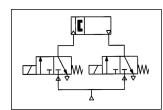


ORIGINALANLEITUNG

Bedienungsanleitung Magnetgreifer für kollaborative Roboter





Die bestimmungsgemäße Verwendung dieses Magnetgreifers besteht darin, die potentielle Energie der Druckluft in eine Kraft umzuwandeln, die eine mechanische Bewegung eines Magneten bewirkt, der dann ein geeignetes Werkstück anziehen kann.

1 Sicherheitsvorschriften

Diese Sicherheitsvorschriften sollen vor gefährlichen Situationen und/oder Sachschäden schützen. In diesen Hinweisen wird der Grad der potenziellen Gefährdung mit den Kennzeichnungen "Achtung", "Warnung" oder "Gefahr" bezeichnet. Diese wichtigen Sicherheitshinweise müssen zusammen mit internationalen Normen (ISO/IEC)*1) und anderen Sicherheitsvorschriften beachtet werden.

1) ISO 4414: Pneumatische Fluidtechnik - Allgemeine Regeln für Systeme. ISO 4413: Fluidtechnik - Allgemeine Regeln für Systeme.

IEC 60204-1: Sicherheit von Maschinen – Elektrische Ausrüstung von Maschinen. (Teil 1: Allgemeine Anforderungen)

ISO 10218-1: Roboter und Robotereinrichtungen – Sicherheitsanforderungen für Industrieroboter – Teil 1: Roboter.

- Weitere Informationen finden Sie im Produktkatalog, in der Betriebsanleitung und in den Vorsichtsmaßnahmen beim Umgang mit SMC-Produkten
- Bewahren Sie dieses Bedienungshandbuch für spätere Einsichtnahme an einem sicheren Ort auf.

Achtung	Achtung verweist auf eine Gefährdung mit geringem Risiko, die leichte bis mittelschwere Verletzungen zur Folge haben kann, wenn sie nicht verhindert wird.
№ Warnung	Warnung verweist auf eine Gefährdung mit mittlerem Risiko, die schwere Verletzungen oder den Tod zur Folge haben kann, wenn sie nicht verhindert wird.
Gefahr verweist auf eine Gefährdung mit hohem Risik die schwere Verletzungen oder den Tod zur Folge ha wenn sie nicht verhindert wird.	

⚠ Warnung

- Stellen Sie stets sicher, dass alle relevanten Sicherheitsgesetze und -normen erfüllt werden.
- Alle Arbeiten müssen von einer qualifizierten Person in sicherer Art und Weise sowie unter Einhaltung der nationalen Vorschriften durchgeführt werden.

2 Technische Daten

2.1 Tachnische Daten des Produkts

2.1 Technische Daten des Produkts			
Medium		Luft	
Wirkungsweise		Doppeltwirkend	
Betriebsdruck [MPa]		0,2 bis 0,6	
Prüfdruck [MPa]		0,9	
Umgebungs- und Betriebstemperatur [C]		-10 bis +50 (kein Gefrieren)	
Haltekraft	Werkstück = 2 mm	160 N	
(0,5 MPa)	Werkstück = 6 mm	200 N	
Resthaltekraft		max. 0,3 N	
Schmierung		Nicht erforderlich	
Gewicht [g]		590	
Signalgebermodell		D-M9P, D-M9N	
Kabeltyp		Beidseitig; M8 8-polig Stecker (Buchse)	

2.2 Individuelle technische Daten

2.2.1 magnetgrener				
Mittel		Luft		
Wirkungsweise		Doppeltwirkend		
Betriebsdruck [MPa]		0,2 bis 0,6		
Prüfdruck [MPa]		0,9		
Umgebungs- und Betriebstemperatur [C]		-10 bis +60 (kein Gefrieren)		
Haltekraft	Werkstück dicke = 2 mm	160 N		
(0,5 MPa)	Werkstück dicke= 6 mm	200 N		
Resthaltekraft		max. 0,3 N		

2 Technische Daten – Fortsetzung

Schmierung	Nicht erforderlich	
Gewicht [g]	244	
Hinweis: Die Haltekraft beschreibt die theoretische Kraft bei einem kohlenstoffarmen Stahl und		
der der Verwendung eines Greifers.		

