fruitcore robotics

Robotersystem HORST1000 G2



Montageanleitung 2/2

Für Installations-, Bedienungs- und Instandhaltungspersonal
immer beim Produkt aufbewahren!

Copyright

© by fruitcore robotics

Für diese Dokumente beansprucht die fruitcore robotics GmbH Urheberrechtschutz.

Originalsprache der Dokumentation: Deutsch

Diese Dokumentation darf ohne vorherige schriftliche Zustimmung der fruitcore robotics GmbH weder abgeändert, erweitert oder vervielfältigt, oder an Dritte weitergegeben werden.

fruitcore robotics GmbH

Macairestr. 3

78467 Konstanz

Telefon: (+)49 (0)7531 / 945 99-20

E-Mail: info@fruitcore.de

Internet: www.fruitcore-robotics.com

Version 1.3 / 01.07.2026

Design- und Maschinenänderungen vorbehalten

Inhalt

1 Einleitung 4
1.1 Grundsatz 4
1.2 Normen, Richtlinien und Konformität 4
1.3 Zeichen, Symbole und Warnhinweise 4
1.4 Lieferumfang 5
2 Produktbeschreibung 6
2.1 Roboter 6
2.2 Arbeitsbereich des Roboters 7
2.3 Technische Daten 7
2.3.1 Anhaltezeit 8
2.3.2 Anhalteweg 9
2.4 Grundplatte Robotersockel 9
3 Transport, Aufstellung und Montage 10
3.1 Transport nach Anlieferung 10
3.2 Aufstellung & Montage 11
3.2.1 Montagefläche 11
3.2.2 Roboter montieren 11
3.3 Einschränkung des Bewegungsraums 12
3.4 Befestigung Anbauteile und externer Energieketten 13
3.4.1 Pneumatischer Anschluss von Anbauteilen 14
3.5 Weitere Transporte 14
4 Notfall und Störungsbehebung 15
4.1 Notbetrieb – Bewegen des Roboters ohne Antriebsenergie 15
4.2 Notbetrieb – Bewegen des Roboters durch Freifahren 16
5 Reinigung und Instandhaltung 17
5.1 Reinigung 17
5.2 Instandhaltung und Instandsetzung 18

Abkürzungen

E/A	Ein-/Ausgang
FFZ	Flurförderzeug
HORST	Highly Optimized Robotic Systems Technology
MA	Montageanleitung
T1/T2	Teach modus 1/2
TCP	Tool Centre Point (Werkzeugmittelpunkt)

1 Einleitung

1.1 Grundsatz

Die Dokumentation des Robotersystems HORST besteht aus grundsätzlich aus folgenden Dokumenten:

1) Montageanleitung
   a) Allgemeiner Teil,
   b) Roboterspezifischer Teil (dieses Dokument),
2) Dokumentation der Anwendersoftware horstOS (https://www.fruitcore-robotics.com/de/wissen)

Dieser Teil der Montageanleitung (MA) bildet gemeinsam mit dem allgemeinen Teil die Montageanleitung für das Robotersystem HORST. Dabei enthält dieses Dokument die Informationen, die ausschließlich auf das vorliegende Robotermodell zutreffen. Alle Robotermodellunabhängigen Informationen finden Sie im ersten Teil der Montageanleitung. Beide Teile zusammen enthalten alle wichtigen Hinweise, um das Robotersystem sicher, sachgerecht und wirtschaftlich zu betreiben.

▶ Lesen Sie beide Teile der MA sorgfältig und vollständig durch, bevor Sie das Robotersystem in Betrieb nehmen. Bewahren Sie sie am Einsatzort des Roboters auf. Eine unleserliche oder fehlende MA muss umgehend ersetzt werden.

1.2 Normen, Richtlinien und Konformität

Das Robotersystem gilt im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG als unvollständige Maschine. Alle weiteren Informationen finden Sie im ersten Teil der Montageanleitung.

1.3 Zeichen, Symbole und Warnhinweise

Aufzählungen

Einfache Aufzählungen werden mit "–" gekennzeichnet.

Handlungsanweisungen

▶ Handlungsanweisungen werden mit "▶" gekennzeichnet.

⇒ Zwischenergebnisse und Endergebnisse der Handlung werden mit "⇒" gekennzeichnet

Warnhinweise

Beachten Sie unbedingt diese Hinweise und geben Sie diese auch an andere Benutzer weiter.

GEFAHR!
Es wird vor einer unmittelbar drohenden Gefahr gewarnt, welche zu einer schweren Verletzung oder zum Tod von Personen führen kann.

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.

WARNUNG!
Es wird vor einer möglicherweise drohenden Gefahr gewarnt, welche zu einer schweren Verletzung oder zum Tod einer Person führen kann.

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.



VORSICHT!
Es wird vor einer möglicherweise gefährlichen Situation gewarnt, welche zu einer Verletzung von Personen führen kann.

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.



ELEKTRISCHE SPANNUNG!
Es wird vor einer möglicherweise gefährlichen Situation gewarnt, welche zu einer Verletzung von Personen führen kann.

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.



ACHTUNG!
Gefahr von Roboterschäden oder Sachschäden!

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.



Schutzkleidung tragen!

▶ Tragen Sie Schutzausrüstung: Sicherheitsschuhe, Schutzhelm, Schutzbrille und Arbeitshandschuhe.



Gefahr von Umweltschäden!

▶ Anschließend werden Handlungsanweisungen aufgezählt, die der Vermeidung oder Beseitigung der Gefahr dienen.



Dieses Zeichen leitet Hinweise ein, welche nützliche, nicht sicherheitsrelevante Informationen geben.

