

Hinweis

Es dürfen keine fremden Potentiale an den Anschluss angeschlossen werden. Dies führt zu Schäden am Roboter und der Steuerung.



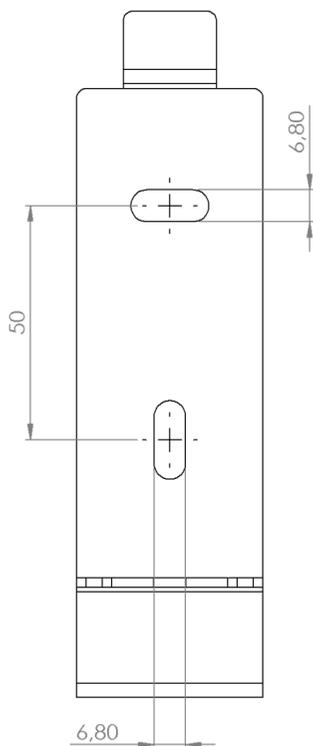
Abdeckung

Die Schutzart IP54 ist nur bei gesteckter Abdeckkappe sichergestellt.

Montage der Aufhängeklammer

Die Aufhängeklammer kann an einer vertikalen Fläche angebracht werden und dient der Aufhängung des externen Betätigers und des Kabels.

Bohrbild:



-5-

Bestellschlüssel

Einzelartikel:

· Einbausatz **BLT-AS-IRB360**

· Handtaster **BLT-HT-xxx**

xxx Kabellänge für Handtaster

Kabellängen = 300, 500 cm

· Aufhängeklammer **BLT-HT-AHK**

Oder als Set:

· Handtaster und Aufhängeklammer **BLT-HT-xxx-SET**

xxx Kabellänge für Handtaster

Kabellängen = 300, 500 cm

Eule Industrial Robotics GmbH & Co. KG
 Industriering 14
 41751 Viersen

☎ : 02162-89779-0

☎ : 02162-89779-99

✉ : vertrieb@eule-robotics.de

🌐 : www.eule-robotics.de



**EULE INDUSTRIAL
ROBOTICS**

the automation company

Authorized
value
provider



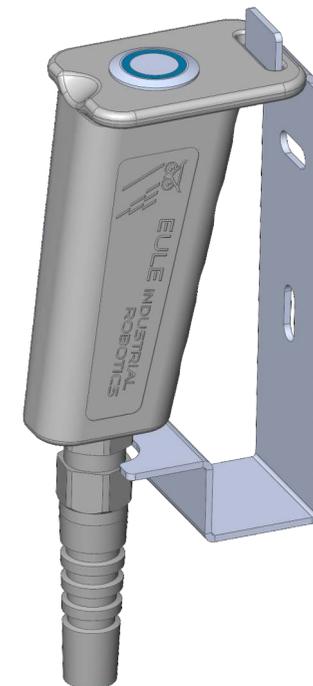
-6-

BLT-IRB360

Externer Bremsenlösetaster für ABB IRB 360

Kompatibel mit:

· IRB360 alle Modelle



Technische Daten:

Einbausatz

Maße L x B x H : 180mm x 70mm x 100mm
 Montage : im Robotersockel in vorhandenen Flansch
 Schutzart : IP54 (mit Abdeckkappe)
 Anschlussart : Stecker

Handtaster

Anzahl Taster : 1 mit Beleuchtung
 Schutzart : IP65

Beschreibung und bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der Bremsenlösetaster ist zum Lösen der Haltebremsen des Roboters im **Handbetrieb** bestimmt. Dabei übernimmt er die gleiche Funktion wie der im Roboter eingebaute Taster zum Lösen der Bremsen. Durch den externen Taster soll der Aktionsradius des Bedieners erweitert und das Lösen der Bremsen auch aus ungünstigen Positionen erleichtert werden.

Bei der Betätigung sind die gleichen Sicherheitsvorkehrungen wie beim Betätigen des integrierten Bremsenlösetasters zu treffen.



