



ESTACIÓN COBOT

Instrucciones de uso y de montaje

ÍNDICE

1.	Generalidades	3
1.1	Fabricante del sistema	3
1.2	Versión	3
2.	Seguridad	4
2.1	Uso previsto	4
3.	Características técnicas	5
3.1	Robots colaborativos compatibles	5
4.	Estructura mecánica	6
5.	Montaje	7
5.1	Montaje de un robot colaborativo	7
5.2	Cableado y sensores	9
6.	Transporte	10
6.1	Condiciones de almacenamiento y transporte	10
7.	Puesta en servicio	11
7.1	Cualificación del personal	11
7.2	Conexión	11
8.	Mantenimiento, revisión, limpieza	12
9.	Gestión de residuos	13

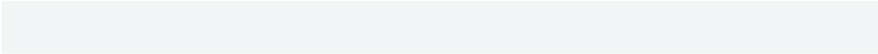
1. GENERALIDADES

1.1 FABRICANTE DEL SISTEMA

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 VERSIÓN

Versión	Tipo	Fecha
01	Traducción del documento original	2023-08-06



2. SEGURIDAD

2.1 USO PREVISTO

La Estación Cobot sirve de subestructura móvil para los robots colaborativos.

De acuerdo con la Directiva sobre máquinas 2006/42/CE, la Estación Cobot es un "equipo intercambiable". Declaración de conformidad: véase el anexo.

 ADVERTENCIA	
 	Muerte o lesiones graves por vuelco de la Estación Cobot Existe riesgo de lesiones por vuelco de la Estación Cobot. ➤ Tenga en cuenta los puntos máximos de vuelco. ➤ Fije la subestructura al suelo si es necesario. ➤ Siga las instrucciones de montaje del fabricante del cobot.

3. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

3.1 ROBOTS COLABORATIVOS COMPATIBLES

Cobot	Unidad	Valor
alcance máximo	[mm]	1400
velocidad del TCP	[mm/s]	500
peso máximo de manipulación	[kg]	10
peso propio máx. del cobot	[kg]	40
electrónica y control	Recomendación: instalar en la subestructura	

Es compatible, entre otros, con los siguientes productos:

ABB

CRB 14050 (YuMi)

CRB 15000 (GoFa)

IRB/CRB 1100 (SWIFTI)

Fanuc

CR-4iA

CRX-5iA

CR-7iA y CR-7iA/L

CRX-10iA

CRX-10iA/L

UR

UR3e

UR5e

UR10e

Nota: El alcance y el peso de manipulación se utilizan para calcular el punto de vuelco, que es fundamental para evaluar el riesgo de vuelco.

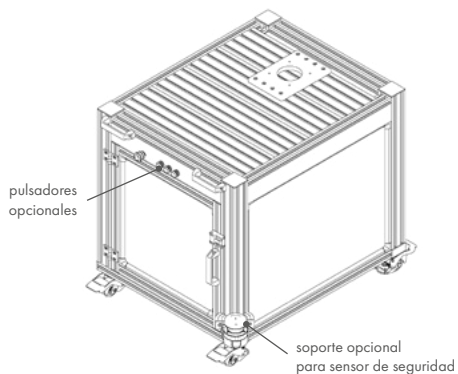
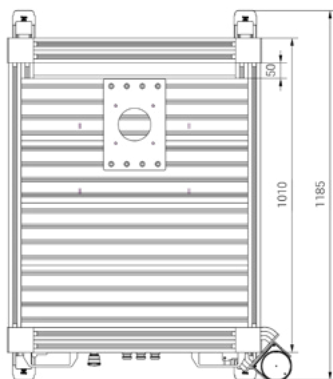
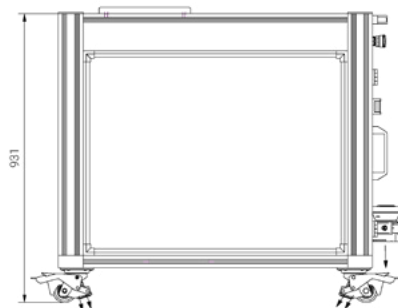
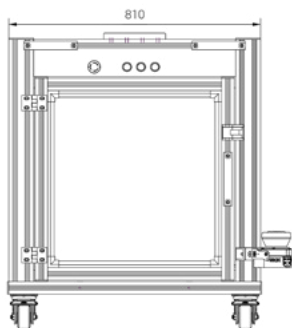
Subestructura

Cambiar las dimensiones estándar puede afectar la estabilidad.

Subestructura	Unidad	Valor
anchura mínima	[mm]	800
longitud mínima	[mm]	1000
altura máxima al borde superior	[mm]	1000
peso mínimo	[kg]	70

4. ESTRUCTURA MECÁNICA

Dimensiones:



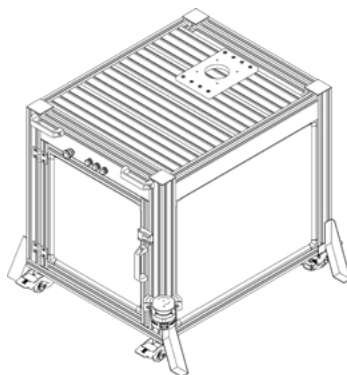
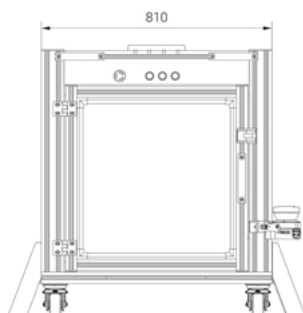
5. MONTAJE

5.1 MONTAJE DE UN ROBOT COLABORATIVO

 PRECAUCIÓN	
	Riesgo de lesiones si el cobot es demasiado pesado o grande Existe riesgo de lesiones al volcarse la Estación Cobot. ➤ Monte únicamente robots colaborativos compatibles (véanse los datos técnicos). ➤ Monte el cobot en el centro. ➤ Tenga en cuenta los puntos máximos de vuelco y fije la subestructura al suelo si lo considera necesario. ➤ Siga las instrucciones de montaje del fabricante del cobot.