1.4 Lieferumfang

- Control (Steuerung) inkl. Montageanleitung (Teil 1)
- HORST1000 G2 inkl. Montageanleitung (Teil 2)
- Transportsicherung Roboter,
- 2x Schäkel (für den Transport mit Hebezeug, siehe Abb. 4)
- Montageset bestehend aus:
  - 1x Spanngurt
  - 4x DIN 912 M8x40-Schraube + 4x DIN 985 Mutter + 4x DIN 125 Unterlegscheibe
  - 1x DIN 912 M8x30-Schraube

2 Produktbeschreibung

2.1 Roboter

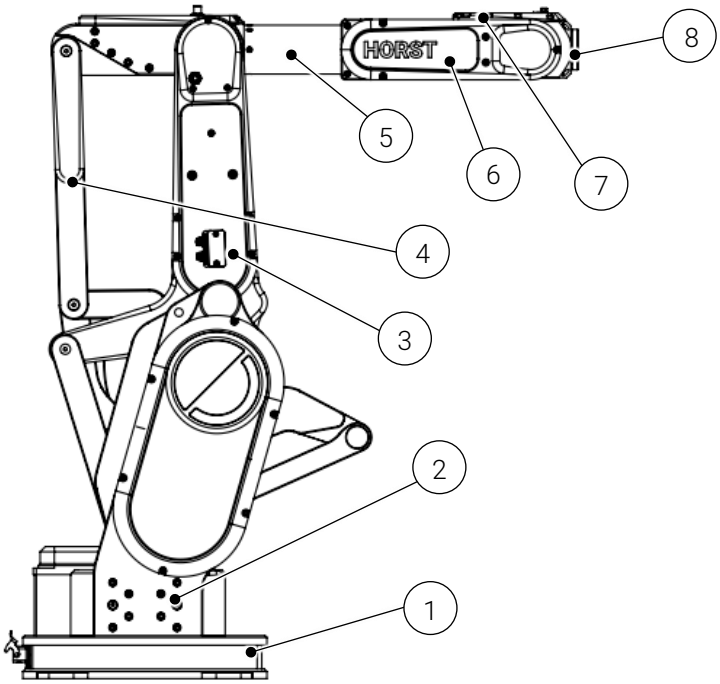


Abb. 1: Roboter HORST1000

1 – Sockel – fester Teil mit Bodenflansch
2 – Sockel – beweglicher Teil
3 – Schwenkarm
4 – Gestänge
5 – Tragarm 1
6 – Tragarm 2
7 – Tragarm 3
8 – Werkzeugflansch

Roboterachsen

Die Bewegungen werden über die Drehung um 6 Roboterachsen umgesetzt.

