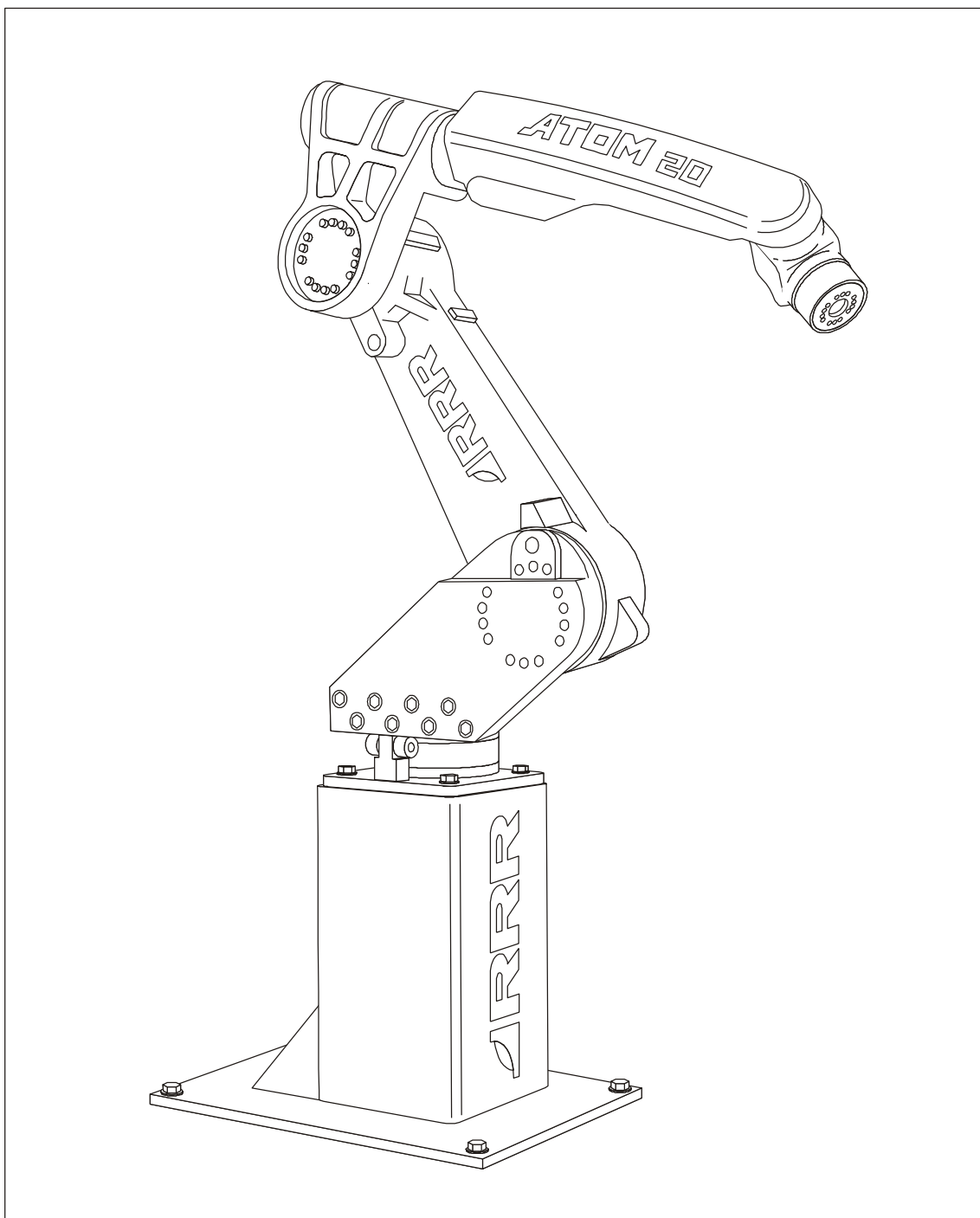


SPECIFICHE DI PRODOTTO

ATOM 20



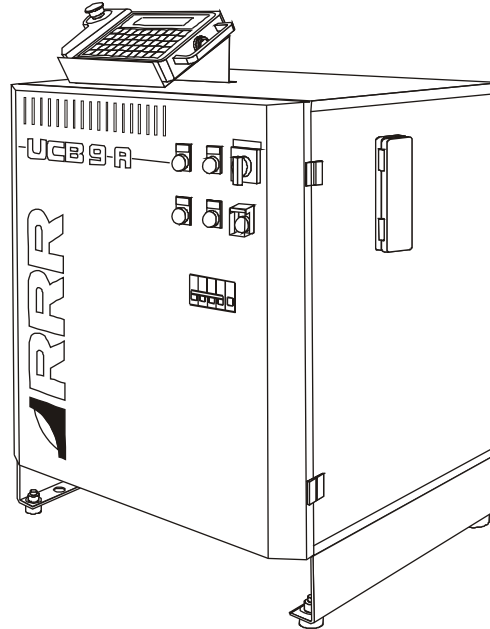
 IRRR ROBOTICA

SOMMARIO

1	Introduzione	4
1.1	Differenti versioni del robot	4
1.2	Come utilizzare questo manuale	4
1.3	Altri Manuali	4
2	Descrizione	5
2.1	Struttura	5
2.2	Sicurezza/Standards	6
	Selezione della modalità operativa	6
	Riduzione della velocità	6
	Protezione dalle sovravelocità	6
	Arresto di emergenza	6
	Arresto nello spazio di sicurezza	6
	Arresto ritardato nello spazio di sicurezza	6
	Restrizione dello spazio di lavoro	6
	Pulsante presenza operatore	6
2.3	Operazioni	7
2.4	Installazione	9
2.5	Programmazione	10
2.6	Operazioni automatiche	12
2.7	Manutenzione e risoluzione dei problemi	12
2.8	Movimenti del robot	13
2.9	Assi Esterni	15
2.10	Ingressi ed Uscite	15
2.11	Comunicazione Seriale	15
2.12	Multitasking	16
2.13	Comunicazione via rete locale	16
2.14	Saldatura ad arco	16
3	SPECIFICHE TECNICHE	17
3.1	Struttura	17
3.2	Sicurezza/Standards	20
3.3	Operazioni tramite il terminale di programmazione	21
3.4	Installazione e utilizzo	23
3.5	Programmazione	27
3.6	Operazione Automatica	27
3.7	Manutenzione e risoluzione dei problemi	27
3.8	Movimenti del robot	28
3.9	Assi esterni	30
3.10	Ingressi ed uscite	32
4	CONFIGURAZIONI ATOM 20 STANDARD	33
4.1	Manipolazione	33
4.2	Saldatura ad arco	35

