

VM-6083D, VM-60B1D シリーズ

エンコーダバックアップバッテリー変更のお知らせ

【関連取扱説明書】: VM-Dシリーズ 設置保守ガイド、第3章

目次

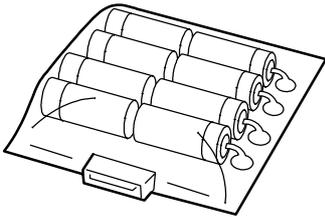
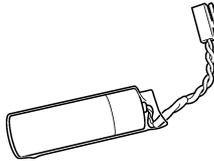
[1]	概要.....	1
[2]	エンコーダバックアップ電池の交換時のご注意.....	2
[3]	シリアル No.が「04E-121 以前」のロボットの交換方法	2
[4]	シリアル No.が「04E-122 以降」のロボットの交換方法	8

[1] 概要

VM-6083D 型、VM-60B1D 型ロボットのエンコーダバックアップバッテリーが、シリアル No.が「04E-122 以降」のロボットから変更されました。

互換性がないので、ご注文時、交換時にはご注意ください。

エンコーダバックアップバッテリー

項目	シリアル No.が「04E-121 以前」の ロボット	シリアル No.が「04E-122 以降」の ロボット
品番	410076-0080	410611-0070
外観図		3本1セット 
シリアル No. の確認方法	<p><ロボット本体またはコントローラのネームプレートから確認> ネームプレートの例</p> <p>ロボット型式 ———— VM-60**DM</p> <p>DENSO</p> <p>シリアルNo. ———— 411800 - **** 04E-122</p> <p>MADE IN JAPAN</p>	

シリアルNo.が「04E-121以前」のロボット

[2] エンコーダバックアップ電池の交換時のご注意

エンコーダバックアップ電池の交換は、ロボットシリアルNo.をご確認のうえ、以下に説明する手順で行なってください。

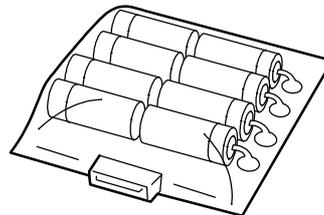
[3] シリアルNo.が「04E-121以前」のロボットの交換方法

注意：VM-6083D型、VM-60B1D型ロボットのエンコーダバックアップ電池は、シリアルNo.が「04E-122以降」のロボットから変更されています。互換性がないので、交換時にはご注意ください。シリアルNo.が「04E-122以降」のロボットについては、[4]項を参照してください。

< 交換手順 >

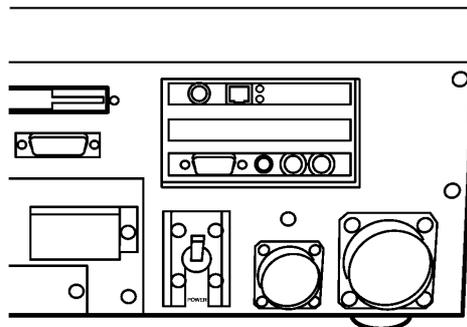
▶ STEP 1

交換用の新しいバックアップ電池を用意します。



▶ STEP 2

ロボットコントローラの電源を入りにします。



▶ STEP 3

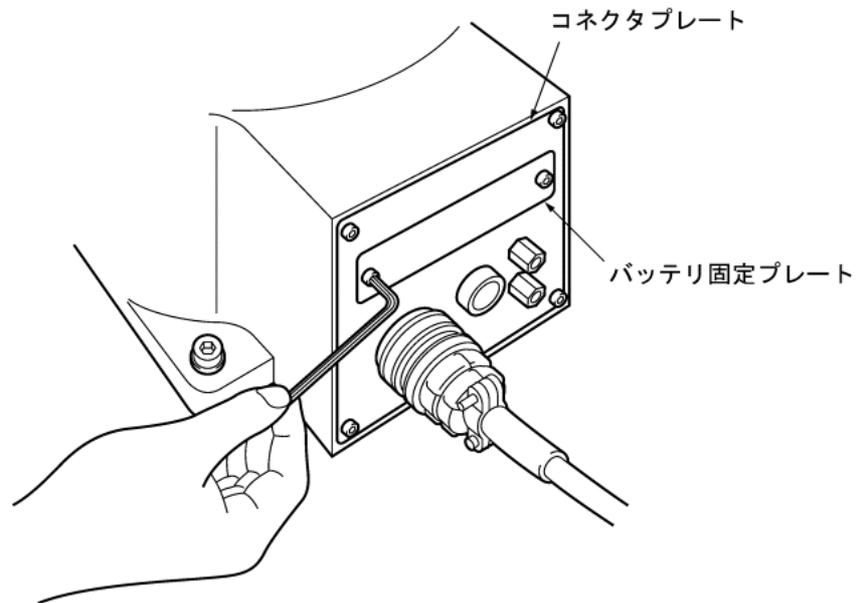
誤ってモータ電源を入れるのを防ぐため、コントローラのロボット停止ボタンを押してロックする。(TPまたはOPのロボット停止ボタンでも可)

