



Hardware-Handbuch

FRANKA RESEARCH 3

© Copyright 2025 Franka
Robotics GmbH Frei-
Otto-Straße 20
80797 München
Deutschland

Die Informationen in diesem Dokument, einschließlich aller Auszüge, dürfen nur mit ausdrücklicher Genehmigung der Franka Robotics GmbH reproduziert oder an Dritte weitergegeben werden.

Der Inhalt dieses Dokuments wurde sorgfältig auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hardware und Software überprüft. Dennoch können Unstimmigkeiten nicht vollständig ausgeschlossen werden, weshalb wir keine Haftung für die vollständige Übereinstimmung übernehmen.

Im Interesse unserer Kunden behalten wir uns das Recht vor, jederzeit ohne vorherige Ankündigung Verbesserungen und Korrekturen an Hardware, Software und Dokumentation vorzunehmen.

Wir freuen uns jederzeit über Ihr Feedback unter documentation@franka.de.

Die englische Dokumentation ist die ORIGINALDOKUMENTATION. Andere Sprachen sind Übersetzungen des Originaldokuments.

Ergänzende Dokumente zu diesem Hardware-Handbuch sind:

- Datenblatt Franka Research 3 mit Arm v2.0 (Dokumentnummer: R02212)
- ESD-Messungen FR3 Arm v2 (Dokumentnummer: R02015)
- Kurzanleitung zur Installation FR3 (Dokumentnummer: R02040)
- Bedienungsanleitung Franka Research 3 (Dokumentnummer: R02216)

Dokumentname: Hardware-Handbuch Franka Research 3

Dokumentnummer: R02210

Hardware-Version: Franka Research 3 mit Arm v2.0

Artikelnummer: Arm (309969)

Änderungsprotokoll:

Inhaltsiteration	Veröffentlichungsdatum	Versionshinweise / Änderungen
1.0	November 2025	Erste Veröffentlichung des Franka Research 3-Handbuchs mit Arm v2



Das Handbuch und weiteres Begleitmaterial in englischer und anderen Sprachen finden Sie unter www.franka.de/documents.

INHALTSVERZEICHNIS

1	ÜBER DAS HARDWARE-HANDBUCH	6
1.1	Die wichtigsten von Franka Research3 mit Arm v2.....	6
1.2	Software- und Hardwareversion.....	6
1.3	Gültiges Dokument.....	6
1.4	Bevor Sie beginnen	7
1.4.1	Zielgruppe und Schulungsanforderungen	7
2	NUTZUNGSRECHTE UND EIGENTUMSRECHTE	7
2.1	Allgemeines	7
2.2	Identifizierung.....	7
3	EINBAUERKLÄRUNG UND ZERTIFIKATE	8
3.1	Gründungserklärung.....	8
3.2	Bescheinigungen	10
3.3	Weitere Erklärungen.....	10
3.3.1	RoHS-/REACH-/WEEE-/Batterie-Richtlinie.....	10
3.3.2	China RoHS 2	11
3.4	Kennzeichnung auf dem Gerät	12
4	SICHERHEIT	14
4.1	Sicherheitshinweise und allgemeine Hinweise	14
4.2	Haftungshinweis	15
4.3	Bestimmungsgemäße Verwendung	15
4.4	Unsachgemäße Verwendung	15
4.5	Allgemeine mögliche Gefahren und Sicherheitsmaßnahmen bei der Arbeit mit Robotern	16
4.6	Anwendung in Bezug auf mögliche Gefahren und Sicherheitsmaßnahmen	19
4.7	Installation von Sicherheitsperipheriegeräten	21
4.8	Ausfallsicheres Verriegelungssystem	22
4.9	Manuelles Bewegen des Arms	23
4.10	Sicherheitsfunktionen	25
4.11	Zusätzliche Informationen zur Planung und Erstinstallation eines Robotersystems	29
5	ÜBERSICHT ÜBER DIE AUSRÜSTUNG.....	33
5.1	Der Arm.....	34
5.2	Steuerung	42
6	LIEFERUMFANG UND ZUSATZAUSSTATTUNG	43
6.1	Im Lieferumfang enthalten	43
6.2	Nicht im Lieferumfang enthalten	45
6.3	Erhältliche Ersatzteile und Zubehör	45
7	MONTAGE UND INSTALLATION	46

7.1	Auspacken des Geräts	47
7.2	Richtiger Aufstellungsort	52
7.2.1	Maximaler und gesicherter Platz	52
7.2.2	Umgebungsbedingungen: Arm	53
7.2.3	Umgebungsbedingungen: Steuerung	55
7.3	Vorbereitung des Aufstellungsortes	56
7.3.1	Arm	56
7.3.2	Steuerung	58
7.4	Montage des Arms	59
7.5	Positionierung der Steuerung	61
7.6	Verkabelung und elektrische Installation	62
7.7	Anschluss an die Roboterschnittstelle	63
7.7.1	Anschlussplan	63
7.7.2	Schnittstellen	63
7.7.3	Anschluss der Funktionserde	65
7.7.4	Verkabelung	66
7.8	Montage von Endeffektoren	71
7.9	Praktische Tipps zur Verwendung und Positionierung von Franka Research 3	73
7.9.1	Energieverbrauch	73
7.9.2	ESD-Grenzwerte	73
7.9.3	Gestaltung des Arbeitsbereichs	74
7.9.4	Referenzpositionen für alle sieben Gelenke	75
7.9.5	Persönliche Sicherheit und Ergonomie	76
8	VERWENDUNG	78
8.1	Einschalten	78
8.2	SicherheitsreTests von Franka Research 3	80
8.2.1	Selbsttest des Robotersystems	80
8.2.2	Regelmäßige Prüfung der Sicherheitsfunktionen	81
8.2.3	Prüfung des Not-Aus	81
8.3	Ausschalten und Neustart	83
9	ROBOTER-LED-ANZEIGESYSTEM	84
9.1	Übersicht über die Statusanzeigen	84
9.2	LED-Aktivierungsverhalten	85
9.3	Blinkmuster	86
9.4	LED-Prioritätslog	86
9.5	LED-Farbreferenztafel	86
10	WARTUNG UND ENTSORGUNG	89
10.1	Wartung	89

10.2	Reinigung.....	89
10.3	Entsorgung	90
10.4	Mechanischer Austausch der Steuerung.....	90
11	FEHLERSUCHE.....	91
12	TECHNISCHE DATEN.....	91
12.1	Umgebungsbedingungen für Lieferung und Transport.....	92
13	TRANSPORT UND HANDHABUNG	92
13.1	Vorgehensweise	92
13.1.1	Schritt1.Transportstellung des Arms	93
13.1.2	Schritt2.-Handhabung und Anheben	93
13.1.3	Schritt3. : Neuverpackung des Arms.....	95
14	ANHANG	97
14.1	Stopzeiten und -abstände	97
14.2	Stoppkategorie 0.....	98
14.3	Stoppkategorie 1.....	99
14.3.1	Gelenk 1	100
14.3.2	Verbindung 2.....	100
14.3.3	Gelenk 3.....	102
14.3.4	Gemeinsam 4.....	102
14.4	Stopp Kategorie 2	102
14.4.1	Gemeinsam 1	103
14.4.2	Gemeinsames 2	104
14.4.1	Gemeinsames 3	105
14.4.2	Zeit Verbindung 4.....	106
14.5	Reaktionszeiten	107
14.6	Sichere Position Genauigkeit.....	107
15	GLOSSAR	108
16	INDEX.....	113
17	ABBILDUNGSVERZEICHNIS	115

1 ÜBER DAS HARDWARE-HANDBUCH

Dieses Hardware-Handbuch enthält wichtige Informationen für den sicheren und korrekten Gebrauch des Franka-Roboters. Es enthält detaillierte Anweisungen zur Identifizierung der Roboterkomponenten, zur Durchführung allgemeiner Wartungsarbeiten, zum Verständnis der integrierten Sicherheitsfunktionen sowie Schritt-für-Schritt-Anleitungen für die Ersteinrichtung und Verwendung.

Alle Mitarbeiter müssen dieses Handbuch lesen und vollständig verstehen, bevor sie mit dem Roboter arbeiten. Der sichere Betrieb erfordert die strikte Einhaltung aller Sicherheitsrichtlinien und Handhabungshinweise in diesem Handbuch.

1.1 Die wichtigsten Highlights von Franka Research 3 mit Arm v2

Die neuesten Updates für Franka Research 3 (FR3) verbessern das bewährte Design weiter und optimieren die Funktionalität und das allgemeine Benutzererlebnis.

Dieses aktualisierte Handbuch hebt die wichtigsten Änderungen hervor, darunter:

Ästhetische Verbesserungen:

- Das äußere Design des Arms wurde überarbeitet und umfasst nun aktualisierte Markenelemente, wobei sein ikonisches Aussehen beibehalten.
- Das Design wurde durch eine Vereinfachung der Konstruktion weiter optimiert, wodurch unnötige Komplexität beseitigt wurde.

Verbesserte Benutzerfreundlichkeit:

Der Arm wurde mit neuen visuellen Anzeigen ausgestattet, die die Benutzerfreundlichkeit sowohl bei der Installation als auch beim Betrieb verbessern.

1.2 Software- und Hardwareversion

Dieses Hardware-Handbuch gilt für Franka Research 3 mit Arm-Version v2.0.
Diese Version ist kompatibel mit den System-Image-Versionen 5.6.0 und 5.8.

1.3 Gültiges Dokument

Zusätzlich zu diesem Handbuch gilt auch das folgende Dokument:

- **Bedienungsanleitung:** Franka Research 3 mit System-Image-Version 5.6.0
- **Bedienungsanleitung:** Franka Research 3 mit System-Image-Version 5.8
- **Dokumentnummer:** R02216

1.4 Bevor Sie beginnen

1.4.1 Zielgruppe und Schulungsanforderungen

Dieses Handbuch richtet sich an qualifiziertes technisches Personal, das für die Installation, den Betrieb und die Wartung des Franka Research 3-Systems verantwortlich ist.

Benutzer müssen:

- in der Handhabung von Industrierobotern geschult und mit den geltenden Sicherheitsvorschriften (z. B. EN ISO 10218-2) vertraut sein.
- Grundlegende mechanische und elektrische Sicherheitsprinzipien verstehen.
- von ihrem Arbeitgeber zur Ausführung der beschriebenen Aufgaben befugt sein.

Unschulds- oder **nicht** autorisierte Personen dürfen dieses Produkt **nicht** installieren, bedienen oder warten.

2 NUTZUNGSRECHTE UND EIGENTUMSRECHTE

2.1 Allgemeines

Geschützte Marken

Dieses Handbuch bezieht sich auf geschützte Marken, die im fortlaufenden Text nicht ausdrücklich gekennzeichnet sind. Das Fehlen einer solchen Kennzeichnung bedeutet nicht, dass der entsprechende Produktname frei von Rechten Dritter ist. Die folgenden Marken sind geschützte Marken:

Franka und Franka Robotics sind eingetragene Marken.

Microsoft ist eine eingetragene Marke und Windows ist eine Bezeichnung der Microsoft Corporation in den Vereinigten Staaten und anderen Ländern.

GOOGLE, Mozilla, Firefox, CHROME und ITEM sind eingetragene Marken.

Markenrechte

Der Verantwortlichen werden keine Rechte oder Ansprüche an der Marke, dem Logo oder den Handelsnamen von Franka Robotics gewährt.

2.2 Identifizierung

Entfernen der Kennzeichnung

Urheberrechtshinweise, Seriennummern und andere Kennzeichnungen, die das Produkt oder die Betriebssoftware identifizieren, dürfen nicht entfernt oder verändert werden.

3 EINBAUERKLÄRUNG UND ZERTIFIKATE

3.1 Konformitätserklärung

	Declaration of Incorporation according to directive 2006/42/EC on machinery (Annex II B) for partly completed machinery	
--	--	--

Description of the partly completed machinery:

Product identification: Franka Research 3 components: *Control, Arm*

Model/Type:

Control (#295341) in combination with Arm FR3 (#309969).

We declare that the product complies with the following essential safety and health requirements set out in Annex I of the Machinery Directive 2006/42/EC:

1.1.2; 1.1.3; 1.1.5; 1.1.6; 1.2.1; 1.2.2; 1.2.3; 1.2.4.1; 1.2.4.2; 1.2.4.3; 1.2.4.4; 1.2.5; 1.2.6; 1.3.1; 1.3.2; 1.3.3; 1.3.4; 1.3.6; 1.3.7; 1.3.8; 1.3.8.1; 1.3.8.2; 1.3.9; 1.4.1; 1.4.2.1; 1.4.2.2; 1.4.3; 1.5.1; 1.5.2; 1.5.3; 1.5.4; 1.5.5; 1.5.6; 1.5.8; 1.5.9; 1.5.10; 1.5.11; 1.5.13; 1.5.14; 1.6.1; 1.6.3; 1.6.4; 1.7.1; 1.7.1.1; 1.7.1.2; 1.7.2; 1.7.3; 1.7.4; 1.7.4.1; 1.7.4.2; 2; 2.2.1; 2.2.1.1; 4; 4.1.2.3; 4.2.1; 4.3.3; 4.4.2

In addition, the partly complete machinery is in conformity with the following EU Directives:

Directive 2014/35/EU relating to electrical equipment (LVD)

Directive 2014/30/EU relating to electromagnetic compatibility (EMC)

Directive 2011/65/EU relating to hazardous substances in electrical and electronic equipment (RoHS)

Directive 94/62/EC relating to packaging and packaging waste

We declare that the relevant technical documentation is compiled in accordance with part B of Annex VII.

Applied harmonized standards:

Electrical safety

Standard	Name
EN 60204-1:2018 IEC 60204-1:2016	Safety of machinery – Electrical equipment of machines – Part 1: General requirements
EN 60664-1:2007 IEC 60664-1:2007	Insulation coordination for equipment within low-voltage systems – Part 1: Principles, requirements and tests
EN 60664-4:2006 IEC 60664-4:2005	Insulation coordination for equipment within low-voltage systems – Part 4: Consideration of high-frequency voltage stress
EN 60529:1991/A1:2000/A2:2013 IEC 60529:1989/AMD1:1999/A2:2013	Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)
EN 61010-1:2010/A1:2019/AC:2019-04 IEC 61010-1:2010/AMD1:2016/COR1:2019	Safety requirements for electrical equipment for measurement, control, and laboratory use – Part 1: General requirements
EN IEC 61010-2-201:2018 IEC 61010-2-201:2017	Safety requirements for electrical equipment for measurement, control, and laboratory use – Part 2-201: Particular requirements for control equipment
EN 61800-5-1:2007/A1:2017-04 IEC 61800-5-1:2007 /AMD1:2016	Adjustable Speed Electrical Power Drive Systems – Part 5-1: Safety requirements – Electrical, thermal and energy

Machinery safety

Standard	Name
EN ISO 10218-1:2011 ISO 10218-1:2011	Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots – Part 1: Robots
EN ISO 12100:2010 ISO 12100:2010	Safety of machinery – General principles for design – Risk assessment and risk reduction

Document No.: R02011

Page 1/2

EN ISO 13849-1:2015
ISO 13849-1:2015
EN ISO 13849-2:2012
ISO 13849-2:2012
EN ISO 13850:2015
ISO 13850:2015
EN ISO 14118:2018
ISO 14118:2017
EN 61310-1:2008
IEC 61310-1:2007
EN 61310-2:2008 IEC
61310-2:2007

Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen
- Teil 1: Allgemeine Gestaltungsgrundsätze
Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen
- Teil 2: Validierung
Sicherheit von Maschinen – Not-Halt-Funktion
- Grundsätze für die Konstruktion
Sicherheit von Maschinen
- Verhinderung eines unerwarteten Anlaufs
Sicherheit von Maschinen – Anzeige, Kennzeichnung und Betätigung
- Teil 1: Anforderungen an optische, akustische und taktile Signale
Sicherheit von Maschinen – Anzeige, Kennzeichnung und Betätigung
- Teil 2: Anforderungen an die Kennzeichnung

EMV

Norm

EN IEC 61010-6-1:2019 IEC
61000-6-1:2016 EN IEC
61010-6-2:2019
IEC 61010-6-2:2016
EN 61000-6-3:2007
/A1:2011/AC:2012-08 IEC
61000-6-3:2020
EN IEC 61010-6-4:2019 IEC
61010-6-4:2018
EN 61000-6-7:2015 IEC
61000-6-7:2014

EN 61326-3-1:2017
IEC 61326-3-1:2017

CISPR 11:2015+AM01:2016
*AM02:2019 CSV

Nama

Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-1: Fachgrundnormen
- Störfestigkeitsnorm für Wohn-, Gewerbe- und Leichtindustrialumgebungen
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-2: Fachgrundnormen
- Störfestigkeitsnorm für industrielle Umgebungen
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-3: Fachgrundnormen
- Störaussendungsnorm für Wohn-, Gewerbe- und Leichtindustrialumgebungen
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-4: Allgemeine Normen
- Störaussendungsnorm für industrielle Umgebungen
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-7: Allgemeine Normen
- Störfestigkeitsanforderungen an Geräte, die Funktionen in einem sicherheitsbezogenen System (funktionale Sicherheit) an industriellen Standorten erfüllen sollen
Elektrische Geräte für Mess-, Steuer-, Regel- und Laborzwecke – EMV-Anforderungen – Teil 3-1: Störfestigkeitsanforderungen für sicherheitsbezogene Systeme und für Geräte, die sicherheitsbezogene Funktionen erfüllen sollen (funktionale Sicherheit)
- Allgemeine industrielle Anwendungen
Industrielle, wissenschaftliche und medizinische Geräte
- Hochfrequenz-Störgrößen – Grenzwerte und Messverfahren

Wir verpflichten uns, auf begründete Anfrage der Marktüberwachungsbehörden relevante Unterlagen über die vollständig fertiggestellten Maschinen zu übermitteln. Die gewerblichen Schutzrechte bleiben davon unberührt.

Important note!

Die teilweise fertiggestellte Maschine darf erst dann in Betrieb genommen werden, wenn die endgültige Maschine, in die sie eingebaut werden soll, gegebenenfalls gemäß den Bestimmungen der Richtlinie 2006/42/EG über Maschinen für konform erklärt wurde und die CE-Konformitätserklärung gemäß Anhang II A ausgestellt wurde.

Vertreter in der EU, befugt zur Erstellung
die entsprechenden technischen Unterlagen:

Franka Robotics GmbH
Frei-Otto-Straße 20 80797
München Deutschland

Hersteller: Franka
Robotics GmbH Frei-Otto-
Straße 20 80797 München
Deutschland

Datum, Ort
26.09.2025
München, Deutschland

Jin Zhengxun, CEO



Document No.: R02011

Page 2/2

3.2 Zertifikate

Zertifikate von TÜV SÜD RAIL und Bescheinigungen von TÜV SÜD PS finden Sie unter folgendem Link: www.franka.de/documents

3.3 Weitere Erklärungen

3.3.1 RoHS / REACH / WEEE / Batterie-Richtlinie

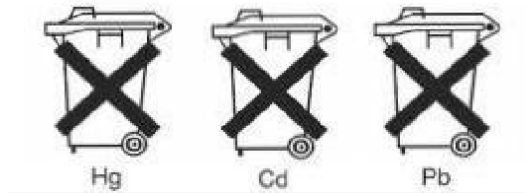
Weitere Informationen Stand: 01.04.2022 Franka Research 3
Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe (RoHS): Die Komponenten „Control“ und „Arm“ fallen nicht in den Geltungsbereich der EU-RoHS-Richtlinie 2011/65/EU, erfüllen jedoch die Anforderungen hinsichtlich der in homogenen Werkstoffen zulässigen Stoffe und Höchstkonzentrationen: <ul style="list-style-type: none">• Blei (0,1 %)• Quecksilber (0,1 %)• Cadmium (0,01 %)• Sechswertiges Chrom (0,1 %)• Polybromierte Biphenyle (PBB) (0,1 %)• Polybromierte Diphenylether (PBDE) (0,1 %) Die folgenden Ausnahmen gelten ebenfalls: 6a: Blei als Legierungselement in Stahl für Bearbeitungszwecke und in verzinktem Stahl mit einem Bleianteil von bis zu 0,35 Gewichtsprozent Blei 6b: Blei als Legierungselement in Aluminium mit einem Bleianteil von bis zu 0,4 Gewichtsprozent 6c: Kupferlegierungen mit einem Bleianteil von bis zu 4 Gewichtsprozent 7a: Blei in Loten mit hoher Schmelztemperatur (d. h. bleihaltige Legierungen mit einem Bleianteil von mindestens 85 Gewichtsprozent) 7c-I: Elektrische und elektronische Bauteile, die Blei in Glas oder Keramik enthalten, ausgenommen dielektrische Keramik in Kondensatoren, z. B. piezoelektronischen Bauelementen, oder in einer Glas- oder Keramikmatrixverbindung
REACH: <i>Die FRANKA ROBOTICS GmbH ist ein „nachgeschalteter Anwender“ im Sinne der REACH-Verordnung. Unsere Produkte sind ausschließlich nicht-chemische Produkte (Fertigprodukte). Darüber hinaus werden unter normalen und vernünftigerweise vorhersehbaren Verwendungsbedingungen keine Stoffe freigesetzt (Artikel 7, REACH).</i> Wir bestätigen, dass unsere Produkte nicht mehr als 0,1 Massenprozent einer der in der veröffentlichten ECHA-Kandidatenliste (SVHC) aufgeführten Substanzen enthalten, sofern sie nicht unter die RoHS-Ausnahmen fallen (siehe oben). Die von der ECHA-Kandidatenliste veröffentlichten Erweiterungen werden mit unseren Produkten abgeglichen, und wenn bekannt wird, dass eine dieser neu hinzugefügten Substanzen in unseren Produkten enthalten ist, werden wir Sie unverzüglich informieren. Diese Bestätigung wurde auf der Grundlage der derzeit verfügbaren Informationen unserer Lieferanten erstellt.
WEEE-Richtlinie: Die Komponenten „Control“ und „Arm“ unterliegen nicht der WEEE-Richtlinie 2002/96/EG für die Sammlung, das Recycling und die Verwertung von Elektrogeräten.

