

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

OSRÓDEK AUTOMATYKI ELEKTRYCZNEJ

074 Zespół Budowy Robotów i Serwomechanizmów A

Główny wykonawca mgr inż. M. Pachuła

Wykonawcy dr inż. P. Jabłoński, mgr inż. G. Heszen, mgr inż. T. Wański, A. Sobieski, E. Szydłowska, M. Marszałek, A. Olszak

Konsultant -

Nr zlecenia

UR-01.03.01A

Opracowanie układu bazowego rodziny zunifikowanych układów sterowania dla różnych robotów krajowych, opracowanie układu sterowania dla obecnie istniejących części manipulacyjnych robotów IR6-6 i IR6-60 w zakresie: koordynacji technicznej całości pracy oraz opracowanie algorytmów działania układu sterowania, pakietu sterowników osi, panelu programowania i testowania, panelu operacyjnego, zespołu bezpieczników i styczników, zespołu listwy zaciskowej, okablowania szafy. Etap 1: Opracowanie dokumentacji modelu.

Zleceńodawca lipiec 1983 r.
MERA-PIAP

Pracę rozpoczęto dnia lipiec 1983 r.
Kierownik Ośrodka

zakończono dnia 30.11.83
Kierownik Zespołu

prof. dr inż. T. Missala

p.o. z-cy dyr. d/s
Automatyki

dr inż. P. Jabłoński

dr inż. T. Gałązka

Praca zawiera:

Rozdzielnik - ilość egz:

stron 2
rysunków -
fotografii -
tabel -
tablic -
załączników 15

Egz. 1 BOINTE /bez załączników/
Egz. 2 OAE-3
Egz. 3
Egz. 4
Egz. 5
Egz. 6

Nr rejestr. 5148

**Analiza deskryptorowa · ROBOTY PRZEMYSŁOWE: UKŁAD STEROWANIA
+ DOKUMENTACJA + MODEL**

Analiza dokumentacyjna

Sprawozdanie zawiera spis dokumentacji modelu układu sterowania. Dokumentacje te są załącznikami do niniejszego sprawozdania.

Tytuły poprzednich sprawozdań

Układ bazowy rodziny zunifikowanych układów dla różnych robotów krajowych. Układ sterowania dla obecnie istniejących części manipulacyjnych robotów IR6-6 i IR6-60. Etap 1. Opracowanie i uzgodnienie założeń techniczno-ekonomicznych. Zakończono dnia 30.06.83.
Nr.rej. 5059.

338.65:62/69] 942.4/2

Robot przemysłowy

UKD

MERA-PIAP/TW 331/78 5000

Układ sterowania robota IRb-6P

Spis dokumentacji modelu, opracowanych w
ramach zlecenia UR-01.03.01A

1. Układ sterowania robota IRb-6P	nr.arch.	4428
2. Pakiet sterownika położenia osi	"	4427
3. Zespół złącz	"	4423
4. Zespół wyłączników nadmiarowo-prądowych	"	4426
5. Zespół urządzeń dodatkowych	"	4431
6. Zespół zasilaczy	"	4408
7. Zespół bezpieczników i styczników	"	4424
8. Zespół dławików IRb-6P	"	4425
9. Panel operacyjny	"	4410
10. Zespół akumulatorów	"	4404
11. Adapter panelu programowania	"	4421
12. Adapter wejść/wyjść	"	4422
13. Zbiór kabli	"	4432
14. Panel programowania/testowania	"	4435
15. Kabel robota	"	4419

Żaden z wymienionych wyżej zespołów układu sterowania
nie wchodzi w skład układu bazowego.