注：ロボット停止ボタンを時計方向に少しまわすとロックが解除されます。

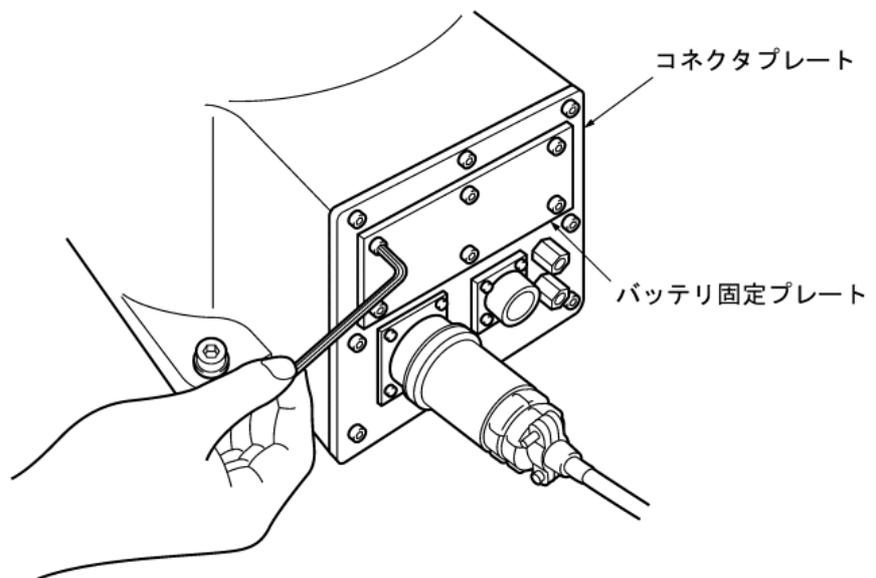
シリアル No. が「04E-121 以前」のロボット

▶ STEP 4

ロボット背面のバッテリー固定プレートを取り外します。



< VM-6083D, VM-60B1D (標準タイプ) の場合 >



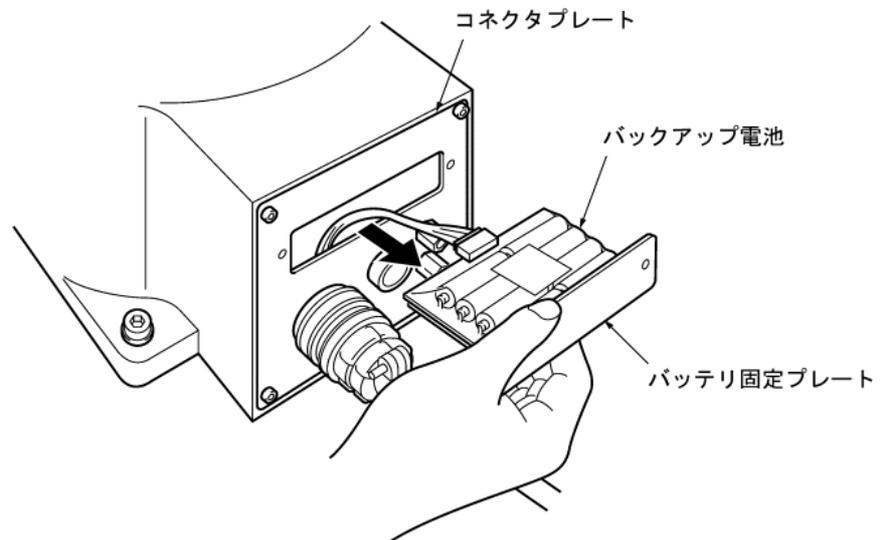
< VM-6083D-W, VM-60B1D-W (防塵防滴タイプ) の場合 >