Batterie-Richtlinie:

Das Produkt „Control“ enthält eine BIOS-Batterie.

Entsorgung von Batterien:

Aufgrund der Batterie-Rücknahmeverordnung 2006/66/EG besteht eine Rückgabepflicht für wiederaufladbare und nicht wiederaufladbare Batterien; entsorgen Sie diese nicht über den Hausmüll. Entsorgen Sie sie gemäß den gesetzlichen Bestimmungen und bringen Sie sie zu einem Recyclingunternehmen. Batterien werden recycelt. Die Symbole unter der durchgestrichenen Mülltonne kennzeichnen die Stoffe Blei (Pb), Cadmium (Cd) oder Quecksilber (Hg).



3.3.2 China RoHS 2



Teilebezeichnung 部件名称	Giftige und gefährliche Stoffe und Elemente / 有毒和有害的物质和元素					
	Blei 铅 (Pb)	Quecksilber 汞 (Hg)	Cadmium 镉 (Cd)	Sechswertig es Chrom 六价铬 (Cr (VI))	Polybromierte Biphenyle 多溴联苯 (PBB)	Polybromierte Diphenylether 多溴二苯醚 (PBDE)
Kontrolle 控制器	X	O	O	O	O	O
Arm FP3 Arm FP3	X	O	O	O	O	O
Roboter- Verbindungskabel 连接线 2,5 m / 5 m / 10 m	O	O	O	O	O	O
Not-Aus-Einrichtung 紧急停止装置	O	O	O	O	O	O
Externes Aktivierungsgerät 外部支持设备	O	O	O	O	O	O

Diese Tabelle wurde gemäß den Bestimmungen von SJ/T 11364-2006 erstellt.

本表根据SJ/T 11364-2006的规定编制。

O: Zeigt an, dass der Gehalt des genannten Gefahrstoffs in allen homogenen Materialien dieses Teils unter dem Grenzwert gemäß GB/T 26572-2011 liegt.

O: Zeigt an, dass der Gehalt des genannten Gefahrstoffs in allen homogenen Materialien für diesen Teil unter dem Grenzwert gemäß GB/T 26572-2011 liegt.

X: Zeigt an, dass der Gehalt des genannten Gefahrstoffs in mindestens einem der für dieses Teil verwendeten homogenen Materialien über dem Grenzwert gemäß GB/T 26572-2011 liegt.

X: Zeigt an, dass mindestens eines der für diesen Teil verwendeten homogenen Materialien einen höheren Gehalt an gefährlichen Stoffen aufweist als in GB/T 26572-2011 vorgeschrieben.

(Unternehmen können in diesem Feld weitere technische Erläuterungen zur Markierung „X“ auf der Grundlage ihrer tatsächlichen Umstände bereitstellen.

(企业可根据自己的实际情况, 在此框中进一步提供标示 "X" 的技术解释)

3.4 Kennzeichnung auf dem Gerät

3.4.1 Arm

Typenschild

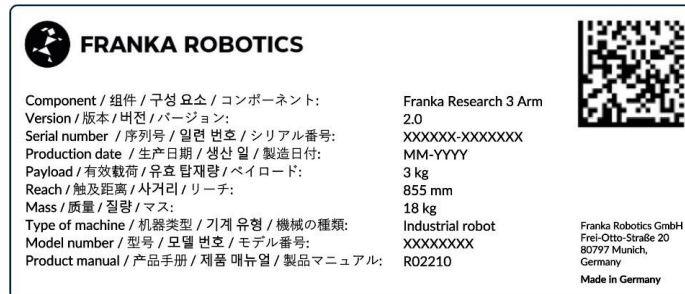


Abbildung 1: Typenschild

Kennzeichnung für Notentriegelung

Im Notfall weisen drei Notentriegelungsaufkleber auf dem Arm auf die Einsteckstellen hin, an denen das Notentriegelungswerkzeug eingesetzt werden muss, um das ausfallsichere Verriegelungssystem manuell zu entriegeln.



Abbildung 2: Notentriegelungsaufkleber

⚠️ WARNUNG

Herabfallender schwerer Arm bei Verwendung des Notentriegelungswerkzeugs

Gefahr, beim Entriegeln der Gelenke vom Arm eingeklemmt zu werden

- Stützen Sie den Arm vor und während des Entriegelns.
- Legen Sie Ihren Kopf oder andere Körperteile nicht zwischen oder unter die Glieder des Arms.
- Legen Sie keine Körperteile (insbesondere Hände und Finger) zwischen die Glieder des Arms, den Endeffektor oder stationäre Objekte.
- Verwenden Sie das Notentriegelungswerkzeug nicht, während der Arm eingeschaltet ist.
- Verwenden Sie nur das mitgelieferte Notentriegelungswerkzeug.
- Bewahren Sie das Notentriegelungswerkzeug in der Nähe des Arms auf.

Etikett „Heiße Oberflächen“



Abbildung 3: Etikett „Heiße Oberfläche“

! WARNUNG

Heiße Oberflächen und Führung

Bei Umgebungstemperaturen über 30 °C kann die Oberfläche des Roboters zu heiß zum Anfassen werden. Daher ist die Verwendung der Assist-Funktion im Ausführungsmodus bei Temperaturen über 30 °C nicht zulässig.

Funktionserde-Kennzeichnung

Das Funktionserdungszeichen zeigt die Stelle an, an der die Funktionserdung an den Arm angeschlossen werden kann.

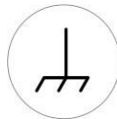


Abbildung 4: Funktionserdungsetikett

Hebeposition-Kennzeichnung

Die Hebeposition kennzeichnet die Punkte, an denen der Arm angehoben werden darf.



Abbildung 5: Kennzeichnung der Hebeposition

3.4.3 Externes Aktivierungsgerät

Typenschild



Abbildung 6: Typenschild externes Gerät

3.4.4 Not-Aus-Einrichtung

Typenschild



Abbildung 7: Typenschild Not-Aus-Einrichtung

4 SICHERHEIT

4.1 Sicherheitshinweise und allgemeine Hinweise

Warnhinweise

Lesen Sie vor der Installation, Inbetriebnahme und dem Betrieb des Geräts diese Anleitung und alle zusätzlichen Unterlagen sorgfältig durch. Beachten Sie die Sicherheitshinweise sowie die allgemeinen Hinweise.

Warnhinweise sind wie folgt gekennzeichnet:

VORSICHT

VORSICHT weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu leichten oder mittelschweren Verletzungen führen kann.

Die folgenden Warnhinweise werden in diesem Handbuch verwendet:

GEFAHR

GEFAHR weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führt.

WARNUNG

WARNUNG weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann.

HINWEIS

HINWEIS weist auf Informationen hin, die als wichtig erachtet werden, jedoch nicht mit Gefahren verbunden sind.

SICHERHEITSHINWEIS

SICHERHEITSHINWEISE weisen auf Vorgänge hin, die unbedingt zu beachten sind.

Hinweise



Gibt an, wo weitere Informationen erhältlich sind.

4.2 Haftungshinweis

Franka Research 3 wurde gemäß den einschlägigen Qualitätsstandards entwickelt. Im Laufe der Entwicklung wurde eine Gefahren- und Risikobewertung gemäß EN ISO 12100 durchgeführt, die die Grundlage für Franka Research 3 und dieses Handbuch bildet.

Das vorliegende Dokument enthält Montageanweisungen für Franka Research 3 als unvollständige Maschine. Es enthält Beschreibungen der Bedingungen, die erfüllt sein müssen, um eine korrekte Einbindung in die endgültige Maschine zu gewährleisten und die Sicherheit und Gesundheit nicht zu gefährden (z. B. Anhang I der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG).

4.3 Bestimmungsgemäße Verwendung

Franka Research 3 ist ausschließlich für den Einsatz in Forschung und Entwicklung in akademischen und industriellen Umgebungen vorgesehen. Das System darf nur in einwandfreiem technischen Zustand, für den vorgesehenen Zweck und innerhalb der technischen Spezifikationen und Betriebsbedingungen unter Berücksichtigung der Sicherheit und möglicher Gefahren verwendet werden.

Das vorliegende Franka Research 3-System ist ausschließlich für die in diesem Handbuch beschriebene Verwendung bestimmt.

Die normalen und erweiterten Betriebsbedingungen, unter denen der Roboter betrieben werden sollte, finden Sie in Kapitel 12 „Technische Daten“ und Kapitel 7.2 „Korrekte Aufstellungsorte“.

4.4 Missbrauch

GEFAHR

Missbrauch von Franka Research 3

Lebensgefahr und Verletzungsgefahr sowie Gefahr von Beeinträchtigungen, Schäden am Roboter und anderen Sachwerten.

- Verwenden Sie Franka Research 3 nur in einwandfreiem technischen Zustand.
- Verwenden Sie Franka Research 3 nur unter den in diesem Dokument beschriebenen Umgebungs- und Betriebsbedingungen.

Bei unsachgemäßer Verwendung von Franka Research 3 erlischt die Herstellergarantie und -haftung. Jede von der bestimmungsgemäßen Verwendung abweichende Nutzung gilt als unsachgemäß und ist unzulässig.

Als unsachgemäße Verwendung gilt jede Verwendung, die von den Warnhinweisen, Hinweisen und Anweisungen in diesem Handbuch und der Einführungsanleitung abweicht, insbesondere, aber nicht beschränkt auf die folgenden Verwendungszwecke:

- Transport von Personen oder Tieren
- Transport ohne Verpackung und Originalverpackung
- Verwendung als Kletterhilfe
- Anlehnen an den Arm

- Verwendung in explosionsgefährdeten Bereichen
- Verwendung unter der Erde
- Verwendung für den Umgang mit radioaktiven Gegenständen
- Verwendung im Freien
- Verwendung als Medizinprodukt
- Verwendung als Dienstleistung Arm, z. B. für die Pflege älterer Menschen
- Verwendung in der Nähe von Kindern
- Handhabung von Flüssigkeiten
- Verwendung in einer anderen als der aufrechten Einbaulage
- Verwendung außerhalb der angegebenen Betriebsgrenzen

Änderungen an Franka Research 3, die nicht ausdrücklich von Franka Robotics genehmigt wurden, sind nicht zulässig und führen zum Verlust der Garantie und der Gewährleistungsansprüche. Zu den nicht zulässigen Änderungen gehören unter anderem die folgenden:

- Jede Anpassung der mechanischen Struktur
- Lackieren
- Umhüllung der Roboterstruktur, sofern keine FE-zertifizierte Ausrüstung

verwendet wird Franka Robotics gestattet nur die folgenden Modifikationen an Franka

Research 3:

- Installation eines externen Kabelführungssystems (kann das Bewegungs- und Steuerungsverhalten des Systems beeinträchtigen)
- Befestigung von Ausrüstung am Flansch
- Abdecken von Schraubenlöchern

Es ist verboten, den Arm, das Steuerungsgehäuse und andere Geräte zu öffnen.

Der Roboter darf nur an Orten eingesetzt werden, an denen ausreichend Platz und eine sichere Nutzung gewährleistet sind.

Franka Robotics haftet nicht für Schäden, die durch montierte Geräte oder durch unsachgemäßen Gebrauch verursacht werden.

4.5 Allgemeine mögliche Gefahren und Sicherheitsmaßnahmen bei der Arbeit mit Robotern

Zusammenfassung möglicher Gefahren

Eine umfassende, aber nicht abschließende Liste der Gefahren, die allgemein von einem Robotersystem ausgehen können, findet sich in EN ISO 10218-1:2011 ANHANG A.

Besondere Aufmerksamkeit gilt hier den folgenden Gefahren, die von Franka Research 3 ausgehen können:



Elektrische Gefahren, Brandgefahr und gefährliche Dämpfe

Feuer und Dämpfe können zu Atembeschwerden, Augenreizungen, Lungenschäden, Vergiftungen und zum Tod führen.

- Verwenden Sie Franka Research 3 nicht außerhalb der angegebenen Spezifikationen.

 **GEFAHR**

Beschädigte Kabel oder unzureichende elektrische Installation

Gefahr von Verletzungen durch Stromschlag sowie Sachschäden.

- Verwenden Sie Franka Research 3 nur in einwandfreiem technischen Zustand.
- Lassen Sie die Not-Aus-Einrichtung nur von qualifiziertem Personal installieren.
- Überprüfen Sie Kabel und elektrische Installationen.

 **GEFAHR**

Gefahr von Schwelbränden

Wenn zu viele Geräte an das Stromversorgungssystem angeschlossen sind, kann dies zu einer Überlastung der elektrischen Installation und zu Schwelbränden führen, die zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen können.

- Schließen Sie Franka Research 3 entsprechend an, um eine Überlastung der elektrischen Installation zu vermeiden.
- Installieren Sie die Überlastschutzvorrichtungen entsprechend.

 **WARNUNG**

Gegenstände, die aufgrund einer Unterbrechung der Stromversorgung aus den Endeffektoren fallen

Aus dem Greifer fallende Gegenstände können zu Verletzungen an Händen, Fingern, Füßen und Zehen führen.

- Tragen Sie stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Verwenden Sie geeignete Greifer, um zu verhindern, dass Gegenstände herunterfallen.

 **WARNUNG**

Herunterfallende und unerwartete Bewegungen des Roboters, insbesondere in erdbebengefährdeten Gebieten

Gefahr schwerer Verletzungen wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen.

- Nivellieren Sie die Plattform.
- Installieren Sie den Arm nur auf ebenen, unbeweglichen und stabilen Plattformen. Beschleunigungen und Vibrationen sind nicht zulässig.
- Installieren Sie den Arm nicht auf hängenden, geneigten oder unebenen Plattformen.
- Richten Sie die Plattform in aufrechter Position aus.
- Achten Sie auf eine korrekt angeordnete und feste Schraubverbindung.
- Ziehen Sie die Schrauben nach 100 Betriebsstunden mit dem richtigen Anzugsmoment fest.
- Bei Betrieb in einem erdbebengefährdeten Gebiet sind die entsprechenden Gefahren- und Risikobewertungen zu berücksichtigen.

WARNUNG

Gefährliche und unkontrollierte Bewegungen des Arms

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Stellen Sie sicher, dass der Endeffektor und/oder die Masse des gegriffenen Objekts und der Schwerpunkt (CoM) korrekt parametrisiert sind.
- Halten Sie sich während des Betriebs vom Arbeitsbereich fern.

VORSICHT

Beschädigte Kabel, Stecker, mechanisches Gehäuse oder

Öllecks Der Kontakt mit austretendem Öl kann zu Augen- oder Hautreizungen führen. Elektrische Gefahren können zu schweren Verletzungen führen.

- Verwenden Sie Franka Research 3 nur in einwandfreiem technischen Zustand.
- Verwenden Sie keine beschädigten Kabel, Stecker und mechanischen Gehäuse für den Betrieb. Wenden Sie sich im Zweifelsfall an Franka Robotics.

Einwandfreier Zustand

VORSICHT

Austretendes Fett oder Öl durch Hohlräume in den Bauteilen des Roboters

Reizungen der Haut und der Augen.

- Stellen Sie den Betrieb der Maschine ein.
- Wenden Sie sich an den Hersteller.
- Tragen Sie Handschuhe.
- Suchen Sie nach Kontakt mit Augen oder Haut einen Arzt auf.

Störungen

HINWEIS

Der Bediener wird über Desk über mögliche Störungen informiert. Störungen müssen vor der Fortsetzung des Betriebs behoben werden.

- Um mögliche Fehlfunktionen zu beheben, befolgen Sie die Anweisungen in Franka UI. Möglicherweise ist ein Neustart des Systems erforderlich.

Überlastung der Gelenke

HINWEIS

Eine Offline-Überlastung aller Gelenke des Roboters kann zu Materialschäden am Roboter führen.

- Führen Sie eine Risikobewertung unter Berücksichtigung vorhersehbarer Fehlbedienungen durch.
- Befolgen Sie die Warnung des Systems, den Roboter gegebenenfalls außer Betrieb zu nehmen.

4.6 Anwendung in Bezug auf mögliche Gefahren und Sicherheitsmaßnahmen

Bei der Planung und Konstruktion der Anwendung sowie bei der Durchführung der Gefahren- und Risikobeurteilung für fertige Maschinen sind die folgenden möglicherweise sicherheitsrelevanten Aspekte zu berücksichtigen. Der Integrator ist verpflichtet, eine Risikoanalyse durchzuführen.

Funktionalitäten und Merkmale verschiedener Sicherheitsstufen

Franka Research 3 bietet Funktionen und Merkmale verschiedener Sicherheitsstufen. Alle Sicherheitsfunktionen und ihre entsprechenden Sicherheitsbewertungen sind im Abschnitt „Sicherheitsfunktionen“ in Kapitel 4.10 beschrieben. Alle anderen in diesem Kapitel beschriebenen Funktionen sind gemäß EN 62061 nicht als sicherheitsrelevant eingestuft. Sie dürfen sich daher nicht auf die Verfügbarkeit dieser Funktionen verlassen.

Bitte beachten Sie, dass der Integrator verpflichtet ist, eine Risikoanalyse durchzuführen.

Unerwartete Bewegung

VORSICHT

Unerwartete Bewegung des Arms

Die Verwendung verschiedener Anwendungen, Handhabungswerkzeuge und umgebender Objekte kann zu Quetschungen zwischen Armsegmenten sowie zu Stößen und Kollisionen führen.

- Stellen Sie sicher, dass der Endeffektor und/oder die Objektmasse und der Schwerpunkt (CoM) korrekt parametrisiert sind.
- Halten Sie während des Betriebs Abstand zum maximalen Arbeitsbereich.

Einklemmen in einer fertigen Maschine

WARNUNG

Gefahr des Einklemmens von Körperteilen oder Personen

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Legen Sie keine Körperteile zwischen die Armsegmente.
- Bei akuter Lebensgefahr:
 1. Drücken Sie die Not-Aus-Vorrichtung, um den Betrieb des Roboters zu stoppen.
 2. Ziehen oder schieben Sie den Arm manuell aus der gefährlichen Position heraus.

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel 4.9 „Manuelles Bewegen des Arms“.

Verkabelung der Endeffektoren

HINWEIS

Wenn ein Endeffektor mit Franka Research 3 verwendet wird, verringert sich die maximal anbringbare Nutzlast um das Gewicht des Endeffektors und seiner externen Verkabelung.

HINWEIS

Die externe Verkabelung belastet den Arm zusätzlich und übt zusätzliche Drehmomente auf ihn aus, was die Steuerungsleistung von Franka Research 3 beeinträchtigen kann.

Auslösung der Bewegung von extern verkabelten Endeffektoren und zugehörigen Geräten

HINWEIS

Aufgrund unterschiedlicher Konfigurationen, installierter Anwendungen und Dienste kann Franka Research 3 Protokolle an möglicherweise angeschlossene Maschinen (einschließlich Bewegungsstart), extern verkabelte Endeffektoren und andere zugehörige Geräte senden. Bitte beachten Sie die möglichen Risiken, die mit der Verwendung externer Geräte verbunden sind.

Einzigster Kontrollpunkt

Franka Research 3 kann über eine einzige Franka-UI-Verbindung oder einen Feldbus gesteuert werden. Single Point of Control (SPoC)-Mechanismen gewährleisten die Steuerung durch nur eine Quelle. Feldbusse werden ebenfalls von SPoC abgedeckt.

Weitere Informationen zu SPoC finden Sie in Kapitel 4.2: Single Point of Control (SPoC) in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).



WARNUNG

Unerwartete Bewegung des Arms

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Stellen Sie sicher, dass der Endeffektor und/oder die Objektmasse und der Schwerpunkt (CoM) korrekt parametrisiert sind.
- Halten Sie sich während des Betriebs vom Arbeitsbereich fern.
- Bei akuter Lebensgefahr:
 1. Drücken Sie die Not-Aus-Vorrichtung, um den Roboter anzuhalten.
 2. Ziehen oder schieben Sie den Arm manuell aus der gefährlichen Position heraus.
- Bei nicht lebensbedrohlicher Gefahr:
 1. Verwenden Sie das Notentriegelungswerkzeug, um den Arm zu bewegen.

Oberflächentemperatur des Arms (von der Basis bis zur Achse 7, ohne Flansch)



WARNUNG

Heiße Oberflächen

Das Berühren der Metall- oder Kunststoffsegmente des Arms über einen längeren Zeitraum nach der Ausführung intensiver Aufgaben kann zu Verbrennungen führen.

- Berühren Sie die Segmente des Arms nicht länger als 60 Sekunden, nachdem Sie den Franka Research 3 nach einer intensiven Aufgabe mit maximaler Nutzlast und erhöhter Temperatur angehalten haben.



WARNUNG

Heiße Oberflächen und Führung

Bei Umgebungstemperaturen über 30 °C kann die Oberfläche des Roboters zu heiß zum Berühren werden. Daher ist die Verwendung der Assist-Funktion im Ausführungsmodus bei Temperaturen über 30 °C nicht zulässig.

Auswirkungen je nach Aufgabe und Umgebung.

Die erforderlichen Sicherheitshinweise hängen von der Risikobewertung (in Bezug auf heiße Oberflächen) ab.

SICHERHEITSHINWEIS

Bei erweiterten Umgebungstemperaturen zwischen 25 °C und 45 °C (nach intensiver Aufgabenausführung und sobald Franka Research 3 in den Zustand „überwachter Stopp“ versetzt wurde) muss der Integrator Maßnahmen ergreifen und die Risiken einer längeren Berührung des Arms (< 60 s) ohne Verbrennungsgefahr bewerten (EN ISO 13732-1:2006). Zu den Maßnahmen gehören unter anderem die folgenden:

- Abkühlzeit für den Roboter.
- Ausschalten des Roboters für einen bestimmten Zeitraum.
- Benachrichtigung des Bedieners.
- Kennzeichnung der Stellen, die am ehesten heiß sein könnten.
- Verbot des Zugangs zum Roboter.

