





## **Pinturas**

## Digitalización de logs de robots de pintado para mantenimiento predictivo

## NT056 (proyecto realizado en colaboración con TYRIS AI)

Los motores de los ejes de los robots de pintado de la cabina Laca 3 de BC1 de la planta sufrían un volumen demasiado elevado de averías y paradas durante turnos de producción para el estándar Ford.

Esta situación, unida al hecho de que existe gran cantidad de estos robots en el resto de las instalaciones, provocaba multitud de paradas en horas productivas, e incrementaba las operaciones de mantenimiento continuadas por parte del personal de planta.

la identificación Tras de esta oportunidad de mejora, se estableció un plan de acción, que ha consistido diseño. desarrollo en implantación de un sistema predictivo análisis la para optimización de la disponibilidad de producción en los robots de pintado.

Concretamente, el objetivo es la predicción y aviso anticipado de

fallos, averías y paradas no controladas en los motores de los robots de la cabina, así como el envío de indicaciones sobre los componentes relacionados con las averías para la corrección anticipada de las mismas.

El módulo de alarmas genera una alerta automatizada en función de los resultados predictivos del modelo.

alerta avisa al personal responsable de planta del próximo fallo o avería de los motores de los robots con la antelación suficiente (3, 4, 5, días) para organizar una controlada, incluyendo parada indicaciones sobre el componente que va a fallar para realizar la operación de corrección correspondiente sin afectar a la producción.

