

Felippe Kalil Mendonça

LABSOLDA

5/5/2021

*MotoAVC*

Sistema de Controle da Altura do Arco para robôs Motoman



Sumário

[1 APRESENTAÇÃO DO EQUIPAMENTO 2](#_Toc71140329)

[1.1 PRINCÍPIO DE FUNCIONAMENTO 2](#_Toc71140330)

[2 INTERFACE 3](#_Toc71140331)

[3 MODOS DE OPERAÇÃO 4](#_Toc71140332)

[3.1 MODOS TIG 4](#_Toc71140333)

[3.2 MODOS MIG 4](#_Toc71140334)

1. **APRESENTAÇÃO DO EQUIPAMENTO**

O *MotoAVC* é um equipamento desenvolvido com o objetivo de ampliar e facilitar a utilização da funcionalidade de seguimento de junta e controle da distância entre tocha e peça, dos robôs *MOTOMAN* equipados com o módulo *COMARCIII*, em soldagem robotizada.

O módulo *COMARCIII* realiza a leitura da condição do posicionamento entre tocha e junta por meio da aquisição da corrente elétrica da soldagem, como ilustrado em seu manual, conforme Figura 1. Dessa forma, sua aplicação fica limitada a processos que utilizem controle de tensão, como o *MIG* Convencional, e assim as variantes pulsadas do processo *MIG*, tão como o processo *TIG* (independente da variante) acabam tendo sua aplicabilidade com seguimento de junta inviabilizada nos robôs *MOTOMAN*.

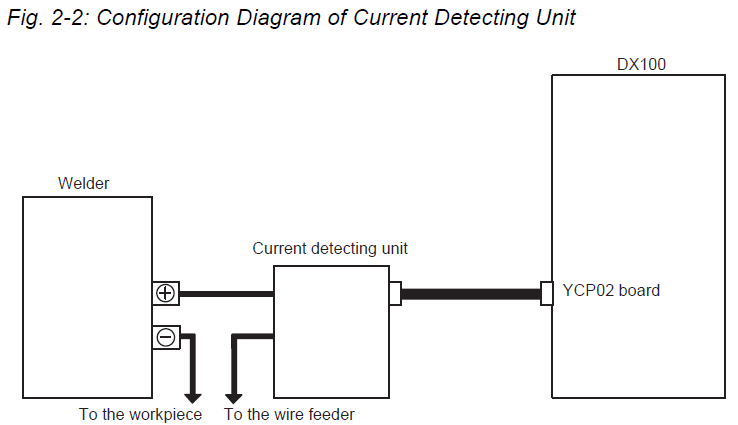


Figura – Diagrama de instalação padrão do *COMARCIII* (manual do usuário).

O *MotoAVC* é instalado

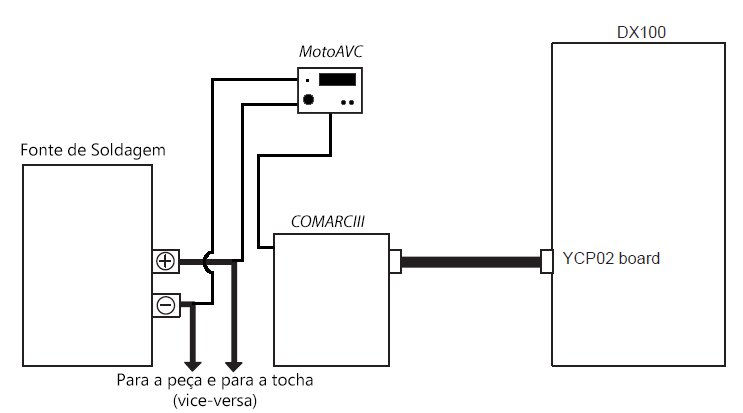


Figura – Diagrama de instalação do *MotoAVC* ao robô Motoman.

