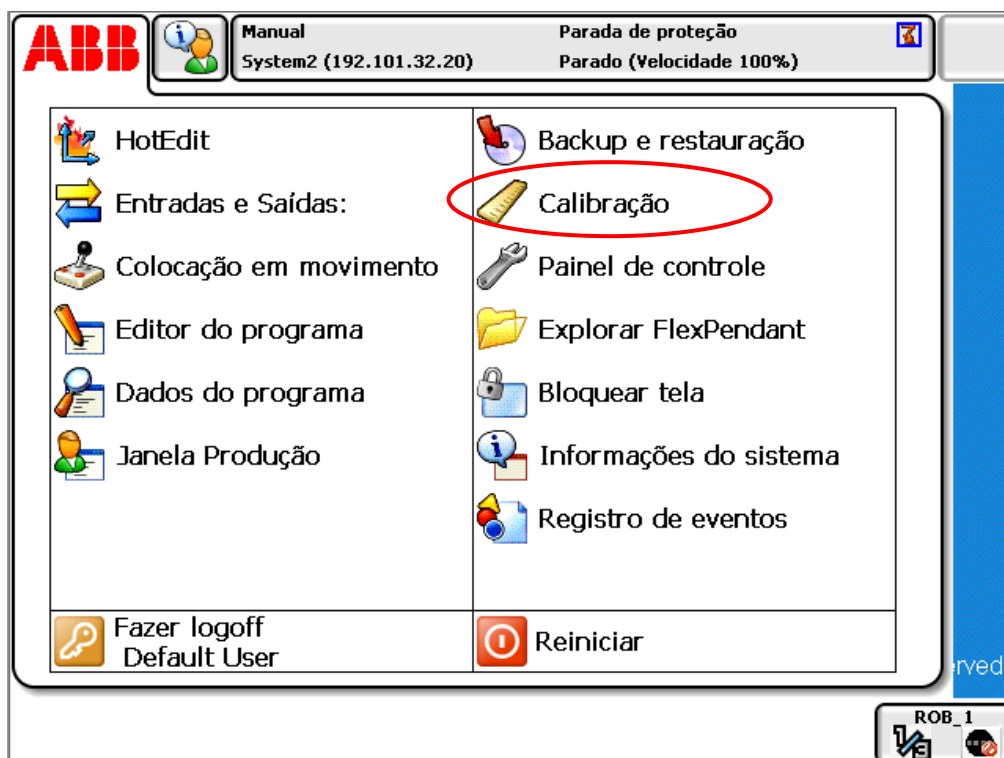


**Calibrando manipulador via Flex Pendant:**

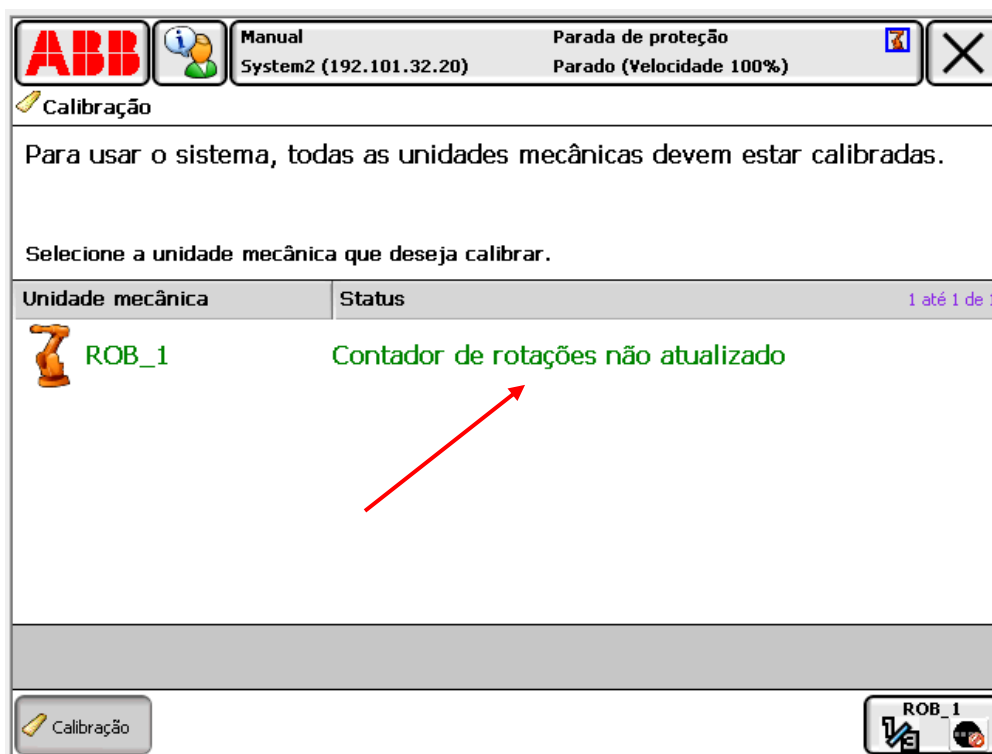
- Clicar no menu principal “ABB”