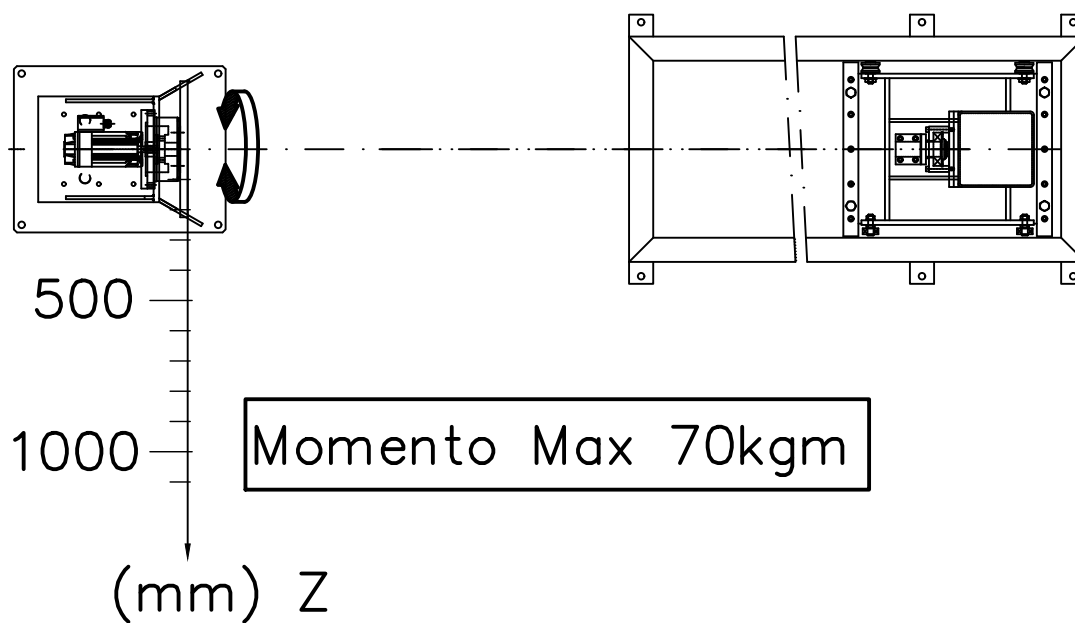
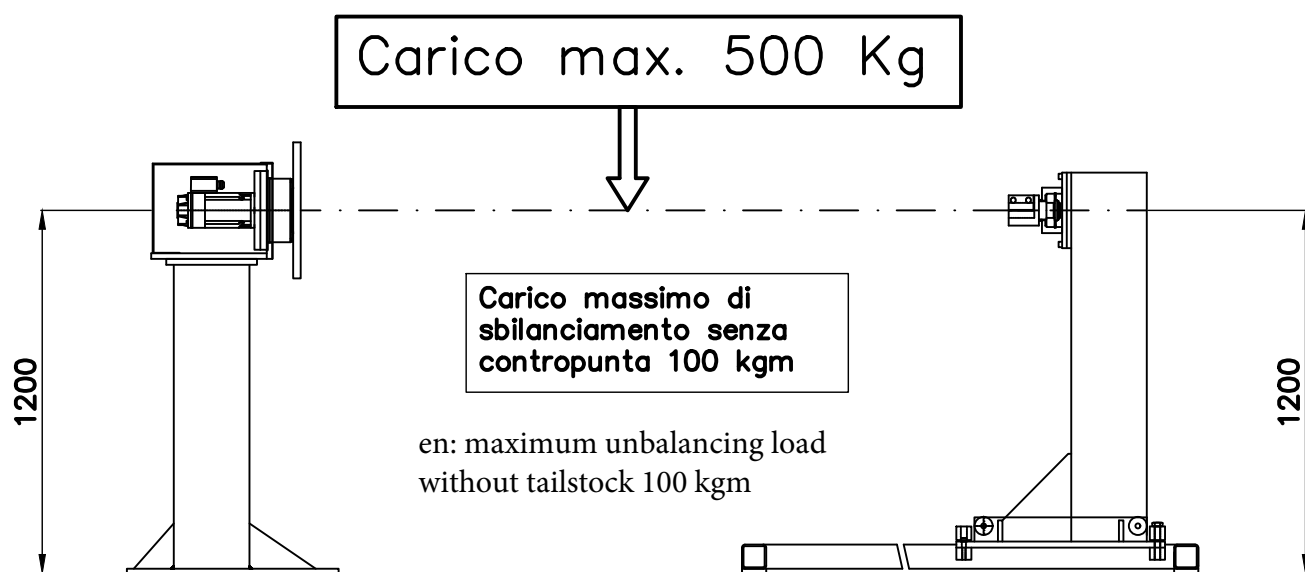
UNITÀ DI CONTROLLO

L'interruttore generale di alimentazione è posto, così come il *pannello operatore* nella parte anteriore in alto o di lato.



Interruttore generale: inserisce o disinserisce l'alimentazione dell'armadio di controllo UCB9 (A – B – C).

Terminale di programmazione : consente di gestire e programmare il robot.



