

Inhalt

1.	Technische Daten des Fußpedal.....	2
2.	Identifikation.....	2
3.	Sicherheit	3
3.1.	Persönliche Schutzausrüstung (PSA)	3
3.2.	Klassifizierung der Warnhinweise.....	3
4.	Lieferumfang	3
5.	Erstinbetriebnahme am Roboter	4
5.1.	Montage der Montageplatte	4
5.2.	Anschluss mit offenen Kabelende	5
5.3.	Anschluss an Montageplatte	5
5.4.	Anschluss an operateONE.....	6
5.5.	I/O Variablen Konfigurieren.....	6
6.	Aufstellen des Fußpedals	8
7.	Umgang mit dem Fußpedal.....	8
8.	Risikobewertung.....	8

1. Technische Daten des Fußpedal

Maschinen Nummer

Technische Daten

Schaltkontakt	1 Schlißer
Kabellänge	6m
Maße (LxBxH)	198x98x73mm
Material	Aluminium
Schnittstelle Roboter	Seriell 1xIN, 24V



2. Identifikation

Das Fußpedal sollte nur von Fachpersonal installiert werden die benötigten Unterlagen liegen dem Lieferumfang bei. OH-au2mate steht für Fragen bei der Installation gern zur Verfügung. Das Fußpedal ist für die Verwendung mit Universal Robot CB-Serie und e-Serie bestimmt. Eine Anbindung an andere Anlagen ist ebenfalls möglich jedoch im Voraus mit OH-au2mate abzustimmen um mögliche Risiken und Gefahren zu vermeiden. Das Personal welches mit der Einrichtung arbeitet ist zu unterweisen.

3. Sicherheit

3.1. Persönliche Schutzausrüstung (PSA)

Beim Arbeiten an der Einrichtung ist die für die Arbeit benötigte persönliche Schutzausrüstung zu tragen. Der Umfang der PSA wird durch den Systemintegrator anhand einer Risikobeurteilung bestimmt.

3.2. Klassifizierung der Warnhinweise

Die in der Betriebsanleitung verwendeten Warnhinweise sind in vier verschiedene Ebenen unterteilt und werden vor potenziell gefährlichen Arbeitsschritten angegeben. Geordnet nach abnehmender Wichtigkeit bedeuten sie folgendes:

GEFAHR

Bezeichnet eine unmittelbar drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, sind Tod oder schwerste Verletzungen die Folge.

WARNUNG

Bezeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation. Wenn sie nicht gemieden wird, können schwere Verletzungen die Folge sein.

VORSICHT

Bezeichnet eine möglicherweise schädliche Situation. Wenn sie nicht gemieden wird, können leichte oder geringfügige Verletzungen die Folge sein.

HINWEIS

Bezeichnet die Gefahr, dass Arbeitsergebnisse beeinträchtigt werden oder Sachschäden an der Ausrüstung die Folge sein können.

4. Lieferumfang

- operateFOOT Fußpedal/Freedrive-Pedal inkl. Kabel zur UR-Steuerung

5. Erstinbetriebnahme am Roboter

5.1. Montage der Montageplatte

Wenn Sie eine Montageplatte als Zubehör dazu bestellt haben, wird die Installation nachfolgend beschrieben. Die Robotersteuerung ist auszuschalten. Anschließend muss die original Montageplatte an der Unterseite der Robotersteuerung entfernt werden.