Das Lösen der Bremsen ist eine gefährliche Aktion, die Verletzungen verursachen und Ausrüstung beschädigen kann. Es darf nur mit größter Umsicht und wenn absolut unerlässlich erfolgen.

Die Achsen sind der Schwerkrafteinwirkung ausgesetzt, wenn die Bremsen gelöst werden. Es besteht nicht nur das Risiko, dass Sie von sich bewegenden Manipulatorteilen getroffen werden, sondern auch, dass Sie von den Parallelarmen eingeklemmt werden.

Einbau und Anschluss des Anschlusssatzes

Achtung!
Arbeiten an elektrischen Geräten dürfen nur von hierzu besonders befähigtem Fachpersonal durchgeführt werden.



Schalten Sie den Controller vor dem Stecken oder Ziehen der Anschlussstecker aus um Beschädigungen zu vermeiden.



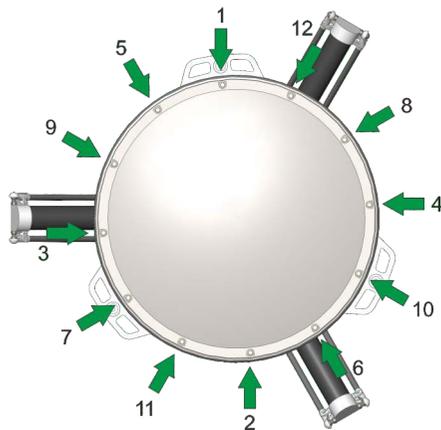
Der Anschlusssatz besteht aus einer Flanschplatte mit montiertem Steckverbinder und Kabelsatz. Der Kabelsatz ist so konfektioniert, dass er in die vorhandene Verkabelung des Roboters eingesteckt werden kann.

Die Flanschplatte kann an jeder der drei möglichen Positionen am Roboter montiert werden.



Lösen sie hierzu die vier Schrauben der Blindplatte.

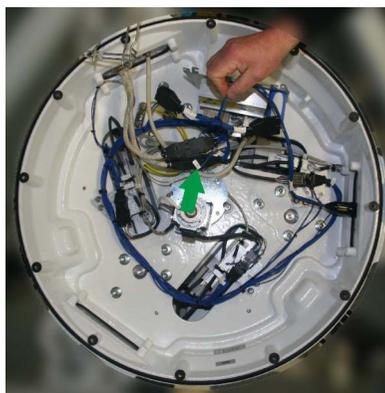
Lösen sie die 12 Schrauben des Deckels und entfernen den Deckel.



Setzen Sie die Flanschplatte in die freie Öffnung ein und befestigen diese mit den vier Schrauben.



Suchen Sie den Steckverbinder mit der Bezeichnung **R1.MP4-6** und lösen Sie die Verbindung.



Fügen Sie den Kabelsatz des Anschlusssatzes an der getrennten Stelle ein und verlegen Sie das Kabel so, dass es an keiner Stelle eingeklemmt wird.

Setzen sie anschließend den Deckel wieder auf und ziehen die Schrauben in der links angegebenen Reihenfolge wieder an (Anzugsdrehmoment 4Nm).

Anschluss des externen Betätigers

Verbinden Sie den Stecker des externen Betätigers mit der Buchse im Anschlussflansch. Die Verriegelung erfolgt durch eine Drehung nach rechts. Dabei rastet der Stecker ein.

Zum Lösen betätigen Sie die Taste am Stecker und drehen den Stecker in die entgegengesetzte Richtung. Nun können sie den Stecker aus dem Flansch ziehen.



Der Stecker darf bei eingeschalteter Steuerspannung gesteckt und gezogen werden jedoch nicht, wenn die Taste des Betätigers gedrückt ist.

Ist der Stecker nicht gesteckt, verschließen sie den Anschluss mit der Dichtkappe um das Eindringen von Schmutz zu verhindern.



Im angeschlossenen Zustand leuchtet bei eingeschalteter Steuerung zur Kontrolle der Ring im Taster.

Durch Betätigung des Tasters werden die Bremsen aller 4 Achsen gleichzeitig gelöst.