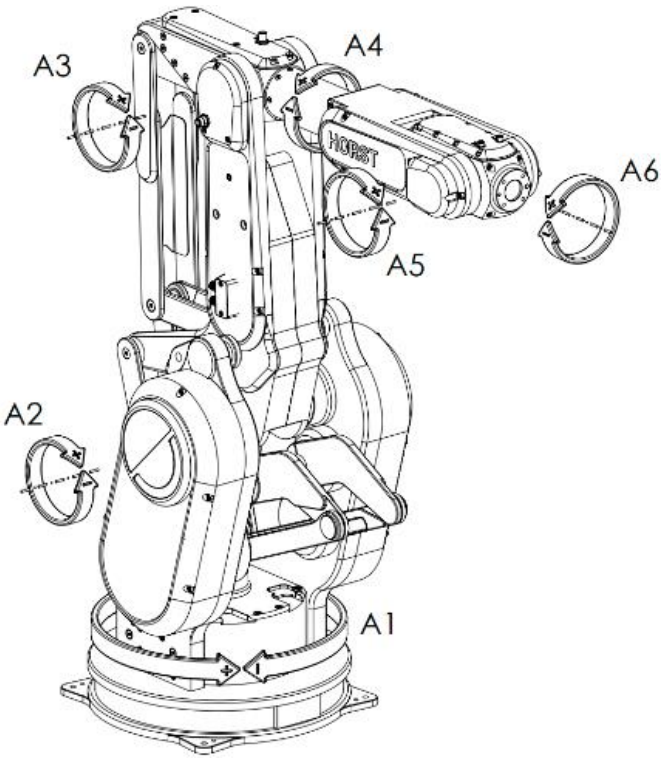


Abb. 2: Roboterachsen

2.2 Arbeitsbereich des Roboters

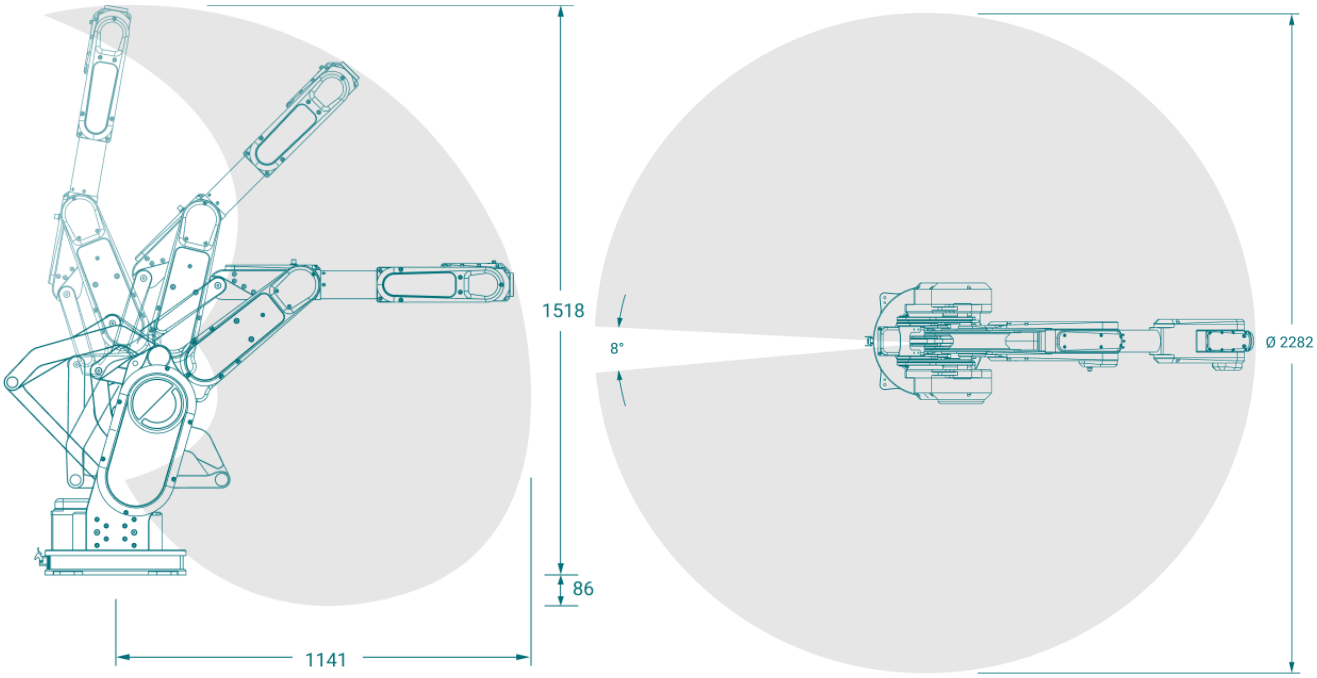


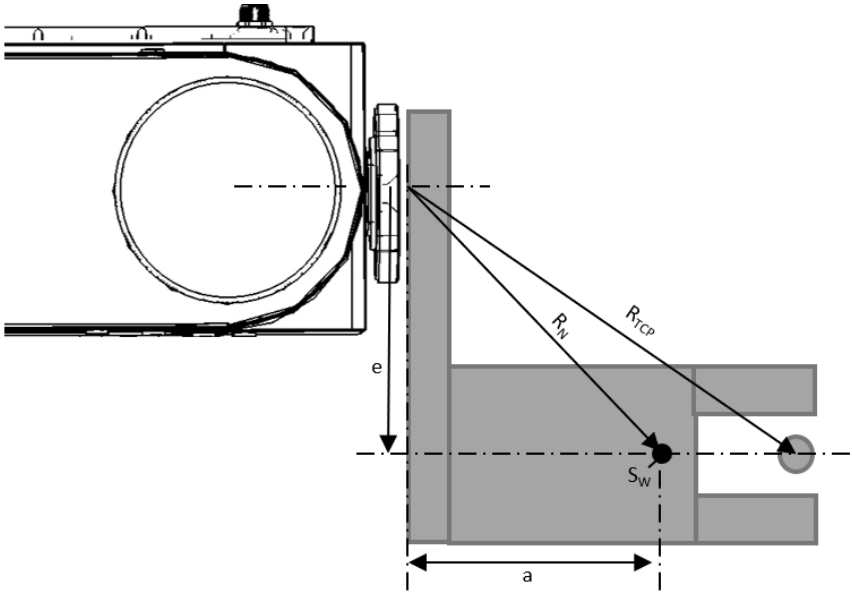
Abb. 3: Arbeitsbereich des Roboters

2.3 Technische Daten

Roboter	
Maße (LxBxH)	1200 x 800 x 1200 mm
Gewicht Roboter	105 kg
Nennlast gemäß VDI 2861-2	12 kg
Maximale Traglast	16 kg (nach Rücksprache mit fruitcore robotics). **Die zulässige Traglast reduziert sich je nach Lage ihres Schwerpunktes.**
Maximale Reichweite	1141 mm (ohne Werkzeug)
Positionswiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Anzahl der Achsen	6
Schutzart	IP65 (Handachsen) IP54 (Hauptachsen)
Geräuschemission	< 70 dB(A)
Aufstellfläche	380 mm x 380 mm

Die Nennlast kennzeichnet betragsmäßig die Last, die ein Industrieroboter als vektorielle Summe von Werkzeuglast und Nutzlast ohne Einschränkung der für die Achsen angegebenen kinematischen und geometrischen Kenngrößen handhaben kann.

Zur Veranschaulichung der Nennlastermittlung dient folgende Darstellung:



Variable	Wert
R_n	153,8 mm
e	76,9 mm
a	133,2 mm
R_{TCP}	230,7 mm

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit (bei einer Traglast von 0 kg)
1	+/- 176 °	290 °/s
2	+89,5° / -18,5 °	110 °/s
3	+53° / -61 °	190 °/s
4	+/- 176 °	570 °/s
5	+/- 165 °	440 °/s
6	+/- 300 °	740°/s

Umgebungsbedingungen	
Umgebungstemperatur	5 – 40 °C
Relative Luftfeuchtigkeit	10 % – 75 %
Betrieb in explosionsgefährdeten Bereichen	untersagt
Höhe über NN ohne Leistungsreduzierung	bis 1000 m

2.3.1 Anhaltezeit

Die Anhaltezeit ist die Zeit, zwischen Auslösen des Stoppsignals und völligem Stillstand des Roboters. Sie ist eine vom Steuerungssystem festgelegte Stellgröße und somit unabhängig von der Traglast bzw. der Ausladung des Roboterarms und der betrachteten Achse.

Sie beträgt

- im reduzierten Modus (T1, 250mm/s): **0,2s**
- im Automatikmodus oder T2 (Speed 100%): **0,6s**

2.3.2 Anhalteweg

Der Anhalteweg ist der vom TCP zurückgelegte Weg, zwischen Auslösen des Stoppsignals und komplettem Stillstand. Er ist von der Traglast abhängig, da sie die eingestellte (0 – 100 %) Absolutgeschwindigkeit vorgibt.

GEFAHR!

Eine Traglasständerung kann zu längeren Bremswegen und unerwarteten Kollisionen mit Menschen oder anderen Gegenständen und Maschinen führen. Ebenso die Verwendung eines Tiefpassfilters.

▶ Passen Sie stets die Sicherheitsabstände an die entsprechenden Anhaltewege an.

ACHTUNG!

Gefahr von Roboterschäden oder Sachschäden!

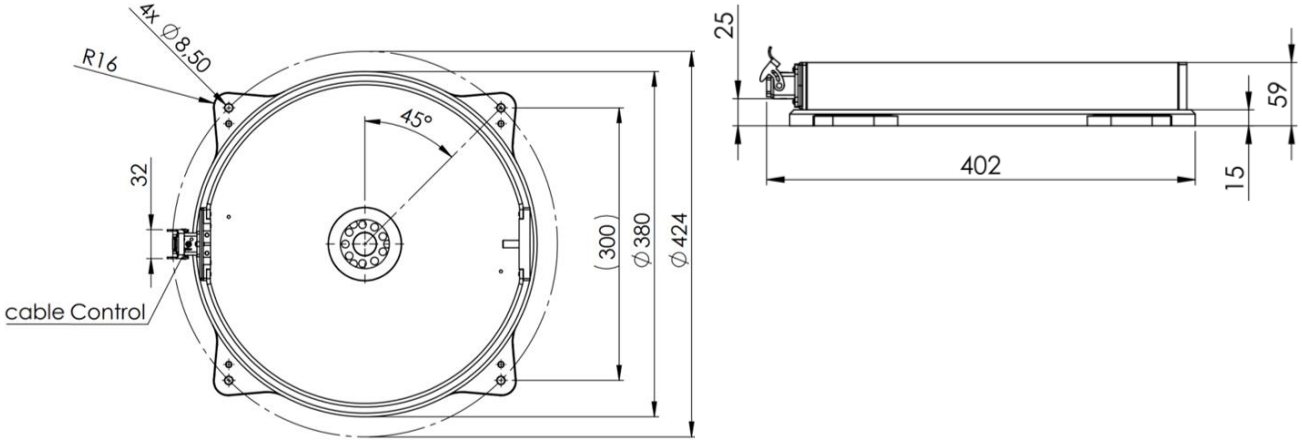
Eine Kollision kann zu schweren Schäden am Robotersystem oder umliegenden Gegenständen führen.

