



Cobot-Station

Betriebsanleitung / Montageanleitung

Inhaltsverzeichnis

1.	Allgemeines.....	3
1.1	Hersteller der Anlage.....	3
1.2	Version.....	3
2.	Sicherheit.....	4
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung.....	4
3.	Technische Daten.....	5
3.1	Kompatible kollaborierende Roboter.....	5
4.	Mechanischer Aufbau.....	6
5.	Montage.....	7
5.1	Montage eines kollaborierenden Roboters.....	7
5.2	Kabelführung, Sensoren.....	9
6.	Transport.....	10
6.1	Lager-/ Transportbedingungen.....	10
7.1	Anforderungen Personal.....	11
7.2	Anschluss.....	11
8.	Instandhaltung, Wartung, Reinigung.....	12
9.	Entsorgung.....	13
10.	EU-Konformitätserklärung.....	14

1. Allgemeines

1.1 Hersteller der Anlage

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Str. 2
A-6850 Dornbirn
Tel. +43 5572 22000 200
Fax +43 5572 22000 9200
info@robotunits.com
www.robotunits.com

1.2 Version

Version	Art	Datum
01	Neuerstellung	06.06.2023

2. Sicherheit

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Cobot-Station dient als mobiler Unterbau für kollaborierende Roboter.

Im Sinne der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG handelt es sich bei der Cobot-Station um „auswechselbare Ausrüstung“. Konformitätserklärung siehe Anhang.

 WARNUNG	
 	<p>Tod oder schwere Verletzung durch umkippende Cobot-Station Durch Umkippen der Cobot-Station besteht Verletzungsgefahr.</p> <ul style="list-style-type: none">• Kippmomente berücksichtigen.• Gestell ggf. am Boden verankern.• Befestigungshinweise des Cobot-Herstellers beachten.

3. Technische Daten

3.1 Kompatible kollaborierende Roboter

Cobot	Einheit	Wert
max. Reichweite	[mm]	1400
TCP-Geschwindigkeit	[mm/s]	500
max. Handhabungsgewicht	[kg]	10
max. Eigengewicht Cobot	[kg]	40
Steuerung	Empfehlung: Installation im Unterbau	

Kompatibel unter anderem mit folgenden Produkten:

ABB <ul style="list-style-type: none">• CRB 14050 (YuMi)• CRB 15000 (GoFa)• IRB/CRB 1100 (SWIFTI)	Fanuc <ul style="list-style-type: none">• CR-4iA• CRX-5iA• CR-7iA und CR-7iA/L• CRX-10iA• CRX-10iA/L	UR <ul style="list-style-type: none">• UR3e• UR5e• UR10e
--	---	---

Hinweis: Aus der Reichweite und dem Handhabungsgewicht errechnet sich das Kippmoment, das ausschlaggebend für die Beurteilung des Kipprisikos ist.

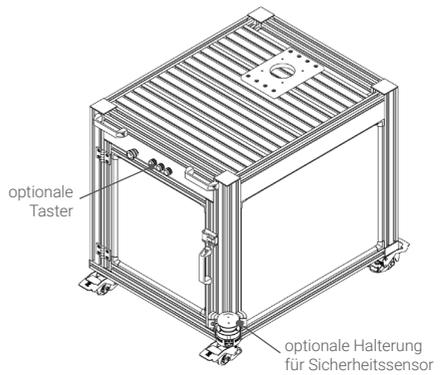
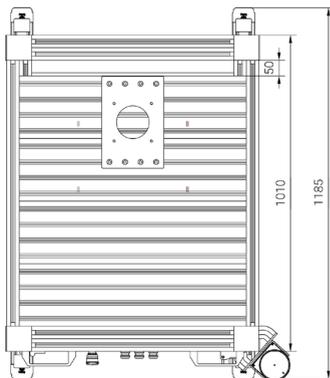
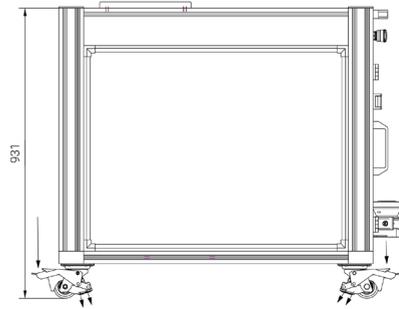
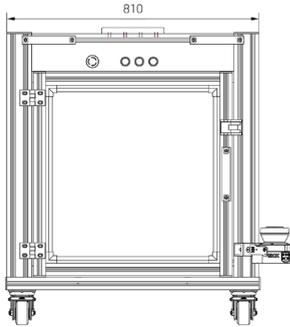
Unterbau