2.1.1 3-Wege-Magnetventil (V114-5LU)		
Medium	Luft	
Umgebungs- und Medientemperatur [°C]	-10 bis +50 (kein Gefrieren)	
Schaltzeit (DC) [ms]	ON: max. 5	
	OFF: max. 4	
Max. Schaltfrequenz [Hz]	20	
Schmierung	Nicht erforderlich	
Einbaulage	Ohne Einschränkung	
Stoß-/Vibrationsfestigkeit [m/s2]	150 / 30	
Schutzart	Staubgeschützt	
Elektrischer Anschluss	Vertikaler Steckerabgang	
Betriebsspannung [V]	24	
Zulässige Spannungstoleranz	-10 bis +10 %	
Leistungsaufnahme [W]	0,4 [Starten 0,4, Halten 0,1]	
Anzeige	LED	

2.1.2 Signalgeber (D-M9P)

Elektrischer Anschluss, nach innen gerichtet	Gerade
Verdrahtung	3-Draht-System
Ausgang	PNP-Ausführung
Zulässige Last	IC-Schaltung, Relais, SPS
Versorgungsspannung	DC5 • 12 • 24 V (4,5 bis 28 V)
Stromaufnahme	10 mA oder weniger
Lastspannung	Max. DC28V
Laststrom	40 mA oder weniger
Interner Spannungsabfall	Max. 0,8 V bei 10 mA (max. 2 V bei 40 mA)
Kriechstrom	100 μA oder weniger bei 24 VDC
LED-Anzeige	ON: rote LED leuchtet

3 Installation

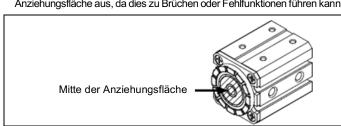
3.1 Installation

↑ Achtung

- Das Produkt erst installieren, wenn die Sicherheitsvorschriften gelesen und verstanden worden sind.
- Lassen Sie genügend Platz für Instandhaltungs- und Inspektionsarbeiten.
- Wenn sich der Magnet auf die magnetische Anziehungsfläche zubewegt, wird eine Haltekraft auf der Anziehungsfläche erzeugt. Achten Sie darauf, dass beim Arbeiten im Bereich des Magnetgreifers keine Haltekraft erzeugt wird, damit sich Ihre Finger nicht eingeklemmt

⚠ Warnung

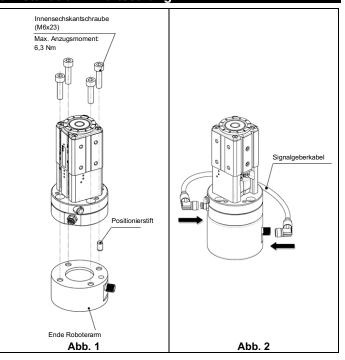
- Vermeiden Sie Kratzer oder Beulen und lassen Sie den Magnetgreifer nicht fallen. Schon durch leichte Deformierungen können Fehlfunktionen verursacht werden.
- Beachten Sie bei der Montage, dass umliegende magnetische Objekte angezogen werden können, wenn sich der Kolben in der entsprechenden Position befindet.
- Wenn Sie das Produkt montieren, ziehen Sie es mit Schrauben geeigneter Länge und mit einem angemessenen Anzugsmoment an. Das Anziehen mit einem höheren als dem angegebenen Anzugs kann zu Fehlfunktionen führen, während ein zu geringes Anzugsmoment zu Verrutschen und Herabfallen führen kann.
- Üben Sie keine Stoßbelastung auf die Mitte der magnetischen Anziehungsfläche aus, da dies zu Brüchen oder Fehlfunktionen führen kann.



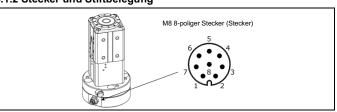
3.1.1 Montage des pneumatischen Greifers

- Stellen Sie die Position des Roboterarms vor der Montage so ein, dass er sich in einer bequemen Position befindet.
- Montieren Sie den Roboterarm mit Innensechskant-Kopfschrauben (M6x23) und verwenden Sie ein Anzugsmoment von maximal 6,3 Nm. Es ist wichtig, einen Positionierstift zu verwenden, um sicherzustellen, dass alle Befestigungsbohrungen ausgerichtet sind, siehe Abbildung 1.
- Stellen Sie sicher, dass der Stecker im stromlosen Zustand angeschlossen wird. Überprüfen Sie nach dem Anschließen, dass der Stecker nicht lose ist, siehe Abbildung 2.