Die nachfolgenden Werte wurden durch Versuche ermittelt und dienen als Richtwerte. Die tatsächlichen Anhaltewege können je nach Betriebsart, Anwendungsfall und Anzahl der Bremsvorgänge abweichen. Es wird daher empfohlen die Anhaltewege unter realen Bedingungen im jeweiligen Anwendungsfall zu ermitteln und die Werte mindestens jährlich zu prüfen.

Nachfolgende Tabelle zeigt den durchschnittlichen Anhalteweg für unterschiedliche Lasten abhängig von der eingestellten Geschwindigkeit für die drei Hauptachsen 1, 2 und 3 bei maximaler Ausladung.

Last	**0 kg**		**8 kg**		**12 kg**		**16 kg**	
Speed	**T1**	**100%**	**T1**	**100%**	**T1**	**100%**	**T1**	**100%**
Achse 1	5,5°	118,1°	5,6°	94,3°	5,6°	94,7°	5,6°	93,2°
Achse 2	2,5°	29,3°	2,5°	27,6°	2,5°	26,5°	2,5°	26,1°
Achse 3	3,0°	33,5°	3,1°	39,4°	3,1°	30,2°	3,1°	22,5°

2.4 Grundplatte Robotersockel



3 Transport, Aufstellung und Montage

3.1 Transport nach Anlieferung

Im Auslieferungszustand befindet sich der Roboter in seiner Versand- bzw. Transportposition.

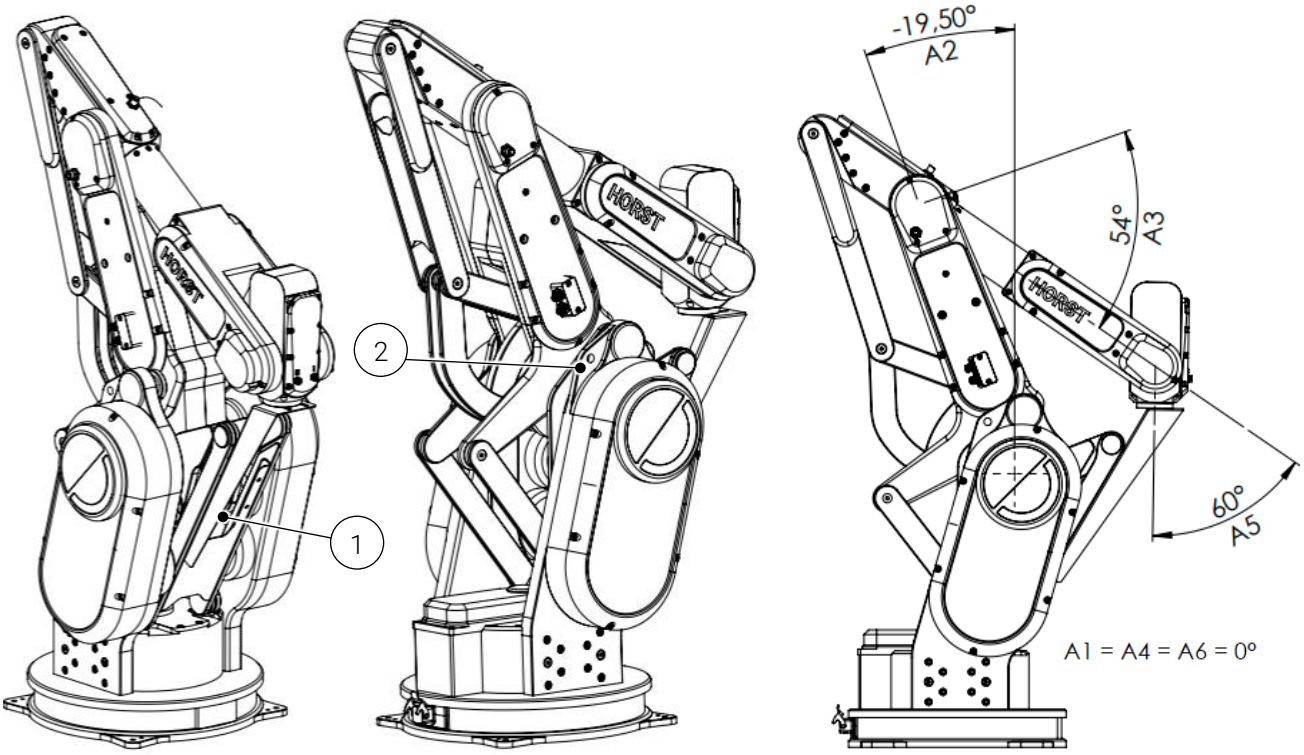


Abb. 4: Versandposition / Optimale Transportposition zum Anheben

GEFAHR!
Verletzungsgefahr durch Kippen oder Herabstürzen des Roboters

- ▶ Der Roboter ist ausschließlich mit geeigneten Hebezeugen zu bewegen. Tragen Sie den Roboter nicht.
- ▶ Der vorgesehene Transport des Roboters erfolgt per Kran. Achten Sie darauf, dass das Robotergewicht die Traglast der verwendeten Anschlagmittel nicht übersteigt.
- ▶ Beachten Sie unbedingt die nachfolgende Transportanleitung.

ACHTUNG!
Gefahr der Beschädigung des Roboters

- ▶ Entfernen Sie die Transportsicherung (1) erst nachdem der Roboter an seinem finalen Aufstellort platziert wurde.
- ▶ Achten Sie beim Kranen darauf, dass kein Druck auf die Struktur ausgeübt wird und die Oberfläche des Roboters nicht beschädigt wird.
- ▶ Bewegen Sie die Achsen des Roboters nicht gewaltsam.

