

Projekt:



Otočná stanice

Návod k montáži

Obsah

1.	Obecné.....	3
1.1	Výrobce zařízení.....	3
1.2	Verze.....	3
2.	Bezpečnost.....	4
2.1	Zamýšlené použití.....	4
2.2	Bezpečnostní pokyny pro přepravu.....	5
3.	Technické údaje.....	6
3.1	Mechanické.....	6
3.2	Dopravovaný materiál.....	6
3.3	Okolní podmínky.....	6
4.	Mechanická konstrukce.....	7
5.	Montáž.....	8
5.1	Požadavky na personál.....	8
5.2	Přípevnění k rámu válečkového dopravníku Robotunits.....	8
5.3	Upevnění k zemi.....	9
6.	Funkce.....	10
6.1	Rotace.....	10
6.2	Referenční chod.....	11
7.	Údržba: Čištění a kontrola.....	13
8.	Údržba: opravy, odstraňování závad.....	14
8.1	Tabulka údržby.....	14
8.2	Výměna ozubeného řemene.....	15
8.3	Výměna motoru.....	16
9.	Použité komponenty.....	17
9.1	Válec motoru.....	17
9.2	Převodový motor.....	17
9.3	Ozubený řemen.....	17
9.4	Ovladače motoru.....	18
9.5	Zónový a kontrolní senzor válečkového dopravníku na otočné stanici.....	18
9.6	Zónový senzor válečkového dopravníku.....	18
10.	ES prohlášení o zabudování.....	19

1. Obecné

1.1 Výrobce zařízení

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 Verze

Verze	Typ	Datum
01	Překlad originálního dokumentu	24.09.2023

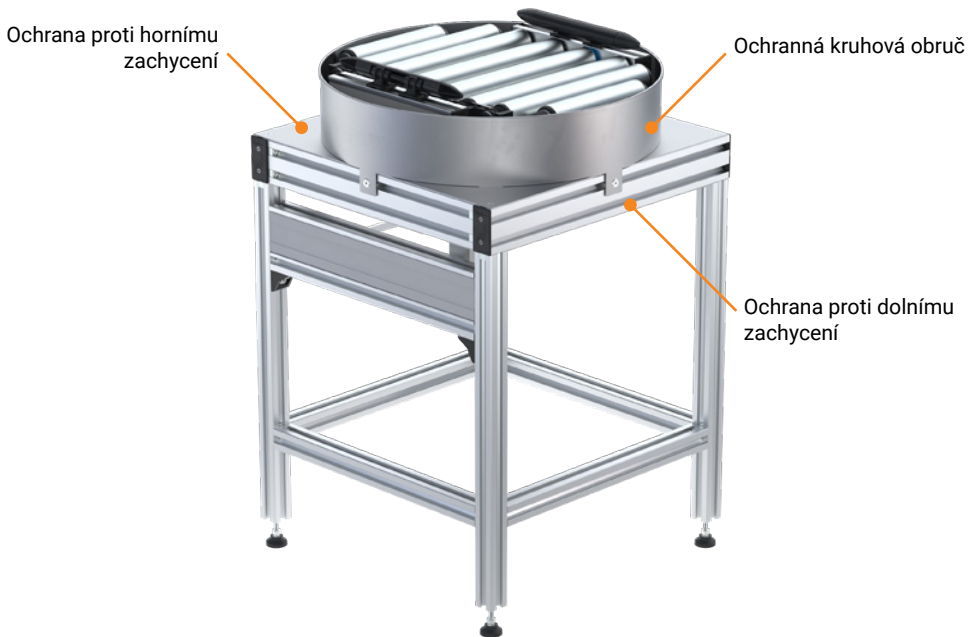
2. Bezpečnost

2.1 Zamýšlené použití

Otočná stanice doplňuje válečkový dopravní systém Robotunits a slouží k otočení dopravovaného zboží do správné polohy. Technické údaje viz kapitola 3.




Jelikož je otočná stanice dodávána bez ovládání, jedná se ve smyslu směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES o „neúplný stroj“. Prohlášení o zabudování viz příloha.

Otočná stanice je navržena s vhodnými kryty.



Při montáži nebo kompletaci zařízení je třeba brát v úvahu „integraci bezpečnosti“. Integrátor nebo provozovatel musí zajistit, aby byla zavedena další vhodná ochranná a bezpečnostní zařízení.

