

Procedimento Troca Motor M6 e Redutor J6 – Robô FANUC Modelo M10iA/10MS

Elaborado por: Anderson Marques

Revisado por:

Versão: 1

Data: 16/08/2023

Objetivo:

Este procedimento objetiva padronizar a substituição do Redutor J6 dos Robôs FANUC modelos **M10iA/10MS** atualmente utilizados nas células da Meccano nas Chirons.

Ao realizar atividade do robô, mantenha-o desligado.

1. SUBSTITUINDO O MOTOR DE EIXO J6 M6 E O REDUTOR;

- Desligue a alimentação do controlador;
 - Remova os parafusos (6) e, em seguida, remova a unidade na qual o redutor (1) e o motor (12) estão conectados;
 - Remova os parafusos e, em seguida, remova o redutor (1);
 - Remova o parafuso (2) e a arruela (3);
 - Retire o gerador de ondas (4);
 - Remova os parafusos de montagem do motor (13), depois remova o adaptador (7), a junta (9), (10) e a chave (11);
 - Substitua o redutor, o motor, o O-ring e a junta por novos quando necessário;
 - E monte-os aplicando os passos acima na ordem inversa.
-
- Aplicar LOCTITE 675 na chave (11);
 - **Abasteça o redutor do eixo J6 com a graxa especificada HARMONIC GREASE 4B NO.2-0,5KG A98L-0040-0230/0.5KG;**
 - Realize a Masterização SINGLE AXIS MASTERING do Manual do Operador específico do robô.

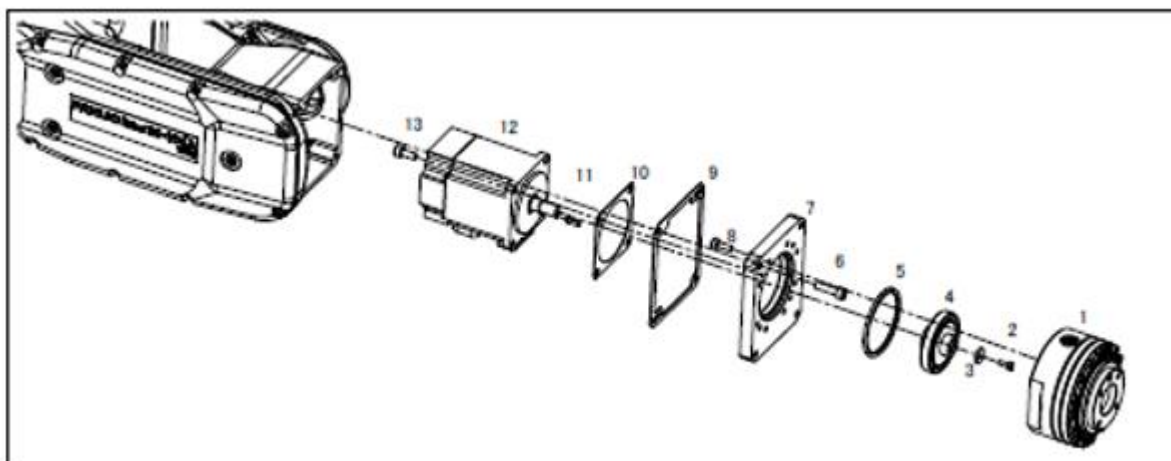


Fig. 7.11 Replacing the J6-axis motor and the reducer

GRAXA HARMONIC GREASE 4B NO.2-0,5KG A98L-0040-0230/0.5KG