- ▶ Platzieren Sie den Roboter auf der angelieferten Palette mit einem geeigneten FFZ oder Hubwagen an seinem ungefähren Aufstellort.
- ▶ Die genaue Platzierung erfolgt mit einem Hebekran oder geeigneten Lasthaken an einem FFZ: Seitlich am Sockel des Roboters befinden sich Bohrungen für die zwei mitgelieferten Schäkel (GN 585-10-A).
- ▶ Führen Sie die Schäkel jeweils in die Bohrungen (2) ein und arretieren Sie deren Bolzen.
- ▶ Die mitgelieferten Schäkel sind für das einmalige Positionieren des Roboters geeignet. Mehrfache Verwendung der Anschlagmittel unterliegt der Verantwortung des Betreibers.
- ▶ Verbinden Sie die Anschlagmittel mit den Schäkeln und heben Sie den Roboter vorsichtig an und manövrieren Sie ihn zum finalen Ort.

3.2 Aufstellung & Montage

3.2.1 Montagefläche

Der Roboter muss auf einer geeigneten, ebenen, festen, trockenen, vibrationsfreien und nicht beweglichen Fläche mit Montageschrauben montiert werden. Die Montagefläche sollte aus Stahl oder Aluminium bestehen oder vergleichbare Festigkeitswerte aufweisen und für die Montage des Roboters von unten her zugänglich sein.

Die maximal zulässige Neigung der Montagefläche betragt +/- 3°. Die Belastbarkeit der Montagefläche muss mindestens das Doppelte des Robotergewichts betragen (siehe 2.3) und das doppelte des maximalen Kippmoments des Roboters (entspricht ca. 620 Nm).

Der Roboter ist nicht zur Bewegung auf einer Linearachse oder einer beweglichen Plattform ausgelegt.

Vor einer Überkopfmontage oder Montage auf einer Fläche deren Neigung >+/- 3° ist unbedingt Rücksprache mit fruitcore robotics zu halten.

3.2.2 Roboter montieren



WARNUNG!
Verletzungsgefahr durch Herabstürzen des Roboters

- ▶ Der Roboter sollte bevorzugt mit einem Hebezeug an seine finale Position gestellt werden. Ist dies nicht möglich muss er aufgrund seines hohen Eigengewichts von mind. 4 Personen gehoben werden, um eine Überbelastung oder ein Herabstürzen des Roboters zu verhindern.
- ▶ Sichern Sie den Roboter gegen Kippen, bis er auf der Montagefläche befestigt wurde.



ACHTUNG!
Gefahr der Beschädigung des Roboters.

- ▶ Heben Sie den Roboter nicht an Schwenk- oder Tragarm an.
- ▶ Bewegen Sie die Achsen des Roboters nicht gewaltsam.
- ▶ Demontieren Sie die Transportsicherung erst wenn der Roboter an seiner finalen Position steht.

Vor Aufstellung beachten:

- ▶ Prüfen Sie die Baugruppen auf Beschädigungen. Beschädigte Teile dürfen nicht montiert/verwendet werden.
- ▶ Gewährleisten Sie, dass ausreichend Platz vorhanden ist, damit sich der Roboterarm frei bewegen kann. Im Arbeitsbereich dürfen sich keine Hindernisse befinden.
- ▶ Wenn der Roboter mit anderen Maschinen in einer Anlage kombiniert wird, vergewissern Sie sich, dass die anderen Maschinen den Roboter nicht beschädigen können.
- ▶ Bereiten Sie die Montagefläche entsprechend dem Bohrbild vor.
- ▶ Heben Sie den Roboter an den dafür vorgesehenen Schäkeln mithilfe eines dafür geeigneten Hebezeugs an und positionieren Sie ihn auf der vorbereiteten Montagefläche.
- ▶ Sichern Sie den Roboter gegen Kippen, bis er auf der Montagefläche befestigt wurde.
- ▶ Entfernen Sie die Schäkel, wenn der Roboter nicht mehr transportiert werden muss.
- ▶ Befestigen Sie den Roboter mit den mitgelieferten Montageschrauben mit 43 Nm. Siehe nachfolgende Abbildungen.
  - ▶ Die 4 DIN 7984 M8x40-Schrauben schrauben Sie in die 4 M10-Durchgangslöcher (1) und kontern von unten mit der DIN 985 Mutter.
  - ▶ Die M8x30-Schraube wird von unten mittig in die Gewindebohrung des Roboters (2) geschraubt.



ACHTUNG!
Gefahr der Beschädigung des Roboters.

- ▶ Ist eine Montage mit der 5. Befestigungsschraube nicht möglich, kontaktieren Sie fruitcore robotics.

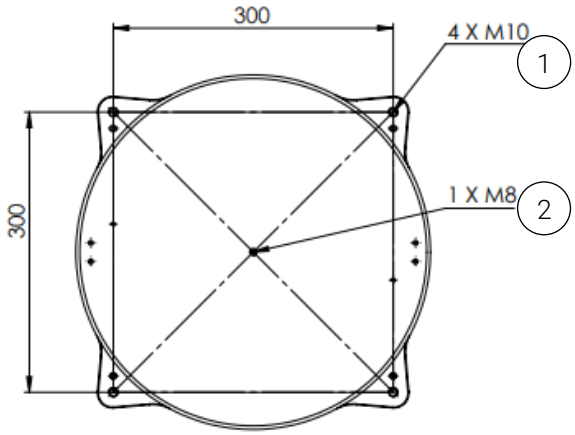


Abb. 5: Bohrbild für Montage Robotersockel

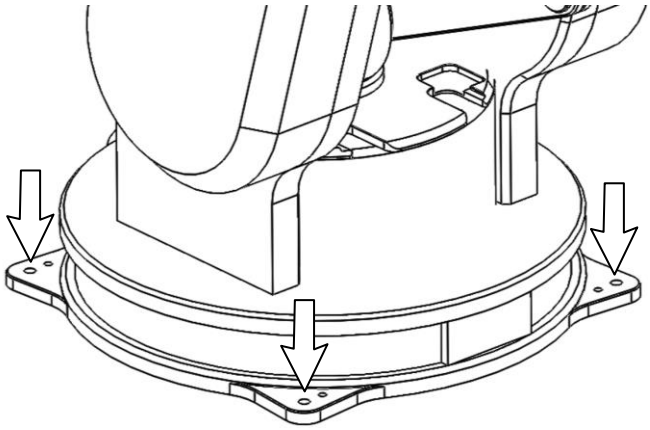


Abb. 6: Montageschrauben befestigen

3.3 Einschränkung des Bewegungsraums

ACHTUNG!
Gefahr der Beschädigung des Roboters.

