



Station Cobot

Mode d'emploi / Instructions de montage

Table des matières

1.	Général.....	3
1.1	Fabricant de l'installation	3
1.2	Version.....	3
2.	Sécurité.....	4
2.1	Utilisation conforme à l'usage prévu.....	4
3.	Données techniques.....	5
3.1	Robots collaboratifs compatibles	5
4.	Construction mécanique	6
5.	Montage	7
5.1	Montage d'un robot collaboratif	7
5.2	Pose des câbles, capteurs	9
6.	Transport	10
6.1	Conditions de stockage/transport	10
7.1	Exigences pour le personnel	11
7.2	Connexion.....	11
8.	Maintenance, entretien, nettoyage	12
9.	Élimination.....	13
10.	Déclaration de conformité UE	14

1. Général

1.1 Fabricant de l'installation

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

1.2 Version




Version	Type	Date
01	Traduction du document original	06/08/2023

2. Sécurité

2.1 Utilisation conforme à l'usage prévu

La station cobot sert de base mobile pour les robots collaboratifs.

Au sens de la directive relative aux machines 2006/42/CE, la station cobot est un "équipement interchangeable". Déclaration de conformité, voir annexe.

 AVERTISSEMENT	
 	<p>Mort ou blessure grave suite au renversement d'une station cobot</p> <p>Il existe un risque de blessure en cas de basculement de la station cobot.</p> <ul style="list-style-type: none">• Tenir compte des couples de basculement.• Ancrer le bâti au sol si nécessaire.• Respecter les consignes de fixation du fabricant du cobot.

3. Données techniques

3.1 Robots collaboratifs compatibles

Cobot	Unité	Valeur
portée maximale	[mm]	1400
vitesse TCP	[mm/s]	500
poids de manipulation max.	[kg]	10
poids propre max. du cobot	[kg]	40
contrôle commande	recommandation : installation dans le caisson	

Compatible, entre autres, avec les produits suivants :

ABB

- CRB 14050 (YuMi)
- CRB 15000 (GoFa)
- IRB/CRB 1100 (SWIFTI)

Fanuc

- CR-4iA
- CRX-5iA
- CR-7iA et CR-7iA/L
- CRX-10iA
- CRX-10iA/L

UR

- UR3e
- UR5e
- UR10e

Remarque : Le couple de renversement, qui est déterminant pour l'évaluation du risque de renversement, est calculé à partir de la portée et du poids manipulé.

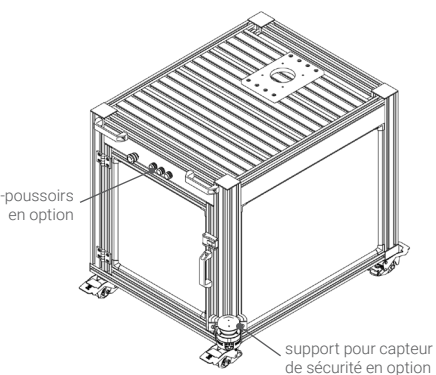
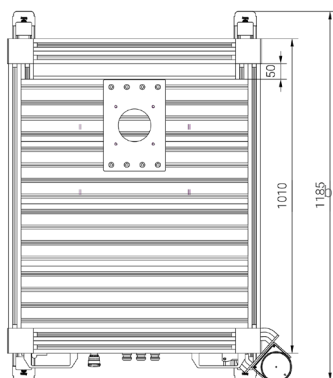
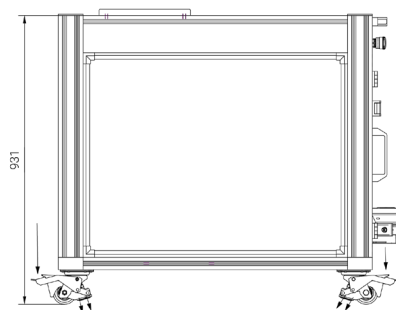
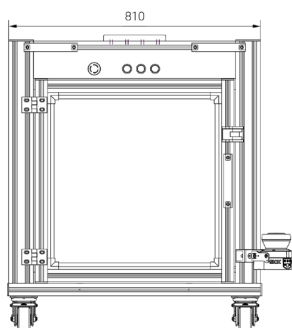
Support

La modification des dimensions standard peut avoir un impact sur la stabilité.

