



Instandhaltungsschulung für Robotersysteme der CS8C-Generation



Ziel

In der Schulung werden alle Punkte von der Bedienung des Systems über Start und Programmausführung bis zur Verwaltung der Ein- und Ausgänge behandelt. Außerdem erlernen die Teilnehmer in dieser Schulung alles über den Aufbau, die elektrischen und mechanischen Komponenten der Roboter, notwendige Wartungsarbeiten (bis Level 2 lt. Roboterhandbuch) und über selbst durchführbare Reparaturen.

Voraussetzung

Die berufliche Eignung im Bezug auf Elektrosicherheit.

Empfehlung

Erfahrung mit Bedienung und Wartung von computergesteuerten Industriemaschinen.

Teilnehmer

Elektriker, Elektroniker, Mechatroniker, Techniker und Ingenieure

Nutzen für den Teilnehmer

- Eine effizientere Zusammenarbeit von geschultem Anlagenpersonal mit dem Stäubli Service vor Ort bei Wartungs- und Serviceeinsätzen reduziert die Stillstandszeit erheblich und spart Kosten.
- Die Fähigkeit, Optimierungspotenziale der Anlage zu erkennen, verkürzt die Taktzeit und verlängert die Lebensdauer der Anlage.
- Der Teilnehmer erlernt die selbständige Durchführung einer schnellen und kompetenten Fehlersuche an der Roboteranlage.
- Ungeplante Stillstandszeiten lassen sich durch vorbeugende Wartungen bzw. kompetenter Einschätzung der Dringlichkeit einer Reparatur auf ein Minimum reduzieren oder gar vermeiden.
- Die Reaktionszeit im Störfall wird durch den prompten Einsatz von geschultem Instandhaltungspersonal verkürzt.
- Geschultes Personal ist in der Lage, Hinweise und Empfehlungen der kostenlosen Stäubli-Hotline besser umzusetzen.

TX / RX CS8C

Inhalt

- Inhalte der Basisschulung
- Inbetriebnahme des Roboters
- Überblick über das Robotersystem
- Allgemeine Sicherheitshinweise
- Anwendung des Handbediengerätes
- Applikationskontrolle
- Editieren von Daten und Teachen von Punkten

Diagnose

- Booten der CS8C Steuerung
- Konfiguration des Kunden-PCs
- Optische Anzeigen (LEDs, Anzeigen an der Steuerung und im Arm)
- Error-Logger
- Pop-up-Fenster
- COM1 serielle Verbindung
- Systemmeldungen
- Praktische Beispiele

CS8C Steuerung

- Aufbau der Steuerung
- Spannungsversorgung
- Elektronische Bauteile – Präsentation, Synoptik und Fehlersuche
- Absolute Kalibrierung und Prüfung der Referenzpunkte
- Ein- und Ausgänge

Mechanik

- Beschreibung der Bauteile
- Präsentation des JCM
- TX-Handgelenk – Aufbau
- Motor Achse 5
- Getriebemotor Achse 6
- Zahnriemenprüfung TX40/TX60
- JT 3/4 Motortausch TX40/TX60
- DSI Board – Funktion
- Kabelbaum – Schutz und Prüfung
- Phasenabgleich Wegmesssystem
- Vorbeugende Wartungsarbeiten bis Level 2

Dauer: 4,5 Tage

Kursnummer: 8.2.1

Ort: Bayreuth



TS / RS / TP80 CS8C

Inhalt

- Inhalte der Basisschulung
- Inbetriebnahme des Roboters
- Überblick über das Robotersystem
- Allgemeine Sicherheitshinweise
- Anwendung des Handbediengerätes
- Applikationskontrolle
- Editieren von Daten und Teachen von Punkten

Diagnose

- Booten der CS8C Steuerung
- Konfiguration des Kunden-PCs
- Optische Anzeigen (LEDs, Anzeigen an der Steuerung und im Arm)
- Error-Logger
- Pop-up-Fenster
- COM1 serielle Verbindung
- Systemmeldungen
- Praktische Beispiele

CS8C Steuerung

- Aufbau der Steuerung
- Spannungsversorgung
- Elektronische Bauteile – Präsentation, Synoptik und Fehlersuche
- Kalibrierung und Prüfung der Referenzpunkte
- Ein- und Ausgänge

•

Mechanik

- Beschreibung der Bauteile
- Mechanische Komponenten
- Getriebe tauschen JT 1/2 (nur RS)
- Hub-Drehspindel JT 3/4 tauschen und neu vermessen
- Roboter neu justieren
- Maschinenparameter laden, speichern und ändern
- DSI Boards
- Systematische Fehlersuche und -beseitigung
- Vorbeugende Wartungsarbeiten bis Level 2

Dauer: 4,5 Tage

Kursnummer: 8.2.2

Ort: Bayreuth