- ▶ Vergewissern Sie sich, dass der Bewegungsraum softwareseitig begrenzt ist. Fahren Sie niemals in die mechanischen Endanschläge des Roboters.

Wenn der Roboter für den Betriebsmodus „Manuell mit hoher Geschwindigkeit (T2)“ vorgesehen ist, muss der Integrator einen begrenzten Raum zur Verfügung stellen, um die Gefahrenzone zu reduzieren. Der Anschlagbolzen befindet sich gegenüber dem Hauptanschluss im Robotersockel und begrenzt somit den Bewegungsbereich der Achse 1 standardmäßig auf +/- 180°. Dieser kann jedoch mechanisch weiter auf +/- 135° bzw. +/- 90° begrenzt werden. **In diesem Fall muss der Bewegungsbereich auch softwareseitig begrenzt werden.**

- ▶ Ersetzen Sie die Schraube M8x6 (1) der ausgewählten Stopp-Position durch eine Zylinderkopfschraube M8x12.

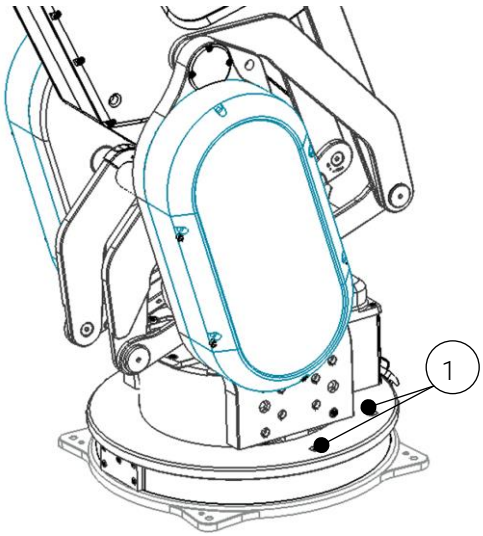


Abb. 7: Anschlagschrauben

3.4 Befestigung Anbauteile und externer Energieketten

Für die Befestigung von Anbauteilen, welche am Roboterarm montiert werden sollen (z.B. Pneumatikventile), sind Bohrungen vorgesehen.

Am Roboter stehen Anschraubpunkte mit 40 mm Lochabstand wie in der nebenstehenden Abbildung zu sehen zur Verfügung.

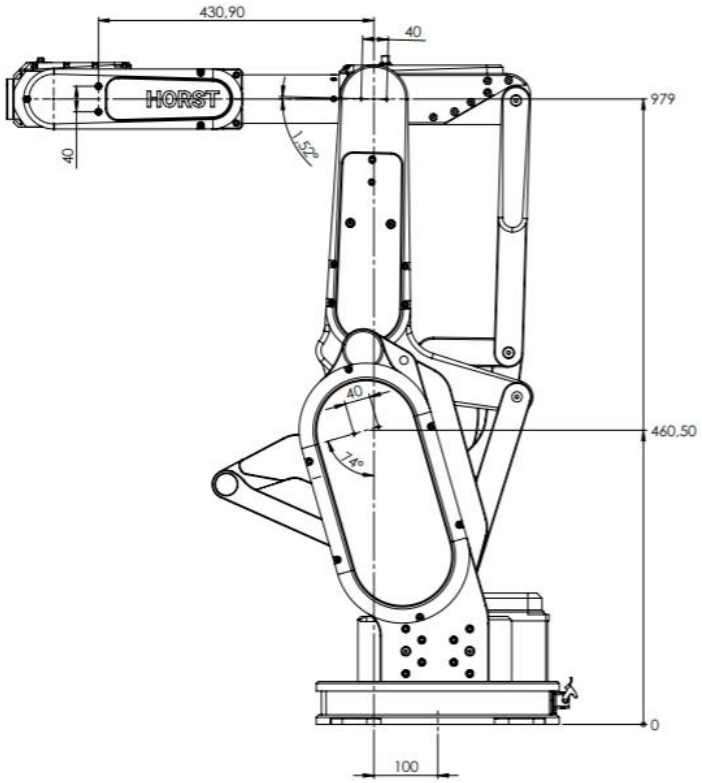


Abb. 8: Positionen der Bohrungen für Anbauteile am Roboter

ACHTUNG!
An den Kabeln des Roboters darf nichts befestigt werden.

- ▶ Sorgen Sie dafür, dass die Kabel des Roboters sowie externe Leitungen bei keiner Bewegung des Roboters berührt werden.

WARNUNG!
Veränderung des Gefahrenbereiches durch Anbauteile

- ▶ Beachten Sie, dass sich durch Anbauteile die Reichweite des Roboters und damit der Gefahrenbereich verändern kann.

WARNUNG!
Gefahr durch Herausschleudern der Anbauteile und Werkstücke während des Betriebes

- ▶ Schrauben Sie Anbauteile ordnungsgemäß fest, um spätere Gefahren zu vermeiden.
- ▶ Vermeiden Sie, wenn möglich, exzentrische Lasten. Vermeiden Sie solche, die über die in Kapitel 2.3 hinausgehen, um ein Aufschwingen zu verhindern.
- ▶ Achten Sie auf den Prozessparametern angepasste Haltekräfte.

Der Roboter ist mit einer Schnittstelle für Anbauteile ausgerüstet. Sie verfügt über vier Löcher mit M6-Gewinde zur Befestigung der Anbauteile.

Zur genaueren Montage kann die Ø6-Bohrung mit einem Stift verwendet werden.

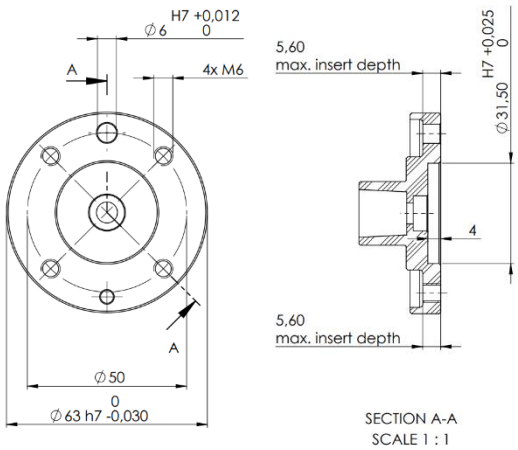


Abb. 9: Zeichnung Werkzeugflansch

3.4.1 Pneumatischer Anschluss von Anbauteilen

ACHTUNG!