Veränderung der Standardmaße können zu einer Veränderung des Standverhaltens führen.

Unterbau	Einheit	Wert
min. Breite	[mm]	800
min. Länge	[mm]	1000
max. Höhe Oberkante	[mm]	1000
min. Gewicht	[kg]	70

4. Mechanischer Aufbau

Maße:



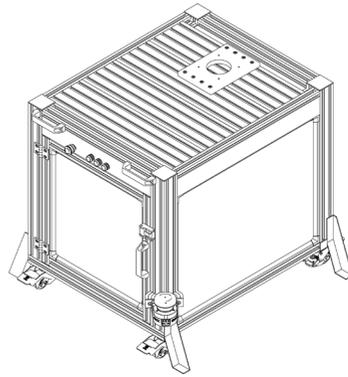
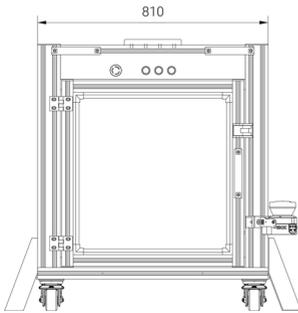
5. Montage

5.1 Montage eines kollaborierenden Roboters

 VORSICHT	
	<p>Verletzungsgefahr bei zu schwerem oder großem Cobot</p> <p>Durch Umkippen der Cobot-Station besteht Verletzungsgefahr.</p> <ul style="list-style-type: none">• Nur kompatible kollaborierende Roboter (siehe Technische Daten) montieren.• Cobot mittig montieren.• Kippmomente berücksichtigen und Gestell ggf. am Boden verankern.• Befestigungshinweise des Cobot-Herstellers beachten.

Hinweis	
	<p>Sachschaden durch Umkippen</p> <p>Durch Umkippen der Cobot-Station kann der Cobot beschädigt werden.</p> <ul style="list-style-type: none">• Montage durch autorisiertes Fachpersonal.• Nur kompatible kollaborierende Roboter (siehe Technische Daten) montieren.• Cobot mittig montieren.• Kippmomente berücksichtigen und Gestell ggf. am Boden verankern.• Befestigungshinweise des Cobot-Herstellers beachten.

Der Hersteller empfiehlt die Befestigung mit Stellfüßen (z. B. 4 x BAP2017 oder 4 x BAP2051).



5. Montage

Warnung

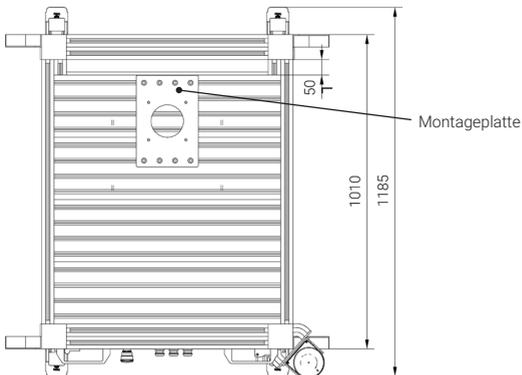


Verletzungsgefahr durch Umkippen oder Herabfallen des Cobots

Bei Verwendung zu kurzer Schrauben besteht Ausreißgefahr.

- Montageanleitung des Cobotherstellers, insbesondere Schrauben, beachten.
- Ggf. längere Schrauben verwenden, um die volle Einschraubtiefe der Montageplatte zu nutzen.

