Come eseguire la Calibrazione KRC4 KRC5

Calibrazione degli assi robot KUKA (Mastering con EMD):

Nozioni di base:

- La calibrazione (mastering) degli assi deve essere eseguita **sempre in ordine crescente** , partendo dall’asse con numero più basso fino al più alto: **A1 → A2 → A3 → A4 → A5 → A6**.
- Il movimento di calibrazione avviene **sempre in direzione negativa (-) dell’asse**.

> Si dà per scontata la conoscenza del corretto collegamento dell’EMD al robot e al relativo asse da calibrare.

Posizione iniziale consigliata per la calibrazione:

Prima di avviare la procedura, portare il robot in una **posizione iniziale di calibrazione ideale**:



Procedura di calibrazione da pendant:

Dal **Teach Pendant**, seguire il percorso di menu:

Messa in Servizio → Calibrazione → EMD → Standard → Set Mastering

All’interno di questa schermata:

- Il sistema indica chiaramente **quale asse necessita di calibrazione**.
- Se più assi risultano non calibrati, procedere seguendo l’ordine **A1 → A6**.

Esecuzione della calibrazione:

- Selezionare l’asse da calibrare.
- Premere il pulsante **“Calibrare”** (in basso sul display).
- Tenere premuto il **dispositivo di abilitazione (uomo morto)**.
- Tenere premuto il **pulsante di Start**.
- Il robot inizierà a muoversi lentamente verso il punto di calibrazione.

- Una volta raggiunto il **punto di mastering** (corrispondente al **punto più basso dell’ago dell’EMD**), il sistema eseguirà automaticamente la calibrazione.



Al termine:

- Il pendant visualizzerà un **messaggio di conferma** dell’avvenuta calibrazione.
- Il sistema ritornerà alla schermata di selezione degli assi da calibrare.

Revision #8
Created 2026-01-20 13:42:50 UTC by Tiziano
Updated 2026-01-23 13:40:32 UTC by Tiziano