バックアップ電池は、バッテリー固定プレートに固定されています。さらにバッテリー固定プレートはコネクタプレートに固定されています。

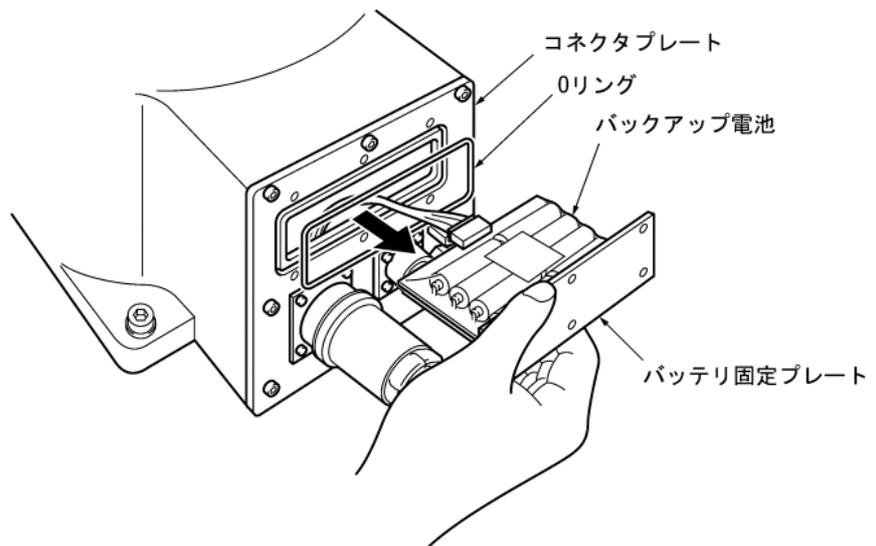
シリアル No. が「04E-121 以前」のロボット

▶ STEP 5

バッテリー固定プレートをコネクタプレートから引き出します。
 注：VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合は、Oリングもコネクタプレートからはずします。