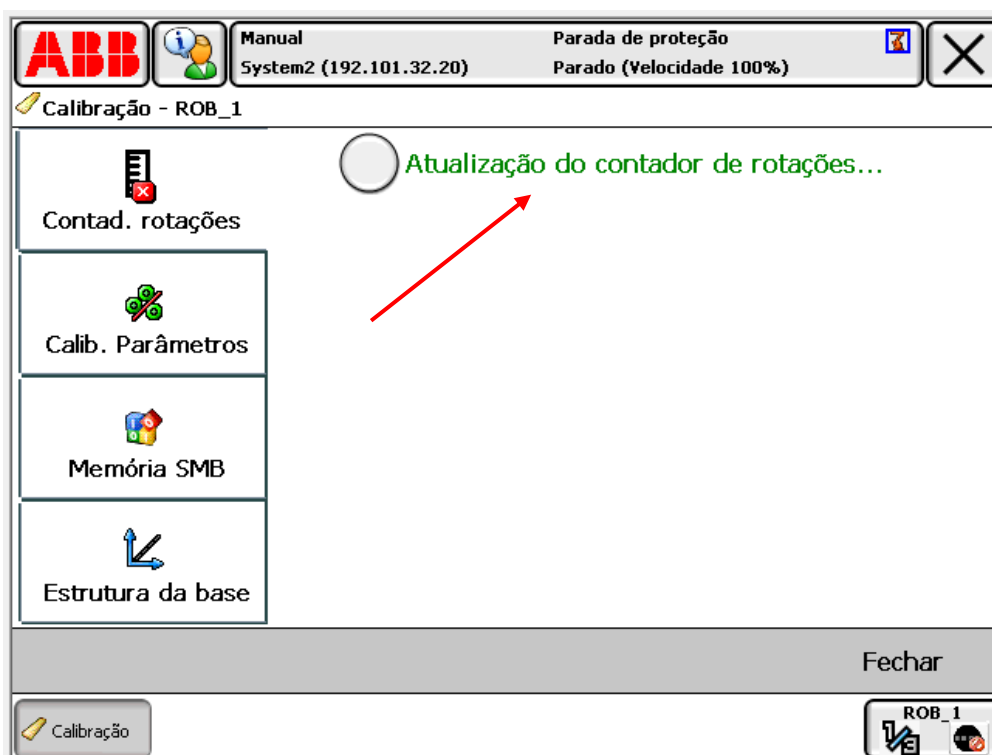
- Abrir a janela “Calibração” (**Calibration**).



