

PRZEMYSŁOWY INSTYTUT AUTOMATYKI I POMIARÓW
MERA-PIAP
Al. Jerozolimskie 202 02-222 Warszawa Telefon 23-70-81

Ośrodek Automatyki Elektrycznej

440 Zespół Budowy Robotów i Serwomechanizmów A

Główny wykonawca dr inż. Piotr Jabłoński

Wykonawcy mgr inż. G. Heszen, dr inż. H. Leśkiewicz, mgr inż. M. Pachuta, mgr inż. E. Szydłowska, mgr inż. T. Wański, mgr inż. Zb. Wawerek, mgr inż. M. Wójcik

Konsultant

Nr zlecenia
5117

Konsultacje przy produkcji
25-robotów IRb-6/60 w ZD-PIAP.
Sprawozdanie kwartalne

Zleceniodawca PIAP-DW

Pracę rozpoczęto dnia 1.07.86
Kierownik Zespołu

dr inż. P. Jabłoński

Z-ca Dyrektora
d/s Automatyki

dr inż. T. Gałuszka

zakończono dnia 30.09.86
Kierownik Ośrodka

prof. dr inż. T. Miśtała

Praca zawiera:

stron 1

rysunków

fotografii

tabel

tablic

załączników

Rozdzielnik - ilość egz:

Egz. 1 BOINTE

Egz. 2 DW

Egz. 3 OAE

Egz. 4 OAR

Egz. 5 NP

Egz. 6

Nr rejestr. 5648

Analiza deskryptorowa

Analiza dokumentacyjna

Sprawozdanie zawiera wykaz prac wykonanych przez pracowników OBN Instytutu przy produkcji robotów IRb-6 i IRb-60 w PIAP-DW.

Tytuły poprzednich sprawozdań
nie było.

UKD

PIAP-252/83-6090

2

W trzecim kwartale 1986r. wykonane zostały przez pracowników OAE następujące prace przy produkcji robotów IRb-6 i IRb-60 w Dziale Wytwórczym Instytutu.

- 1/ Opracowano dokumentację zasilacza rezerwowego umożliwiającego eliminację importu elementu elektrochemicznego E-Cell.
- 2/ Przeprowadzono badania *dlaczego* po wyłączeniu zasilacza sieciowego i jego ponownym włączeniu następują zmiany o zawartości pamięci RAM. Stwierdzono krótkotrwały zanik napięcia 5V BAT /ok. 1,5 μ s/. Wprowadzono *poprawki w zasilaczach*.
- 3/ Przeprowadzono konsultacje i pomoc przy uruchamianiu robotów IRb-60Z, a w szczególności:
 - wykonanie poprawek i uruchomienie płyt modyfikacji,
 - wyszukiwanie i usuwanie uszkodzeń w układzie sterowania. Stwierdzono częste zepsucia sterowników MAK-1A. Spisano notatkę służbową z przedstawicielami Instytutu Elektrotechniki, który jest producentem sterowników MAK-1A,
 - ustalenie i usunięcie przyczyn uszkodzeń silników 6-tej osi robota. Stwierdzono ustawienie zbyt wysokiego ograniczenia prądowego w sterowniku mocy 6-tej osi.