< VM-6083D, VM-60B1D（標準タイプ）の場合 >

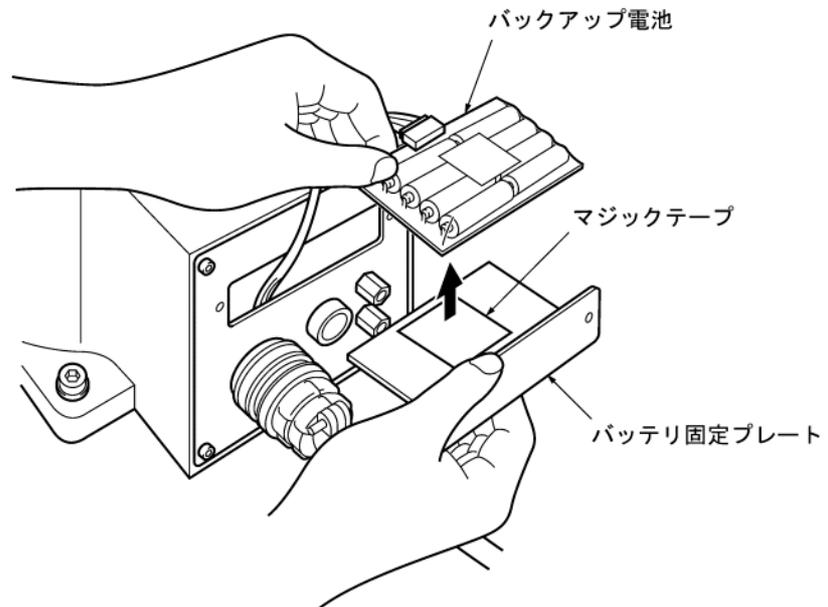


< VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合 >

シリアル No. が「04E-121 以前」のロボット

▶ STEP 6

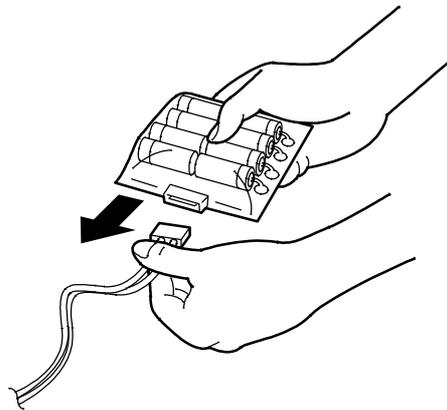
バックアップ電池を、バッテリー固定プレートから外します。



バックアップ電池とバッテリー固定プレートは、マジックテープで固定されています。

▶ STEP 7

バックアップ電池の接続コネクタをはずし、STEP 1で用意しておいた新しい電池をつなぎ換えます。

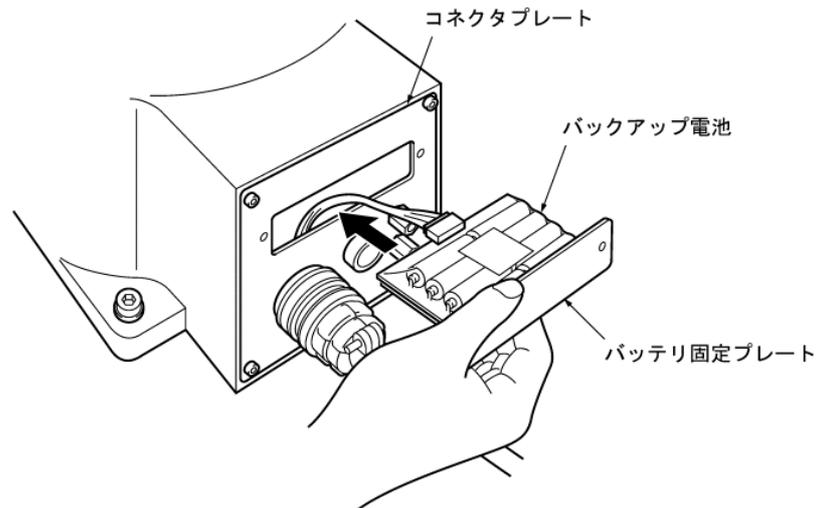


シリアル No. が「04E-121 以前」のロボット

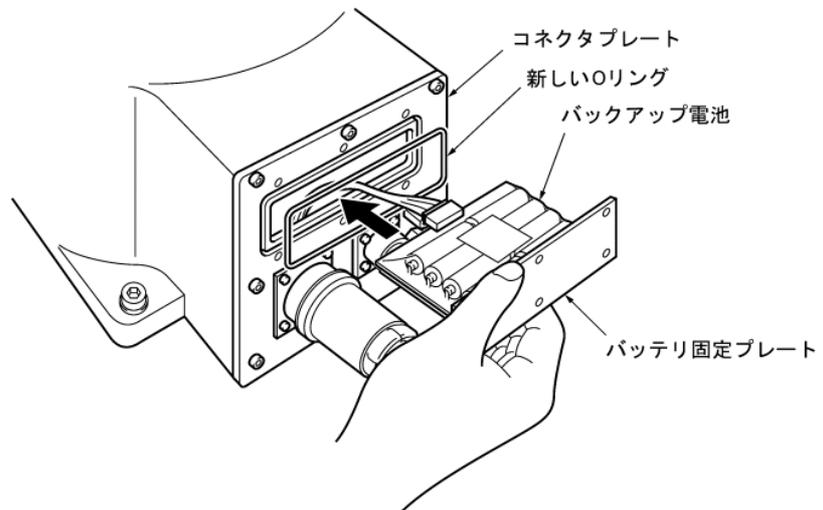
▶ STEP 8

バックアップ電池とバッテリー固定プレートのマジックテープを合わせて、バッテリー固定プレートをコネクタプレートに取り付けます。

注：VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合は、新しいOリングもコネクタプレートに取り付けます。



