



Pinturas

Prototipo de sistema para el análisis predictivo de robots de pintado

NT055 (proyecto realizado en colaboración con TYRIS AI)

Previamente a la ejecución de la presente actuación, la instalación de robots de pintado no era capaz de predecir ninguna avería. De esta manera, cuando ésta tenía un problema, sólo se podía actuar de manera reactiva, es decir, una vez ya producido el fallo, con la consiguiente pérdida de producción.

El objetivo de este proyecto ha consistido en desarrollar una solución que permita:

- recoger datos de variadores relativos a fallos de robot y de aplicación
- historizarlos
- aplicar algoritmo de inteligencia artificial con el fin de predecir averías

Los riesgos tecnológicos del presente proyecto radican en la dificultad de extraer los datos de robots de pintado y variadores de motores por ser un sistema cerrado.

Gracias a la ejecución con éxito de la actuación, se debe poder predecir con antelación suficiente el fallo de un robot para poder realizar un mantenimiento previo a la avería.

El proyecto está en fase de validación.