Support	Unité	Valeur
largeur minimale	[mm]	800
longueur minimale	[mm]	1000
hauteur max. du bord supérieur	[mm]	1000
poids minimal	[kg]	70



4. Construction mécanique

Dimensions :



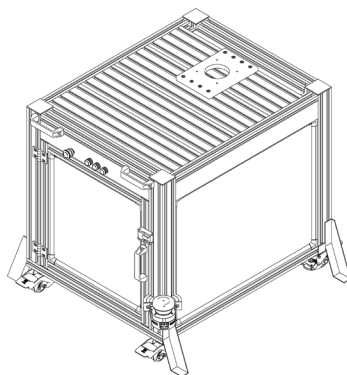
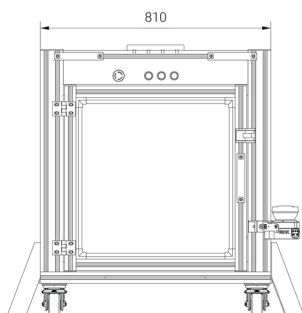
5. Montage

5.1 Montage d'un robot collaboratif

 ATTENTION	
	<p>Risque de blessure si le cobot est trop lourd ou trop grand</p> <p>Il existe un risque de blessure en cas de basculement de la station cobot.</p> <ul style="list-style-type: none">• Ne monter que des robots collaboratifs compatibles (voir données techniques).• Monter le cobot en position centrée.• Tenir compte des couples de basculement et fixer le bâti au sol si nécessaire.• Respecter les consignes de fixation du fabricant du cobot.

AVIS	
	<p>Dommages matériels dus au renversement</p> <p>Le basculement de la station du cobot peut endommager le cobot.</p> <ul style="list-style-type: none">• Montage à effectuer par du personnel spécialisé autorisé.• Ne monter que des robots collaboratifs compatibles (voir données techniques).• Monter le cobot en position centrée.• Tenir compte des couples de basculement et fixer le bâti au sol si nécessaire.• Respecter les consignes de fixation du fabricant du cobot.

Le fabricant recommande la fixation avec des pieds réglables (par ex. 4 x BAP2017 ou 4 x BAP2051)



5. Montage

Avertissement

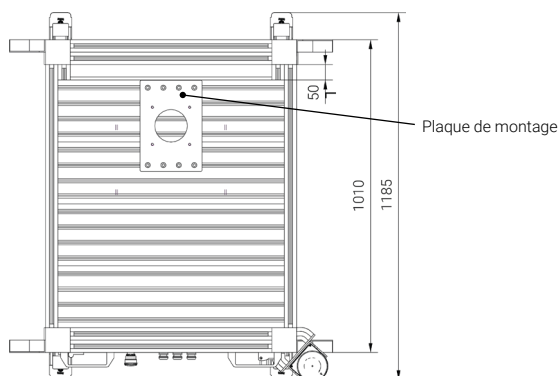


Risque de blessure en cas de basculement ou de chute du cobot

L'utilisation de vis trop courtes peut entraîner un risque d'arrachement.

- Respecter les instructions de montage du fabricant du cobot, en particulier sur les vis à utiliser.
- Le cas échéant, utiliser des vis plus longues afin d'utiliser toute la profondeur de vissage de la plaque de montage.

Exemple : montage en position centrée du cobot





5.2 Pose des câbles, capteurs

La pose des câbles et l'installation des capteurs doivent être réalisés par le client. Si une mise à la terre est nécessaire, elle doit également être effectuée par le client. Tous les connecteurs fournis sont effectués en version conductrice.

6. Transport

6.1 Conditions de stockage/transport

⚠️ AVERTISSEMENT	
 	<p>Blessures graves dues au renversement d'une station cobot</p> <p>Un mauvais stockage ou un transport inapproprié de la station cobot peut entraîner des blessures aux membres supérieurs et inférieurs.</p> <ul style="list-style-type: none">• Transporter uniquement avec des chariots de manutention - pas de transport suspendu.• Lors du transport et du stockage, sécuriser contre le basculement.

AVIS	
	<p>Dommages matériels liés à un mauvais stockage</p> <ul style="list-style-type: none">• Ne pas stocker à l'air libre.

7. Mise en service

7.1 Exigences pour le personnel

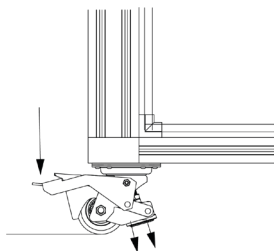
Tous les travaux sur la station cobot doivent être effectués uniquement par des professionnels qualifiés et autorisés.

7.2 Connexion



La connexion de la station cobot n'est pas effectuée par Robotunits. Veuillez suivre les instructions du fabricant du cobot.

Procédure à suivre :

- Le cobot est monté
- ⇒ Fixer les roulettes à système d'immobilisation intégré (voir illustration)
- ✓ La station cobot est prête à fonctionner.



Fixation des roulettes à système d'immobilisation

 ATTENTION	
	<p>Risque de déplacement (roulage)</p> <p>Risque de blessure des membres inférieurs par déplacement accidentelle de la station cobot</p> <ul style="list-style-type: none">• Fixer les roulettes à système d'immobilisation intégré avant d'allumer le cobot.

8. Maintenance, entretien, nettoyage

L'entretien correct de l'équipement interchangeable est une condition préalable à un fonctionnement sans défaillance et une longue durée de vie.