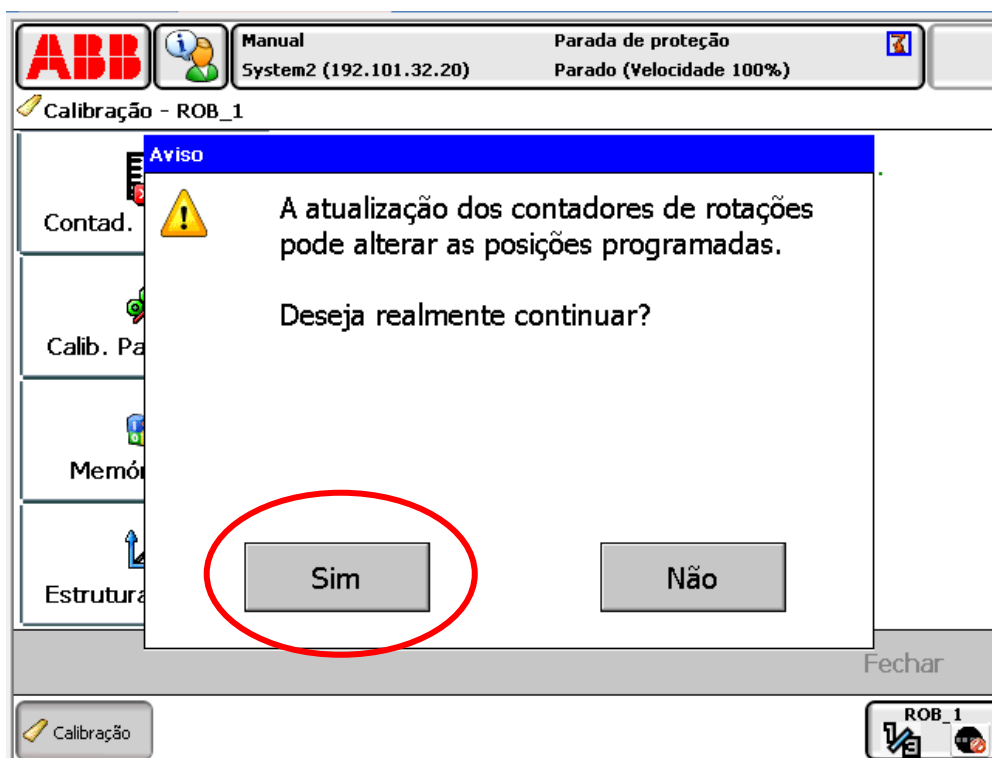
-No status aparecerá a mensagem: **Contador de rotações não atualizado**. Clicar em cima desta mensagem.



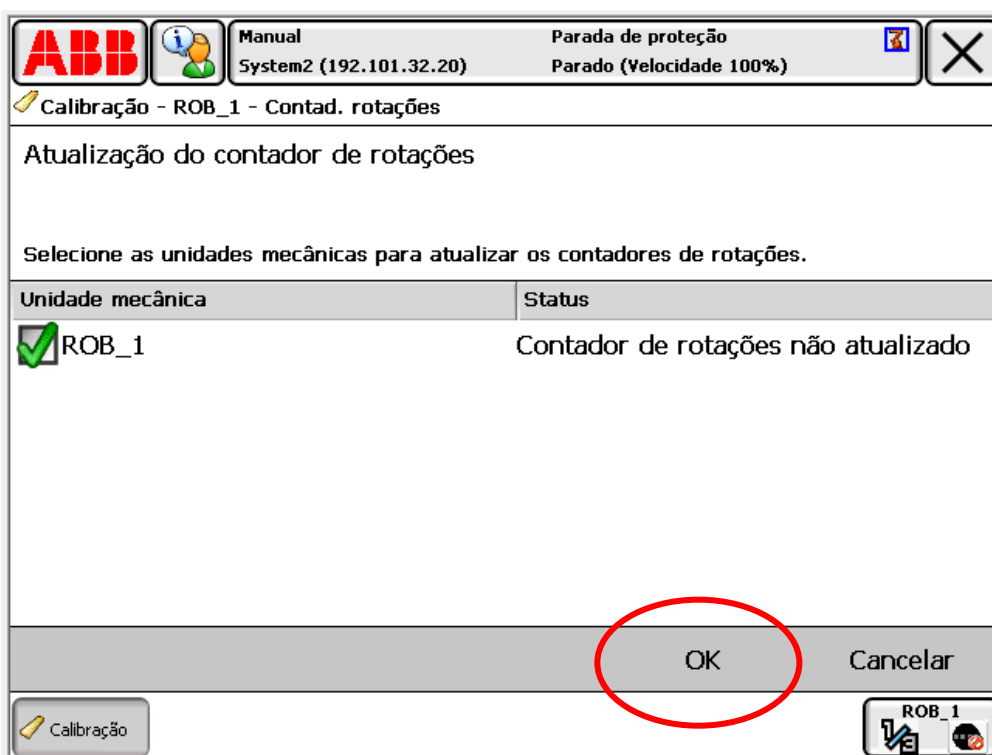
-Na próxima janela clicar em **Atualização do contador de rotações**.