< VM-6083D, VM-60B1D（標準タイプ）の場合 >

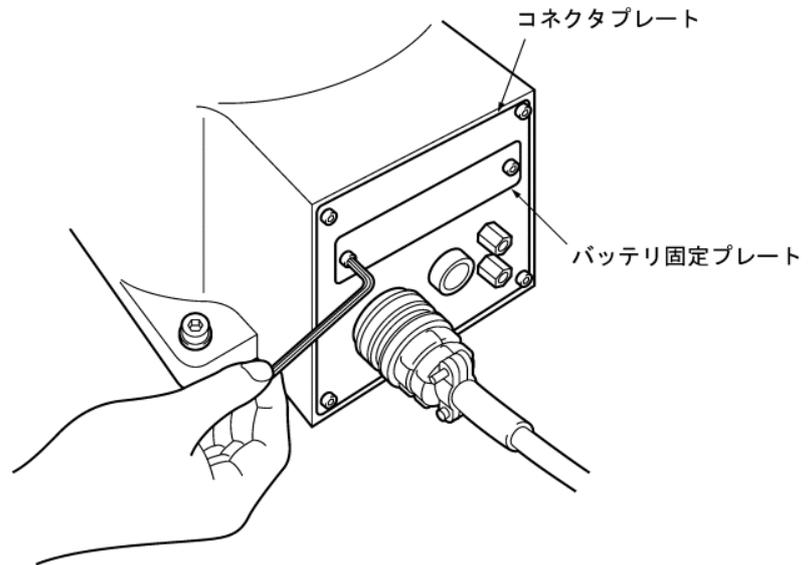


< VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合 >

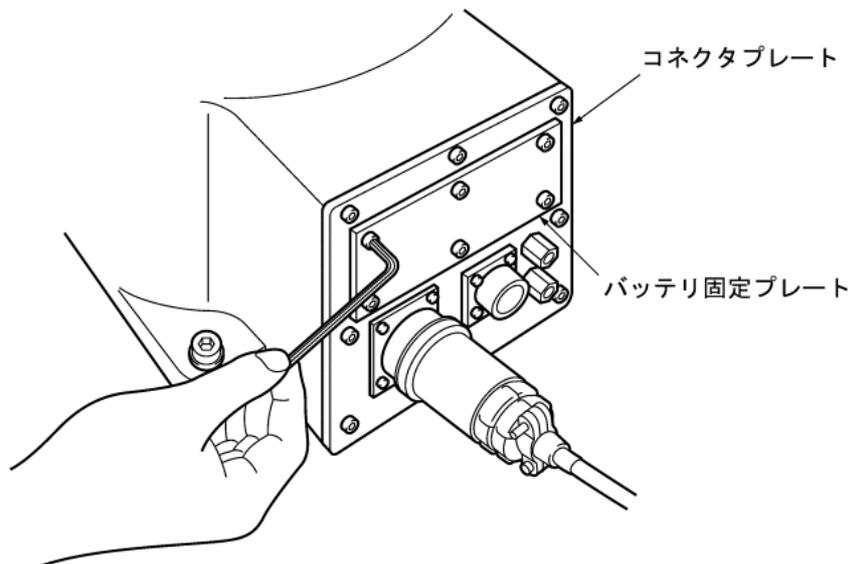
シリアル No. が「04E-121 以前」のロボット

▶ STEP 9

バッテリー固定プレートをコネクタプレートに固定します。
締め付けトルク： $1.6 \pm 0.3\text{Nm}$



< VM-6083D, VM-60B1D (標準タイプ) の場合 >



< VM-6083D-W, VM-60B1D-W (防塵防滴タイプ) の場合 >

シリアル No. が「04E-122 以降」のロボット

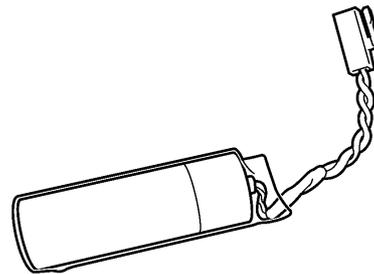
[4] シリアル No. が「04E-122 以降」のロボットの交換方法

注意：VM-6083D型、VM-60B1D型ロボットのエンコーダバックアップ電池は、シリアルNo. が「04E-122 以降」のロボットから変更されています。互換性がないので、交換時にはご注意ください。シリアルNo. が「04E-121以前」のロボットについては、[3]項を参照してください。