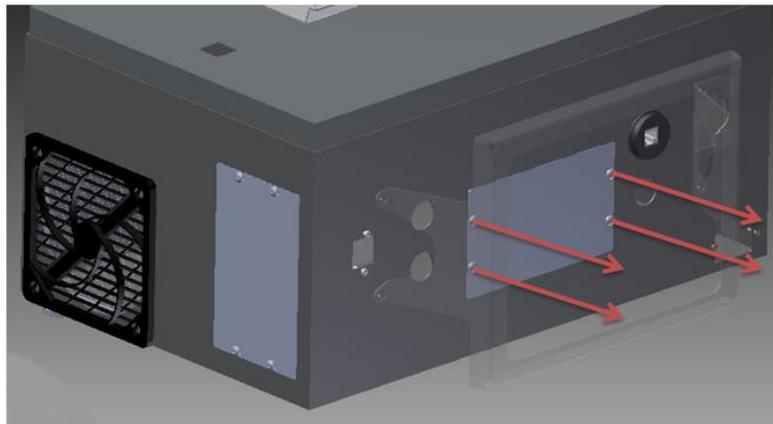


Abbildung 1 Roboterschrank Montageplatte demontieren

Die Platte durch die im Lieferumfang enthaltene Platte von OH-au2mate ersetzen.

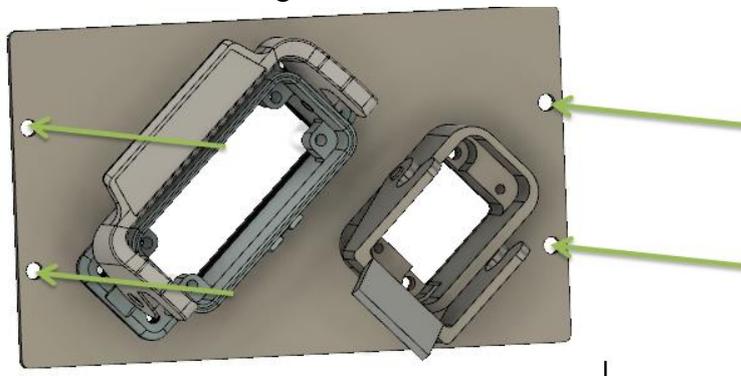


Abbildung 2 Roboterschrank Montageplatte montieren

5.2 Anschluss mit offenen Kabelende

Die Adern des operateFOOT Fußpedal sind wie nachfolgend beschrieben anzuschließen. Natürlich können auch ein anderer Eingang verwendet werden. Die hier abgebildete Darstellung ermöglicht eine Kompatibilität mit anderen OH-au2mate Produkten

Emergency Stop	Safety	24V	■	Remote	12V	■	Power	PWR	■	Configurable Inputs		Configurable Outputs		Digital Inputs		Digital Outputs		Analog					
	EI0	■	GND		■	GND		■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	24V		■	24V	■	AG	■
	24V	■	ON		■	24V		■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V		■	0V	■	AI0	■
	EI1	■	OFF	■	0V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V		■	AG	■		
	Safeguard Stop	24V	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AG	■	
		SI0	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AO0	■	
		24V	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AG	■	
SI1		■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	AO1	■			



Abbildung 3 Adernbelegung für Fußpedal mit offenen Kabelenden

Die Adern des Steckverbinders sind mit den gleichen Nummern versehen wie in der Abbildung.

5.3 Anschluss an Montageplatte

Haben Sie die Option Montageplatte mir dazu bestellt bzw. besitzen Sie bereits eine Montageplatte dann wird das Fußpedal (operateFOOT) an dem für die Bedieneinheit vorgesehene Schnittstelle operateONE anschlossen. Der Stecker ist wie nachfolgend abgebildet aufzulegen. Die Nummer in der Abbildung entspricht der Kabelbeschriftung des mitgelieferten Harting Stecker.