SICHERHEITSHINWEIS

Der Integrator muss Maßnahmen zum Berühren der Oberflächen des Arms, des Endeffektors und des Flansches des Endeffektors hinsichtlich einer möglichen Erwärmung, die zu thermischen Verbrennungen führen kann, umsetzen (EN ISO 13732-1:2006). Zu diesen Maßnahmen gehören unter anderem die folgenden:

- Abkühlzeit für den Roboter.
- Ausschalten des Roboters für einen bestimmten Zeitraum.
- Benachrichtigung des Bedieners.
- Kennzeichnung der Stellen, die am ehesten heiß sein können.
- Verbot des Zugangs zum Roboter.

4.7 Installation von Sicherheitsperipheriegeräten

Installation einer Not-Aus-Vorrichtung

Die Not-Aus-Einrichtung muss gemäß den allgemein gültigen und anerkannten technischen Normen installiert werden, z. B. den europäischen Normen EN 60204 und verwandten Normen.

Die von Franka Robotics bereitgestellte Not-Aus-Einrichtung muss an den Anschluss X3.1 angeschlossen werden. An den Anschluss X3 können auch andere Geräte als die von Franka Robotics bereitgestellte Not-Aus-Einrichtung angeschlossen werden.

Die an das Not-Aus-Signal angeschlossenen Geräte müssen der Norm EN 60947-5-5 oder einer gleichwertigen Norm entsprechen.

Bewahren Sie abgekoppelte Geräte, die keine Sicherheitsfunktion mehr erfüllen, entfernt vom Gerät auf, um eine versehentliche Aktivierung zu verhindern.

HINWEIS

Bringen Sie die angeschlossene Not-Aus-Einrichtung so an, dass sie im Notfall jederzeit erreichbar ist, aber eine versehentliche Betätigung verhindert werden kann.

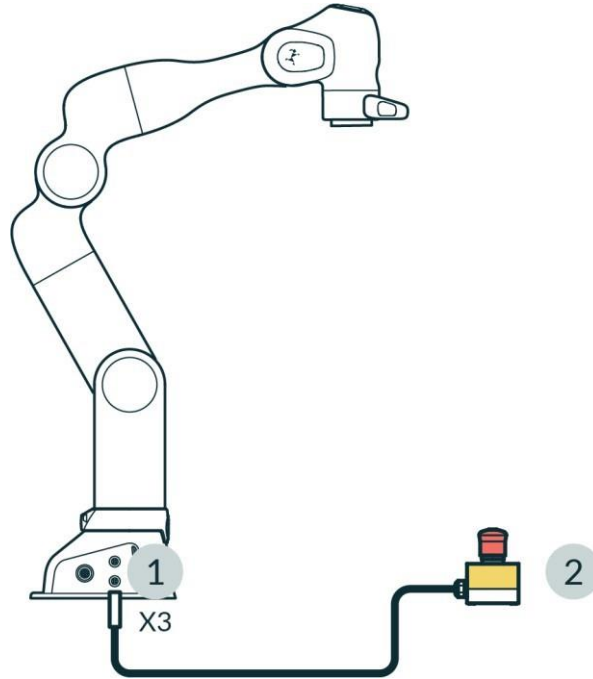


Abbildung 8: Anschluss Not-Aus-Einrichtung

1	X3 – Stecker für sichere Eingänge	2	Not-Aus-Einrichtung
---	-----------------------------------	---	---------------------

Stoppszeit und -weg

Die Bremszeit (d. h. die Zeit, die zwischen der Anforderung eines Not-Aus und dem vollständigen Stillstand des Arms verstreicht) und der Bremsweg (d. h. die Strecke, die der Arm nach Auslösung des Not-Aus bis zum vollständigen Stillstand zurücklegt) wurden gemäß EN ISO 10218-1, Anhang B gemessen. Die Bremszeit und der Bremsweg sind im Anhang dieses Dokuments aufgeführt.

4.8 Ausfallsicheres Verriegelungssystem

Ausfallsicheres Verriegelungssystem

Wenn der Arm von der Stromversorgung getrennt wird, verriegeln die Verriegelungsbolzen automatisch alle sieben Gelenke. Die Verriegelungsbolzen blockieren mechanisch jede Bewegung der Gelenke, sodass der Arm auch ohne Stromversorgung in seiner Position bleibt.

Aufgrund der Technologie dieser Verriegelungsbolzen kann die genaue Position bei Stromausfall nicht beibehalten werden. Die Verriegelungsbolzen rasten mit einem hörbaren Klicken ein und der Arm senkt sich um einige Zentimeter. Dies gilt insbesondere für die Gelenke, die aufgrund ihrer Ausrichtung und Position besonders stark der Schwerkraft ausgesetzt sind.

Entriegelung des Sicherheitsverriegelungssystems

Jede Achse bewegt sich leicht, sobald das Sicherheitsverriegelungssystem entriegelt ist.

4.9 Manuelles Bewegen des Arms

Bewegen des Arms ohne Stromversorgung

VORSICHT

Beweglicher Arm

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen

- Tragen Sie stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Schutzbrille).
- Der Integrator muss eine Risikoanalyse für alle angeschlossenen Endeffektoren durchführen.
- Halten Sie sich während des Betriebs nicht im maximalen Arbeitsbereich auf.

HINWEIS

Der Integrator muss das Risiko bewerten, dass eine Person eingeklemmt werden könnte.

Wenn eine Person vom Arm eingeklemmt wird, befolgen Sie eine der drei unten aufgeführten Optionen, um sie auch bei unterbrochener Stromversorgung zu befreien.

- Verwenden Sie das Notentriegelungswerkzeug an den entsprechenden Öffnungen des zu entriegelnden Gelenks, um den Roboter zu entriegeln und ihn von Hand zu bewegen.
- Schrauben Sie die Armbasis von ihrer Befestigungsstelle ab.
- Bewegen Sie den Arm manuell.

Bei nicht akuter Gefahr und Blockierung des Arms verwenden Sie das Notentriegelungswerkzeug.

WARNUNG

Gefahr, beim Entriegeln mit dem Notentriegelungswerkzeug vom Arm eingeklemmt zu werden

Gefahr, beim Entriegeln der Gelenke vom Arm eingeklemmt zu werden

- Stützen Sie den Arm vor und während des Entriegelns.
- Halten Sie Ihren Kopf oder andere Körperteile nicht zwischen oder unter die Glieder des Arms.
- Legen Sie keine Körperteile (insbesondere Hände und Finger) zwischen die Glieder des Arms, den Endeffektor oder stationäre Objekte.
- Verwenden Sie das Notentriegelungswerkzeug nicht, während der Arm unter Spannung steht.
- Verwenden Sie nur das mitgelieferte Notentriegelungswerkzeug.
- Bewahren Sie das Notentriegelungswerkzeug in der Nähe des Arms auf.

Maßnahme: Notentriegelung

SICHERHEITSHINWEIS

1. Drücken Sie die Not-Aus-Vorrichtung, um den Betrieb des Roboters zu stoppen.
2. Nehmen Sie das Entriegelungswerkzeug aus der Basisstation des Piloten.

3. Halten Sie die Segmente des Arms fest.
4. Führen Sie das Entriegelungswerkzeug in die entsprechenden trapezförmigen Öffnungen ein und entriegeln Sie nacheinander ein oder mehrere Gelenke.

Die Öffnungen sind mit dem Aufkleber „Notentriegelung“ gekennzeichnet.

Das Armsegment kann nun manuell bewegt werden. Wenn die Entriegelung fehlschlägt, sollte der Benutzer es erneut versuchen und dabei sicherstellen, dass das Notentriegelungswerkzeug senkrecht zur Öffnung eingeführt wird.

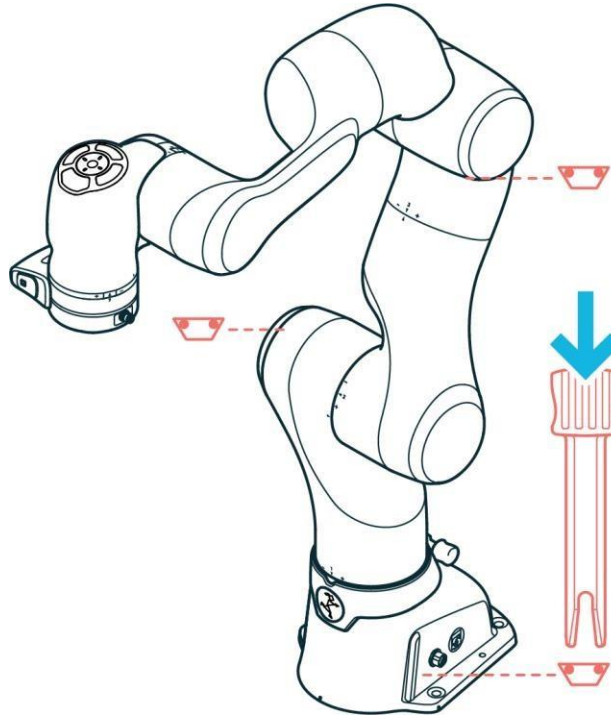


Abbildung 9: Notentriegelung

HINWEIS

Beachten Sie, dass das Armsegment in Richtung Handgelenk des Arms unter dem Einfluss der Schwerkraft herunterfallen kann, sobald das Entriegelungswerkzeug eingeführt wird.

HINWEIS

- Der Integrator muss sicherstellen, dass das Entriegelungswerkzeug in einer Halterung an der Basis des Roboters aufbewahrt wird.
- Entfernen Sie das Entriegelungswerkzeug nur in Notfällen.
- Das Entriegelungswerkzeug muss immer griffbereit sein.
- Verwenden Sie nur das Original-Entriegelungswerkzeug.
- Das Entriegelungswerkzeug sollte nur im Notfall verwendet werden.

Maßnahme: Manuelles Wegschieben

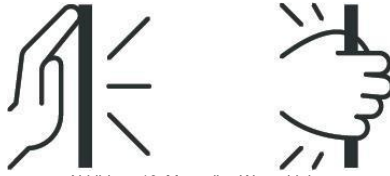


Abbildung 10: Manuelles Wegschieben

SICHERHEITSHINWEIS

Bei akuter Lebensgefahr:

1. Drücken Sie die Not-Aus-Vorrichtung, um den Betrieb des Roboters zu stoppen.
2. Ziehen oder schieben Sie den Arm manuell aus der gefährlichen Position heraus.
3. Sichern Sie den Roboterarm gegen Herunterfallen.

HINWEIS

Das manuelle Ziehen oder Schieben des Arms führt zu einer Beschädigung des Arms, da die Gelenke überlastet werden.

- Der Arm sollte nur in sicherheitskritischen Situationen manuell gezogen oder geschoben werden.

4.10 Sicherheitsfunktionen

! WARNUNG

Heiße Oberflächen und Führung während der Wiederherstellung

Bei Umgebungstemperaturen über 30 °C kann die Oberfläche des Roboters zu heiß zum Anfassen werden. Daher muss im Falle einer Verletzung der Sicherheitsfunktionen, die eine Handführung während der Wiederherstellung erfordert, Folgendes beachtet werden:

- Die Wiederherstellung darf nur von Personal durchgeführt werden, das speziell für diese Situation geschult wurde.
- Vor der Bergung muss überprüft werden, ob die Oberflächentemperaturen innerhalb der Grenzen liegen, die eine Berührung zulassen. Die Abkühlzeiten hängen vom vorherigen Betrieb und den Umgebungstemperaturen ab.
- Es wird empfohlen, für diesen Vorgang hitzebeständige Schutzhandschuhe zu tragen.

HINWEIS

Franka Research 3 unterscheidet zwischen zwei Arten von Sicherheitsfunktionen: Überwachungsfunktionen und Stoppfunktionen.

Überwachungsfunktionen gewährleisten, dass Grenzwerte nicht überschritten werden, z. B. Geschwindigkeit (SLS-J), Position (SLP-C).

Stoppfunktionen werden bei einer Überwachungsverletzung oder einem Sicherheitseingang ausgelöst. Es ist die Aufgabe des Sicherheitsbeauftragten Verpflichtung, bei der Konfiguration der Grenzwerte die Bremszeiten und Bremswege zu berücksichtigen.

HINWEIS


Der Anschluss externer Geräte mit separater Stromversorgung kann die Sicherheitsfunktion des Systems gefährden, wenn die elektrischen Nennwerte nicht eingehalten werden.


Außerdem müssen die Spannungen in den angeschlossenen Geräten entweder SELV sein oder ausreichend von den an das System angeschlossenen Signalen isoliert sein.

Sichere Eingänge


Name	Beschreibung	Sicherheitsbewertung	Stopp-Reaktion
X3.1 – Not-Aus	Der X3-Anschluss an der Roboterbasis bietet einen sicheren Eingang zum Anschluss eines Not-Aus-Schalters.	PL d / Kat. 3	Stopp der Kategorie 1
X4 – Externe Freigabe	Der X4-Anschluss an der Roboterbasis bietet einen sicheren Eingang für ein externes Freigabegerät mit 3 Positionen.	PL d / Kat. 3	Durch Loslassen oder vollständiges Drücken der Freigabetaste wird die SMSS-Sicherheitsfunktion aktiviert. Die Reaktion bei einer Verletzung der SMSS hängt vom aktiven Sicherheitsszenario ab. Betriebsart „Programmierung“: Stopp der Kategorie 1 (siehe vordefiniertes Szenario „Leerlauf“) Betriebsmodus „Ausführung“: Reaktion abhängig von der SMSS-Konfiguration im Szenario „Arbeit“. Bei Verstößen gegen die Sicherheitsfunktion oder Fehlerbehebungen löst das vollständige Drücken oder Loslassen der Freigabetaste einen Stopp der Kategorie 1 aus.
Freigabetaster	Ein 3-Positionen-Freigabeschalter befindet sich in der Nähe des Flansches am Pilotgriff des Roboters.	PL d / Kat. 3	
X3.2 – Sicherer Eingang 1 X3.3 – Sicherer Eingang 2	Der X3-Anschluss an der Roboterbasis bietet zwei zusätzliche sichere Eingänge. Das Verhalten dieser beiden Eingänge kann in den Sicherheitseinstellungen konfiguriert werden.	PL d / Kat. 3	Hängt von der Konfiguration in Sicherheitsszenarien ab.

Überwachungsfunktionen

Name	Abkürzung	Beschreibung	Sicherheitsbewertung	Wiederherstellung bei Verstößen HINWEIS: Der Betreiber kann alle Verstöße wiederherstellen.
 Wenn SLP-C aktiviert ist, kann der Roboter nicht über FCI gesteuert werden!				
Sicher begrenzte kartesische Position	SLP-C	Überwachung der kartesischen Position bestimmter Punkte am Arm. Die Position wird anhand eines benutzerdefinierten kartesischen Bereichs überprüft. Die folgenden Punkte werden überwacht: <ul style="list-style-type: none"> • Flansch • Ellbogen • Handgelenk • Vom Kunden definierte Werkzeugkugeln Die Überwachung kann so konfiguriert werden, dass eine Verletzung gemeldet wird, wenn entweder einer oder mehrere Punkte innerhalb des definierten Raum liegen oder wenn ein oder mehrere Punkte außerhalb der definierten Grenzen liegen. Parametrierung:	PL d / Kat. 3	Verletzte Positions- oder Ausrichtungsgrenzen werden in der Benutzeroberfläche von Desk of Franka angezeigt. <ul style="list-style-type: none"> • Bremsen des Roboters lösen. • Führen Sie den Roboter aus der kartesischen Positionsgrenze heraus. Die Franka-Benutzeroberfläche zeigt an, wenn die Positionsgrenzen nicht mehr überschritten werden. • Beenden Sie die Wiederherstellung, indem Sie in Desk auf „Bestätigen“ klicken.

		<ul style="list-style-type: none"> End-Effektor-Modell (bis zu fünf Kugeln) <ul style="list-style-type: none"> Radius jeder Kugel Position jedes Kugelzentrums relativ zum Flansch <p>Hinweis: Dies ist eine allgemeine Einstellung, die sich auf alle Sicherheitsfunktionen auswirkt, die dieses Werkzeugmodell verwenden.</p> <ul style="list-style-type: none"> Überwacher kartesischer Raum (Box) Verletzung bei Innen-/Außenbereich 		
 Wenn SLS-C aktiviert ist, kann der Roboter nicht über FCI gesteuert werden!				
Sicher begrenzte kartesische Geschwindigkeit	SLSC	<p>Überwachung der kartesischen Geschwindigkeit bestimmter Punkte an der Armstruktur. Die folgenden Punkte werden überwacht:</p> <ul style="list-style-type: none"> Flansch Ellbogen Handgelenk Zentren von kundendefinierten Werkzeugkugeln <p>Parametrisierung:</p> <ul style="list-style-type: none"> Grenzwert für kartesische Geschwindigkeit 	PL d/ Kat. 3	<p>Eine Überschreitung der Geschwindigkeitsgrenze wird in einem Dialogfeld in der Franka-Benutzeroberfläche angezeigt.</p> <ul style="list-style-type: none"> Bestätigen Sie die Überschreitung durch Drücken der Schaltfläche in der Popup-Meldung. <p>Es sind keine weiteren Wiederherstellungsmaßnahmen erforderlich.</p>
Sicher überwachter Stillstand	SMSS	<p>Überwachung des Stillstands bestimmter Punkte der Armstruktur im kartesischen Raum. Die folgenden Punkte werden überwacht:</p> <ul style="list-style-type: none"> Flansch Ellbogen Handgelenk Zentren von kundendefinierten Werkzeugkugeln <p>Der Benutzer kann die Parameter dieser Sicherheitsfunktion nicht ändern.</p>	PL d/ Kat. 3	<p>In der Franka-Benutzeroberfläche wird ein Verstoßdialog angezeigt.</p> <ul style="list-style-type: none"> Bestätigen Sie die Verletzung durch Drücken der Taste. <p>Es ist kein weiteres Wiederherstellungsverfahren erforderlich.</p>
Sichere Abschaltung des Endeffektors	SEEPO	<p>Schalten Sie die Stromversorgung des Endeffektors (48-V-Stromleitung) sicher aus. Das Verhalten von SEEPO kann in den Sicherheitseinstellungen konfiguriert werden. Beispielsweise kann konfiguriert werden, dass SEEPO die Stromversorgung ausschaltet, wenn ein Not-Aus ausgelöst wird.</p> <p>Parametrierung:</p> <ul style="list-style-type: none"> Allgemeine Konfiguration, ob SEEPO aktiv ist oder nicht Ausschalt-Trigger von SEEPO 	PL b/ Kat. b	<p>Die Leistung des Endeffektors kann in den Einstellungen oder in der Seitenleiste von Desk wieder eingeschaltet werden.</p>

Interne Überwachungsfunktionen (nicht parametrierbar und in Sicherheitsregeln konfigurierbar)

Name	Abkürzung	Beschreibung	Sicherheitsbewertung	Reaktion	Wiederherstellung im Falle eines Verstoßes
 Wenn SLP-J aktiviert ist, kann der Roboter nicht über FCI gesteuert werden!					
Sicher begrenzte Position des Gelenks	SLP-J	<p>Überwachung der Position jedes Gelenks im Gelenkraum.</p> <p>Diese Sicherheitsfunktion wird nur intern verwendet, um die Gelenkbegrenzungen des Arms zu schützen, Selbstkollisionen zu verhindern und lokale</p>	PL d/ Kat. 3	-	<p>Ein Dialogfeld in der Franka-Benutzeroberfläche informiert den Benutzer über den Verstoß und ermöglicht eine Wiederherstellung.</p> <ul style="list-style-type: none"> Entriegeln Sie das zu bewegende Gelenk, indem Sie im Wiederherstellungsdialog auf das Entriegelungssymbol klicken. Um die Wiederherstellungsbewegung zu aktivieren, drücken Sie das externe Aktivierungsgerät.

		Klemmen. In benutzerdefinierten Szenarien ist diese Funktion nicht verfügbar. Dies ist eine Begrenzungsfunktion.			<ul style="list-style-type: none"> Bewegen Sie das Gelenk, indem Sie die Tasten +/- im Wiederherstellungsdialogfeld drücken. Hinweis: Gelenke in einem verletzten Zustand können nur aus dem verletzten Bereich herausbewegt werden. Alle anderen Gelenke können in beide Richtungen bewegt werden, um den Roboter in eine günstigere Position zu bringen.
Sicher begrenzte Geschwindigkeit des Gelenks	SLS-J	Überwachung der Geschwindigkeit eines einzelnen Gelenks im Gelenkraum. Diese interne Sicherheitsfunktion wird beispielsweise verwendet, um schnelle Bewegungen während der Wiederherstellung der Gelenkposition zu verhindern.	PL d, Kat. 3	Kat. 1 Stopp	In der Franka-Benutzeroberfläche wird ein Verstoßdialog angezeigt. 1. Bestätigen Sie die Verletzung durch Drücken der Taste. Es ist kein weiteres Wiederherstellungsverfahren erforderlich.
Sicher begrenzte Entfernung	SLD	SLD überwacht ein einzelnes Gelenk, um sicherzustellen, dass es innerhalb eines zulässigen Positionsfensters bleibt. Diese interne Sicherheitsfunktion wird beispielsweise verwendet, um übermäßige Bewegungen während des Bremsöffnungsvorgangs zu verhindern.	PL d, Kat. 3	Kat. 1 Stopp	In der Franka-Benutzeroberfläche wird ein Sicherheitsfehlerdialog angezeigt. 1. Bestätigen Sie den Fehler durch Drücken der Taste. Es sind keine weiteren Wiederherstellungsmaßnahmen erforderlich.