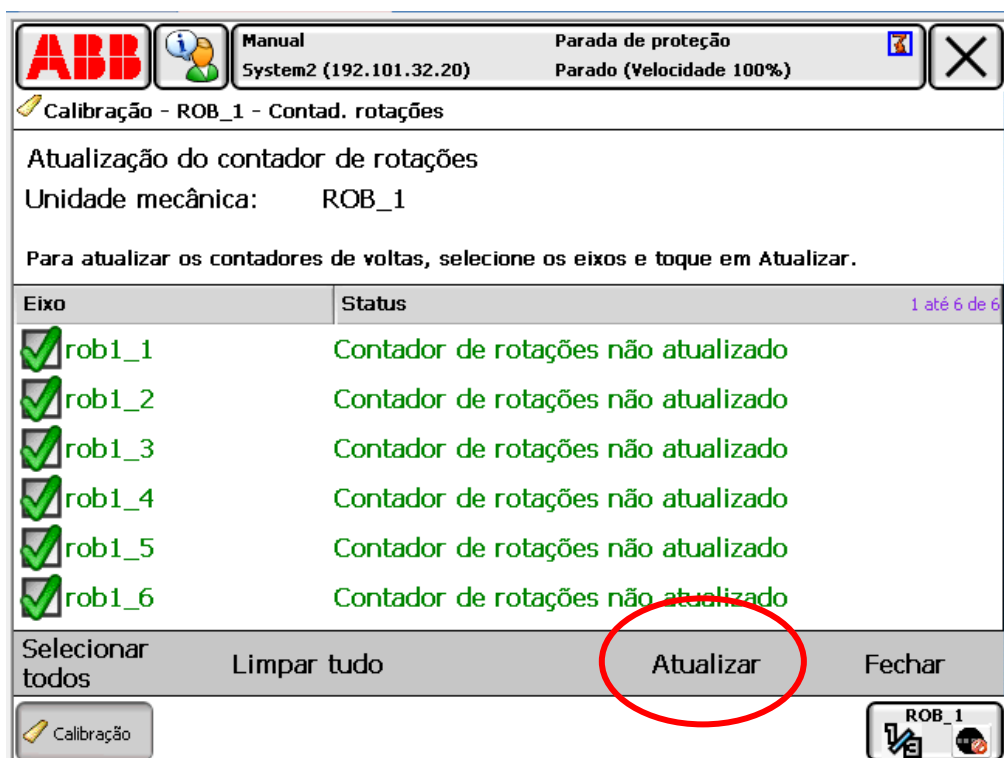
-Aparecerá a seguinte pergunta: A atualização dos contadores de rotações pode alterar as posições programadas. Deseja realmente continuar? Clicar em SIM.



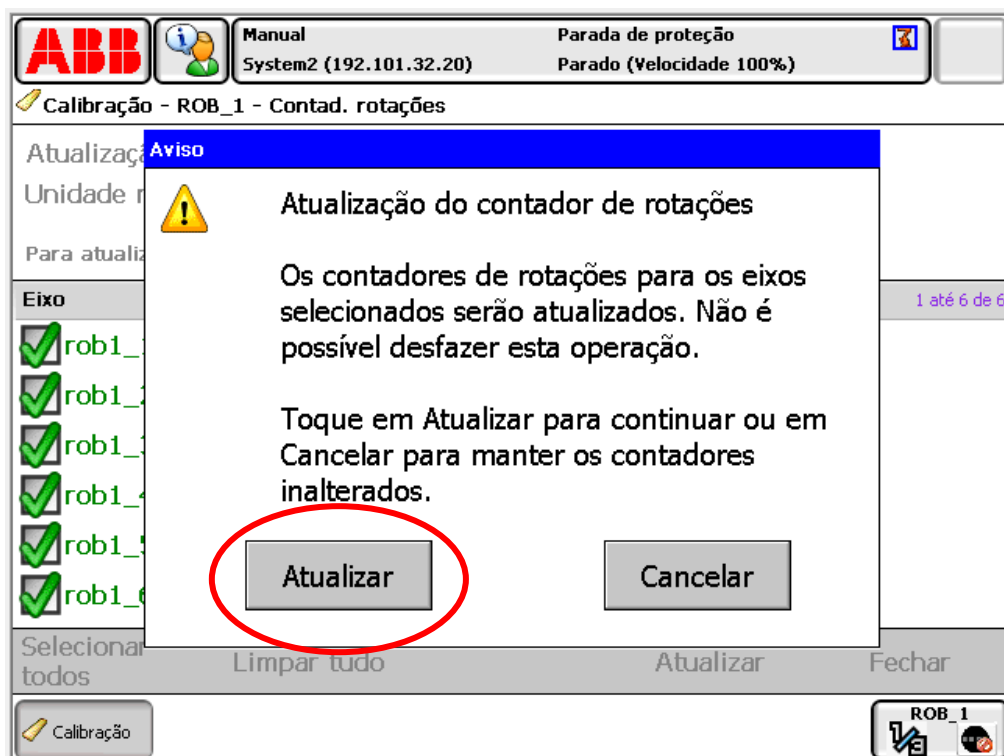
-Na próxima janela aparecerá novamente o status com a seguinte mensagem: **Contador de rotações não atualizado**. Clicar em OK.