3 Installation - Fortsetzung



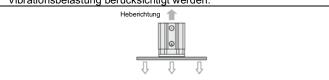
3.1.2 Stecker und Stiftbelegung



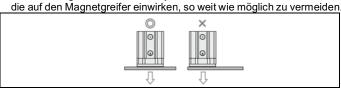
Pin-Nr.	Funktion	Beschreibung
1	=	NC
2	=	NC
3	Signalgeber (für Halteposition)	=
4	Signalgeber (für freigegebene Position)	-
5	+24 V	Spannungsversorgung 24 VDC
6	Ventil ON/OFF (für Halteposition)	•
7	Ventil ON/OFF (für freigegebene Position)	-
8	Erdung	Spannungsversorgung für 0 VDC

3.1.3 Haltekraft - Haltebedingungen

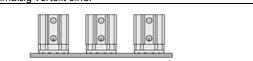
• Beim vertikalen Heben von Werkstücken müssen neben dem Gewicht des Werkstücks auch die Beschleunigung, sowie die Schock- und Vibrationsbelastung berücksichtigt werden.



• Berücksichtigen Sie den Schwerpunkt des Werkstücks, um Momente,

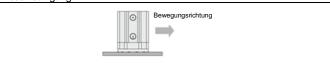


• Wenn Sie mehrere Magnetgreifer verwenden, um ein Werkstück mit einer großen Oberfläche zu bewegen, achten Sie darauf, dass die Greifer gleichmäßig verteilt sind.

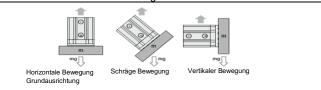


3 Installation – Fortsetzung

• Die horizontale Bewegung des Magnetgreifers kann je nach Beschleunigung oder Reibungskoeffizient zwischen Gummiring und Werkstück zu einem Verrutschen des Werkstücks führen. Verringern Sie in solchen Fällen die Beschleuniauna.



• Verwenden Sie den Magnetgreifer in horizontaler Ausrichtung, bei schräger oder vertikaler Ausrichtung ist ein ausreichender Sicherheitsfaktor zu berücksichtigen



3.2 Umgebung

Warnung

- Nicht in Umgebungen verwenden, in denen ätzende Gase, Chemikalien, Salzwasser oder Dampf vorhanden sind.
- Nicht in explosiven Atmosphären verwenden.
- Das Produkt nicht direktem Sonnenlicht aussetzen. Eine geeignete Schutzabdeckung verwenden.
- Nicht an Orten verwenden, die stärkeren Vibrationen und Stoßkräften ausgesetzt sind als in den technischen Daten angegeben.
- Nicht an Orten einsetzen, an denen es Strahlungswärme ausgesetzt ist, die zu höheren Temperaturen führen könnte als in den technischen Daten angegeben.
- Verwenden Sie dieses Produkt nicht in staubigen Bereichen oder in einer Umgebung, in der Wasser oder Öl auf das Produkt spritzt

3.3 Verschlauchung

A Achtung

- Entfernen Sie vor jeder Verschlauchung unbedingt Späne, Schneidöl, Staub usw
- Stellen Sie sicher, dass bei der Installation von Leitungen und Verbindungen kein Dichtungsmaterial in den Anschluss gelangt. Bei Verwendung von Dichtband einen Gewindegang am Ende der Leitung oder Verschraubung freilassen
- Die Verbindungen mit dem spezifizierten Anzugsmoment anziehen.

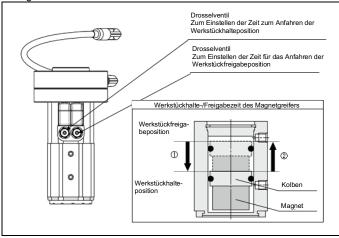
3.4 Schmierung

A Achtung

- Die SMC Produkte werden bei der Herstellung lebensdauergeschmiert und erfordern keine Schmierung durch geölte Druckluft.
- Falls ein Schmiermittel im System verwendet wird, finden Sie im Katalog weitere Angaben.

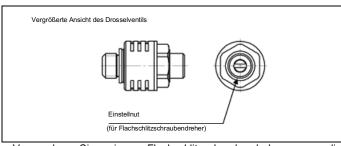
4 Einstellungen

• Die Betriebszeit des Kolbens während des Haltens/Freigebens des Werkstücks kann durch Verstellen der Öffnung des Drosselventils eingestellt werden.