Stoppfunktionen

Name	Beschreibung	Sicherheitsbewertung
Kategorie 0 Stopp	Der Arm wird sofort angehalten, indem die Stromversorgung der Motoren unterbrochen und die Bremsen betätigt werden.	PL d / Kat. 3
Kategorie 1 Stopp	Der Arm wird mithilfe der normalen Steuerung der Motoren kontrolliert bis zum Stillstand jedes Gelenks angehalten. Die Bremsen werden betätigt und die Motoren werden beim Stillstand vom Stromnetz getrennt. Die kartesische Geschwindigkeitsverzögerung wird überwacht.	PL d / Kat. 3
Kategorie 2 Stopp	Der Arm wird mithilfe der normalen Steuerung der Motoren kontrolliert bis zum Stillstand jedes Gelenks angehalten. Bei Stillstand wird der Stillstand sicher überwacht. Die kartesische Geschwindigkeitsverzögerung wird überwacht.	PL d / Kat. 3

Sichere Ausgänge

Name	Beschreibung	Sicherheitsbewertung
Sichere Abschaltung der Endeffektore-Stromversorgung	Schalten Sie die Stromversorgung des Endeffektors (48-V-Stromleitung) aus.	PL b / Kat. b

Weitere Sicherheitsbewertungen

Der 3-stufige Freigabeschalter in der Nähe des Roboterflansches entspricht den Normen IEC 60204-1:2016 und IEC 60947-5-8:2006.

Die von Franka Robotics bereitgestellte 3-stufige externe Freigabevorrichtung entspricht den Normen IEC 60204-1:2016 und IEC 60947-5-8.

Die Not-Aus-Funktion von Franka Robotics entspricht den Normen IEC 60204-1:2016 und EN ISO 13850:2015.

4.10.1 Weitere sicherheitsrelevante Wiederherstellungsmaßnahmen (im Falle von Sicherheitsfehlern)

Wiederherstellung bei Gelenkpositionsfehlern

Nur Sicherheitsbediener können Fehler bei der Gelenkposition beheben.

Ein Dialogfeld in der Franka-Benutzeroberfläche informiert den Benutzer über den Fehler und ermöglicht die Wiederherstellung.

Detaillierte Anweisungen zur Behebung des Fehlers finden Sie in Kapitel 8 „Fehlerbehebung“ in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).

Wiederherstellung nach einem sicheren Eingabefehler

Sichere Eingabefehler können durch Bestätigung des entsprechenden Dialogs in der Franka-Benutzeroberfläche behoben werden, wenn die Bestätigung für diese Eingaben in Watchman konfiguriert ist.

Andere Sicherheitsfehler

Andere Sicherheitsfehler sind in der Regel nicht behebbar. Bitte versuchen Sie, das System neu zu starten, um solche Fehler zu beheben. Wenn der Fehler weiterhin besteht, wenden Sie sich an Ihren Händler oder Franka Robotics.

Allgemeine Informationen für alle Fälle

- Im Falle einer Sicherheitsverletzung lässt der Roboter keine Bewegung zu, bis die Wiederherstellung abgeschlossen ist.
- Im Falle einer Sicherheitsverletzung blinkt die Basis langsam rot.
- Bei Bedarf zeigt Franka UI einen Wiederherstellungsassistenten an, um den Wiederherstellungsvorgang durchzuführen.
- Nur der Sicherheitsbediener kann Fehler bei der Gelenkpositionierung beheben.
- Der Bediener kann alle anderen Wiederherstellungen durchführen.

Weitere Maßnahmen zur möglichen Fehlerbehebung sind in Kapitel 8 „Fehlerbehebung“ in der jeweiligen Bedienungsanleitung für Ihre Systemversion (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0) beschrieben.

4.11 Zusätzliche Informationen zur Planung und Erstinstallation eines Robotersystems

Gemäß den Normen EN ISO 10218-2 und EN ISO 8373 versteht man unter einem Robotersystem einen Roboter, der als komplettes System mit Peripheriegeräten wie Roboterwerkzeugen, Werkstücken, Fördertechnik und allen beteiligten Geräten und Schutzvorrichtungen eingerichtet ist. Aufgrund der Bewegung von Robotern und der integrierten Anwendungen stellt ein Robotersystem eine potenzielle Gefahr für Personen dar, die mit Betriebs-, Montage- oder Wartungsarbeiten befasst sind. Die Aufgabe sowohl des Herstellers als auch des Installateurs eines Robotersystems besteht darin, diese Gefahren zu analysieren und zu bewerten und für geeignete Schutzmaßnahmen zu sorgen.

Diese Spezifikation basiert auf Gesetzen, Vorschriften und Richtlinien, die länderspezifisch sind und daher vom jeweiligen Standort (Einsatzort) des Roboters abhängen.

Im Europäischen Wirtschaftsraum (EWR) gelten übergeordnete Vorschriften, die durch jeweilige länderspezifische Gesetzgebungen, branchenspezifische Vorschriften und unternehmensinterne Regelungen ergänzt werden können.

Bei der Planung eines Robotersystems ist es daher erforderlich, sich über die Vorschriften am Aufstellungsort zu informieren und diese entsprechend zu berücksichtigen.

Auch die Art der Branche kann zu unterschiedlichen Spezifikationen führen. Wird das Robotersystem beispielsweise in der industriellen Forschung oder in der Forschung eingesetzt?

Wie oben erwähnt, bestimmt der Standort des Robotersystems, welche verschiedenen Vorschriften, Bestimmungen und Gesetze zu beachten sind. Im Europäischen Wirtschaftsraum (EWR) gelten in allen Ländern die Maschinenrichtlinie und harmonisierte europäische Normen. Darüber hinaus sind lokale Rechtsvorschriften wie das Produktsicherheitsgesetz, das Produkthaftungsgesetz und die Verordnung über Sicherheit und Gesundheitsschutz am Arbeitsplatz in Deutschland zu berücksichtigen.

Die wichtigsten Vorschriften und Regelungen für den Aufbau eines Robotersystems sind nachfolgend aufgeführt.

Normen / Richtlinien	Beschreibung
RL 2006/42/EG	Maschinenrichtlinie des Europäischen Parlaments und des Europäischen Rates
ISO 12100	Sicherheit von Maschinen – Allgemeine Gestaltungsleitsätze – Risikobeurteilung und Risikominderung
ISO 10218-2	Roboter und robotergestützte Anlagen – Sicherheitsanforderungen an Industrieroboter – Teil 2: Robotersysteme und Integration
ISO/TS 15066	Roboter und robotergestützte Anlagen – Kollaborative Roboter
ISO 13854	Sicherheit von Maschinen – Mindestabstände zur Vermeidung des Quetschens von Körperteilen
ISO 13855	Sicherheit von Maschinen – Anordnung von Schutzeinrichtungen in Bezug auf Annäherungsgeschwindigkeiten von Körperteilen
ISO 13850	Sicherheit von Maschinen – Not-Halt-Funktion – Gestaltungsgrundsätze
ISO 11161	Sicherheit von Maschinen – Integrierte Fertigungssysteme – Grundlegende Anforderungen
IEC 60204-1	Sicherheit von Maschinen – Elektrische Ausrüstung von Maschinen – Teil 1: Allgemeine Anforderungen
ISO 13849-1	Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen – Teil 1: Allgemeine Gestaltungsleitsätze
ISO 13849-2	Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen – Teil 2: Validierung
ISO 13482	Roboter und Roboteranlagen – Sicherheitsanforderungen für Roboter zur persönlichen Pflege

Grundsätzlich gilt immer dasselbe Ziel: =>Verringerung des Verletzungsrisikos für Menschen.

Daher kann festgestellt werden, dass kein Robotersystem ohne geeignete Schutzmaßnahmen betrieben werden darf.

Schutzmaßnahmen können beispielsweise sein:

- Sicherheitseinrichtung
- Elektrosensitive Schutzeinrichtungen
- Umzäunungen und/oder physische Barrieren
- Markierte Bereiche
- Schilder
- Not-Aus-Taster
- Anzeigeelemente
- Sicherheitseinrichtungen des Steuerungssystems
- Interne Sicherheitsfunktionen des Roboters (**Einzelheiten finden Sie in Abschnitt 4.10 dieses Handbuchs**)

Aufgrund der unterschiedlichen Einsatzmöglichkeiten eines Roboters kann Franka Robotics keine einheitliche Richtlinie für die Festlegung der erforderlichen Schutzeinrichtungen bei der Integration eines Robotersystems bereitstellen. Die Verantwortung für die sichere Realisierung des Robotersystems liegt beim Integrator/Betreiber.

Eine sehr gute und detaillierte Anleitung zur Konstruktion von Robotersystemen finden Sie auch auf der Website der DGUV (Deutsche Gesetzliche Unfallversicherung) => [DGUV-Information 209-074](#).

Die folgenden Erläuterungen beschreiben Maßnahmen, die ein wesentlicher Bestandteil der Planung eines Robotersystems sind. Diese Maßnahmen müssen dann durch die erforderlichen Details aus den Vorschriften und Spezifikationen der Anwendung ergänzt werden.

I. Analyse:

Die Analyse umfasst die Beschreibung der Automatisierungslösung und gleichzeitig eine Eingrenzung der Funktion des geplanten Systems. Dieser Teil wird als bestimmungsgemäße Verwendung bezeichnet. Die nicht bestimmungsgemäße Verwendung, d. h. die Bedingungen und Tätigkeiten, die mit diesem System nicht durchgeführt werden dürfen, muss ebenfalls dokumentiert werden. Eine detaillierte Beschreibung der Aufgabe ist Teil der anschließenden Risikobewertung und vereinfacht die Risikobestimmung für die jeweiligen Gefahren im weiteren Verlauf der Planung.

Die Erstellung eines Konzeptlayouts erleichtert den Überblick über das geplante System. Darin sollten alle Komponenten einschließlich der zugehörigen Peripheriegeräte dargestellt sein.

Der nächste Schritt ist die Analyse der Ursachen für die potenzielle Gefährdung durch das Robotersystem. Es schafft Klarheit für die anschließende Risikobewertung, wenn aufgelistet wird, welche Komponente welche Gefahr darstellt. Bei Bedarf können so auch die Auswirkungen von Gefahren zusammengefasst werden.

Alle Komponenten des zu integrierenden Robotersystems sind als mögliche Gefahrenquellen zu betrachten. Dazu gehören neben dem Roboter alle zu integrierenden Komponenten wie Werkzeuge, Vorrichtungen, Fördersysteme, Schaltschränke und Schutzeinrichtungen, aber auch die Gefahren, die sich aus der Kombination der Komponenten untereinander ergeben können.

II. Risikobeurteilung:

Die Risikobeurteilung dient dazu, die Gefahrenquellen und das Ausmaß der daraus resultierenden Risiken für Personenschäden zu analysieren und zu bewerten sowie die erforderlichen Maßnahmen zur Risikominderung zu ermitteln.

Das Verfahren der erforderlichen Risikobeurteilung gemäß der Maschinenrichtlinie ist in der Norm DIN EN ISO 12100 beschrieben. Es gibt verschiedene Tabellen und Hilfsmittel, die eine strukturierte Umsetzung ermöglichen (siehe Verweis über diesen Aufzählungen). Der grundlegende Aufbau einer Risikobeurteilung besteht aus folgenden Elementen:

- Daten zum geplanten System (Maschinenbezeichnung, Seriennummer usw.)
- Grenzen des Robotersystems
- Festlegung der erforderlichen Vorschriften und Normen
- Layout des Robotersystems
- Kennzeichnung der Gefahrenquellen im Layout
- Bewertung der Gefahrenquellen im Hinblick auf die jeweiligen Tätigkeiten und Betriebsarten. Zu diesem Zweck können verschiedene Bewertungsverfahren angewendet werden. Das Verfahren wird in der Norm ausführlich erläutert.

Das Verfahren zur Festlegung der Risikominderungsmaßnahmen ist ebenfalls in der Norm, in den Leitlinien und in den Literaturhinweisen beschrieben.

Grundsätzlich gilt für die Risikominderung folgende Priorisierung der Maßnahmen:

- Vermeidung der Gefahr
- Reduzierung durch inhärente Sicherheit
- Reduzierung durch mechanische Schutzeinrichtungen
- Reduzierung durch kontrollbezogene Schutzeinrichtungen
- Reduzierung durch organisatorische Maßnahmen

Bei der Festlegung der Maßnahmen sollten stets die Anforderungen der harmonisierten Normen erfüllt werden. Dies verringert die Beweislast aufgrund der Konformitätsvermutung gemäß der Norm.

III. Layout:

Im endgültigen Layout des Robotersystems sollten alle Schutzmaßnahmen maßstabsgetreu eingezeichnet werden. Es sollte eine eindeutige Zuordnung zu den in der Risikobeurteilung identifizierten Schutzmaßnahmen erfolgen.

IV. Realisierungsphase:

Einrichtung des Systems und Umsetzung der definierten Schutzmaßnahmen.

V. Überprüfung:

Nach der Einrichtung des Systems einschließlich aller Schutzmaßnahmen muss eine Überprüfung der Schutzmaßnahmen gemäß den jeweiligen Normen durchgeführt werden. Beispielsweise wird die Prüfung der Schutzmaßnahmen der Steuerungstechnik in der Norm 13849-2 als „Überprüfung der funktionalen Sicherheit“ bezeichnet, und die Anforderungen für Validierungen sind darin geregelt.

Dieses Verifizierungsprotokoll ist ein wesentlicher Bestandteil für die Abnahme eines Robotersystems.

VI. Abnahme:

Die endgültige Abnahme eines Robotersystems umfasst eine detaillierte Protokollierung aller oben genannten Einzelschritte. In industriellen Anwendungsbereichen ist vom Händler gemäß der Maschinenrichtlinie eine Konformitätserklärung (CE) erforderlich. Eine Konformitätserklärung (CE) ist auch erforderlich, wenn ein Robotersystem für den „eigenen Gebrauch“ in der internen Forschung eingerichtet wird. Bei Robotersystemen in der Forschung und im Labor ist es außerdem erforderlich, den Betrieb der Roboter so zu gestalten, dass er für Menschen sicher ist, und geeignete Schutzmaßnahmen zu ergreifen. Die Maschinenrichtlinie definiert Robotersysteme für Forschungszwecke als Systeme, die für einen bestimmten Forschungszweck konzipiert und nur für den vorübergehenden Einsatz gebaut wurden. Entscheidend ist also, ob das System vorübergehend genutzt wird (z. B. ein einmaliges Experiment, das anschließend wieder abgebaut wird – keine CE – oder dauerhaft als Gerät im Labor eingesetzt wird – CE erforderlich).

5 ÜBERSICHT ÜBER DIE AUSTRÜSTUNG

Die folgende Abbildung zeigt die Mindestkonfiguration des Systems und veranschaulicht die Verkabelung.

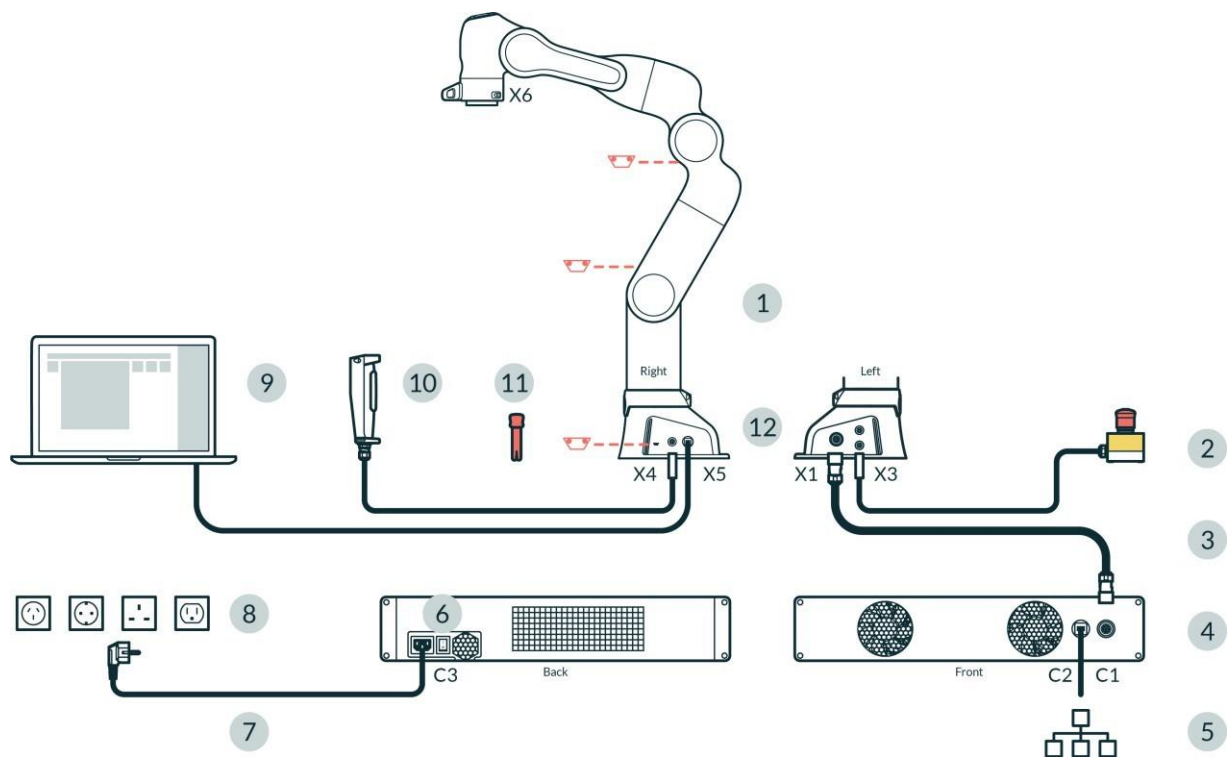


Abbildung 11: Übersicht über die Ausrüstung

1	Arm	7	Stromkabel
2	Not-Aus-Vorrichtung	8	Hauptstromanschluss
3	Verbindungskabel	9	Schnittstellengerät (nicht im Lieferumfang enthalten) mit Franka UI
4	Steuerung	10	Externes Aktivierungsgerät
5	Ethernet (Netzwerk)	11	Notentriegelungswerkzeug
6	Netzschalter	12	Anschluss an Funktionserde

5.1 Der Arm

Der Arm besteht aus folgenden Komponenten:

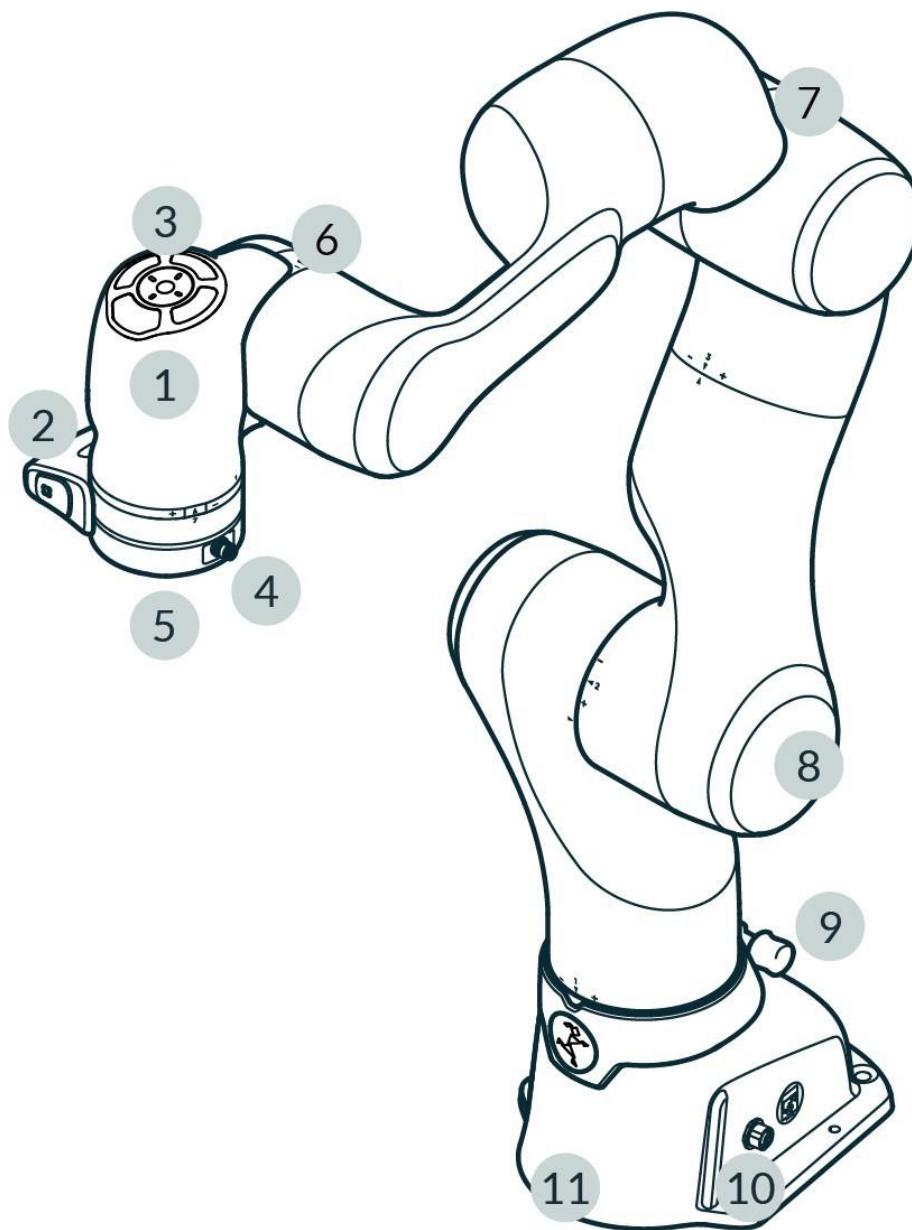


Abbildung 12: Übersicht Arm

1	Pilot	7	Ellbogen
2	Pilot-Griff	8	Schulter
3	Pilot-Scheibe	9	Halterung für Notentriegelungswerkzeug
4	X6 – Endeffektor-Anschluss	10	Statusanzeige
5	Flansch für Endeffektor	11	Basis
6	Handgelenk		

Gelenkanzeigen

Auf beiden Seiten der Gelenke befinden sich Pfeile, die die Wiederherstellungsposition des Roboters anzeigen. Die Nummer jedes Gelenks ist deutlich gekennzeichnet. Plus- und Minus-Indikatoren zeigen die Richtung der positiven und negativen Drehung des Gelenks an.