* 1. PRINCÍPIO DE FUNCIONAMENTO

1. INTERFACE
2. MODOS DE OPERAÇÃO
   1. MODOS TIG
   2. MODOS MIG
3. ANEXOS
   1. CIRCUITOS ELETRÔNICOS

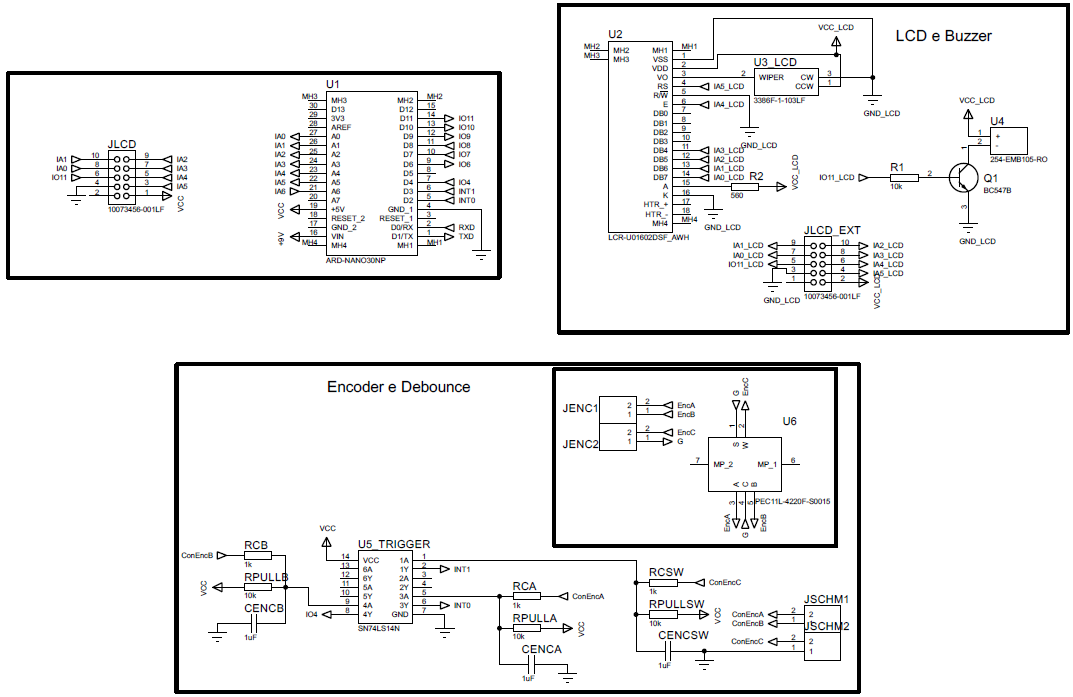


Figura –Circuito da IHM do *MotoAVC*.

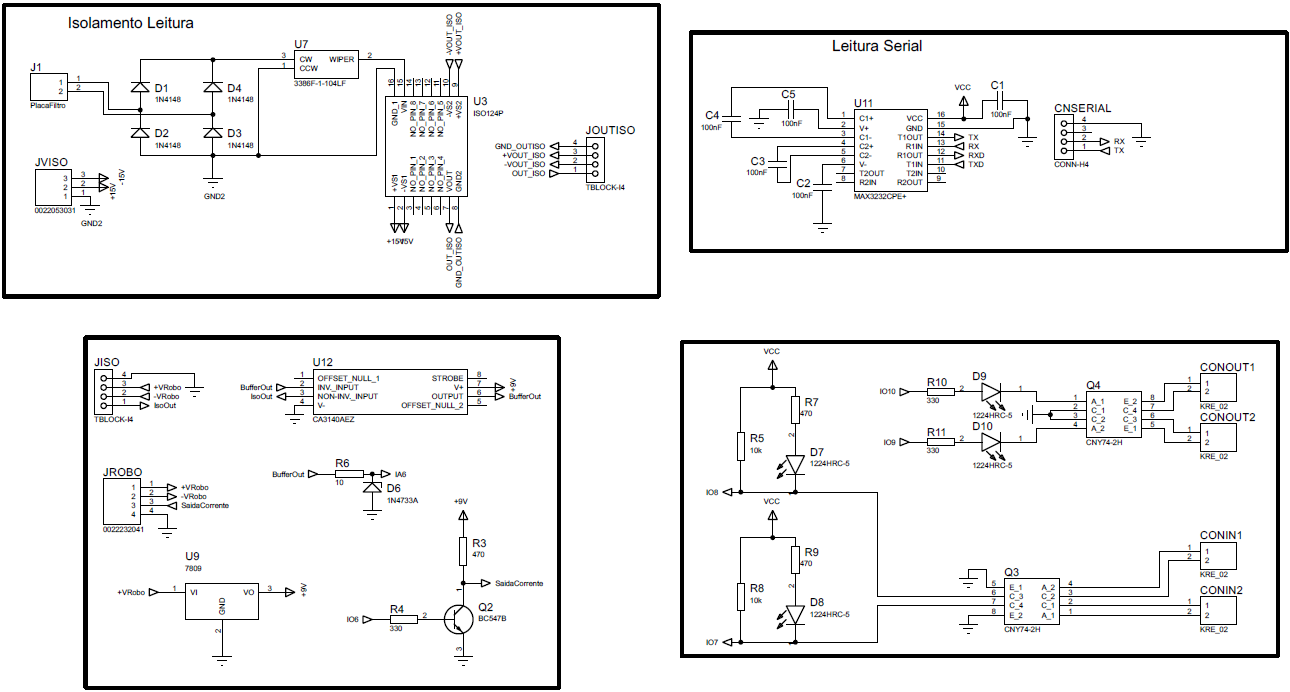


Figura – Circuitos de sinais do *MotoAVC*.