< 交換手順 >

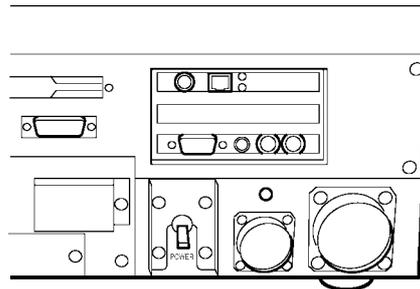
▶ STEP 1

交換用の新しいバックアップ電池を用意します。(3本で1セット)
注：交換するときは、必ず3本とも同時に交換してください。



▶ STEP 2

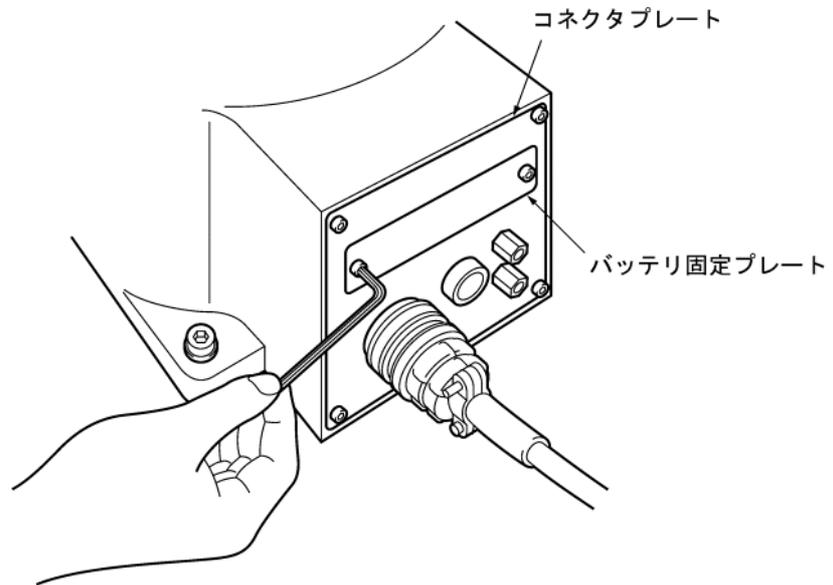
ロボットコントローラの電源を切りにします。



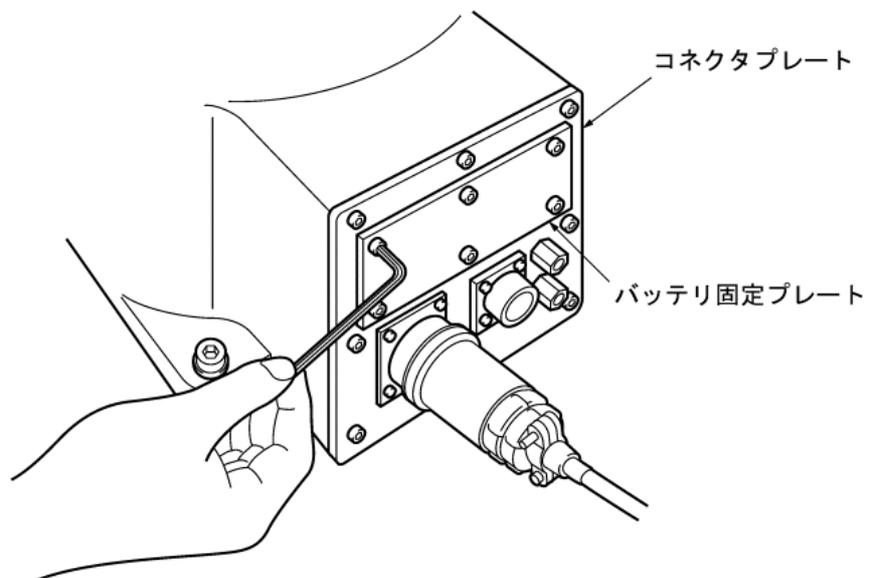
シリアル No. が 04E-122 以降のロボット

▶ STEP 3

ロボット背面のバッテリー固定プレート用六角ボルト取り外します。



< VM-6083D, VM-60B1D (標準タイプ) の場合 >



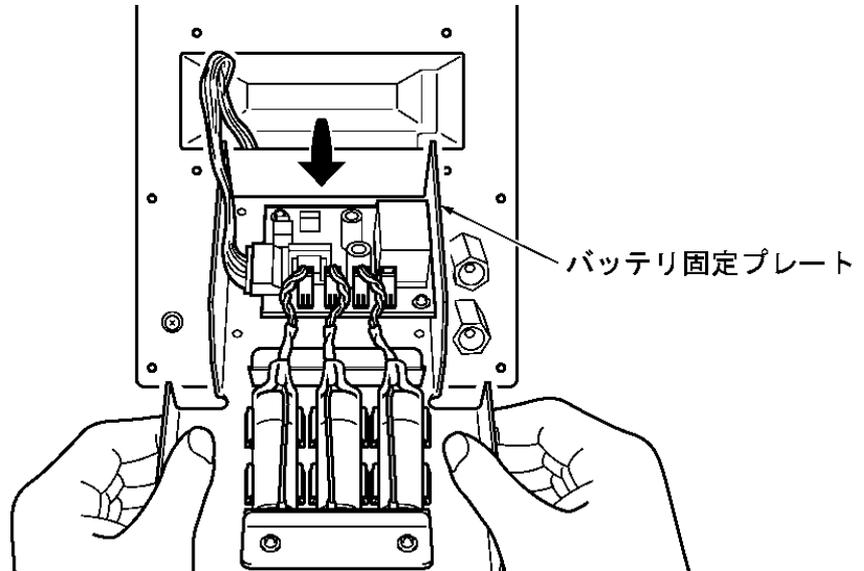
< VM-6083D-W, VM-60B1D-W (防塵防滴タイプ) の場合 >