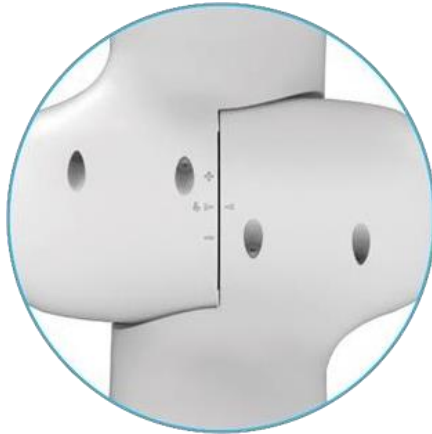


Abbildung 13: Referenzdreiecke

Indikatoren des Weltkoordinatensystems

Die Anzeigen auf der Basis liefern Informationen zum Weltkoordinatensystem. Die X- und Y-Achse sind deutlich gekennzeichnet, wodurch die Z-Achse impliziert wird.



Abbildung 14: Weltkoordinatensystem-Indikatoren

Ausrichtungsmarkierungen

Um die Neupositionierung des Roboters in Situationen zu erleichtern, in denen Stifte nicht ausreichen, sind auf der Basis Ausrichtungsmarkierungen angebracht.



Abbildung 15: Ausrichtungsmarkierungen an der Basis

Pilot – Draufsicht

Teile des Schreibtisches und die integrierten Endeffektoren können über die Pilot-Disc direkt vom Roboterarm aus bedient werden.

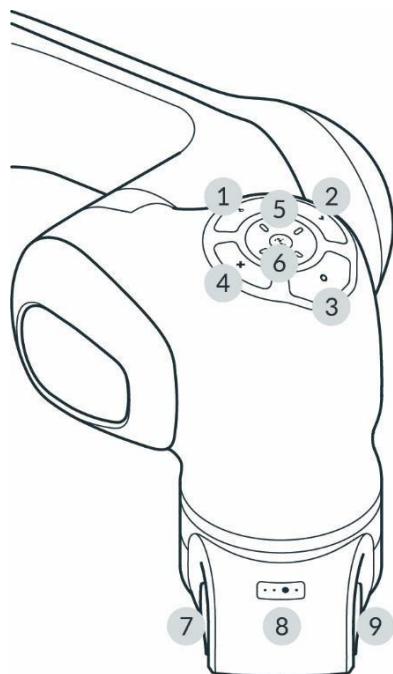


Abbildung 16: Pilot

1	Pilot-Modus-Taste	6	Statusanzeige
2	Bestätigungstaste	7	Aktivierungstaste
3	Teach-Taste	8	Taste für den Führungsmodus
4	Löschen-Schaltfläche	9	Führungs-Schaltfläche
5	Pfeiltasten		

Pilot

Der Pilot ist die direkt in den Arm integrierte Benutzeroberfläche zur Steuerung des Roboters und zur einfachen Interaktion mit Endeffektoren und Desk. Der Pilot besteht aus Pilot-Disc (1-6) und Pilot-Grip (7-9).

Weitere Informationen zum Desk finden Sie in Kapitel 5 Desk in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).

Pilot-Disc (1-6)

Die Pilot-Disc befindet sich oben auf dem Pilot und dient zur Interaktion mit dem Robotersystem. Sie können zwischen der Steuerung des Arms und des Endeffektors wechseln, indem Sie die Pilot-Mode-Taste (1) auf der Pilot-Disc drücken. Wählen Sie einzelne Apps aus, parametrieren Sie diese oder geben Sie Posen ein, indem Sie den Arm manuell in die gewünschte Pose führen und die Teach-Taste (3) drücken.

Pilotgriff (7-9)

Der Pilotgriff befindet sich in der Nähe der Roboterspitze als Teil der Roboterstruktur. Der Pilotgriff verfügt über eine Führungstaste, eine Aktivierungstaste und eine Führungstastatur.

Pilotmodus-Taste (1)

Durch Drücken der Pilotmodus-Taste (1) wechselt der Benutzer zwischen der Verwendung der Pfeiltasten der Pilot-Disc zur Navigation im Desk und zur Steuerung der integrierten Endeffektoren (z. B. Franka Hand).

Bestätigungstaste (2)

Wenn die Schaltfläche „Bestätigen“ beleuchtet ist, werden alle im Kontextmenü vorgenommenen Änderungen bestätigt und es wird zum nächsten Abschnitt weitergeblättert. Die Schaltfläche „Bestätigen“ speichert alle getroffenen Auswahlen.

Taste „Teach“ (3)

Speichern Sie eine Armposition oder eine Endeffektorposition, indem Sie den Arm oder den Endeffektor in die gewünschte Konfiguration bringen und die Taste „Teach“ drücken.

Schaltfläche „Löschen“ (4)

Wenn die Schaltfläche „Löschen“ leuchtet, wird durch Drücken dieser Schaltfläche eine ausgewählte Pose oder ein ausgewählter Abschnitt gelöscht.

Pfeiltasten (5)

Die Pfeiltasten können je nach Pilotmodus entweder zur Navigation im Desk oder zur Steuerung integrierter Endeffektoren verwendet werden. Im Endeffektormodus hängt die Tastenbelegung vom aktiven Endeffektor ab.

Aktivierungstaste (7)

Der Aktivierungsknopf befindet sich auf der linken Seite des Pilotgriffs und aktiviert die Roboterbewegungen, wenn er in die mittlere Position gedrückt wird. Um den Roboter zu bewegen, drücken Sie den Aktivierungsknopf halb durch und gleichzeitig den Führungsknopf. Der Aktivierungsknopf ist gemäß den Anforderungen der Norm EN ISO 10218-1 sicherheitsbewertet. Die drei Positionen des Aktivierungsknopfs dienen entweder zum Anhalten, erneuten Aktivieren oder Bewegen des Roboters. Um den Roboter sofort anzuhalten, lassen Sie den Aktivierungsknopf los oder drücken Sie ihn vollständig durch. Lassen Sie ihn nach dem Anhalten zunächst vollständig los und drücken Sie ihn dann erneut in die mittlere Position, um den Roboter wieder zu aktivieren.



Abbildung 17: Schaltzustand Freigabetaste

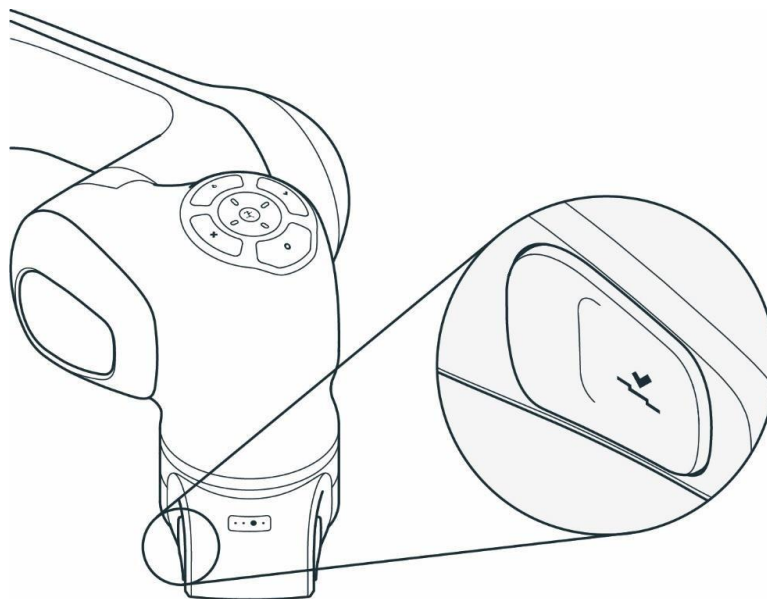


Abbildung 18: Aktivierungstaste

Schaltfläche „Guiding-Modus“ (8)

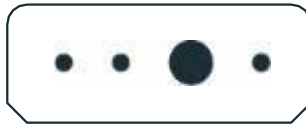


Abbildung 19: Guiding-Mode-Taste

Die Taste für den Führungsmodus befindet sich oben am Pilotgriff und ermöglicht es dem Benutzer, durch Drücken der Taste zwischen verschiedenen Führungsmodi zu wechseln. Die möglichen Führungsmodi sind nur Translation, nur Rotation, freie Bewegungen und benutzerdefinierte Bewegungen.

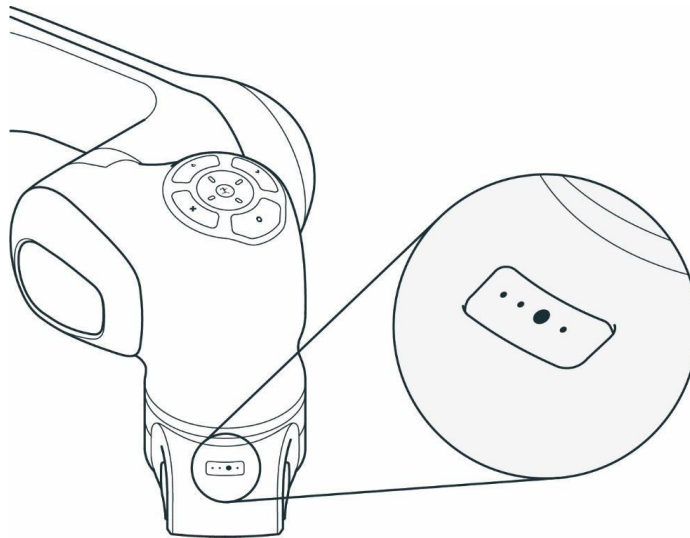


Abbildung 20: Guiding-Mode-Taste

Führungs-Taste (9)



Abbildung 21: Guiding-Taste

Der Führungstaster befindet sich rechts neben dem Pilotgriff. Drücken Sie den Führungstaster und gleichzeitig halb den Aktivierungstaster (7), um den Roboter zu bewegen.

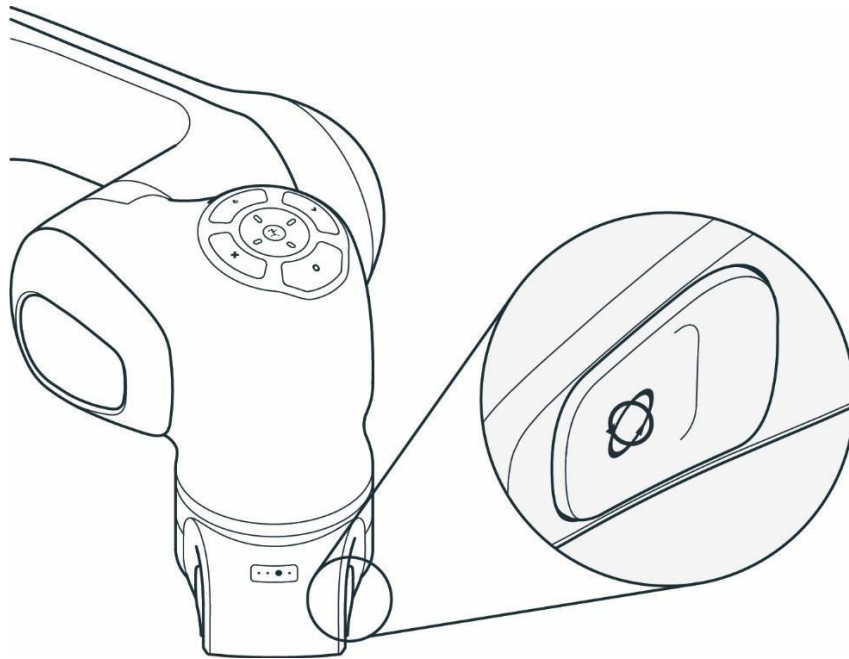


Abbildung 22: Führungstaste

Basis des Arms

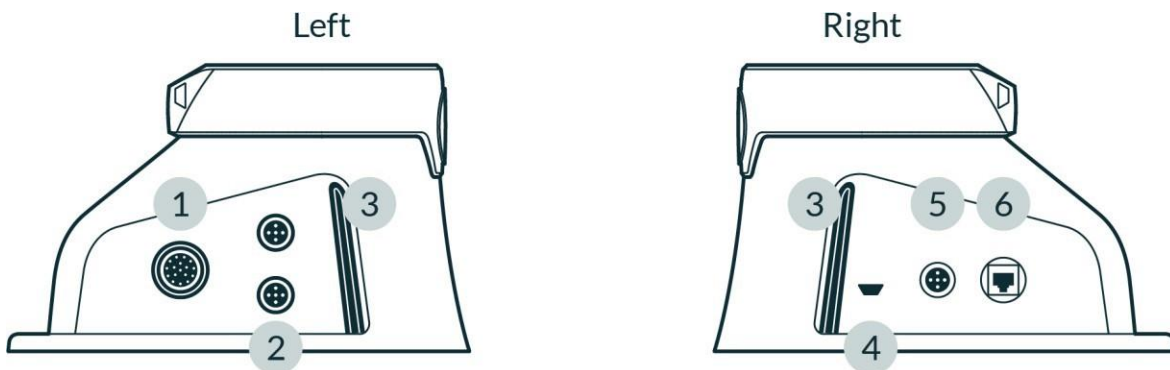


Abbildung 23: Anschlussbuchsen an der Roboterbasis

1	X1 – Anschluss an Steuerungsstecker	4	Einsteckpunkt für Notentriegelungswerkzeug
2	X3 – Anschluss für sichere Eingänge	5	X4 – Anschluss für externe Freigabe
3	Statusanzeige	6	X5 – Roboter-Netzwerkanschluss

Die Basis des Roboters verfügt über mehrere Anschlüsse zum Anschluss und zur Unterstützung verschiedener Geräte:

- X1 – Anschluss an die Steuerung

- X3 – Sicherheitssignale
 - X3.1 – Not-Aus: Durch Drücken der Not-Aus-Taste wird ein Stoppbefehl der Kategorie 1 ausgelöst, um den Roboter anzuhalten und optional die Stromversorgung zum Endeffektor zu unterbrechen. Dieses Verhalten kann in Watchman konfiguriert werden.
 - X3.2, X3.3 – Sichere Eingänge: Der Anschluss X3 ermöglicht zwei zusätzliche sichere Eingänge. Ihr Verhalten kann in Watchman konfiguriert werden. Weitere Informationen zu Watchman **finden Sie in Kapitel 5.3 der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).**
 - X4 – Externe Freigabe

Die externe Freigabeeinrichtung mit 3 Positionen aktiviert „Test & Jog“, wenn sich das System im Programmiermodus befindet. Sie ermöglicht die Bewegung von Franka Research 3. Programme können über Desk gestartet werden.

- X5 – Roboternetzwerk

Das Schnittstellengerät, auf dem die browserbasierte Franka-Benutzeroberfläche läuft, kann an den X5-Ethernet-Port angeschlossen werden.

HINWEIS

Um die konfigurierbaren sicheren Eingänge (X3.2, X3.3) nutzen zu können, muss ein kundenspezifischer Stecker mit den entsprechenden Sicherheitssignalen montiert werden. Dabei kann der vorhandene Not-Aus nicht mehr verwendet werden. Daher muss die Not-Aus-Funktionalität für den Kanal X3.1 in den kundenspezifischen Stecker integriert werden.

HINWEIS

Standardmäßig sind die sicheren Eingangskanäle X3.2 und X3.3 der SMSS-Sicherheitsfunktion im Szenario „Arbeit“ in Watchman zugewiesen. Angenommen, keine externen Sicherheitsvorrichtungen sind an X3.2 und X3.3 angeschlossen (nur der Not-Aus-Schalter von Franka Robotics ist an X3.1 angeschlossen). Diese Eingänge werden als „aktiviert“ betrachtet, was bedeutet, dass es nicht möglich ist, den Roboter mit den Standardregeln des Szenarios „Arbeit“ zu bewegen. Je nach anwendungsspezifischer Risiko- und Gefahrenanalyse können die Standardregeln geändert werden, um Roboterbewegungen unabhängig von X3.2 und X3.3 zu ermöglichen.

Endeffektorflansch

Endeffektoren wie Franka Hand können über den Endeffektorflansch angeschlossen werden. Der Endeffektorflansch wurde gemäß den relevanten Qualitätsstandards der DIN ISO 9409-1-A50 entwickelt.

Weitere Informationen finden Sie in Kapitel 7.8 „Montage von Endeffektoren“ in diesem Handbuch.

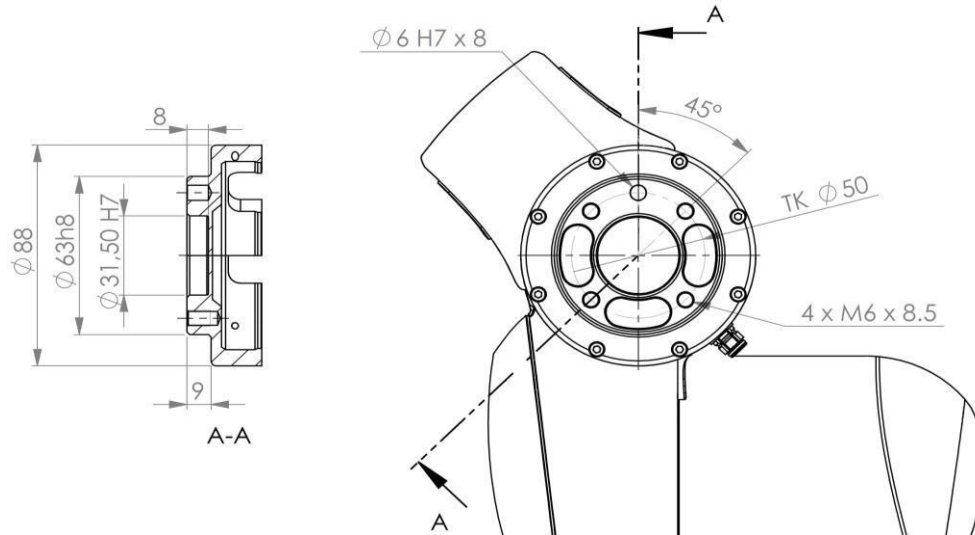


Abbildung 24: Endeffektorflansch

HINWEIS

Franka Hand ist nicht Teil der zertifizierten Maschine.

5.2 Steuerung

HINWEIS

Der Betrieb des Arms ist nur mit der von Franka Robotics bereitgestellten Steuerung zulässig.

Die Steuerung ist die Hauptsteuereinheit und Teil von Franka Research 3. Die Hauptsteuereinheit übernimmt die Überwachung und Steuerung der mechanischen Struktur des Roboters.

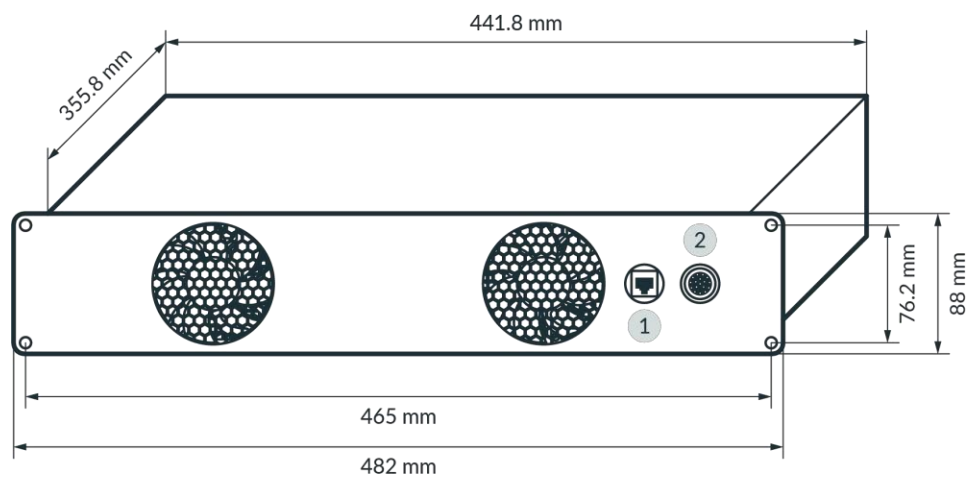


Abbildung 25: Abmessungen und Anschlussports der Steuerung

1	C2 – Anschluss für das Werkstattnetzwerk	2	C1 – Anschluss an Arm-Anschluss
---	--	---	---------------------------------

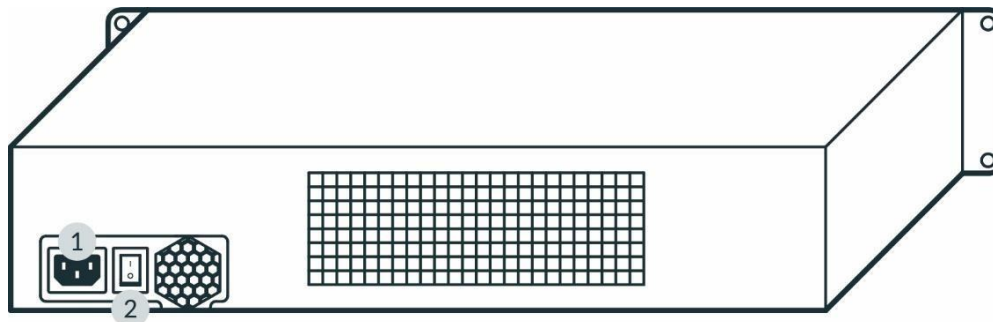


Abbildung 26: Anschlussports

1	C3 – Stromanschluss	2	Netzschalter
---	---------------------	---	--------------

Installation

Die Steuerung passt in ein 2HE-19-Zoll-Rack.