Tipo Macchina **TNA 500**

Denominazione **Lay-out**

—

Matricola **TNA500**

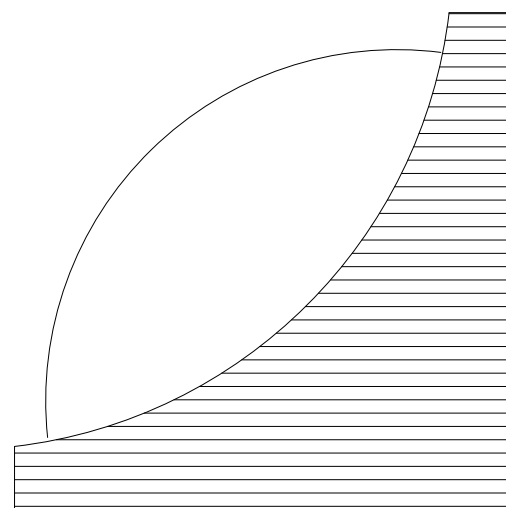
Scala **1: 25**

Disegn. **A.F.**

Data **02.07.04**

SCHEMA ELETTRICO

ISOLA DI SALDATURA



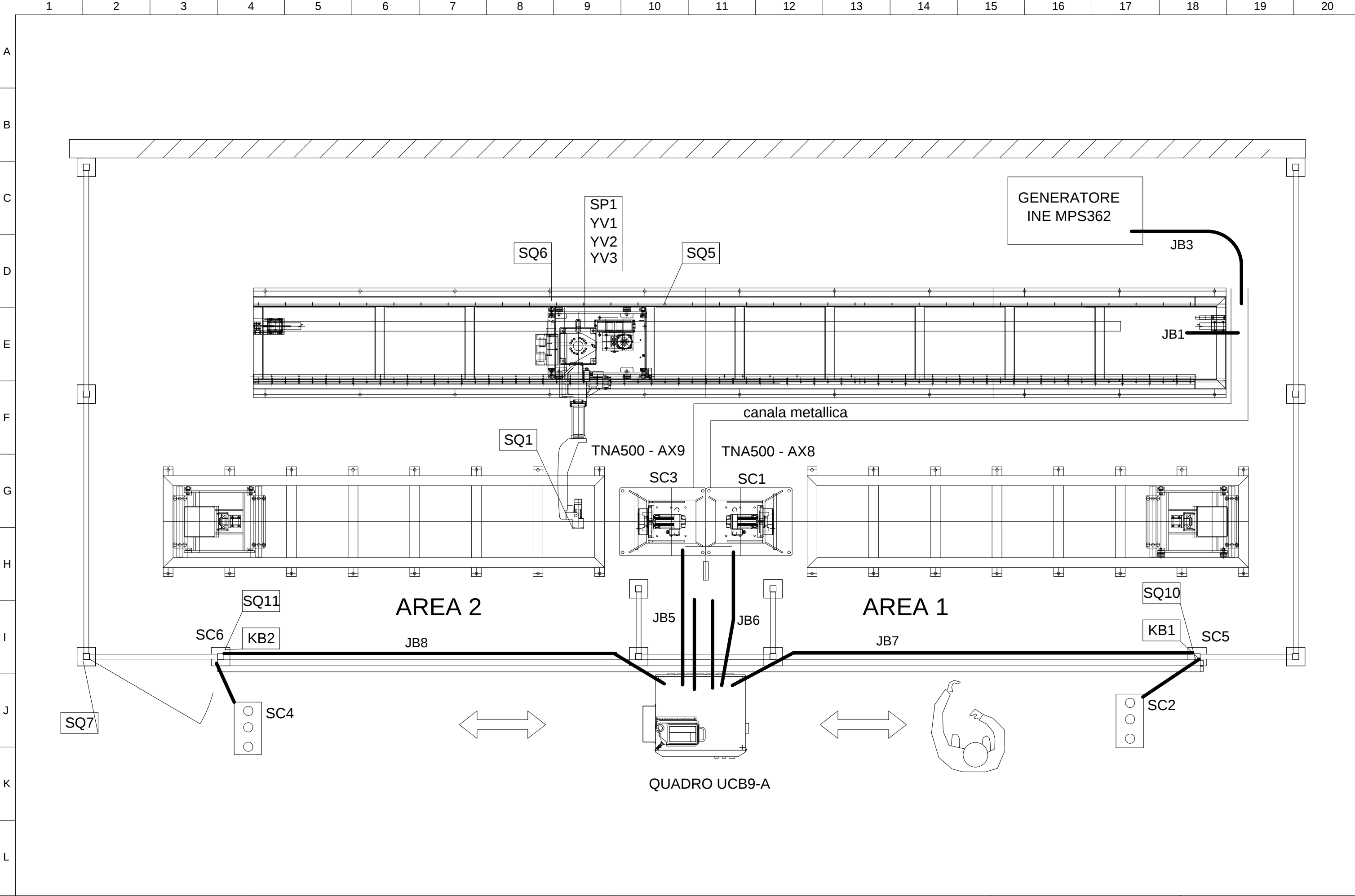
ATOM20+N°2 TNA500+PT1S+COM2S+INE 362

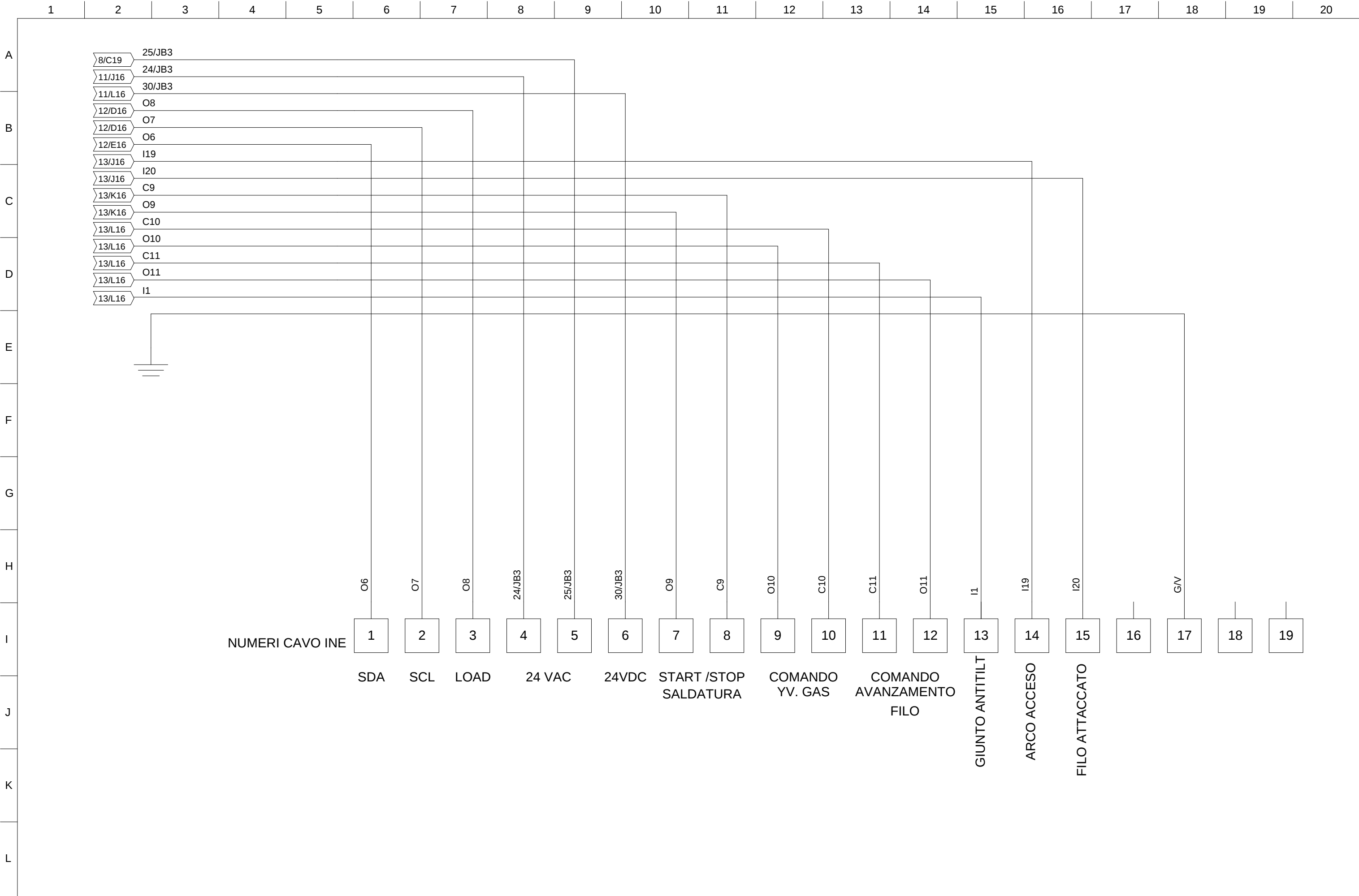
Ordine/Commessa: V02059

Data di consegna: 30-01-03

SOMMARIO

DESCRIZIONE	FOGLIO
LAYOUT	3
QUADRO UCB9-A	4
SERIE EMERGENZE	10
ATOM20	16
AREA1	19
AREA2	22
INTERFACCIA ROBOT - INE	25





ISOLA DI SALDATURA

RAPPORTO INSTALLAZIONE

Modello Robot: ATOM20

Matricola: AV-11990

Modello quadro di comando: UCB9-A

Matricola: C-27122

Numero di assi nel quadro di comando:

9 ax.

Accessori: slitta SLA

7°ax

Tornio area1 TNA500

8°ax

Matricola:

Tornio area2 TNA500

9°ax

Matricola:

ISOLA SALDATURA

Matricola: IS-11991

Data Consegna: 02/10/02

Data Collaudo Presso Il Cliente:

**Da restituire debitamente compilato
al Servizio Assistenza RRRobotica**

Realizzare una copia per il cliente