AVISO	
	Daños materiales por vuelco Al volcarse la Estación Cobot se puede dañar el cobot. ➤ Montaje por personal especializado autorizado. ➤ Monte únicamente robots colaborativos compatibles (véanse los datos técnicos). ➤ Monte el cobot en el centro. ➤ Tenga en cuenta los puntos máximos de vuelco y fije la subestructura al suelo si lo considera necesario. ➤ Siga las instrucciones de montaje del fabricante del cobot.

El fabricante recomienda la fijación con pies regulables (por ejemplo, 4 x BAP2017 o 4 x BAP2051).



5. MONTAJE



ADVERTENCIA

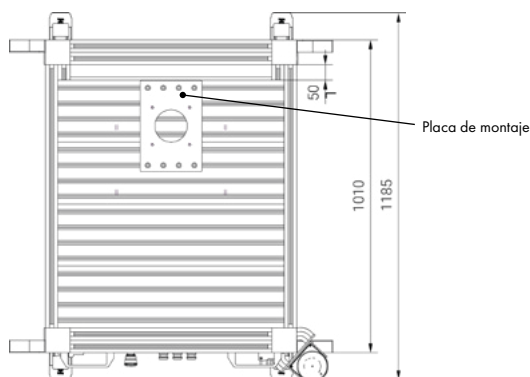


Riesgo de lesiones por vuelco o caída del cobot

Si los tornillos son demasiado cortos, existe riesgo de desprendimiento del cobot de la placa de montaje.

- Tenga en cuenta las instrucciones de montaje del fabricante del cobot, especialmente en lo que se refiere a los tornillos.
- Considere el uso de tornillos más largos para aprovechar toda la profundidad de atornillado de la placa de montaje.

Ilustración: posición de montaje central del cobot



5.2 CABLEADO Y SENSORES

Los cables y los sensores se instalarán por parte del cliente. Si se requiere toma de tierra, esta debe de instalarse también por el cliente. Tenga en cuenta que todos los conectores suministrados son de conducción.

6. TRANSPORTE

6.1 CONDICIONES DE ALMACENAMIENTO Y TRANSPORTE

⚠ ADVERTENCIA	
 	Lesiones graves por vuelco de la Estación Cobot Existe riesgo de lesiones en las extremidades superiores e inferiores si la Estación Cobot se almacena o transporta de forma incorrecta. ➤ El transporte debe efectuarse únicamente con carretillas industriales - nunca por transporte en suspensión. ➤ Utilizar sujeciones/amarres adecuados para evitar el vuelco durante el transporte y el almacenamiento.

AVISO	
	Daños materiales debidos a un almacenamiento incorrecto ➤ No almacenar al aire libre.

7. PUESTA EN SERVICIO

7.1 CUALIFICACIÓN DEL PERSONAL

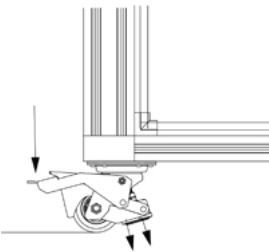
Todos los trabajos en la Estación Cobot deben ser realizados únicamente por especialistas cualificados y autorizados.

7.2 CONEXIÓN

La conexión de la Estación Cobot no la realiza Robotunits. Siga las instrucciones del fabricante del cobot.

Procedimiento:

- El cobot está montado.
- ⇒ Bloquee las ruedas de elevación (ver ilustración).
- ✓ La Estación Cobot está lista para funcionar.



Bloqueo de las ruedas de elevación

 PRECAUCIÓN	
	Peligro por desplazamiento imprevisto Riesgo de lesiones en las extremidades inferiores por desplazamiento imprevisto de la Estación Cobot ➤ Bloquee las ruedas de elevación antes de encender el cobot.

8. **MANTENIMIENTO, REVISIÓN, LIMPIEZA**

El mantenimiento adecuado del equipo intercambiable es fundamental para su funcionamiento correcto y una larga vida útil.

Trabajo a realizar por el personal de operación:

- Limpiar con paños suaves secos o ligeramente húmedos
- Quitar impurezas mayores con una aspiradora
- Limpiar los sensores si es necesario
- Inspección visual para detectar daños; en caso necesario, encargar la reparación a mantenimiento en fábrica

9. **GESTIÓN DE RESIDUOS**

Este producto contiene materiales valiosos (metales, plásticos, módulos eléctricos) que pueden reciclarse por separado.

Al final de su vida útil, lleve el producto a un centro de recogida de residuos.

The background of the advertisement is a photograph of an industrial robotic arm. The arm is black and is positioned over a grey, ribbed metal worktable. It is holding a black rectangular frame, which in turn holds a light grey plastic bin. To the left, another part of the robotic system is visible, featuring a bright green band. A large, dark blue chevron graphic is overlaid on the left side of the image, pointing towards the right.

SYSTEMATICALLY >>>>
>>> BETTER TOGETHER

Nos reservamos el derecho a cambiar los datos técnicos en cualquier momento.
No asumimos responsabilidad alguna por errores de composición o impresión.

Austria • Alemania • Suiza • Italia • Francia • España • República Checa • Estados Unidos • Australia

www.robotunits.com