



Prensas y Carrocerías

Desarrollo de simulador de comunicaciones de planta para robots

NT114

La planta de Carrocerías dispone de más de 2.300 robots.

El objetivo del proyecto es desarrollar un simulador para reproducir las comunicaciones entre planta y los armarios de los robots.

La herramienta desarrollada sirve para probar los componentes con caída y subida de accionamientos.

El solución permite simular 4 tipos de armarios con configuraciones diferentes así como paradas de emergencia.

Adicionalmente, se puede utilizar la solución para:

- simular un test de frenos
- comprobar que los ejes están ajustados
- comprobar que los movimientos son seguros y precisos

Con la herramienta validada se puede observar si el armario del robot se “queja” de alguno de los dispositivos que tiene conectados como:

- Baterías
- Módulos point i/o
- Switch
- Módulos de entradas y salidas

Adicionalmente, se puede comprobar si los módulos funcionan correctamente y forzar la caída de accionamientos tal y cómo sucedería en planta (*drives off*).

Anteriormente, estas comprobaciones se tenían que realizar directamente en planta, con la posibilidad de causar paradas no deseadas de la línea.