6 LIEFERUMFANG UND ZUSATZAUSSTATTUNG

6.1 Im Lieferumfang enthalten

Arm

- 1x Arm
- 1x Notentriegelungswerkzeug
- 4x Schraube (ISO 4762, M8x20, ST 10.9 A2K)
- 4x Unterlegscheibe (ISO 7089, M8, ST HV300 A2K)
- 1x Schraube (ISO 4762, M5x8, ST 8.8 A2K)
- 1x Zahnscheibe (DIN 6797-A, M5, ST A2K)
- 1x Kurzanleitung für die Installation FR3 (Dokumentennummer: R02040)

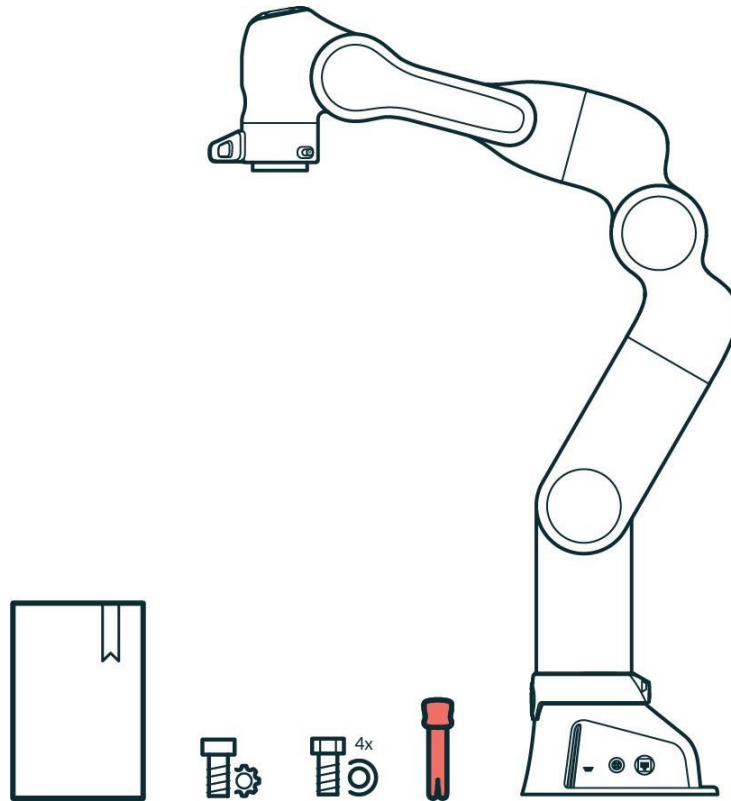


Abbildung 27: Lieferumfang Arm

Steuerung

- 1x Steuerung
- 1x länderspezifisches Netzkabel



Abbildung 28: Lieferumfang Steuerung

Geräte

- 1x externes Freigabegerät
- 1x Not-Aus-Gerät



Abbildung 29: Lieferumfang Geräte

Zubehör

- 1x Verbindungskabel



Abbildung 30: Lieferumfang Verbindungskabel

6.2 Nicht im Lieferumfang enthalten

Weitere Zubehöerteile, z. B. Cobot-Pumpe, finden Sie unter <https://franka.world/>.

Folgende Geräte sind nicht im Lieferumfang enthalten:

- Schnittstellengerät
 - Tablet/Notebook/PC
Das Schnittstellengerät sollte mit einem Browser (Chrome, Chromium oder Firefox), einem Ethernet-Anschluss und idealerweise mit Touch-Funktionalität ausgestattet sein.
- Material
 - Ethernet-Kabel mit RJ 45-Stecker zum Anschluss des Schnittstellengeräts an den Arm
 - Ethernet-Kabel mit RJ 45-Stecker zum optionalen Anschluss der Steuerung an das Firmennetzwerk oder einen PC-Arbeitsplatz
 - Befestigungszubehör (von Franka Robotics empfohlen): 2x 6 mm h8-Stifte zur präzisen Befestigung des Arms, falls zutreffend
 - Grundplatte zur Befestigung des Arms (je nach Grundplatte sind möglicherweise unterschiedliche Schrauben und Unterlegscheiben erforderlich, **siehe Tabelle in Kapitel 7.4 „Montage des Arms“ in diesem Handbuch.**)
 - Funktionserdungskabel mit Öse
- Werkzeuge
 - Sechskantschlüssel zur Befestigung des Arms auf der Grundplatte
 - Schraubendreher zum Anschließen des Funktionserdungskabels
 - Wasserwaage zur Sicherstellung der horizontalen Installation des Arms
 - Drehmomentschlüssel zum Anziehen der Schrauben mit 30 Nm

6.3 Verfügbare Ersatzteile und Zubehör

Die Ersatzteile für Franka Research 3 umfassen unter anderem:

- Arm
- Steuerung inkl. länderspezifischem Netzkabel
- Externe Freigabevorrichtung
- Not-Aus-Gerät
- Verbindungskabel (2,5 m, 5 m oder 10 m)
- Notentriegelungswerkzeug
- Franka Hand (nicht Teil der zertifizierten Maschine)

- Cobot-Pumpe (nicht Teil der zertifizierten Maschine)

7 MONTAGE UND INSTALLATION

! WARNUNG

Schweres Gerät

Aufgrund des Eigengewichts und der geometrischen Bauweise kann das Heben und Handhaben des Geräts zu Rückenverletzungen und, wenn es herunterfällt, zu schweren Verletzungen an Fingern, Händen, Zehen und Füßen führen.

- Tragen Sie beim Transport, bei der Montage oder Demontage der Ausrüstung stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Heben Sie das Gerät immer mit Hilfe einer zweiten Person.
- Das Gerät muss auf ebenen Flächen aufgestellt werden, um ein Kippen oder Verrutschen zu verhindern.
- Befolgen Sie die Unternehmensvorschriften zum Heben von Lasten und zur persönlichen Schutzausrüstung.

HINWEIS

Der Arm steht nicht stabil, wenn er nicht an der Basis verschraubt ist.

Übersicht über die von Control und Arm bereitgestellten Schnittstellen

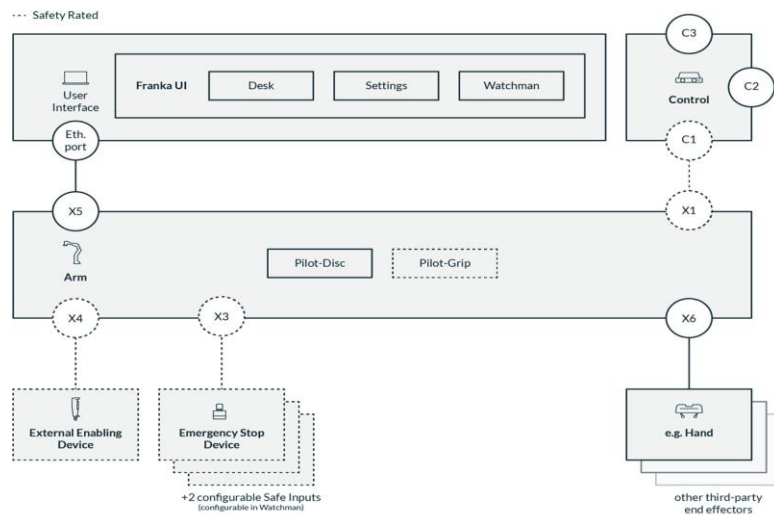


Abbildung 31: Übersicht über die Schnittstellen

7.1 Auspacken der Ausrüstung

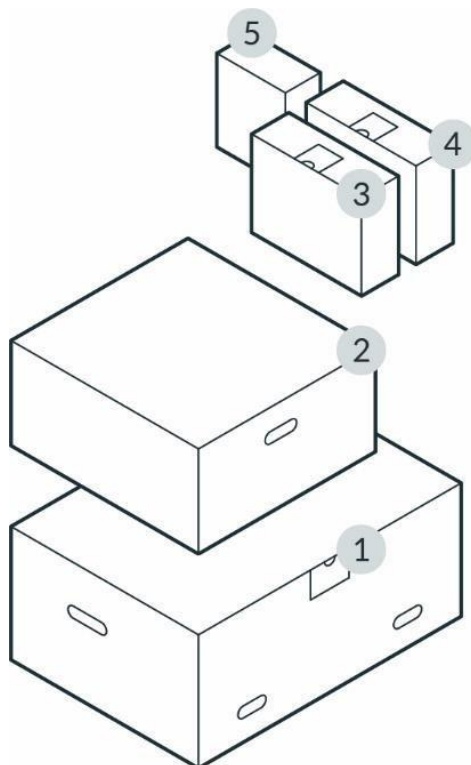


Abbildung 32: Verpackung

1	Arm	4	Not-Aus-Einrichtung und externe Freigabeeinrichtung
2	Steuerung	5	Optional (z. B. Franka Hand)
3	Verbindungskabel		

HINWEIS

Bewahren Sie die Originalverpackung für den Fall eines Umzugs des Roboters immer auf.

Auspacken

Vorgehensweise

1. Nehmen Sie den oberen Deckel des Umkartons ab.

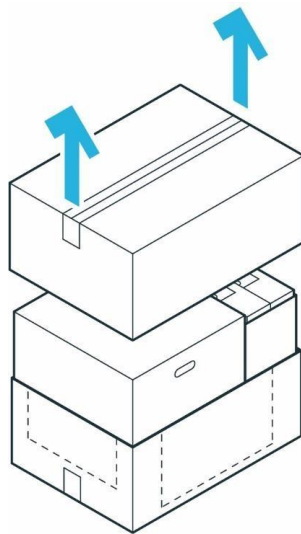


Abbildung 33: Hauptkarton auspacken

2. Heben Sie die oberen Innenkartons an und legen Sie sie beiseite.

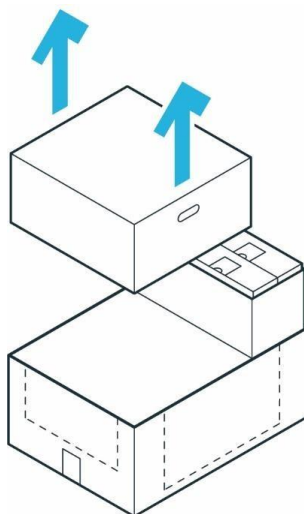


Abbildung 34: Entfernen der einzelnen Kartons

3. Ziehen Sie den Außenkarton auseinander, um an den unteren Innenkarton zu gelangen.

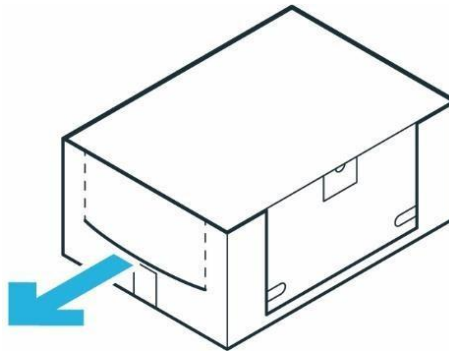


Abbildung 35: Innenkartons

Auspacken des Arms

Vorgehensweise

1. Öffnen Sie die Verpackung vorsichtig, indem Sie die Klebestreifen oben auf dem Karton entfernen.
2. Öffnen Sie die Folienverpackung.
3. Entfernen Sie die obere Schutzschicht.

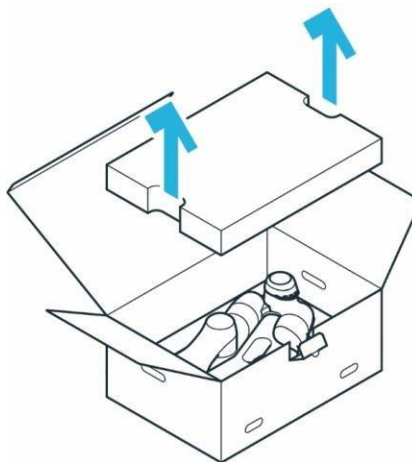


Abbildung 36: Karton von Arm öffnen

4. Entfernen Sie die mittlere Schutzschicht.

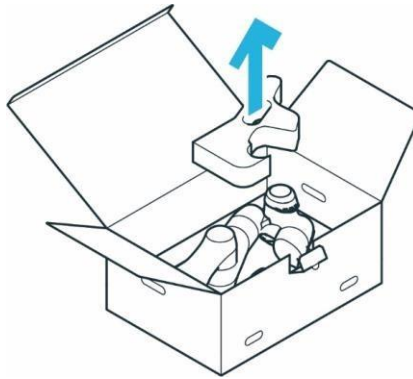


Abbildung 37: Arm auspacken

5. Fassen Sie den Arm an den angegebenen Hebepunkten vorsichtig an, heben Sie ihn aus der unteren Schutzschicht heraus und legen Sie ihn beiseite.

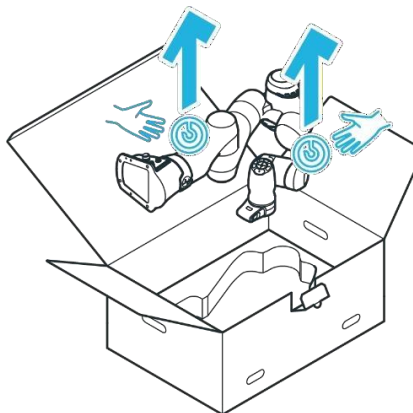


Abbildung 38: Arm herausheben

Auspacken der Steuerung

Vorgehensweise

1. Öffnen Sie die Verpackung vorsichtig, indem Sie die Klebestreifen oben auf dem Karton entfernen.
2. Öffnen Sie die Folienverpackung.

3. Entfernen Sie das Netzkabel und den oberen Deckel.

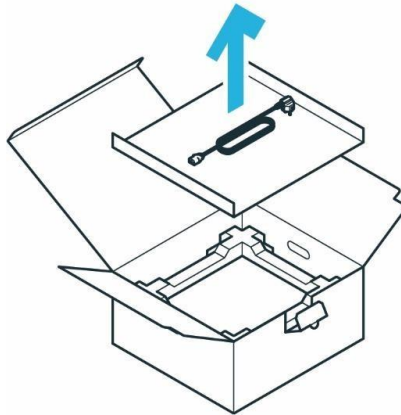


Abbildung 39: Offene Verpackung der Steuerung

4. Entfernen Sie die obere Schutzschicht.

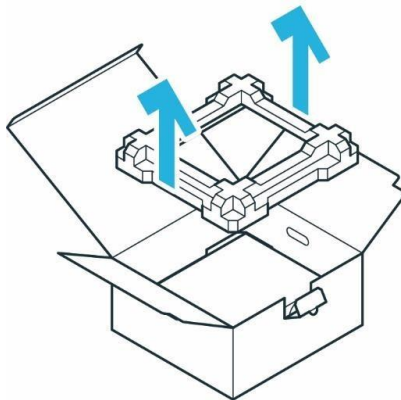


Abbildung 40: Entfernen der Verpackung

5. Fassen Sie die Steuerung an den angegebenen Hebepunkten, heben Sie sie vorsichtig aus der unteren Schutzschicht heraus und legen Sie sie beiseite.

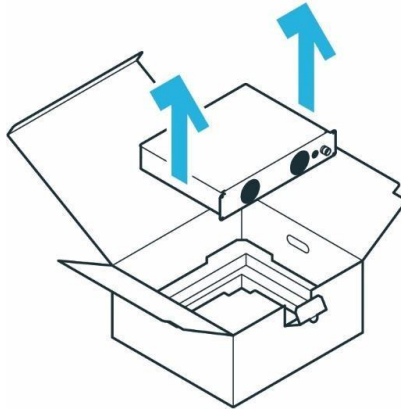


Abbildung 41: Steuerung herausheben

7.2 Korrekte Installationsstelle

7.2.1 Maximaler und geschützter Raum

Klassifizierung von Räumen

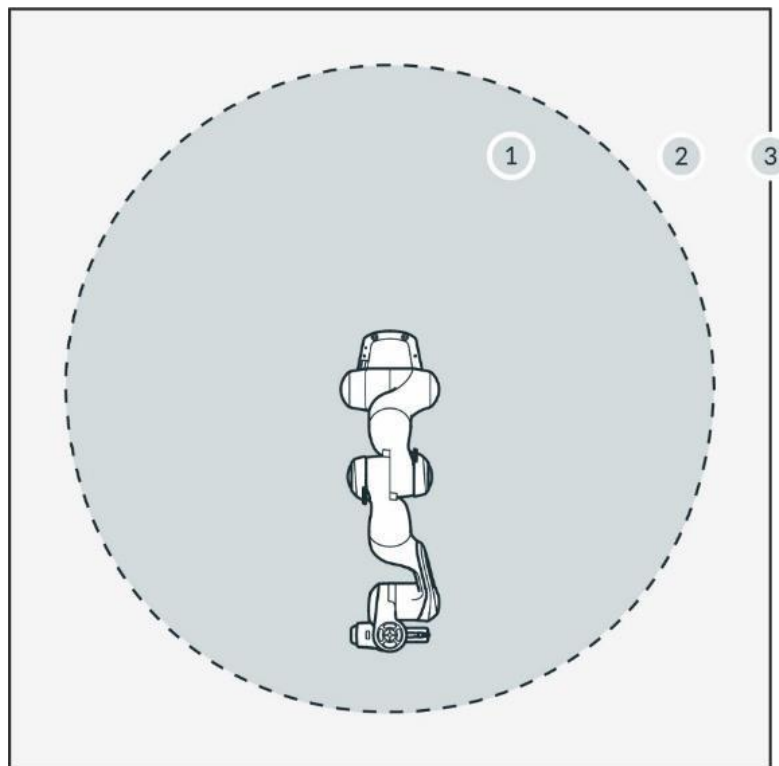


Abbildung 42: Klassifizierung von Räumen

1	Maximaler Arbeitsraum	3	Perimeterabsicherung
2	Geschützter Raum		

- Maximaler Arbeitsbereich
Raum, der von den beweglichen Teilen des Roboters erfasst werden kann, zuzüglich des Raums, den der Endeffektor und das Werkstück erfassen können.
- Gesicherter Raum
Definiert durch die Begrenzungslinie (siehe Grafik)

HINWEIS

Nutzen Sie die bereitgestellten Sicherheitsfunktionen, um das Risiko unbeabsichtigter Kollisionen durch unerwartete Bewegungen des Arms zu minimieren. Überwachungsfunktionen werden nur bei Verstößen ausgelöst. Der Sicherheitsintegrator muss Stoppzeiten, Abstände und Toleranzen berücksichtigen.

HINWEIS

Die anwendungsspezifische Risikoanalyse kann in einigen Anwendungen einen Gefahrenbereich definieren, der größer ist als der maximale Arbeitsbereich.

7.2.2 Umgebungsbedingungen: Arm

Zulässige Bedingungen am Aufstellungsort

Umgebungstemperatur

- +15 °C bis +25 °C (normal)
- +5 °C bis +45 °C (erweitert)
- IP 20
- Normalbetrieb (ohne Leistungsreduzierung): +15 °C bis +25 °C, 60 % nicht kondensierende Luftfeuchtigkeit
- Erweiterter Betrieb (keine Leistungsreduzierung des Sicherheitssystems, Leistungsreduzierung möglich): +5 °C bis +45 °C, 90 % nicht kondensierende Luftfeuchtigkeit
- Lagerung und Transport: -10 °C bis +60 °C

Relative Luftfeuchtigkeit

- 20 % bis 80 %, nicht

kondensierend Aufstellungsort

- Innenbereich, in geschlossenen Gebäuden
- Nicht direktem Sonnenlicht ausgesetzt
- Keine Vibrationen, keine beschleunigenden Fundamente
- Magnetfelder sind nur im angegebenen Spezifikationsbereich zulässig.

Bitte beachten Sie 4.2 Haftungshinweis in diesem Handbuch.

Ausrichtung der Installation

- Der Arm darf nur vertikal installiert werden (Basis horizontal zur Erdoberfläche, kein hängender Arm).

Umgebungsmedium

- Luft
- Frei von brennbaren Stoffen (Staub, Gas, Flüssigkeit)
- Frei von aggressiven Medien

- Frei von korrosiven Substanzen
- Frei von umherfliegenden Gegenständen
- Frei von Sprühflüssigkeiten
- Frei von Druckluftströmen

Verschmutzungsgrad

- Grad 2 (gemäß EN 60664)
- Es tritt nur trockene, nicht leitfähige Verschmutzung auf; gelegentlich kann es zu vorübergehender Leitfähigkeit durch Kondensation kommen

Aufstellungshöhe

- ≤ 2.000 m über dem Meeresspiegel

Elektromagnetische Verträglichkeit

- Die Umgebungsbedingungen müssen den Anforderungen für allgemeine Industrieanlagen gemäß EN 61000-6-4 entsprechen, da das System für die jeweilige Störaussendung gemäß EN 61000-6-2 ausgelegt ist.

HINWEIS

Um die Sicherheitsfunktionalität des Systems nicht zu gefährden, muss der Verschmutzungsgrad 2 gemäß EN 60664 gewährleistet sein.

Ausreichende Belüftung

HINWEIS

Die von den leistungselektronischen Bauteilen und Modulen im Inneren des Arms erzeugte Wärme wird über die Oberfläche des Arms abgeleitet.

- Installieren Sie den Arm an einem ausreichend belüfteten Ort.
- Setzen Sie den Arm keiner direkten Sonneneinstrahlung aus.
- Den Arm nicht neu lackieren, bekleben oder umwickeln.

Ergonomische Überlegungen

HINWEIS

Um eine Überhitzung zu vermeiden, stellt das System seinen Betrieb ein, wenn der erweiterte Temperaturbereich überschritten wird. Der Benutzer wird über die Franka-Benutzeroberfläche informiert.

Befolgen Sie die weiteren Anweisungen in der Franka-Benutzeroberfläche.

HINWEIS

Um eine Überhitzung der Motoren zu vermeiden, stellt das System seinen Betrieb ein, wenn die internen Sensoren überhöhte Temperaturen in den Wicklungen feststellen. Der Benutzer wird über die Franka-Benutzeroberfläche informiert.

Befolgen Sie die weiteren Anweisungen in der Franka-Benutzeroberfläche.

HINWEIS

Installieren Sie den Arm in einer ergonomischen Lehrposition.

7.2.3 Umgebungsbedingungen: Steuerung

Zulässige Bedingungen am Aufstellungsort

Umgebungstemperatur

- +15 °C bis +25 °C (normal)
- +5 °C bis +45 °C (erweitert)

Relative Luftfeuchtigkeit

- 20 % bis 80 %, nicht

kondensierend Aufstellungsort

- Innenbereich, in geschlossenen Gebäuden
- Nicht direktem Sonnenlicht aussetzen
- Keine Vibrationen
- Magnetfelder sind nur im angegebenen Spezifikationsbereich zulässig.

Siehe 4.2 Haftungshinweis in diesem Handbuch.