Emergency Stop	Safety	24V	■	Remote	12V	■	Power	PWR	■	Configurable Inputs		Configurable Outputs		Digital Inputs		Digital Outputs		Analog					
	EI0	■	GND		■	GND		■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	24V		■	24V	■	AG	■
	24V	■	ON		■	24V		■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V		■	0V	■	AI0	15
	EI1	■	OFF	■	0V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V		■	AG	■		
	Safeguard Stop	24V	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AG	■	
		SI0	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AO0	■	
		24V	■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■		0V	■	AG	■	
SI1		■			24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	AO1	■			

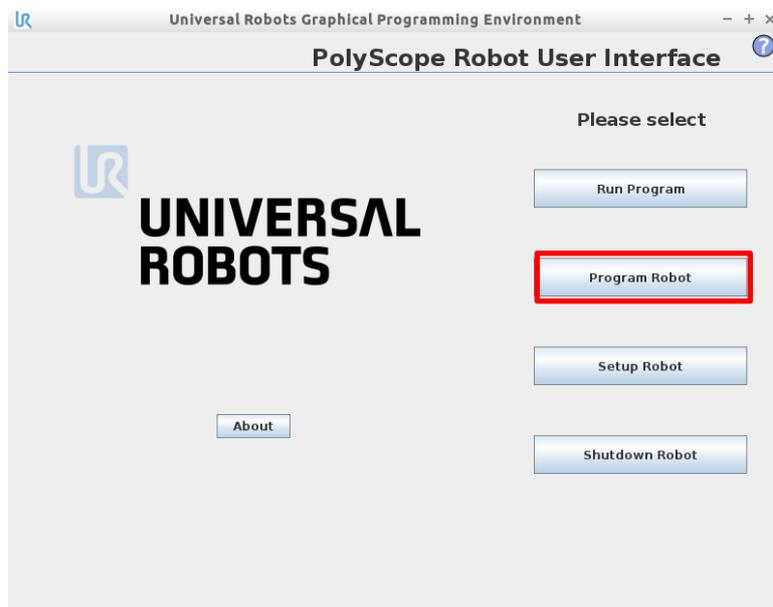


5.4 Anschluss an operateONE

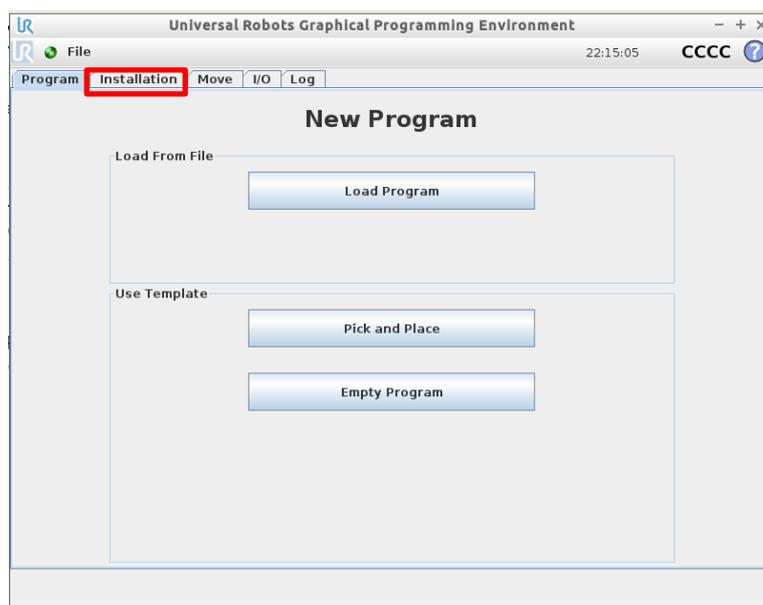
Wenn Sie bereits eine Bedieneinheit operateONE von OH-au2mate besitzen, befindet sich auf der Rückseite ein Anschluss für das Fußpedal. Hier stecken Sie diese einfach über den Steckanschluss an.

