

Numéro de série du robot

2009-129

1. Motorisation AZ.

Numéro de série

3282-1950-C-M8

- Graissage des pignons
- Graissage du joint torique
- Annulation du jeu de renversement et du glissement
- Réglage du μR
-

H

105

79

2. Motorisation ZN

Numéro de série

3283-1950-C-M8

- Graissage des pignons
- Graissage du joint torique
- Annulation du jeu de renversement et du glissement
- Réglage du μR

V

106

80

3. ROBOT- Axe AZ

- Positionnement du collier en PARK : (Axe du collier dirigé vers le pied fixe)
- Blocage du Collier sur l'arbre
- Marquage du câble A Z
- Serrage du Presse-étoupe
- Fixation du socle

4. ROBOT- Axe ZN

- Positionnement de la MZN (en appui contre le collier)
- Positionnement de la MZN (μR vers le bas)
- Blocage du V sur l'arbre
- Marquage du câble Z N
- Serrage du Presse-étoupe
- Serrage du collier
- Équipement de la bride : Courroie – Crochet – Fermeture

5. Vérification du Nivellement

Raccorder les fiches **AZ** et **ZN** à l'UC et lancer le scénario **PARK**,
Puis **MAN** ← ou →

- Calage du Niveau à bulle
- la bulle reste au centre lors d'une révolution (à 1/2 mm près)
- Réglage de la Bride en V : ± 1 division d'un niveau à 0.4 mm/m

Contrôlé par : ...Vieira José.....

Date :...28/02/2020.....