

2. FICHE DE CONTROLE

Numéro de série du robot

1602-040 -

2.1. Motorisation AZ.

Numéro de série

2590-3715 -

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

H -
 -

-
 -
 -

2.2. Motorisation ZN

Numéro de série

2591-3715 -

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

v -
 -

-
 -
 -

2.3. 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 .
- Serrage du Presse-étoupe
- Fixation du socle

-
 -
 -
 -
 -

2.4. 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 .
- Serrage du Presse-étoupe
- Serrage du collier
- Équipement de la bride : Courroie – Crochet – Fermeture.

-
 -
 -
 -
 -
 -
 -

2.5. 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

-
 -

Date -

Contrôlé par (représentant des ETS LAUMONIER)

 -

Contrôlé par (représentant de Cimel)

 -