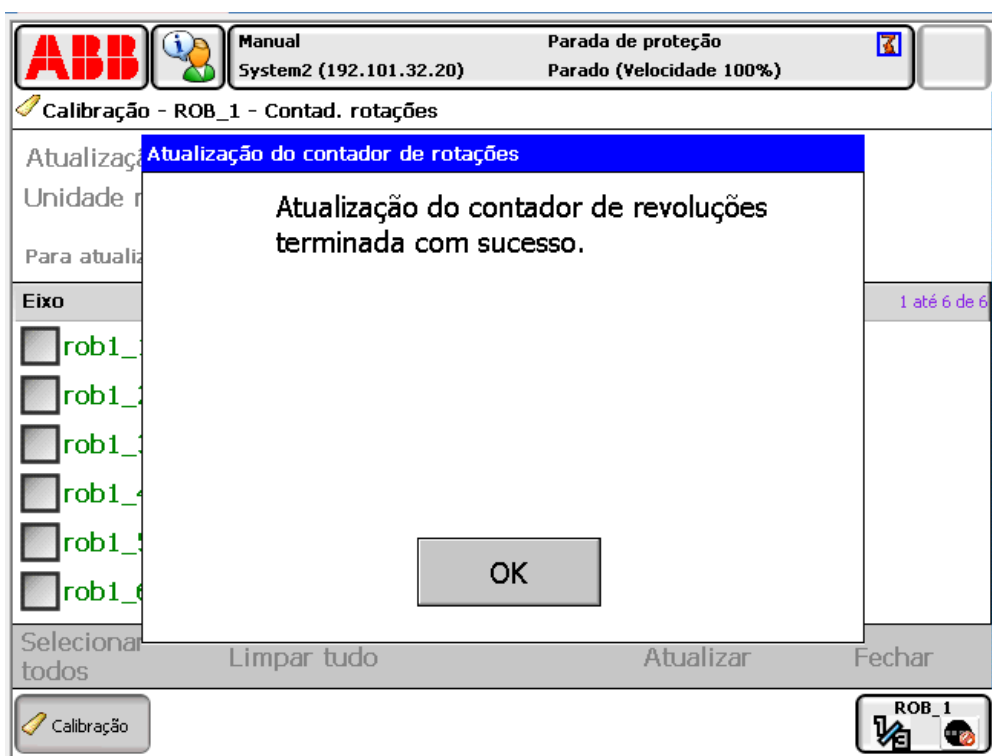
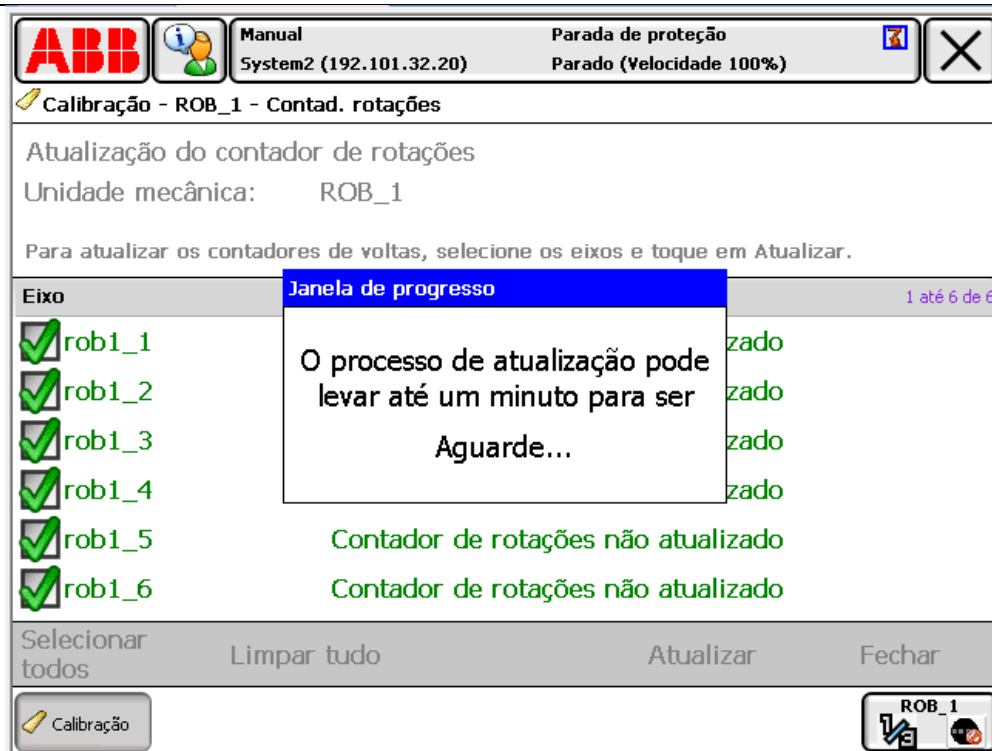