5.5 I/O Variablen Konfigurieren

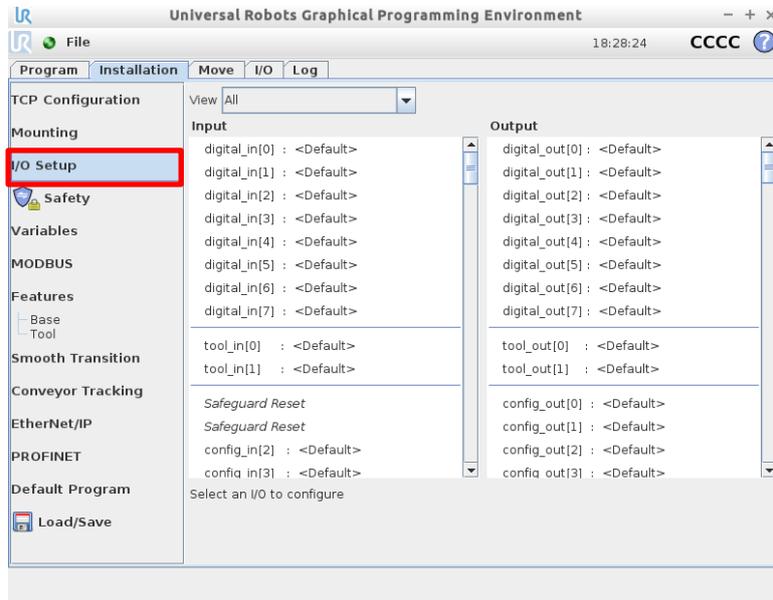
1. Starten Sie den Roboter und warten Sie bis der Startbildschirm erscheint. Im Startbildschirm wählen Sie anschließend „Roboter programmieren“



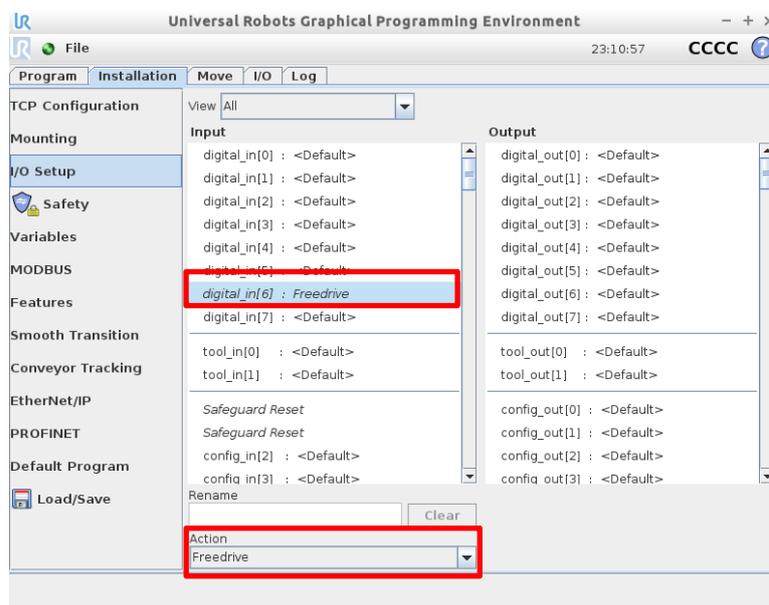
2. Wählen Sie im nächsten Menü den Tab Installation.



3. Anschließend wählen Sie I/O Setup



4. Nehmen Sie die Konfiguration des Fußpedals wie im nachfolgenden Bild vor



5. Die Konfiguration ist abgeschlossen.

6 Aufstellen des Fußpedals

Stellen Sie das Fußpedal auf einen stabilen festen Untergrund. Die Aufstellung muss gewährleisten, dass das Fußpedal ohne kippen, betätigt werden kann.

7 Umgang mit dem Fußpedal

Nachdem das Fußpedal angeschlossen und eingebunden wurde, kann der Roboter durch Betätigung in den Freedrive Modus gebracht werden. Greifen Sie hier zu den Roboter mit beiden Händen fest an und betätigen Sie das Pedal. Der Roboter sollte nun in Schwimmstellung sein und Sie können ihn an die Position bewegen welche Sie teachen möchten.

8 Risikobewertung

Die Risikobewertung für das Gesamtsystem ist durch den Systemintegrator durchzuführen.