2.2 Bezpečnostní pokyny pro přepravu

 NEBEZPEČÍ	
 	<p>Smrt nebo vážné zranění způsobené zvednutým břemenem</p> <p>Při přepravě otočné stanice hrozí nebezpečí ohrožení života v důsledku pádu břemene.</p> <ul style="list-style-type: none">• použití vhodných dopravních prostředků• při zvedání stroje dbejte na polohu těžiště• zákaz zdržování se pod břemenem

3. Technické údaje

3.1 Mechanické

- Hmotnost přepravovaného materiálu: kg (max. 50 kg)
- Hmotnost otočné stanice: max. 100 kg (v závislosti na provedení)
- Rozteč válečků: mm
- Čas cyklu: min. 10,3 s
- Doba jízdy otočení o 90°: $\geq 2,5$ s
- Rychlost válečkového dopravníku: m/min
- Emise hluku šířeného vzduchem: 67 dBA

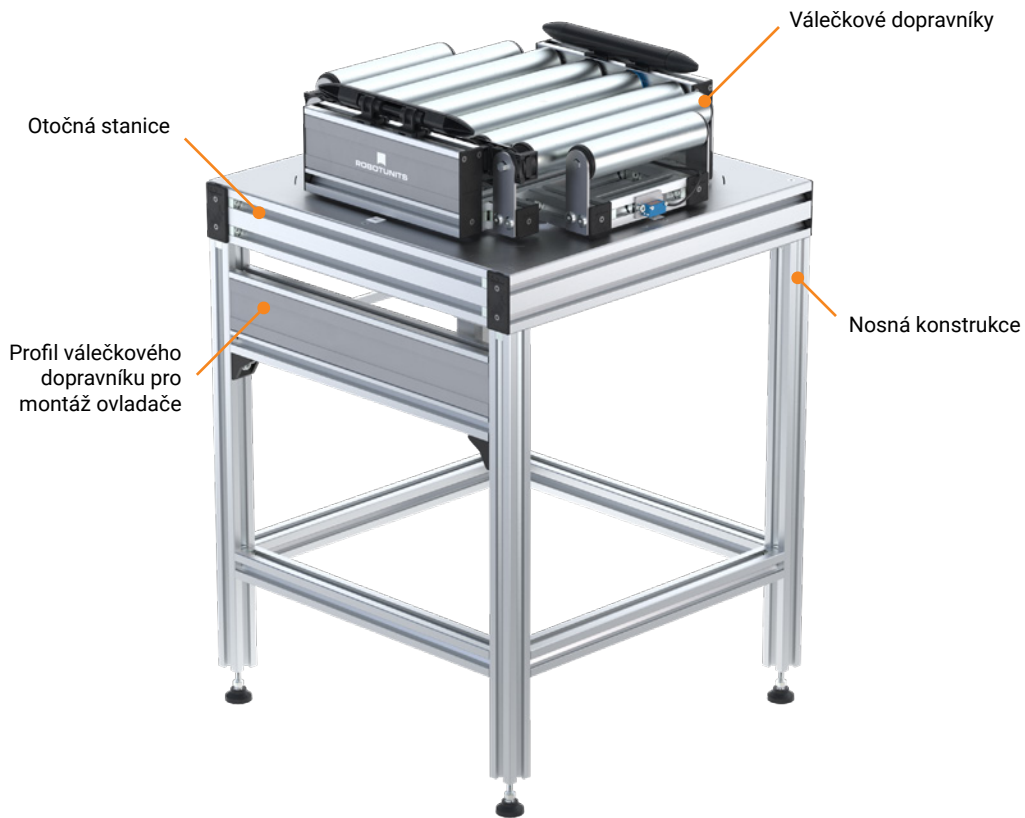
3.2 Dopravovaný materiál

- Rozměry: mm
- Materiál:

3.3 Okolní podmínky




- Okolní teplota: +2°C až +40°C (vyvarujte se teplotním šokům)
- Rozsah vlhkosti: < 90 %
- Otřesy: < 0,5 g

4. Mechanická konstrukce



5. Montáž

Otočná stanice se dodává kompletně sestavená a připravená k použití, jak je popsáno v kapitole 4.