Beim Verlegen von Pneumatikventilen und -leitungen beachten:

- ▶ Beim Anbau die Kollisionsgefahr mit anderen Baugruppen berücksichtigen.
- ▶ Die Leitungen dürfen durch die Roboterbewegungen nicht gequetscht oder abgerissen werden und sie müssen gegen Lösen gesichert werden (ggf. mit Kabelbindern o. ä.).

Die pneumatischen Anschlusswerte entnehmen Sie der Dokumentation der Hersteller der Anbauteile.

- ▶ Schließen Sie die Druckluftzufuhr an, wenn alle pneumatischen Bauteile (Greifer, Leitungen, Ventile) sicher montiert sind.

3.5 Weitere Transporte

Um das Robotersystem erneut zu transportieren, befolgen Sie folgende Schritte:

- ▶ Bevor Sie die Stromversorgung abtrennen, führen Sie das Programm "Versandposition" in horstOS bis zum Ende aus. Dieses bringt den Roboter in die korrekte Position für den Versand/Transport.
- ▶ Alternativ bringen Sie den Roboter mittels der Softwaresteuerung *Freies Fahren* in die Transportposition. Die einzustellenden Achswinkel entnehmen Sie Abb. 4.
- ▶ Montieren Sie die Transporthilfe mit jeweils 2 Schrauben am Roboterflansch (2x DIN 912 M6x8 + 2x DIN 125 M8-Unterlegscheibe) und am Gestänge (2x DIN 912 M6x16 + 2x DIN 125 M8-Unterlegscheibe).
- ▶ Demontieren Sie das Robotersystem (s. Abschnitt 3.2.2) von der Montagefläche.
- ▶ Verpacken Sie Roboter, Control und Panel sicher und wie im allgemeinen Teil der MA beschrieben.
- ▶ Sichern Sie während des Transportes das Robotersystem gegen Kippen und Herunterfallen.

ACHTUNG!

Für den Transport muss sich das Robotersystem in der Originalverpackung befinden. Das Robotersystem und insbesondere die Steuerung Control dürfen nur in aufrechter Position transportiert werden. Am besten eignen sich hierfür Paletten.

4 Notfall und Störungsbehebung

4.1 Notbetrieb – Bewegen des Roboters ohne Antriebsenergie

Die Achsen des Roboters dürfen ausschließlich in Notfällen, z.B. zum Befreien von Personen, ohne Antriebsenergie bewegt werden. Das durchführende Personal muss folgende Warnhinweise und Anleitungen beachten. Zur Wiederinbetriebnahme des Systems ist fruitcore-Fachpersonal einzuberufen.



GEFAHR!
Durch übereiltes Handeln in Notsituationen

- ▶ Machen Sie sich vor dem Eingriff bewusst, ob und welche Achse/n in welche Richtung bewegt werden muss/müssen, um die vorhandene Notsituation zu lösen.
- ▶ Achten Sie dabei darauf, dass kein Körperteil zwischen die beweglichen Achsen des Roboters gelangt.



WARNUNG!
Stoß- und Quetschgefahr durch Roboterbewegungen. Durch Freisetzen von Eigenspannungen oder Schwerkraft kann es zu unbeabsichtigten Roboterbewegungen kommen.

- ▶ Sichern Sie den Roboterarm gegen unbeabsichtigte Bewegungen.



WARNUNG!
Stoß- und Quetschgefahr durch unerwartete Roboterbewegungen

- ▶ Entfernen Sie ggf. Werkstücke aus dem Greifer.
- ▶ Trennen Sie das Robotersystem vom Stromnetz.
- ▶ Trennen Sie ggf. montierte, druckluftbetriebene Werkzeuge von der Druckluftzufuhr.



GEFAHR!
Defekte und beschädigte Bauteile und Baugruppen/fehlerhafte Montage. Nach dem Lösen der Spannsätze darf das Robotersystem nicht wieder in Gang gesetzt werden. Fehlerhafte Montage kann zum Reißen der Riemen führen.

- ▶ Kontaktieren Sie fruitcore robotics.

- ▶ Bewegen Sie nun den Roboterarm mit einer kräftigen Bewegung in die gewünschte Richtung.
- ▶ Sichern Sie anschließend den Roboter erneut gegen unbeabsichtigte Bewegungen.
- ▶ Achtung: Die Gewährleistung erlischt mit dieser Handlung und das Robotersystem darf lediglich nach Rücksprache mit fruitcore robotics wieder in Gang gesetzt werden.



WARNUNG!
Gefahr durch beschädigte Baugruppen infolge Notbetrieb. Wurde der Roboterarm im Notfall manuell bewegt, können Baugruppen des Robotersystems beschädigt worden sein. Unkontrolliertes Anlaufen kann die Folge sein.

- ▶ Lassen Sie das Robotersystem durch den fruitcore robotics-Kundendienst überprüfen, bevor Sie es wieder in Betrieb nehmen.

Sollte sich der Roboter nicht mit Kraft bewegen lassen, besteht die Möglichkeit die Zahnscheibe der Riemenübersetzung zu lösen, sodass Achse 2 sich frei bewegen lässt.



GEFAHR!
Stoß- Quetsch- und Schergefahr durch Herabfallen des Roboterarms.

- ▶ Sichern Sie den Roboterarm dagegen ab.

- ▶ Entfernen Sie auf beiden Seiten die Abdeckungen (1) der Riementriebe mit einem geeigneten Schraubendreher.
- ▶ Achtung: Die Gewährleistung erlischt mit dieser Handlung und das Robotersystem darf lediglich nach Rücksprache mit fruitcore robotics wieder in Gang gesetzt werden.

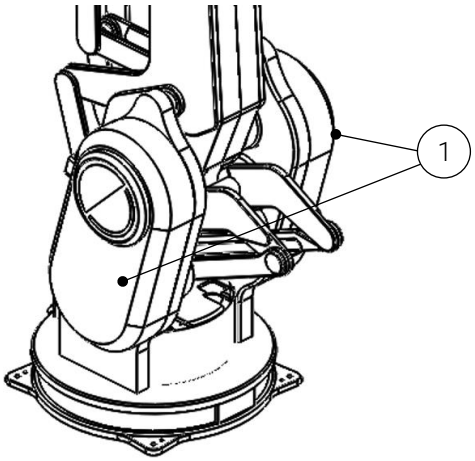


Abb. 10: Abdeckung Riementrieb

(2) Riemen

(3) Zahnscheibe

- ▶ Lösen Sie in der Zahnscheibe (3) die 3 Zylinderschrauben mit einem passenden Innensechskantschlüssel.
  - ⇒ Jetzt kann der Roboterarm manuell bewegt werden.