Beispielzeichnung: mittige Montageposition des Cobots



5.2 Kabelführung, Sensoren

Die Kabelführung und Sensoren sind kundenseitig durchzuführen. Sollte eine Erdung benötigt werden, ist diese auch kundenseitig anzubringen. Die Verbinder sind alle leitfähig.

6. Transport

6.1 Lager-/ Transportbedingungen

 WARNUNG	
 	<p>Schwere Verletzungen durch umkippende Cobot-Station</p> <p>Bei falscher Lagerung oder unsachgemäßem Transport der Cobot-Station besteht Verletzungsgefahr für die oberen und unteren Gliedmaßen.</p> <ul style="list-style-type: none">• Transport nur mit Flurförderzeug - kein hängender Transport.• Bei Transport und Lagerung gegen Umkippen sichern.

Hinweis	
	<p>Sachschaden durch falsche Lagerung</p> <ul style="list-style-type: none">• Nicht im Freien lagern.

7. Inbetriebnahme

7.1 Anforderungen Personal

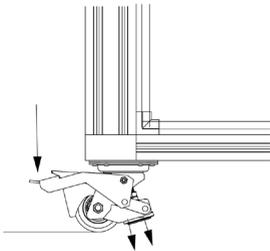
Alle Arbeiten an der Cobot-Station dürfen nur durch qualifizierte und befugte Fachkräfte durchgeführt werden.

7.2 Anschluss

Der Anschluss der Cobot-Station wird nicht durch Robotunits durchgeführt. Bitte Anleitung des Cobotherstellers beachten.

Vorgehensweise:

- Cobot ist montiert
- ⇒ Heberollen fixieren (siehe Bild)
- ✓ Cobot-Station ist betriebsbereit.



Fixierung der Heberollen

 VORSICHT	
	<p>Gefährdung durch Wegrollen</p> <p>Verletzungsgefahr der unteren Gliedmaßen durch rollende Cobot-Station.</p> <ul style="list-style-type: none">• Vor dem Einschalten des Cobots die Heberollen fixieren.

8. Instandhaltung, Wartung, Reinigung

Eine korrekte Pflege der auswechselbaren Ausrüstung ist Voraussetzung für einen störungsfreien Betrieb und eine lange Lebensdauer.

Arbeiten, die durch das Bedienpersonal durchzuführen sind:

- Bei größeren Verunreinigungen absaugen
- Sensoren ggf. reinigen
- Sichtprüfung auf Beschädigung, ggf. zur Instandsetzung Werksunterhalt beauftragen

9. Entsorgung

Das Produkt enthält wertvolle Materialien (Metalle, Kunststoffe, Elektrobaugruppen) welche gesondert der Wiederverwertung zugeführt werden können.

Das Produkt am Ende der Lebensdauer einer Entsorgungsfachstelle zuführen.

10. EU-Konformitätserklärung

Wir als Hersteller der auswechselbaren Ausrüstung erklären in alleiniger Verantwortung die Übereinstimmung der nachfolgend bezeichneten auswechselbaren Ausrüstung mit den unten angeführten Harmonisierungsrechtsvorschriften der EU. Die aufgeführten einschlägigen harmonisierten Normen der EU und ggf. weiterer Spezifikationen wurden für die Konformität zugrunde gelegt.

Hersteller: Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Strasse 2
6850 Dornbirn, AUSTRIA

Produkt:

Einschlägige Harmonisierungsrechtsvorschriften (Richtlinien):

2006/42/EG (09.06.2006) Maschinenrichtlinie

Angewandte harmonisierte Normen:

EN ISO 12100:2010 Sicherheit von Maschinen - Allgemeine Gestaltungsleitsätze -
Risikobeurteilung und Risikominderung

Bevollmächtigter für die technischen Unterlagen:

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Straße 2
6850 Dornbirn, AUSTRIA