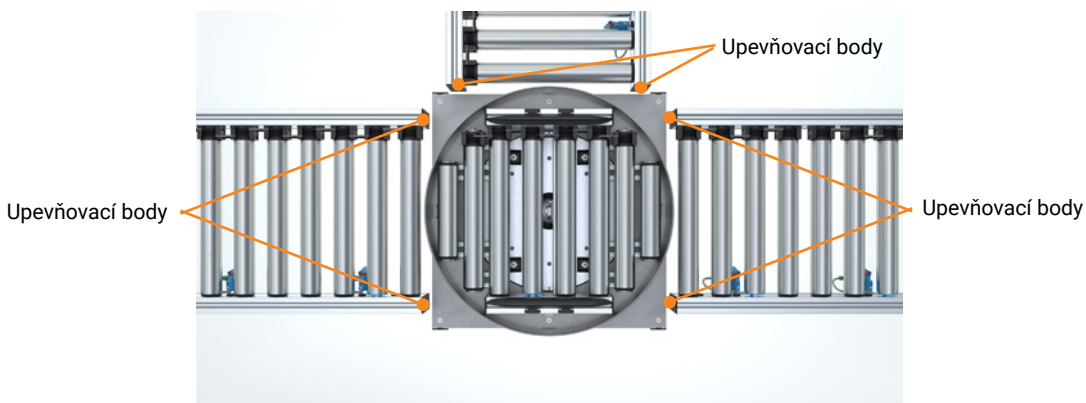
 VAROVÁNÍ	
 	<p>Nebezpečí zranění v důsledku převrácení otočné stanice</p> <p>Riziko zranění rozdrcením nebo požráním horních a dolních končetin</p> <ul style="list-style-type: none">• při všech pracích zajistěte stroj proti převrácení

5.1 Požadavky na personál

Veškeré práce na stroji smí provádět pouze kvalifikovaní a pověřeni odborníci.

5.2 Připevnění k rámu válečkového dopravníku Robotunits

Připevnění otočné stanice k rámu válečkového dopravníku Robotunits pomocí spojky Robotunits GUS 4501 a případně profilu pro výškové nastavení.



5. Montáž

5.3 Upevnění k zemi

Otočná stanice je navržena s nastavitelnými patkami BAS4800 s kotvicím okem a lze ji připevnit k podlaze pomocí kotevního šroubu Robotunits BAP2900.



Ilustrace: Nastavitelná patka BAS4800



Ilustrace:
Kotevní patka BAP4500

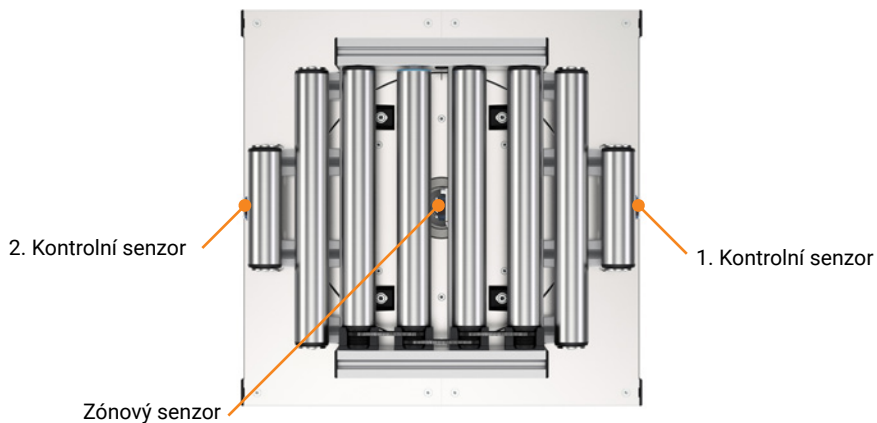
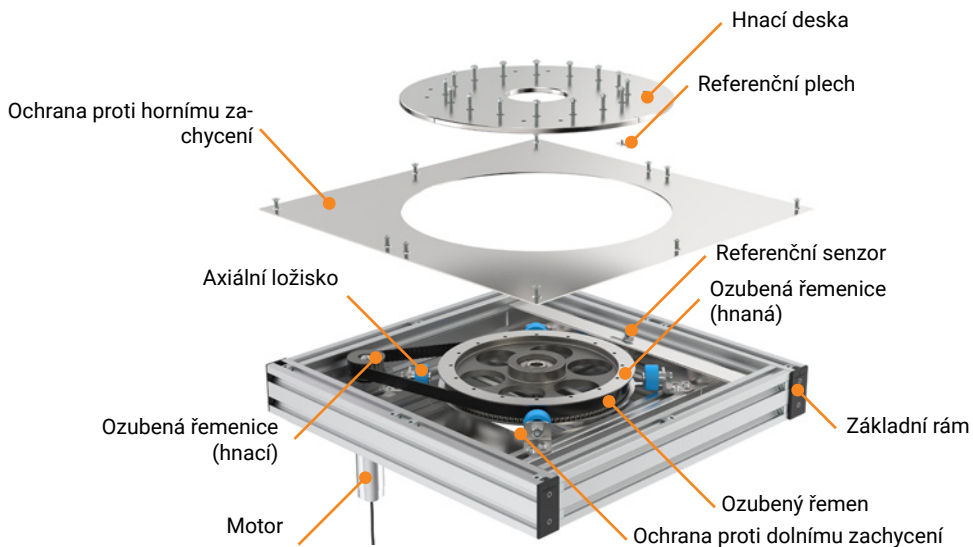


