

Procedimento para troca de bateria – Robô ABB

Elaborado por: Anderson Marques

Revisado por:

Versão: 1

Data:

Objetivo:

Este procedimento objetiva padronizar o procedimento de troca de baterias dos robôs ABB modelos IRB4600 e IRB4400.

MODELO IRB4600

Passos:

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



- Mova o robô para sua posição de calibração;
- Isso é feito para facilitar a atualização da revolução do contador.



**PERIGO:**

Desligue tudo:

- Fonte de alimentação elétrica
- Fornecimento de pressão hidráulica
- Fornecimento de pressão de ar ao robô, antes de entrar na área de trabalho do robô.

Para desligar o controlador do robô utilize o desligamento correto pela TPU utilizando os seguintes passos:

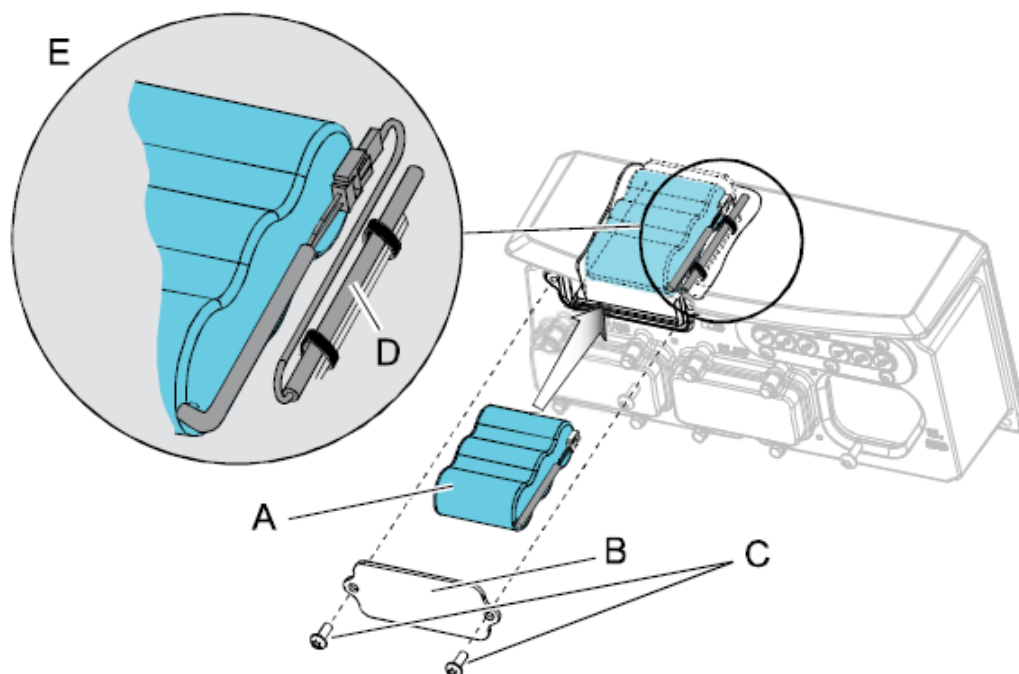
Menu ABB > Reiniciar > Desligar (encerrar computador) > OK

Localização da bateria:

A bateria está localizada na base do robô conforme mostra a figura abaixo:

- Remova a tampa da bateria SMB.

CUIDADO: Limpe a tampa (B) de resíduos de metal antes de abrir. Resíduos de metal podem causar falha nas placas que podem resultar em falhas mais críticas.



- Retire a bateria SMB (A);
- Desconecte o cabo da bateria e remova a bateria (D);
- Substitua a bateria pela bateria nova e coloque em seu compartimento;
- Reconectar o cabo da bateria conforme item E da figura;
- Fechar compartimento conforme figura acima com parafusos de fixação;
- Religar controlador (painel elétrico).
- Recalibrar os eixos do robô; utilize procedimento de calibração de eixos dos robôs ABB.

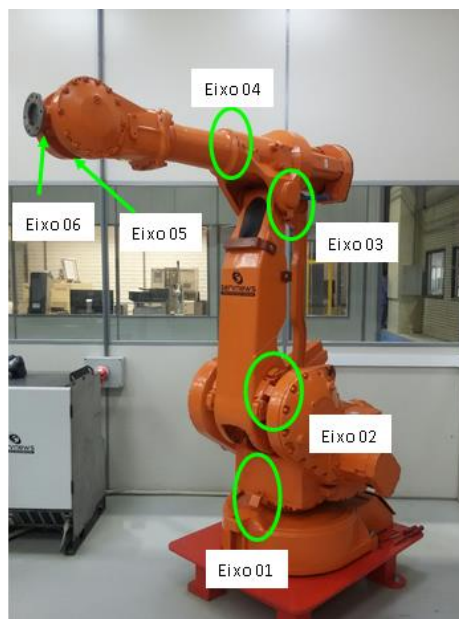
MODELO IRB4400

Passos:

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



- Mova o robô para sua posição de calibração;
- Isso é feito para facilitar a atualização da revolução do contador.



**PERIGO:**

Desligue tudo:

- Fonte de alimentação elétrica
- Fornecimento de pressão hidráulica
- Fornecimento de pressão de ar ao robô, antes de entrar na área de trabalho do robô.

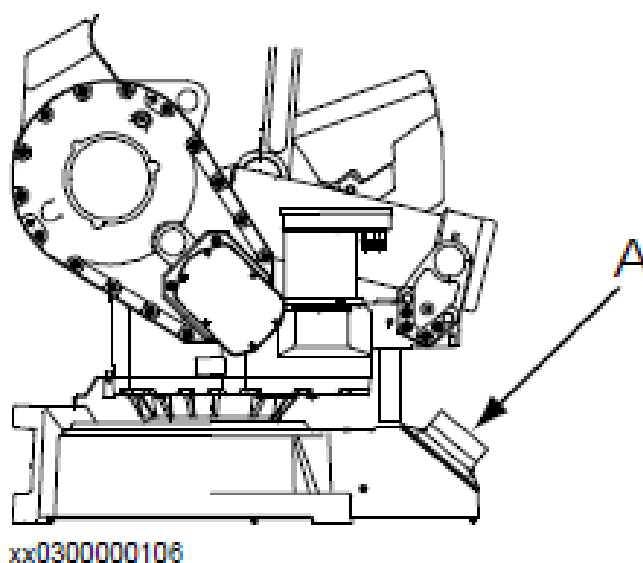
Para desligar o controlador do robô utilize o desligamento correto pela TPU utilizando os seguintes passos:

Menu ABB > Reiniciar > Desligar (encerrar computador) > OK

Localização da bateria:

A bateria está localizada na base do robô.

A bateria é conectada direto na placa de medição serial (SMB) dentro da base do robô. É necessário remover a tampa traseira conforme figura abaixo:



- Remova a tampa traseira;
- Retirar a placa SMB de dentro da base do robô;
- Desconectar bateria;
- Conectar bateria nova;
- Fechar tampa traseira;
- Religar controlador (painel elétrico).
- Recalibrar os eixos do robô; utilize procedimento de calibração de eixos dos robôs ABB.