



Motores

Estudio de ingeniería para incluir Cobot para alimentar los pernos del separador de aceite de ventilación del cárter

NT255

Previamente a la ejecución de la actuación, los tornillos de la caja de aire se montaban de forma manual en la operación OP623. Además, en la operación OP624, había un cobot que montaba tornillos del soporte de filtro en un derivado minoritario, mientras que para los demás motores el robot no trabajaba.

Por este motivo, resultaba necesaria la modificación de la ingeniería de planta para que el robot, en aquellos motores que no trabajaba, realizara una operación adicional para el montaje de cuatro tornillos de la caja de aire.

El objetivo de este proyecto ha consistido en diseñar la ingeniería para modificar la garra del robot y añadir una tolva a la estación con el fin de montar los tornillos de la caja de aire en los motores en los que no trabaja.

Los riesgos tecnológicos radican en la necesidad de:

- Modificar la garra para añadir un eje lineal capaz de modificar la distancia entre usillos.
- Añadir vasos dobles para poder atornillar ambos tipos de tornillos.
- Añadir una tolva nueva a la estación

El proyecto se encuentra actualmente en fase de diseño, esperando a tener layout definitivo y 3D de la estación.

Los resultados esperados consisten en una solución que permita a estación ser capaz de seguir alimentando los tornillos del soporte del filtro de aceite para derivados minoritarios y cuatro tornillos de la caja de aire para el resto de los modelos de motor.