-Nesta janela é visualizado todos os eixos, os eixos que estiverem **descalibrados** estarão com um **flag verde** ao lado esquerdo, os calibrados a caixa **estará vazia**.  
Selecione os eixos a serem calibrados e clicar em ATUALIZAR.



-Surgirá a pergunta para atualizar o contador de rotações. Clicar em atualizar e aguardar o término do processo.





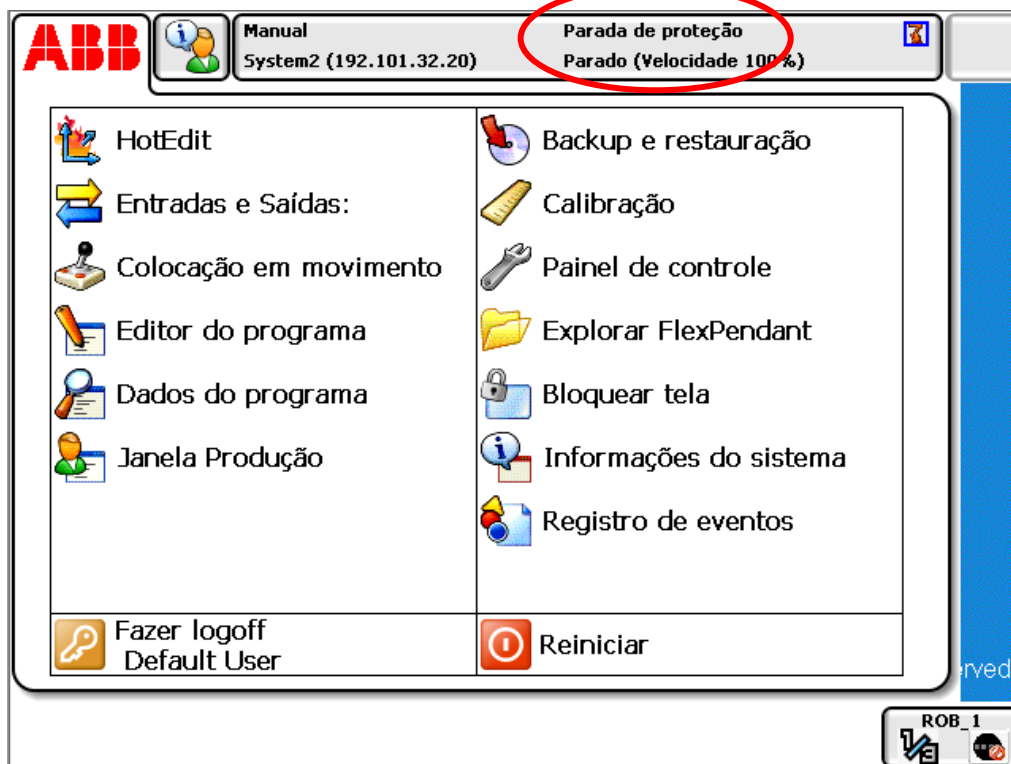
-Após a mensagem clicar em ok, os eixos estarão calibrados.



- Pressione o botão de “Homem-morto” em nível intermediário até aparecer “Motores ligados” no Log de eventos (**Event Log**), e movimente os eixos para verificar se ocorrerá falha novamente.



“Motores ligados”



- Verifique a posição atual do robô para evitar uma possível colisão durante o movimento em direção ao zero mecânico dos mesmos. Chame a rotina “zero”, o robô deverá ficar nas marcas mecânicas, caso não fique será necessário nova calibração.