Ilustrace: Kotevní šroub BAP2900

6. Funkce

6.1 Rotace

Pohon je bezkartáčový 24V převodový motor, který lze použít jako servomotor. Přístupní body jsou monitorovány 2 kontrolními senzory. Pokud je jeden z kontrolních senzorů obsazen, nesmí se otočná stanice otáčet.



6. Funkce

Příklad: Zápisem číselné hodnoty "2" se přesune na nastavenou pozici. Bit 2 v položce "ServoStatusRight" je nastaven během jízdy. Dosažení polohy je potvrzeno nastavením bitů 0 a 2 v "ServoStatusRight".

Nový příkaz pro přesun / nové nulové polohování

Zápisem celočíselné hodnoty "0" do pole "ServoControlCommandRight" je modul opět připraven přijmout nový příkaz k pohybu nebo nové nulové polohování. Připravenost je indikována vymazáním všech bitů v "ServoStatusRight".

Při všech operacích se aktuální poloha zobrazuje v položce "DistanceRight". Stejný postup platí i pro levý motor.

7. Údržba: Čištění a kontrola

Správná péče o stroj je předpokladem bezporuchového provozu a dlouhé životnosti.

Práce prováděné pracovníky obsluhy:

- Zastavení stroje
- Čistíte suchými nebo mírně navlhčenými měkkými hadříky
- V případě většího znečištění vysajte
- V případě potřeby vyčistěte senzory
- Vizualní kontrola poškození, příp. zadejte opravu údržbě ve výrobním závodě.

8. Údržba: opravy, odstraňování závad

Seznam náhradních dílů naleznete v příloze.

Práce, které musí provádět vyškolený odborný personál z oddělení údržby závodu:

8.1 Tabulka údržby

Místo údržby	Interval údržby	Činnost
Elektrické instalace	2× ročně	vizuální kontrola poškození a těsnění
Ozubení řemen	2× ročně	vizuálně zkontrolujte, zda není poškozený (např. praskliny nebo pórovitost)
Ložisko	2× ročně	kontrola pevného uchycení
šroubových spojů po prvním uvedení do provozu	1 za měsíc po prvním uvedení do provozu	kontrola pevnosti
šroubových spojů	1× ročně	kontrola pevnosti
Sensory	podle potřeby	odstraňte případné nečistoty

8. Údržba, opravy, odstraňování závad

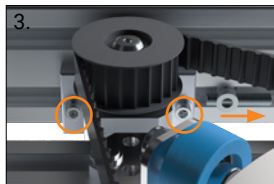
8.2 Výměna ozubeného řemene



1. Odstraňte válečkový dopravník včetně kabeláže



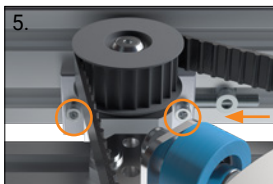
2. Sejměte ochranu proti zachycení a pohonný kotouč



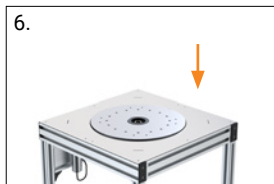
3. Uvolněte ozubený řemen



4. Vyměňte ozubený řemen



5. Napněte ozubený řemen



6. Namontujte ochranu proti zachycení a pohonný kotouč



7. Upevněte a připojte válečkový dopravník

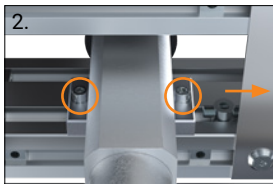


8. Údržba, opravy, odstraňování závad

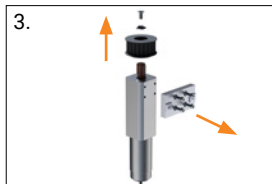
8.3 Výměna motoru



1. Demontujte ochranu proti zachycení na straně motoru



2. Uvolněte ozubený řemen a odmontujte motor



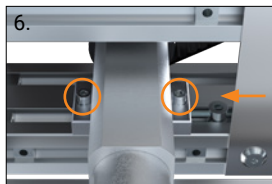
3. Odmontujte řemenici ozubeného a motorovou desku z motoru