4 Einstellungen – Fortsetzung

- ① Werkstückhaltezeit: Dies ist die Zeit, die benötigt wird, wenn der Kolben und der Magnet von der Werkstückfreigabeposition zur Werkstückhalteposition fahren.
- ② Werkstückfreigabezeit: Die ist die Zeit, die benötigt wird, wenn der Kolben und der Magnet von der Werkstückhalteposition zur Werkstückfreigabeposition fahren.



- Verwenden Sie einen Flachschlitzschraubendreher, um die Drosselventile einzustellen
- Stellen Sie sicher, dass die Einstellung der beiden Drosselventile etwa gleich groß ist. Weichen sie zu stark voneinander ab, kann der Vorgang instabil werden.

5 Bestellschlüssel

Siehe Kundenzeichnung für "Bestellanleitung".

6 Außenabmessungen

Siehe Kundenzeichnung für Außenabmessungen.

7 Wartung

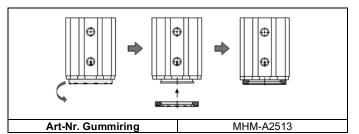
7.1 Allgemeine Wartung

↑ Achtung

- Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Fehlfunktionen des Produkts und Schäden am Gerät oder an der Anlage verursachen.
- Druckluft kann bei nicht sachgerechtem Umgang gefährlich sein.
- Wartungsarbeiten an Druckluftsystemen dürfen nur von entsprechend ausgebildetem Personal vorgenommen werden.
- Vor der Durchführung von Wartungsarbeiten muss unbedingt die Spannungsversorgung abgeschaltet und der Versorgungsdruck unterbrochen werden. Stellen Sie sicher, dass die Druckluft in die Atmosphäre entlüftet wird.
- Nach der Installation und Wartung das Gerät an den Betriebsdruck und die Stromversorgung anschließen und die entsprechenden Funktions- und Leckagetests durchführen, um sicherzustellen, dass die Anlage korrekt
- Wenn elektrische Anschlüsse im Zuge von Wartungsarbeiten beeinträchtigt werden, sicherstellen, dass diese korrekt wieder angeschlossen werden und dass unter Einhaltung der nationalen Vorschriften die entsprechenden Sicherheitsprüfungen durchgeführt werden.
- Nehmen Sie keine Änderungen am Produkt vor.
- Das Produkt darf nicht zerlegt werden, es sei denn, die Anweisungen in der Installations- oder Wartungsanleitung erfordern dies.
- Verhindern Sie unbefugten Zutritt zum Arbeitsbereich und achten Sie darauf, dass keine Gegenstände auf dem pneumatischen Greifer abgestellt werden.
- Stecken Sie nicht die Hände usw. zwischen die Finger oder die Aufsätze der Greifer.
- Vergewissern Sie sich beim Entfernen des Greifers zunächst, dass keine Werkstücke gehalten werden, und lassen Sie dann die Druckluft ab, bevor Sie den Greifer entfernen

7.2 Ersatzgummiring

- Den alten Gummiring entfernen.
- Legen Sie den neuen Gummiring über die Nut.
- Vergewissern Sie sich, dass der Gummiring richtig sitzt und sich nicht von der Oberfläche löst.



8 Nutzungsbeschränkungen

8.1 Gewährleistung und Haftungsausschluss/Einhaltung von Vorschriften

Siehe Vorsichtsmaßnahmen zur Handhabung von SMC-Produkten.

9 Entsorgung des Produkts

Dieses Produkt darf nicht als gewöhnlicher Abfall entsorgt werden. Überprüfen Sie die örtlichen Vorschriften und Richtlinien zur korrekten Entsorgung dieses Produkts, um die Auswirkungen auf die menschliche Gesundheit und die Umwelt zu reduzieren.

Siehe www.smcworld.com oder www.smc.eu für Ihren lokalen Händler/Importeur.

SMC Corporation

URL: https://www.smc.world.com (Weltweit) https://www.smc.eu (Europa) SMC Corporation, 4-14-1, Sotokanda, Chiyoda-ku, Tokyo 101-0021, Japan Die technischen Daten können ohne vorherige Ankündigung durch den Hersteller

geändert werden.
© 2021 SMC Corporation Alle Rechte vorbehalten.
Vorlage DKP50047-F-085K