シリアル No. が 04E-122 以降のロボット

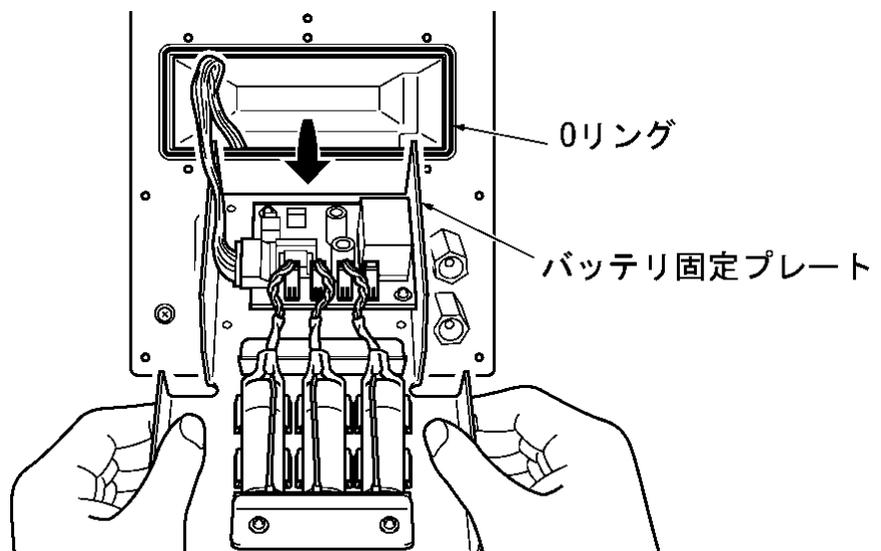
▶ STEP 4

バッテリー固定プレートを本体から引き出します。

注：VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合、Oリングは新品に交換してください。



< VM-6083D, VM-60B1D（標準タイプ）の場合 >

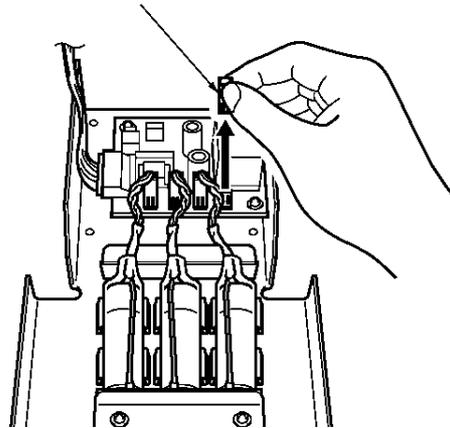


< VM-6083D-W, VM-60B1D-W（防塵防滴タイプ）の場合 >

▶ STEP 5

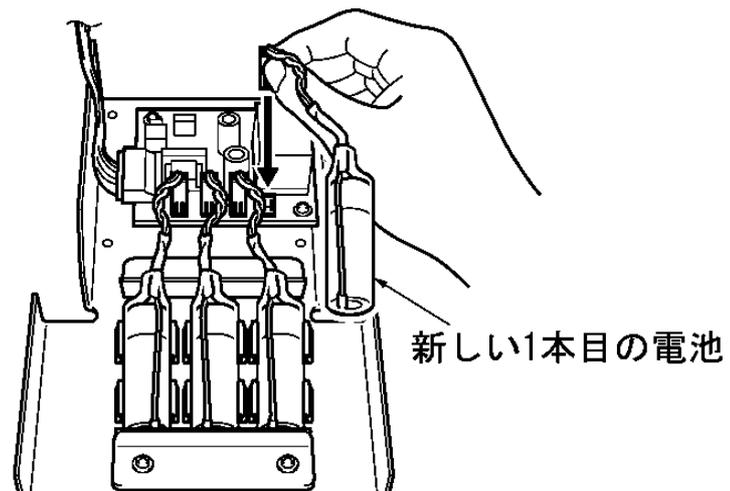
バッテリー基板からダミーコネクタキャップを取り外します。

ダミーコネクタキャップ



▶ STEP 6

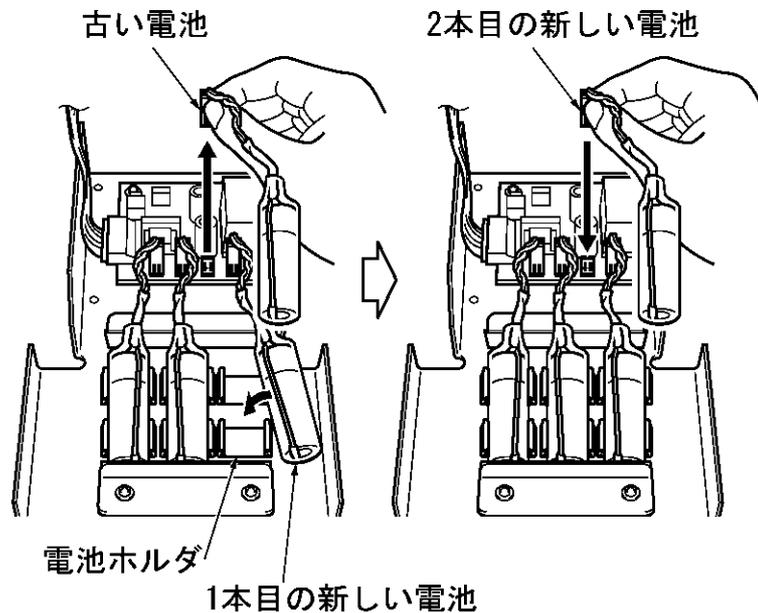
用意した新しいバックアップ電池（1本目）を、STEP 5でダミーコネクタのキャップを抜いたピンに接続します。



注意： バックアップ電池の交換は、古いバックアップ電池を先に抜かず、必ず新しいバックアップ電池をダミーコネクタのピンに接続してから行ってください。
先に古いバックアップ電池を抜いてしまうと、エンコーダの位置データが消失する恐れがあります。