- Das Gehäuse muss einen Mindestschutzgrad gemäß IP4X oder IPXXD aufweisen, wenn es an Orten aufgestellt wird, die für alle Personen zugänglich sind.

Ausrichtung der Installation

- Das Gerät darf nur horizontal auf der Erdoberfläche installiert werden.
- Montage in Winkelhaltern, z. B. unter Tischen
- Montage in Schaltschränken (2 HE, 4 TE)

Stromversorgung

- Um die Stabilität und Sicherheit des Systems zu gewährleisten, sorgen Sie für eine stabile Stromversorgung, die ausreichend Strom für die Steuerung bereitstellt, um das System bei einer Unterbrechung der Stromversorgung kontrolliert herunterzufahren.

Umgebungsmedium

- Luft
- Frei von brennbaren Stoffen (Staub, Gas, Flüssigkeiten)
- Frei von aggressiven Medien
- Frei von korrosiven Substanzen
- Frei von umherfliegenden Gegenständen
- Frei von Sprühflüssigkeiten
- Frei von Druckluftströmen

Verschmutzungsgrad

- Grad 2 (gemäß EN 60664)
- Es tritt nur trockene, nicht leitfähige Verschmutzung auf; gelegentlich kann es zu vorübergehender Leitfähigkeit durch Kondensation kommen

Aufstellungshöhe:

- ≤ 2.000 m über dem Meeresspiegel

HINWEIS

Wenn es nicht für alle Personen zugänglich ist, ist nur der Verschmutzungsgrad 2 relevant und muss sichergestellt werden.

HINWEIS

Um die Sicherheitsfunktionalität des Systems nicht zu gefährden, muss der Verschmutzungsgrad 2 gemäß EN 60664 gewährleistet sein.

Das oben genannte Gehäuse ist nicht geeignet, um vor höheren Verschmutzungsgraden zu schützen. Hier ist eine noch höhere IP-Schutzart erforderlich.

7.3 Vorbereitung des Aufstellungsortes

Korrekte Aufstellungsort

Bereiten Sie vor der Installation den Aufstellungsort vor. **Beachten Sie dazu Kapitel 7.4 „Richtiger Aufstellungsort“ in diesem Handbuch.**



WARNUNG

Fehlfunktionen und unerwartete Bewegungen aufgrund unsachgemäßer Installation

Gefahr schwerer Verletzungen, z. B. Quetschungen von Fingern, Händen, Oberkörper und Kopf.

- Schalten Sie den Roboter nur ein, wenn der Arm ordnungsgemäß auf der Plattform installiert ist.
- Installieren Sie den Arm nur auf ebenen, unbeweglichen und stabilen Plattformen. Beschleunigungen und Vibrationen, die durch die Plattform verursacht werden, sind nicht zulässig.
- Installieren Sie den Arm nicht hängend oder auf geneigten oder unebenen Plattformen.
- Richten Sie die Plattform aus und installieren Sie den Roboter in aufrechter Position.
- Ziehen Sie die Schrauben nach 100 Betriebsstunden mit dem richtigen Anzugsmoment fest.

7.3.1 Arm

Leistungsreduzierung

Wenn Franka Research 3 innerhalb des erweiterten Temperaturbereichs betrieben wird, muss der Benutzer möglicherweise die dynamischen Parameter (Beschleunigung, Höchstgeschwindigkeit usw.) reduzieren, um eine Überhitzung des Systems und seiner Komponenten zu vermeiden. Andernfalls stellt Franka Research 3 seinen Betrieb ein.

Stabile Plattform

Der Arm ist mit hochempfindlicher Sensortechnologie und fein abgestimmten Steuerungsalgorithmen ausgestattet. Der Steuerungsalgorithmus erfordert die Installation auf einer stabilen, ebenen, unbeweglichen und vibrationsfreien Plattform in aufrechter Position. Der maximal zulässige Neigungswinkel beträgt $0,1^\circ$.

Die folgenden maximalen Kräfte müssen während des statischen und dynamischen Betriebs von der Montagebasis aufgenommen werden:

- Kippmoment: 280 Nm

- Drehmoment um die Achse: 190 Nm
- Horizontale Kraft: 300 N
- Vertikale Kraft: 410 N

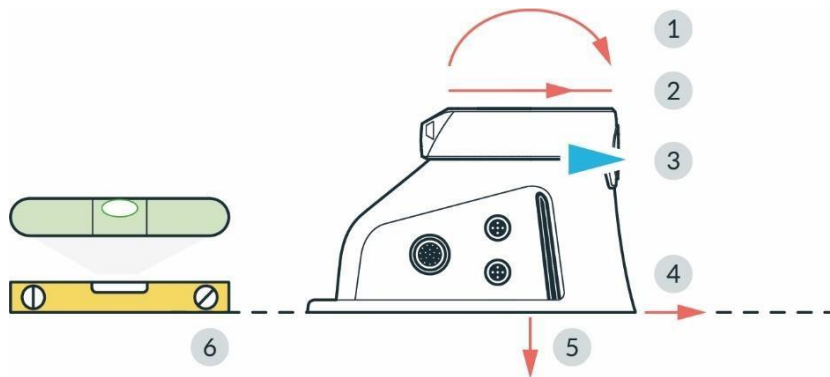


Abbildung 43: Vorbereitung der Grundplatte

1	Kippmoment	4	Horizontale Kraft
2	Drehmoment um die Achse	5	Vertikale Kraft
3	Vorderseite	6	Ebene Fläche

Vorbereitung der Grundplatte

Erforderliches Material

- Detaillierte Montageanleitung für die

Grundplatte Vorgehensweise

- Verwenden Sie die technische Zeichnung zur Positionierung der Bohrungen.

HINWEIS

BEACHTEN SIE die Position des Arms in der technischen Zeichnung und richten Sie ihn entsprechend auf der Grundplatte aus.

Der Lochabstand ist so ausgelegt, dass er mit flexiblen Montageteilen von ITEM kompatibel ist. Zwei Bohrungen (Ø 6 mm H7) für Passstifte im Montageflansch ermöglichen eine genaue, wiederholbare Montage des Arms mit 2 x Ø6 h8-Stiften (siehe Tabelle in Kapitel 7.4 „Montage des Arms“).

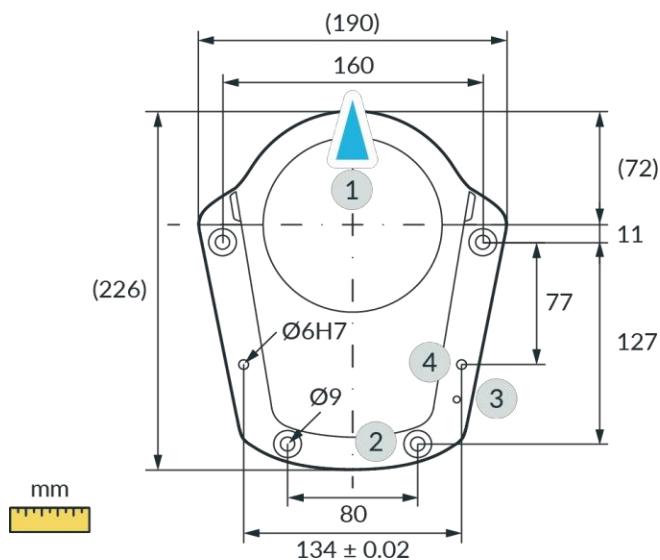


Abbildung 44: Bohrschablone

1	Vorderseite	3	Gewinde für Funktionserde M5
2	Löcher für M8-Schrauben	4	Löcher für Passstifte Ø6H7

7.3.2 Steuerung

Einbauort

Die Steuerung horizontal an der vorgesehenen Stelle platzieren.

Alternative:

Installieren Sie die Steuerung in einem für 19-Zoll-Geräte vorgesehenen Rack.

Weitere Informationen finden Sie in Kapitel 7.2 „Richtiger Aufstellungsort“ in diesem Handbuch.

HINWEIS

Der Anschluss an die Stromversorgung muss über geeignete Geräte erfolgen, z. B. über das mitgelieferte länderspezifische Kabel.

Stellen Sie sicher, dass die Hauptstromversorgung und der Hauptschalter leicht zugänglich sind.

Ausreichende Belüftung

HINWEIS

Die von den leistungselektronischen Komponenten und Modulen im Inneren der Steuerung erzeugte Wärme wird über ein internes Belüftungssystem abgeleitet.

- Installieren Sie die Steuerung an einem ausreichend belüfteten Ort.
- Setzen Sie die Steuerung keiner direkten Sonneneinstrahlung aus.
- Stellen Sie die Steuerung in ausreichendem Abstand zwischen den vorderen/hinteren Lüftern und abdeckenden Komponenten auf (40 mm auf beiden Seiten).
- Stellen Sie sicher, dass die Lüfter der Steuerung nicht mit Schmutz bedeckt sind.



WARNUNG

Schweres Gerät

Aufgrund des Eigengewichts und teilweise aufgrund der geometrischen Konstruktion kann das Heben und Handhaben der Ausrüstung zu Rückenverletzungen und, wenn sie herunterfällt, zu schweren Verletzungen an Fingern, Händen, Zehen und Füßen führen.

- Tragen Sie beim Transport, bei der Montage oder Demontage des Geräts stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Das Gerät muss auf ebenen Flächen aufgestellt werden, um ein Kippen oder Verrutschen zu verhindern.
- Befolgen Sie die Unternehmensvorschriften zum Heben von Lasten und zur persönlichen Schutzausrüstung.

7.4 Montage des Arms

Der Arm muss mit vier Schrauben geeigneter Größe sicher an der Grundplatte befestigt werden. Zu diesem Zweck sind im Grundflansch des Arms vier Bohrlöcher mit einem Durchmesser von 9 mm vorgesehen.

Verwenden Sie zum Anheben des Arms nur die dafür vorgesehenen Hebepunkte. Erforderliche Werkzeuge und

Materialien

- Unterlegscheiben und Schrauben hängen von der Oberfläche ab, auf der der Roboter montiert wird. Einzelheiten entnehmen Sie bitte der folgenden Tabelle.
- 1x Zylinderschraube mit Innensechskant M5x8 (Festigkeitsklasse 8.8 A2K)
- 1x Zahnscheibe M5 (Festigkeitsklasse A2K)
- Drehmomentschlüssel zum Anziehen von Schrauben mit 30 Nm

	Roboter auf Aluminiumtisch	Roboter auf Stahltisch	Roboter auf ITEM-Aluminiumprofilen
Schrauben	ISO 4762 – M8x25 – 10.9	ISO 4762 – M8x20 – 10.9 (im Lieferumfang enthalten)	
Unterlegscheiben	ISO 7089-8,4-HV300 Unterlegscheiben (im Lieferumfang enthalten)		
Minimale Gewindelänge	16 mm	11 mm	Linie 8 Konstruktionsprofile
Anzugsmoment	30 Nm		
Sonstiges			Verwenden Sie ausschließlich ITEM 0.0.420.83 Heavy Duty T-Nut M8 Muttern.

HINWEIS

Sachschäden am Arm

Das gewaltsame Bewegen des Arms im verriegelten Zustand führt zu einem kurzzeitigen Verrutschen der inneren Teile, was einen Kalibrierungsverlust und eine Beschädigung des Arms zur Folge hat.

- Handhaben, heben und transportieren Sie den Arm nur an den in diesem Handbuch angegebenen Stellen, um eine Überlastung der Gelenke des Arms zu vermeiden.
- Der Arm ist auch beim Aufstellen und Ein- und Ausschalten vorsichtig zu behandeln.

HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass die maximalen Kräfte und Drehmomente während des statischen und dynamischen Betriebs unterstützt werden. Weitere Informationen finden Sie unter

Bitte beachten Sie Kapitel 7.5 „Vorbereitung des Aufstellungsortes“ in diesem Handbuch.

Voraussetzung

- Für die Montage des Arms sind zwei Personen erforderlich.
- Vorbereitete Grundplatte.

Siehe Kapitel 7.5 „Vorbereitung des Aufstellungsortes“, Abschnitt „Vorbereitung der Grundplatte“ in diesem Handbuch.

Vorgehensweise

1. Heben Sie den Arm an.
2. Tragen Sie den Arm an die vorgesehene Position.
3. Richten Sie den Arm entsprechend den vorgefertigten Löchern auf der Grundplatte aus.
4. Person 1: Halten Sie den Arm fest.
Person 2: Befestigen Sie es mit den vier Schrauben und einem Anzugsmoment von 30 Nm an der Grundplatte.

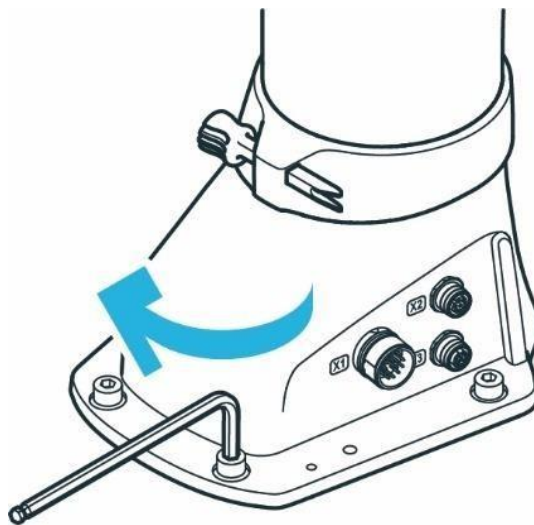


Abbildung 45: Montage des Arms

5. Verbinden Sie die Funktionserde mit der Basis des Arms.

Der Arm ist nun erfolgreich an der Grundplatte befestigt.

HINWEIS

Der Arm darf erst nach erneuter Überprüfung der korrekten Montage mit Strom versorgt werden.

7.5 Positionierung der Steuerung

WARNUNG

Schweres Gerät

Aufgrund des Eigengewichts und teilweise aufgrund der geometrischen Konstruktion kann das Heben und Handhaben der Ausrüstung zu Rückenverletzungen und, wenn sie herunterfällt, zu schweren Verletzungen an Fingern, Händen, Zehen und Füßen führen.

- Tragen Sie beim Transport, bei der Montage oder Demontage des Geräts stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Die Steuerung muss auf ebenen Flächen aufgestellt werden, um ein Kippen oder Verrutschen zu verhindern.
- Befolgen Sie die Unternehmensvorschriften zum Heben von Lasten und zur persönlichen Schutzausrüstung.

HINWEIS

Materielle Schäden an Arm und Steuerung

Das gewaltsame Bewegen des Arms im verriegelten Zustand führt zu einem kurzzeitigen Verrutschen der inneren Teile, was einen Kalibrierungsverlust und eine Beschädigung des Arms zur Folge hat.

- Vermeiden Sie Stöße.
- Setzen Sie die Geräte vorsichtig ab.
- Lagern und transportieren Sie die Geräte immer in ihrer Originalverpackung, auch innerhalb von Gebäuden.

Positionierung

Vorgehensweise

1. Person 1: Fassen Sie die Steuerung an den angegebenen Hebepunkten an.
2. Person 2: Entfernen Sie die Schaumstoffverpackung von der Steuerung.
3. Platzieren Sie die Steuerung horizontal an der dafür vorgesehenen Position und stellen Sie sicher, dass eine ausreichende Belüftung gewährleistet ist. Alternative Option:
Befestigen Sie die Steuerung in einem für 19-Zoll-Geräte vorgesehenen Rack.

Siehe Kapitel 7.4 „Richtiger Aufstellungsort“ in diesem Handbuch.

7.6 Verkabelung und elektrische Installation

Einwandfreier Zustand

GEFAHR

Beschädigte Kabel oder unsachgemäße elektrische Installation

Gefahr von Personenschäden durch Stromschlag sowie Sachschäden

- Verwenden Sie Franka Research 3 nur in einwandfreiem technischen Zustand.
- Installieren Sie das Not-Aus- und Sicherheitsperipheriesystem nur mit qualifiziertem Personal.
- Überprüfen Sie Kabel und elektrische Installationen.

VORSICHT

Freiliegende Drähte und Kabel

Bediener können aufgrund freiliegender Drähte und Kabel im maximalen Arbeitsbereich stolpern und stürzen. Daher:

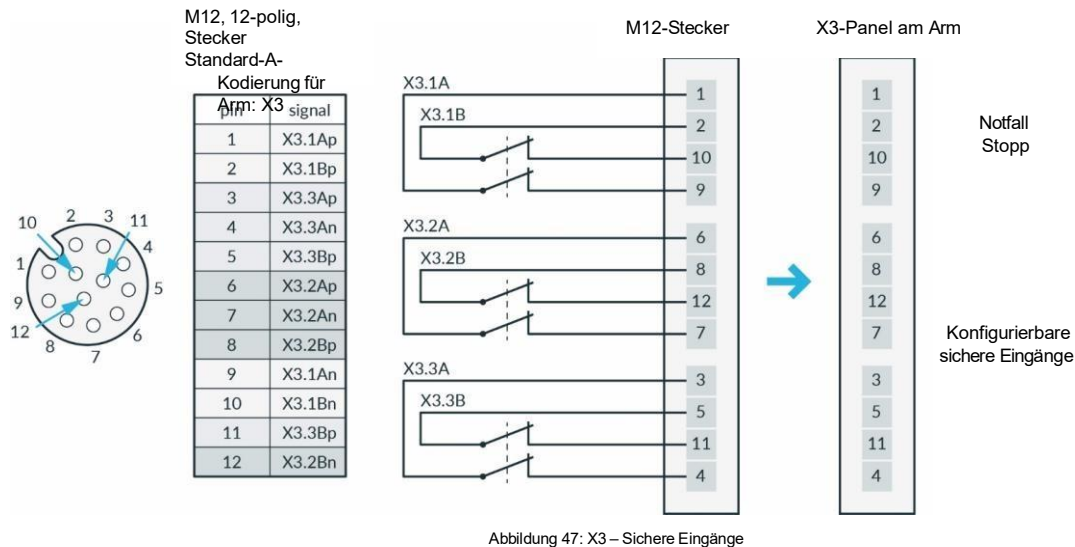
- Verlegen Sie Kabel immer sicher.

HINWEIS

An das System dürfen nur Geräte mit galvanischer Trennung bis 60 V am Ethernet-Port angeschlossen werden.

HINWEIS

Tauschen Sie den angeschlossenen Arm nicht aus und ziehen Sie ihn nicht ab, während die Steuerung eingeschaltet ist.



X4 – Externe Freigabe

Die Schnittstelle X4 befindet sich an der Basis des Roboterarms und überträgt ein sicheres Eingangssignal. Der Stecker ist ein 4-poliger M12-Stecker mit A-Kodierung. Dieser Stecker ist für den vorübergehenden Anschluss des externen Freigabegeräts während der Betriebsphasen vorgesehen, in denen dies erforderlich ist.

Verwenden Sie nach Möglichkeit immer die mitgelieferte externe Freigabeeinrichtung.

Hinweis

Wenn ein separates externes Freigabegerät verwendet werden soll, muss dieses Freigabegerät den Normen IEC 60204 1 und DIN EN 60947 5 8 entsprechen.

X5 – Roboternetzwerk

Der X5-Anschluss befindet sich an der Roboterbasis und stellt über eine Ethernet-Buchse das interne Roboternetzwerk bereit. Das Roboternetzwerk verfügt über einen integrierten DHCP-Server. Das Bediengerät kann an X5 angeschlossen werden. Durch Eingabe der URL robot.franka.de gelangen Sie zur Franka UI-Weboberfläche des Roboters. Die IP-Adresse der X5-Schnittstelle kann in den Einstellungen konfiguriert werden.

Die Standardeinstellung hat die gespeicherte IP-Adresse 192.168.0/24. Der Roboter ist dann unter der IP-Adresse 192.168.0.1 erreichbar. Der DHCP-Server vergibt Adressen im Bereich von 100 bis 150 an die Clients, d. h. bei Standardeinstellungen 192.168.0.100 bis 192.168.0.150.

X6 – Endeffektor

Die Schnittstelle X6 befindet sich am Handgelenk des Roboterarms und überträgt Signale vom Roboter zum Endeffektor. Der Stecker ist ein 8-poliger Binder-Snap-in-Stecker der Serie 620 mit Schutzart IP67.

pin	signal
1	48V
2	CAN_H
3	CAN_L
4	reserved
5	reserved
6	reserved
7	reserved
8	GND



Abbildung 48: X6-Schnittstelle

- Nennspannung 48 ± 3 VDC.
- Nennhaltestrom 0,5 A bei 25 °C.
- Maximale kapazitive Last 220 μ F.

Die Endeffektor-Schnittstelle tauscht keine sicherheitsrelevanten Informationen aus. Es werden keine diskreten oder protokollbasierten Mittel zur sicheren Datenübertragung bereitgestellt. Bei aktivem SEEPO steht an dieser Schnittstelle keine 48-V-Stromversorgung zur Verfügung. Die Endeffektor-Versorgung verfügt über keine Erdung.

Wenn zusätzliche Geräte angeschlossen sind, testen Sie bitte, ob die beabsichtigte Funktion wie erwartet funktioniert.

C2 Netzwerkverbindung

Die C2-Schnittstelle befindet sich an der Vorderseite der Steuereinheit. Sie bietet einen Ethernet-Anschluss, über den die Steuereinheit mit einem System-/Firmennetzwerk und auch mit dem Internet verbunden werden kann.

Die Netzwerkverbindung kann in den Einstellungen konfiguriert werden. Der DHCP-Client ist in den Standardeinstellungen für diese Schnittstelle aktiviert. Es ist auch möglich, die Netzwerkverbindung manuell für die Integration in ein bestehendes Netzwerk einzustellen. Bitte beachten Sie, dass das Roboternetzwerk und das Unternehmensnetzwerk keinen identischen IP-Adressbereich haben dürfen.

7.7.3 Anschluss der Funktionserde

HINWEIS

Es ist erforderlich, die Funktionserde anzuschließen, um die angegebenen EMV-Werte zu erfüllen.

Erforderliches Material

- M5-Gewinde
- 1x Zahnscheibe M5
- Funktionserdungskabel

Wir empfehlen die Verwendung eines Cu-Kabels mit einem Querschnitt von mindestens 1,5 mm² und einer maximalen Länge von 5 m.