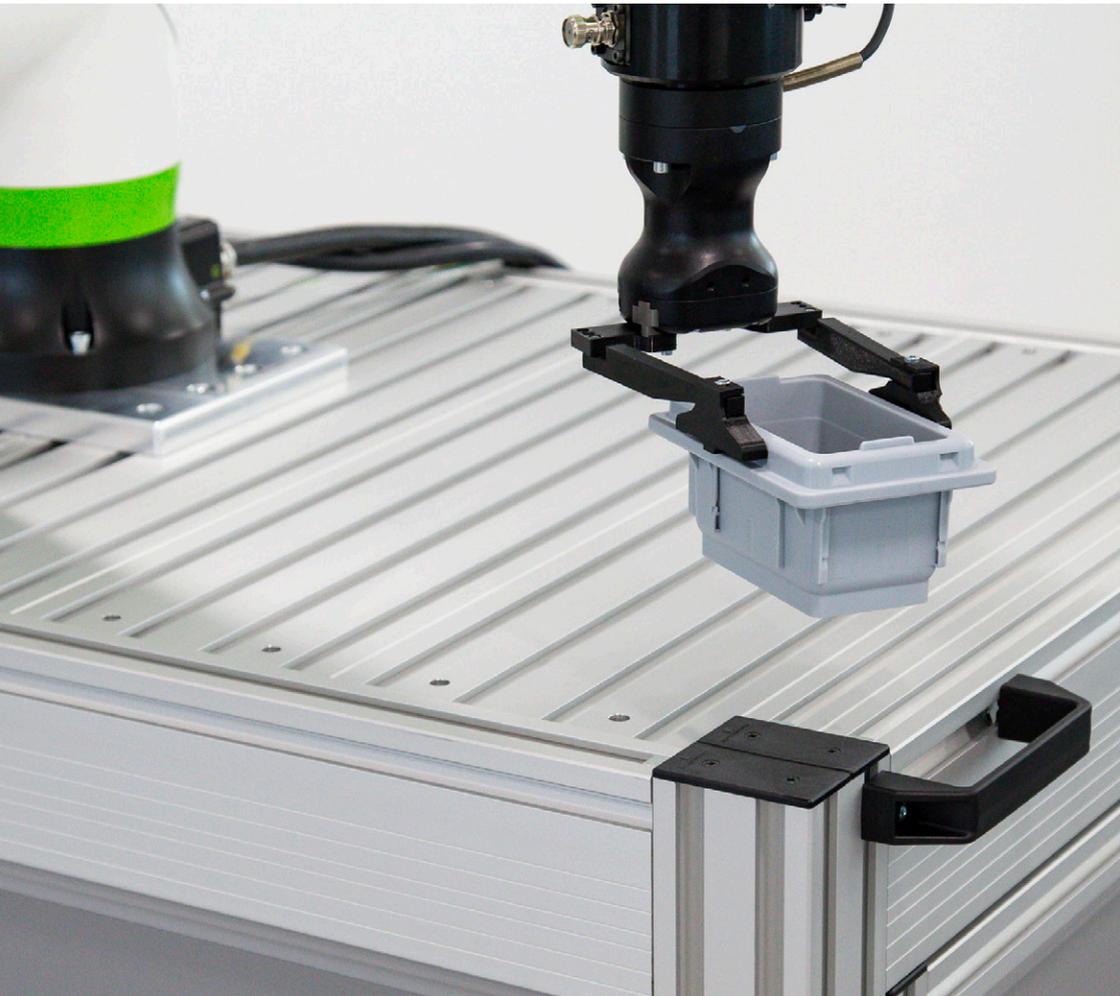
Unterzeichnet für und im Namen von:

Robotunits GmbH

Dornbirn, 06.06.2023



Christian Beer
Geschäftsführender Gesellschafter



Wir behalten uns vor, technische Änderungen jederzeit durchzuführen.
Für Satz- und Druckfehler übernehmen wir keine Haftung.

Österreich • Deutschland • Schweiz • Italien • Frankreich • Spanien • Tschechien • USA • Australien