

Asunto: RV: RE: Protocolo Contrato 2100009759

De: Anxo Mourelle de i3te <amourelle@i3te.com>

Enviado el: miércoles, 22 de junio de 2022 16:05

Para: Manuel Portela <mportela@i3te.com>

CC: Gloria Alvarez <administracion@i3te.com>

@Manu té paso reporte.

@Gloria archiva en la intervención. Es interno no para cliente.



Par 4, P119 - P.I. A Granxa
ES 36400 Porriño
Pontevedra - Spain
Of +34 986 342 209
www.i3te.com

Anxo Mourelle
Gerente – CEO
+34 654 277 264

De conformidad con lo dispuesto en el Reglamento UE 2016/679 de protección de datos de las PPF en el tratamiento de datos personales, informamos que los datos se incorporan a un fichero cuyo responsable de tratamiento es i3TE IDI, SL, tratados para gestionar comunicaciones en cualquier formato para nuestra relación comercial. Puede ejercitar sus derechos de acceso, rectificación, cancelación, oposición, portabilidad y olvido en la dirección antes mencionada o en el correo i3te@i3te.com

----- Mensaje reenviado -----

De: Abel Nieto <abel.nieto@es.abb.com>

Fecha: 20 jun 2022 8:30 +0200

Para: Anxo Mourelle de i3te <amourelle@i3te.com>, Antonio Santerbas <antonio.santerbas@es.abb.com>

Buenos días Anxo.

En la intervención que hicimos el pasado martes día 14.06.2022 lo que vimos más grave es que no están definidas las cargas, esto a la larga puede traer problemas de Supervisión de Movimiento y el robot no esta haciendo el esfuerzo

real que debería hacer, lo que se debería hacer es lo siguiente:

- En primer lugar definir la carga de la herramienta (la garra), para ello utilizaremos la rutina de servicio Loadid.
- En segundo lugar hay que definir las cargas tanto del pallet como de la caja de huevos, hay que crear el dato de load pallet y caja y luego definir el peso de la carga mediante la rutina Loadid.
- En tercer lugar meter los pesos por programa, cuando se coge una caja deberíamos poner la instrucción Gripload caja y cuando se suelta poner la instrucción Gripload load0, lo mismo con el pallet.

Otra cosa que vimos mal pero eso si lo pusimos en el protocolo, es la calibración del track. Esto si tiene que estar reflejado para saber que hay un nuevo cero porque si un día hay que actualizar el track y no se sabe esto, se actualizara en la marca de fabrica y el robot no ira a la posición correcta. Otra cosa que se puede hacer es actualizar bien el track y editar los grados del track en todos los robtarget sumando la diferencia de grados que hay entre la posición real

y la buena, lleva un poco de trabajo pero quedaría bien hecho. El cliente se quejo de que cuando llega a 0, a veces le da Supervisión de Movimiento porque el track tropieza con el tope mecánico.

Espero que os sirva de ayuda, un saludo.

De: Anxo Mourelle de i3te <amourelle@i3te.com>

Enviado el: jueves, 16 de junio de 2022 9:59

Para: Antonio Santerbas <antonio.santerbas@es.abb.com>

CC: Abel Nieto <abel.nieto@es.abb.com>

Asunto: RE: Protocolo Contrato 2100009759

ok

Saludos,

El 16 jun 2022 9:44 +0200, Antonio Santerbas <antonio.santerbas@es.abb.com>, escribió:

Buenos días Anxo. Abel te enviará un correo con los puntos encontrados que no aparecen en el protocolo. Saludos Toni.



Antonio Santerbás
Technical Service Coordinator
RARO Robotics

Asea Brown Boveri S.A.
Camiño do Caramuxo, 70
36213, Vigo, Pontevedra
Phone: +34 986 214 336

E-Mail: antonio.santerbas@es.abb.com

www.abb.com/

From: Anxo Mourelle de i3te <amourelle@i3te.com>

Sent: jueves, 16 de junio de 2022 9:34

To: Antonio Santerbas <antonio.santerbas@es.abb.com>

Hola. Cuándo tendré el informe de los trabajos realizados ? Había entendido que me pasarías lo que está en anexo a nivel interno por un lado y, por otro, el reporte "clean" para llevar a la propiedad.

Saludos,

----- Mensaje reenviado -----

De: Coordinacion Robot <coordinacion.robot@es.abb.com>

Fecha: 16 jun 2022 9:20 +0200

Para: amourelle@i3te.com <amourelle@i3te.com>

Apreciado cliente, Adjunto le enviamos los protocolos de las revisiones efectuadas en sus instalaciones durante el mes de junio de 2022 en los siguientes robots: • IRB460-100847 • TM-102768 Asimismo, le adjuntamos oferta relativa a los materiales que ha sido aconsejado por nuestro

técnico tras la realización de dicha revisión. Saludos cordiales, Víctor D. Tapia Customer Service Specialist Robotics Division Asea Brown Boveri, S.A. C/ Illa de Buda, 55 C.P. 08192 Sant Quirze del Vallés Barcelona, Spain Mobile: +34 663 740 145 abb.com