4. Vyměňte motor



5. Připevněte řemenici ozubeného řemene a motorovou desku k motoru



6. Namontujte motor a napněte ozubený řemen



7. Namontujte ochranu proti zachycení

9. Použité komponenty

9.1 Válec motoru

Válec motoru pro válečkový dopravník

	<p>Výrobce: Pulseroller Typ: Synergie Ai</p> <p>Číslo dílu: 127045 (SC 15) (v závislosti na provedení) 127046 (SC 20) 127047 (SC 35)</p>
-----------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

9.2 Převodový motor

Motor pro otočné stanice

	<p>Výrobce: Pulseroller Typ: PGD-Ai PGD024-SE2-67AAA Speedcode 15</p> <p>Číslo dílu: 306258</p>
-----------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

9.3 Ozubený řemen

Ozubený řemen pro otočné stanice

	<p>Výrobce: Megadyne Typ: 1120-SLV2-8-20 1800-SLV2-8-20</p> <p>Číslo dílu: 313184 (590) (v závislosti na provedení) 311871 (790)</p>
-------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

9. Použité komponenty


9.4 Ovladače motoru

Ovladače motoru pro váleček motoru

	<p>Výrobce: Pulseroller Typ: ConveyLinX Ai2 / MotionLinX Ai Číslo dílu: 297340 / 297341 (v závislosti na provedení)</p>
-----------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------


9.5 Zónový a kontrolní senzor válečkového dopravníku na otočné stanici

- Detekce výrobku v zóně otočné stanice
- Kontrola správné polohy výrobku (kontrolní senzory)

	<p>Výrobce: Wenglor Typ: P1KY102 Číslo dílu: 313262</p>
-----------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------

9.6 Zónový senzor válečkového dopravníku

- Senzor pro referenční chod

	<p>Výrobce: Sick Typ: IME12-04BPSZC0S Číslo dílu: 145392</p>
-------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------

10. ES prohlášení o zabudování

(podle směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES ze dne 09.06.2006, příloha IIB pro zabudování neúplného strojního zařízení)

My, jako výrobce neúplného strojního zařízení, prohlašujeme na svou výhradní odpovědnost, že pro níže uvedený stroj:

- platí a jsou dodrženy níže uvedené základní požadavky harmonizačních právních předpisů 2006/42/ES
- speciální technická dokumentace byla vypracována v souladu s přílohou VII částí B
- tato speciální technická dokumentace se poskytuje v souladu s přílohou VII částí B a na odůvodněnou žádost vnitrostátním orgánům v tištěné nebo elektronické podobě (pdf)

Výrobce: Robotunits GmbH

Dr. Walter Zumtobel Strasse 2
6850 Dornbirn, RAKOUSKO

Produkt:



Harmonizační právní předpisy (směrnice):

2006/42/ES (09.06.2006) Použitý a splněný základní požadavek:

1.1.2., 1.1.3., 1.1.5., 1.3.1., 1.3.2, 1.5.8, 1.5.9, 1.5.13

2014/35/EU Směrnice o nízkém napětí

2014/30/EU Směrnice o elektromagnetické kompatibilitě

Osoba pověřená sestavením technické dokumentace:

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

Toto neúplné strojní zařízení nesmí být uvedeno do provozu, dokud nebude zjištěno, že strojní zařízení, do kterého má být zabudováno, splňuje ustanovení směrnice 2006/42/ES.

Podepsal za a jménem společnosti:

Robotunits GmbH

Christian Beer

Jednací společník společnosti

Dornbirn, 29.04.2023



Vyhrazujeme si právo kdykoli provést technické změny.
Nepřebíráme žádnou odpovědnost za chyby v sazbě nebo tisku.

Rakousko • Německo • Švýcarsko • Itálie • Francie • Španělsko • Česko • USA • Austrálie

www.robotunits.com