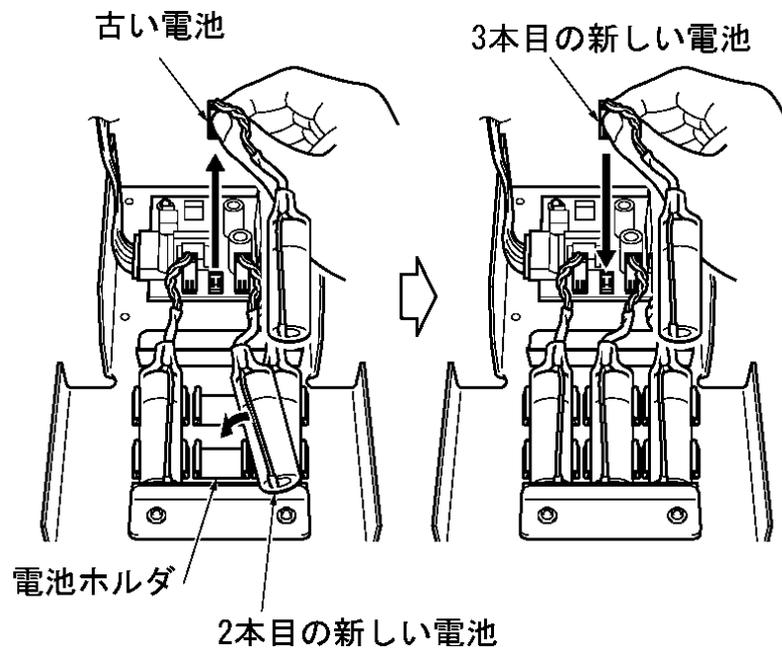
▶ STEP 7

STEP 6で接続した電池のすぐとなりの古いバックアップ電池を取り外し、新しい電池（2本目）を接続します。



▶ STEP 8

STEP 7で接続した電池のすぐとなりの古いバックアップ電池を取り外し、新しい電池（3本目）を接続します。残りの古い電池を取り外します。



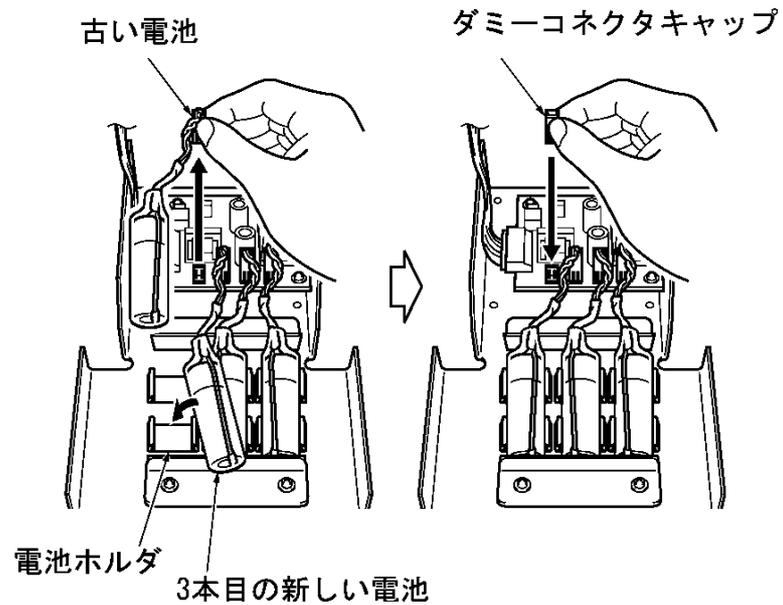
注意：バックアップ電池の交換は必ず3本とも行ってください。

3本とも交換しないとバックアップ電池の寿命が短くなります。

シリアル No. が 04E-122 以降のロボット

▶ STEP 9

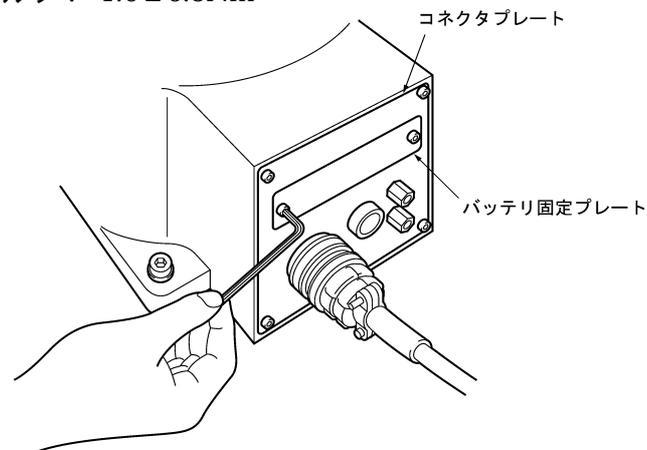
空いたピンにSTEP 5で抜いたダミーコネクタキャップを取り付けます。



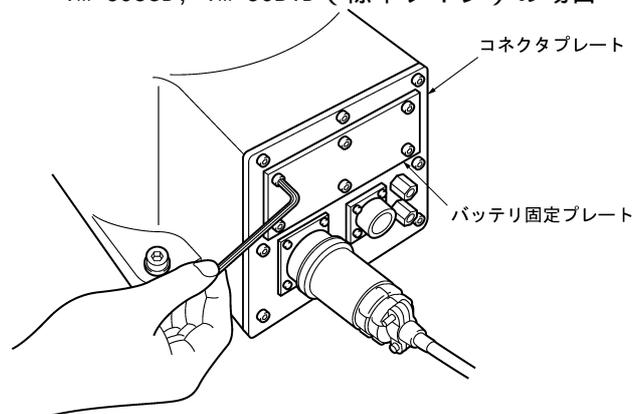
▶ STEP 10

バッテリー固定プレートをコネクタプレートに、もと通りに取り付けます。

締め付けトルク： $1.6 \pm 0.3\text{Nm}$



< VM-6083D, VM-60B1D (標準タイプ) の場合 >



< VM-6083D-W, VM-60B1D-W (防塵防滴タイプ) の場合 >