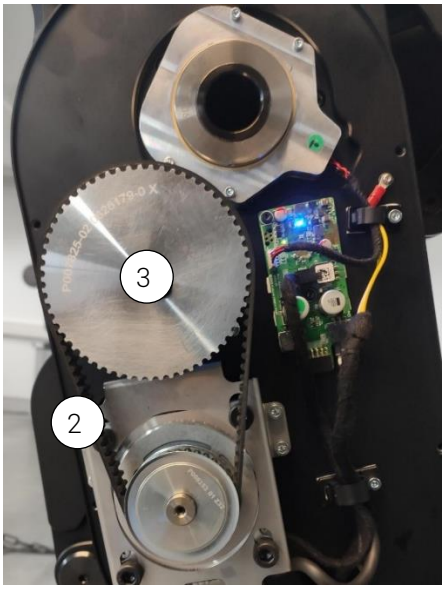
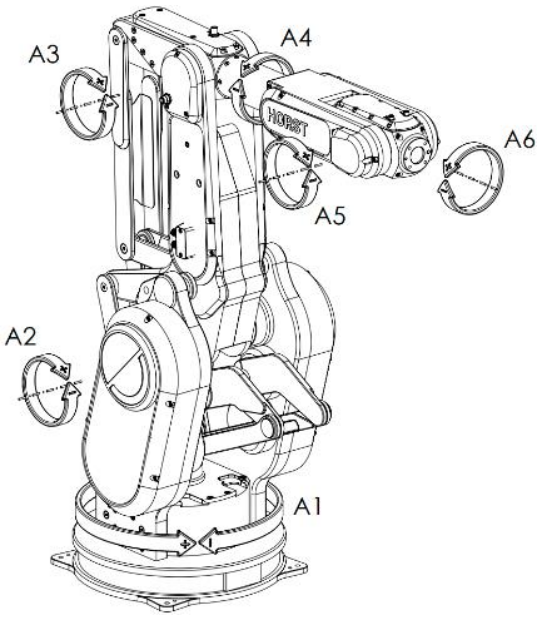


Abb. 11: Lösen der Achse 2

4.2 Notbetrieb – Bewegen des Roboters durch Freifahren

GEFAHR!
Durch übereiltes Handeln in Notsituationen

- ▶ Machen Sie sich vor dem Eingriff bewusst, ob und welche Achse/n in welche Richtung bewegt werden muss/müssen, um die vorhandene Notsituation zu lösen oder zu verbessern.
- ▶ Nehmen Sie die nebenstehende Abbildung zu Hilfe.
- ▶ Verfahren Sie den Roboter im Modus Freies Fahren in kleinen Schritten, bis die Notsituation gelöst ist.



5 Reinigung und Instandhaltung



Quetsch-, Stoß- und Schnittgefahr!
Mögliche Personenschäden durch unvorhergesehenes Zusammenfallen des Roboters. Wird die Energieversorgung des Robotersystems gestoppt, greifen die Motorbremsen der Achsen. Bei unerwartetem Reißen eines Riemens kann der Roboterarm in sich zusammenfallen.

- ▶ Bei Instandhaltungsarbeiten muss der Roboterarm ausreichend gegen Zusammenfallen gesichert werden. Halten Sie sich nicht unter dem Roboterarm auf. Fassen Sie zu keinem Zeitpunkt in das Gestänge oder zwischen die Achsen des Robotersystems.



Gefahr durch herausgeschleuderte Teile!
Mögliche Personenschäden durch unerwartetes Herausschleudern oder Fallenlassen von Teilen.

- ▶ Stellen Sie sicher, dass Werkzeuge oder Bauteile sicher am Roboter befestigt sind.
- ▶ Entfernen Sie vor Reinigung und Instandhaltung ggf. Werkstücke aus dem Greifer.

5.1 Reinigung

In Abhängigkeit von den Umgebungsbedingungen des Robotersystems verschmutzen die Komponenten. fruitcore robotics empfiehlt, den Roboter einmal wöchentlich zu reinigen.



Schutzkleidung tragen!

- ▶ Tragen Sie zum Reinigen Schutzbrille, Schutzhandschuhe und Staubschutzmaske.



ACHTUNG!
Gefahr von Maschinenschäden.

- ▶ Entfernen Sie Staub, Späne und sonstige Partikel vom Roboter mit einem Staubsauger oder einem sauberen Reinigungstuch, NICHT mit Druckluft.
- ▶ Verwenden Sie zur Reinigung des Robotersystems keine aggressiven, brennbaren oder scheuernden Flüssigkeiten/Reinigungsmittel.
- ▶ Vermeiden Sie das Eindringen von Flüssigkeiten in die Teile des Systems.



Umweltschutz!

- ▶ Entsorgen Sie die angefallenen Abfälle und gebrauchte Reinigungstücher umweltgerecht.

5.2 Instandhaltung und Instandsetzung

In diesem Teil der MA sind ausschließlich die Roboterspezifischen Instandhaltungsaufgaben genannt, alle Sicherheitshinweise sind allgemeingültig und somit im allgemeinen Teil beschrieben.

GEFAHR!
Gefahr durch fehlerhafte Instandhaltung

▶ Beachten Sie unbedingt alle Instandhaltungshinweise aus dem allgemeinen Teil der MA (Teil 1).

Aufgabe	Intervall
Alle Instandhaltungsaufgaben des allgemeinen Teils der MA.	siehe MA Teil 1/2
Alle zugänglichen Schrauben auf festen Sitz prüfen und ggf. nachziehen.	monatlich
Prüfen sie die Bus-Kabel auf Beschädigung ebenso wie der korrekte Sitz deren Schraubverbindungen.	monatlich
Kontaktieren Sie fruitcore robotics, um die Zahnriemen inspizieren zu lassen.	15.000 Betriebsstunden
Kontaktieren Sie fruitcore robotics, um die Getriebe inspizieren zu lassen.	30.000 Betriebsstunden