Travaux à effectuer par le personnel de service :

- Nettoyer avec un chiffon sec ou légèrement humide et doux
- Aspirer en cas d'impuretés importantes
- Nettoyer les capteurs si nécessaire
- Contrôler visuellement les dommages, le cas échéant, faire appel à la maintenance de l'usine pour la remise en état

9. Élimination

Le produit contient des matériaux de valeur (métaux, plastiques, composants électriques) qui peuvent être recyclés séparément.

Déposer le produit en fin de vie dans un centre de traitement des déchets.

En tant que fabricant de la machine, nous déclarons sous notre seule responsabilité que l'équipement interchangeable désigné ci-après est conforme à la législation d'harmonisation de l'UE mentionnée ci-dessous. Les normes harmonisées pertinentes de l'UE et, le cas échéant, d'autres spécifications ont été utilisées comme base pour la conformité.

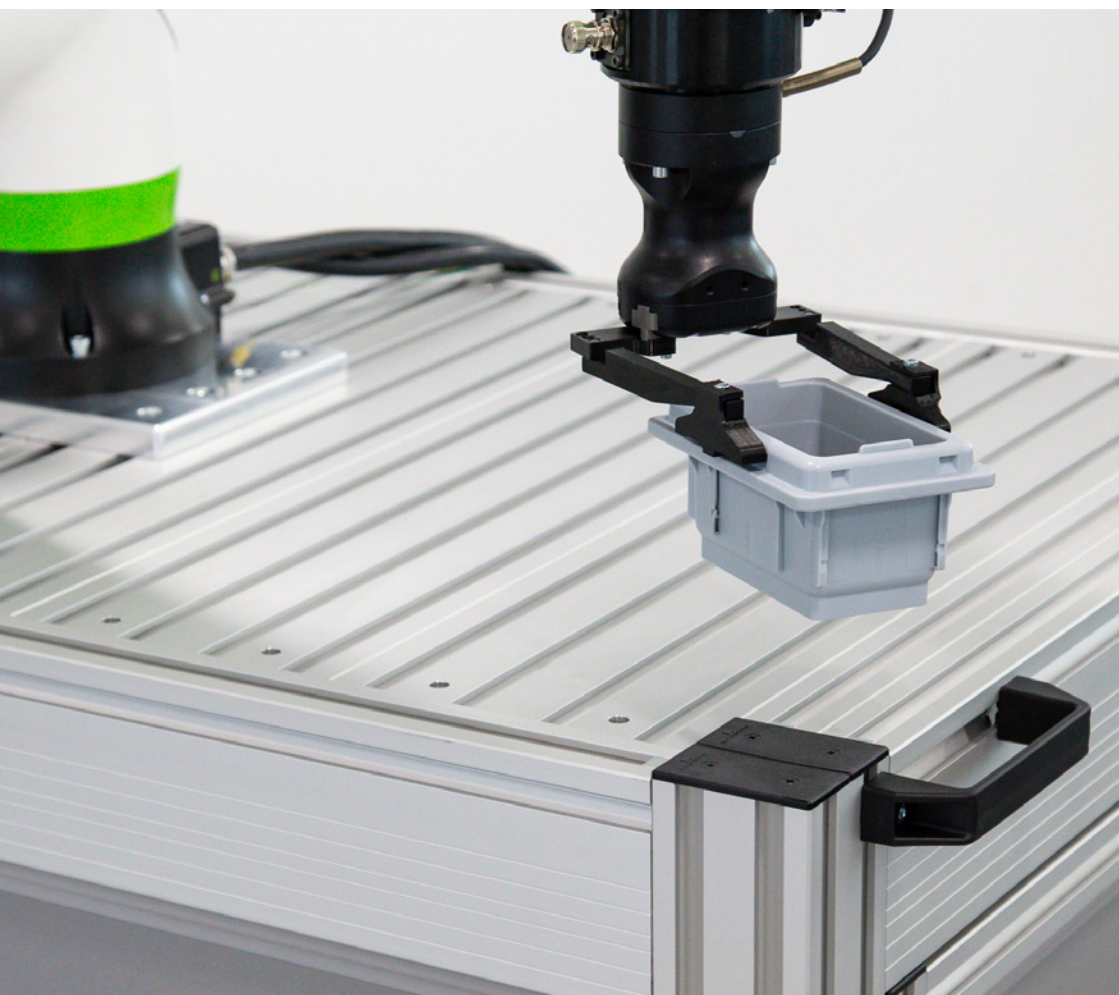
Produit :

EN ISO 12100:2010 Sécurité des machines - Principes généraux de conception -
Appréciation du risque et réduction du risque

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

Robotunits GmbH

Christian Beer
Associé-gérant



Nous nous réservons le droit de procéder à tout moment à des modifications techniques.
Nous déclinons toute responsabilité pour les erreurs typographiques et d'impression.

Autriche • Allemagne • Suisse • Italie • France • Espagne • République tchèque • États-Unis • Australie

www.robotunits.com