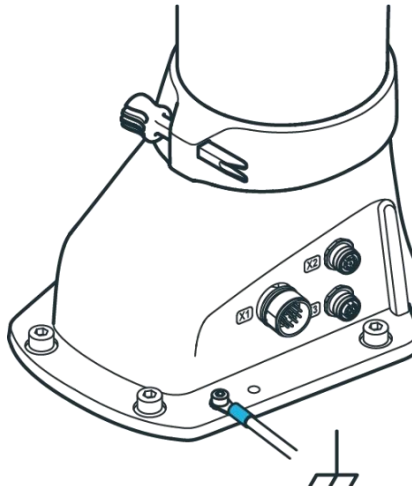


Abbildung 49: Anschluss der Funktionserde

Vorgehensweise

1. Verbinden Sie die Funktionserde mit dem M5-Gewinde der Armbasis an der angegebenen Position auf einer Seite und zu einem nahe gelegenen, gut geerdeten Teil (z. B. einer massiven Metall-Erdungsschiene) auf der anderen Seite.
2. Positionieren Sie die Zahnscheibe M5 an der angegebenen Stelle an der Basis des Arms für die Funktionserde.
3. Befestigen Sie die Kabelklemme des Funktionserdungskabels mit der M5-Schraube.
4. Verbinden Sie die andere Seite des Kabels mit einem nahe gelegenen, gut geerdeten Teil (z. B. einer massiven Metall-Erdungsschiene).

HINWEIS

Die elektrische Sicherheit des Systems hängt nicht von einer Funktionserdungsverbindung ab. Eine Funktionserdungsverbindung ist nicht geeignet, um eine Schutzverbindung zu angeschlossenen Geräten wie Endeffektoren herzustellen. Alle Geräte in der Nähe des Roboters müssen gemäß ihren jeweiligen elektrischen Anforderungen installiert werden, einschließlich einer Schutzverbindung, falls zutreffend.

7.7.4 Verkabelung

HINWEIS

Das Arm-Verbindungskabel, das Not-Aus-Kabel, das Kabel für die externe Freigabeeinrichtung und die benutzerspezifische Verkabelung dürfen nicht in außergewöhnlicher Weise folgenden Einflüssen ausgesetzt werden:

- Mechanische Beanspruchung und Schleifen über raue Oberflächen (Abrieb)
- Betrieb ohne Führungen (Knickung)
- Führungsrollen und Zwangsführung, Auf- und Abwickeln auf Kabeltrommeln (Belastung)
- Hohe Zugspannung, kleine Radien, Biegen in eine andere Ebene und/oder häufige Arbeitszyklen

Verbindung des Arms mit der Steuerung

Erforderliches Material:

- Verbindungskabel

HINWEIS

Für die elektrische Verbindung zwischen Arm und Steuerung dürfen nur von Franka Robotics bereitgestellte Verbindungskabel verwendet werden.

Vorgehensweise

1. Setzen Sie den Anschlussstecker (Buchse) vorsichtig auf den Stecker X1 und achten Sie darauf, dass die dreieckige Markierung nach oben zeigt.

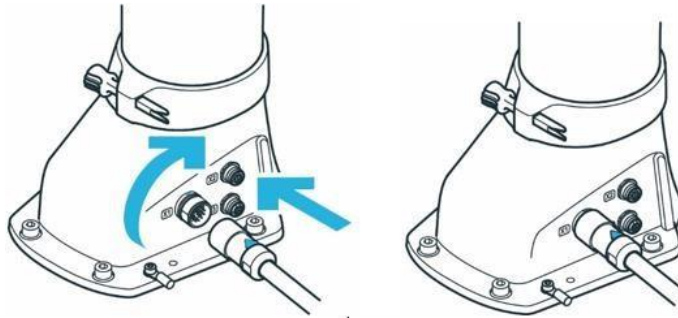


Abbildung 50: Anschluss des Verbindungskabels an den Arm

2. Der Stecker selbst wird durch Drehen des beweglichen vorderen Teils des Steckers in die Anschlussbuchse gezogen.
3. Handfest anziehen und durch leichtes Ziehen am Stecker prüfen, ob er richtig sitzt.
4. Wenden Sie dasselbe Prinzip an, um das andere Ende des Verbindungskabels (Stecker) mit dem Anschluss C1 an der Vorderseite der Steuerung zu verbinden.

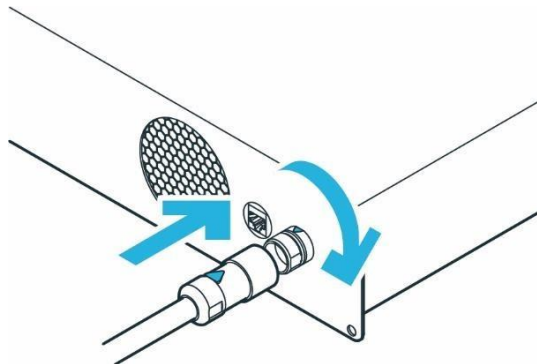


Abbildung 51: Anschluss des Verbindungskabels an die Steuerung

Anschluss eines externen Freigabegeräts

Benötigtes Material:

- Externe Freigabeeinrichtung im

Lieferumfang enthalten Vorgehensweise

1. Stellen Sie sicher, dass der Führungsstift in die richtige Richtung zeigt.
2. Externe Freigabeeinrichtung an den X4-Stecker anschließen.

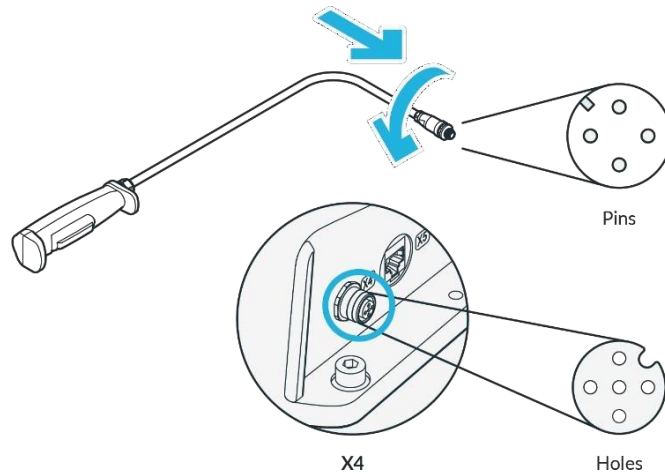


Abbildung 52: Anschluss des externen Freigabegeräts

3. Der Stecker selbst wird durch Drehen des beweglichen vorderen Teils des Steckers in die Steckbuchse gezogen.
4. Handfest anziehen.

Anschluss Ihres Bediengeräts (für den Betrieb über Franka UI)

Benötigtes Material:

- Schnittstellengerät

Bitte beachten Sie das Kapitel 2.1.1 Anschließen eines Bediengeräts in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).

- Ethernet-Kabel mit RJ 45-Stecker (nicht im Lieferumfang enthalten) Vorgehensweise
- Verbinden Sie Ihr Schnittstellengerät und den Stecker X5 an der Arm-Basis mit dem Ethernet-Kabel.

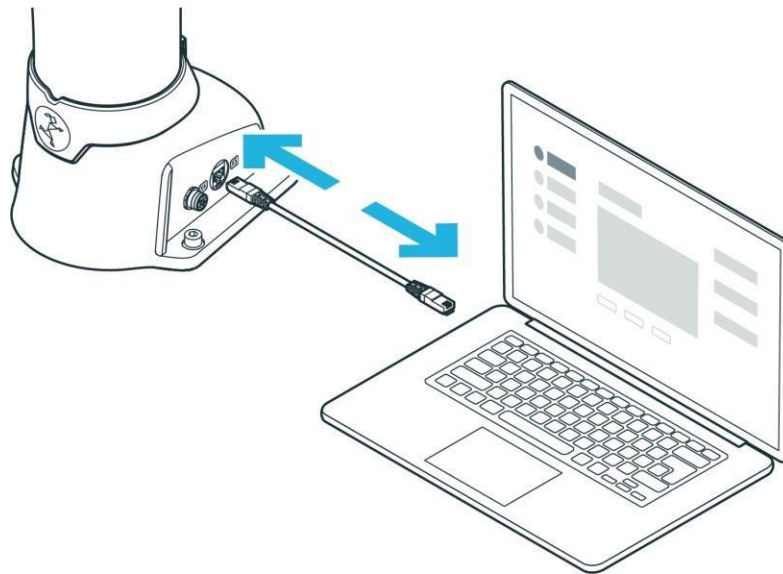


Abbildung 53: Anschluss des Bediengeräts

Anschluss der Steuerung an die Stromversorgung

HINWEIS

Achten Sie darauf, die vorgeschriebene Verriegelung am C14-Stecker des Netzkabels anzubringen.

HINWEIS

Zulässige Versorgungsfrequenz: 50 – 60 Hz

Versorgungsspannung: 100–240 VAC

Fehlerstrom: < 10 mA

Erforderliches Material:

- Länderspezifisches Netzkabel

Vorgehensweise

1. Schließen Sie das Netzkabel an die Steuerung an.
2. Schließen Sie das Netzkabel an die Stromversorgung an.

Anschluss von Schutzeinrichtungen

Wenn Sie externe Sicherheitsvorrichtungen anschließen möchten, um den Arm zu verlangsamen und/oder mittels Stopps der Kategorie 1 oder 2 (gemäß IEC 60204 1) zum Stillstand zu bringen.

Beachten Sie dazu Kapitel 4.7 Installation von Sicherheitsperipheriegeräten in diesem Handbuch.



WARNUNG

Verletzungsgefahr

Der Anschluss externer Geräte mit separater Stromversorgung kann die Sicherheit des Systems gefährden. Es besteht die Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Stellen Sie sicher, dass die Spannungen in den angeschlossenen Geräten entweder SELV sind oder gegenüber den an das System angeschlossenen Signalen ausreichend isoliert sind.

HINWEIS

Sachschäden

Der Anschluss externer Geräte mit separater Stromversorgung kann zu Systemschäden führen, wenn die elektrischen Nennwerte nicht eingehalten werden.

- Die Spannungen in den angeschlossenen Geräten müssen entweder SELV sein oder gegenüber den mit dem System verbundenen Signalen ausreichend isoliert sein.

HINWEIS

Sachschäden an Kabeln

Unsachgemäßer Umgang mit Kabeln führt zu Schäden an den Kabeln.

- Das Anschlusskabel darf nicht geknickt, gefaltet oder aufgerollt werden.
- Verlegen Sie das Anschlusskabel so, dass es nicht übermäßig beansprucht wird.

HINWEIS

Sachschäden an Arm oder Endeffektoren

Das unsichere Anschließen oder Trennen von stromführenden Kabeln oder Endeffektoren während des Betriebs führt zu Schäden an der Ausrüstung.

- Schließen Sie keine Kabel an und trennen Sie keine Kabel, wenn Franka Research 3 an die Stromversorgung angeschlossen ist.
- Schließen Sie keine Endeffektoren an und trennen Sie diese nicht, wenn Franka Research 3 an die Stromversorgung angeschlossen ist.

Verwendung der mitgelieferten Not-Aus-Vorrichtung

Erforderliches Material

- Mitgelieferte Not-Aus-Einrichtung oder vom Kunden bereitgestellte Schutzeinrichtung (nicht im Lieferumfang enthalten)
- Bei Verwendung einer vom Kunden bereitgestellten Schutzeinrichtung: ein zusätzliches Verbindungskabel (nicht im Lieferumfang enthalten)

Vorgehensweise

1. Schließen Sie die mitgelieferte Not-Aus-Einrichtung an die Klemme X3 an. oder

Schließen Sie den kundenspezifisch konfigurierten passenden Stecker an den Anschluss X3 und die anzuschließenden Schutzeinrichtungen (nicht im Lieferumfang enthalten) an. Schließen Sie die Schutzeinrichtung an den Stecker X3 an.

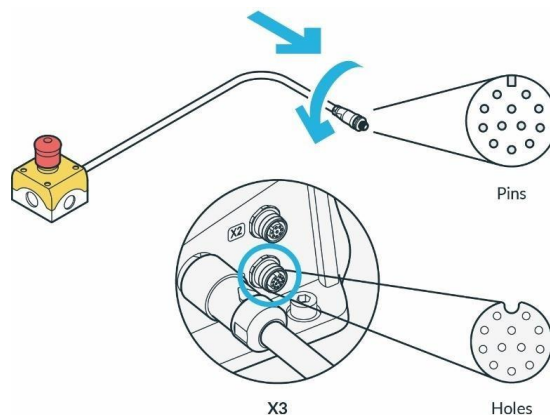


Abbildung 54: Anschluss der Schutzeinrichtung (hier Not-Halt-Befehlsgerät)

2. Der Stecker selbst wird durch Drehen des beweglichen vorderen Teils des Steckers in die Steckbuchse gezogen.

3. Handfest anziehen

Weitere Informationen zur sicheren Eingabe finden Sie in Kapitel 4.10 „Sichere Eingabe“ in diesem Handbuch.

Weitere Informationen zur sicheren Eingabe finden Sie in Kapitel 4.10 „Sichere Funktionen“ in diesem Handbuch.

Weitere Informationen finden Sie in Kapitel 4.7 Installation von Sicherheitsperipheriegeräten in diesem Handbuch.

HINWEIS

Sicherheitseinrichtungen müssen vor der Inbetriebnahme und in regelmäßigen Abständen auf ihre ordnungsgemäße Funktion überprüft werden.

7.8 Montage von Endeffektoren

⚠ WARNUNG

Herabfallende und/oder wegfliegende Werkzeuge aus den Endeffektoren

Werkzeuge, die im Endeffektor stecken bleiben, können bei späteren Bewegungen des Arms zu Projektilen werden und zu Verletzungen führen.

- Lassen Sie keine Werkzeuge im Roboter zurück.

⚠ VORSICHT

Scharfkantige, spitze Konstruktionen und bewegliche Teile

Angebrachte Endeffektoren können Verletzungen an Händen, Fingern, Oberkörper und Kopf verursachen.

- Tragen Sie stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Schutzbrille).
- Der Integrator muss eine Risikobewertung aller angebrachten Endeffektoren durchführen.
- Halten Sie sich während des Betriebs nicht im maximalen Arbeitsbereich auf.

HINWEIS

Der Anschluss externer Geräte mit separater Stromversorgung kann die Sicherheitsfunktion des Systems beeinträchtigen, wenn die elektrischen Nennwerte nicht eingehalten werden.

Außerdem müssen die Spannungen in den angeschlossenen Geräten entweder SELV sein oder ausreichend von den an das System angeschlossenen Signalen isoliert sein.

Der Arm verfügt über einen Flansch für die mechanische Verbindung eines Endeffektors.

Die Informationen zum Flansch des Endeffektors finden Sie in Kapitel 7.3.1 Arm in diesem Handbuch.

HINWEIS

Beachten Sie, dass der Pilotgriff gegenüber dem Endeffektorflansch um 45° verdreht ist.

Schnittstelle X6 – Endeffektor

Der elektrische Anschluss X6 am Flansch des Endeffektors kann bei Bedarf zur Stromversorgung des Endeffektors und zur Kommunikation mit der Steuerung über den CAN-Bus verwendet werden. BEACHTEN SIE, dass der Anschluss X6 speziell für die Franka Hand konfiguriert wurde und andere Geräte möglicherweise nicht mit diesem Anschluss kompatibel sind. Wenn ein Endeffektor angeschlossen werden soll, der nicht direkt an einen solchen Anschluss angeschlossen werden kann, kann eine externe Verkabelung für die Stromversorgung und Steuerung des Endeffektors entsprechend entworfen und implementiert werden.

Eine detaillierte Beschreibung der Verdrahtung der Schnittstelle X6 finden Sie in Kapitel 7.6 „Verdrahtung und elektrische Installation“ dieses Handbuchs.

Die Endeffektor-Schnittstelle tauscht keine sicherheitsrelevanten Informationen aus. Es werden keine diskreten oder protokollbasierten Mittel zur sicheren Datenübertragung bereitgestellt. Bei aktivem SEEPO steht an dieser Schnittstelle keine 48-V-Stromversorgung zur Verfügung.

VORSICHT

Öffnen und Schließen von Endeffektoren

Fehlfunktionen der Steuerung können zu einem unerwarteten Öffnen und Schließen der Endeffektoren führen.

- Tragen Sie stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Schutzbrille).
- Der Integrator muss eine Risikobewertung für jeden angeschlossenen Endeffektor durchführen.
- Halten Sie sich während des Betriebs nicht im maximalen Arbeitsbereich auf.

VORSICHT

Beweglicher Arm

Gefahr schwerer Verletzungen, z. B. Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen

- Tragen Sie stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Schutzbrille).
- Der Integrator muss eine Risikobewertung für jeden angeschlossenen Endeffektor durchführen.
- Halten Sie sich während des Betriebs nicht im maximalen Arbeitsbereich auf.

HINWEIS

Nach dem Anschließen eines Endeffektors muss eine Risikobewertung durchgeführt werden. Die Risikobewertung hängt vom Endeffektor ab und umfasst unter anderem Folgendes:

- Scharfkantige oder spitze Endeffektoren
- Bewegung oder Drehung scharfkantiger rotierender Endeffektoren
- Unerwartete Bewegung des Arms, die dazu führt, dass der Endeffektor einen Menschen trifft oder zerquetscht

Für Risiken eines möglichen Ausfalls des Endeffektors ist eine zusätzliche Risikobewertung erforderlich. Die Bewertung des Ausfallrisikos hängt vom Endeffektor ab und umfasst unter anderem Folgendes:

- Fehlfunktion des Schutzstopp-Signals, die dazu führt, dass der Endeffektor beim Öffnen/Schließen nicht stoppt
- Bewertung des Leistungsverlusts des Endeffektors und seiner Funktionen
- Steuerungsfehler, die zu einem unerwarteten Öffnen/Schließen des Endeffektors führen



Informationen zur Montage und Demontage des Endeffektors finden Sie im jeweiligen Handbuch des Endeffektors.

7.9 Praktische Tipps zur Verwendung und Positionierung von Franka Research 3

7.9.1 Energieverbrauch

Für den Standardbetrieb benötigt Franka Research 3 eine durchschnittliche elektrische Leistung von 140–350 W. Vorübergehend kann eine elektrische Leistung von bis zu 600 W aus der Stromversorgung bezogen werden.

HINWEIS

Bei einem unerwarteten Stromausfall versucht Franka Research 3 einen Cat. 1-Stopp. Reicht die gespeicherte Energie nicht aus, wird ein Cat. 0-Stopp durchgeführt.

Nach einem Not-Stopp kann es sein, dass der Arm seine Kalibrierung verloren hat oder beschädigt wurde. Wenn beim nächsten Start Fehlfunktionen festgestellt werden, wird der Benutzer informiert und sollte die Anweisungen in Desk befolgen.

7.9.2 ESD-Grenzwerte

HINWEIS

Es ist erforderlich, eine funktionale Erdung anzuschließen, um die angegebenen EMV-Werte zu erfüllen.

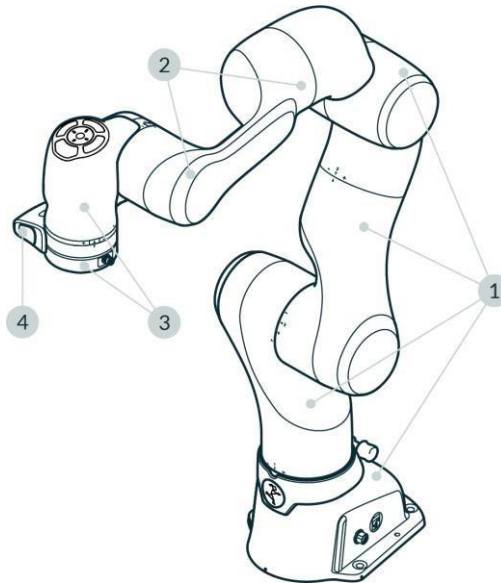


Abbildung 55: Messpunkte ESD-Messung

Die Werte in der Tabelle wurden bei einer Temperatur von 24,2 °C und einer relativen Luftfeuchtigkeit von 44 % gemessen.

	Widerstand gegen Erde R_G [Ohm]	Oberflächenspannung [V]	Abstand zu ESDS [mm]
Beschichtungsroboter (1)	$15,5 \times 10^9$	13	0
Unterarmstoßfänger (2)	$20,3 \times 10^9$	30	0
Handgelenkschale inkl. Stoßfänger (3)	$24,3 \times 10^9$	850	25
Flansch (4)	$50,0 \times 10^3$	0	0
Pilotgriff (5)	$25,7 \times 10^9$	279	25
Franka Hand (ohne Fingerspitzen) (6)	$38,1 \times 10^9$	615	25

Die angegebenen Abstände entsprechen der Norm DIN EN 61340-5-1. Oberhalb von 125 V bis 2.000 V ist ein Abstand von 25 mm erforderlich.

HINWEIS

Es wird empfohlen, die Abstände entsprechend den Anwendungsanforderungen und der Norm DIN EN 61340-5-1 zu überprüfen.

7.9.3 Gestaltung des Arbeitsbereichs



Unerwartete Bewegung des Arms

Gefahr schwerer Verletzungen, z. B. Quetschungen von Fingern, Händen, Oberkörper, Kopf.

- Keine scharfen Kanten im maximalen Arbeitsbereich.
- Bewahren Sie keine spitzen Gegenstände im maximalen Arbeitsbereich auf.
- Installieren Sie den Arm in einer ergonomischen Lehrposition.



Abbildung 56: Gestaltung des Arbeitsbereichs

Achten Sie bei der Planung der Installation darauf, dass um den Roboter herum ausreichend freier Arbeitsbereich vorhanden ist.

HINWEIS

Für Wiederherstellungsvorgänge im Falle eines Ausfalls kann es erforderlich sein, die Gelenke in die Referenzpositionen des Arms zu bewegen. Es wird daher empfohlen, die unten gezeigte Position bei der Planung der Einrichtung zu berücksichtigen, damit der Roboter bei Bedarf die Referenzposition erreichen kann.

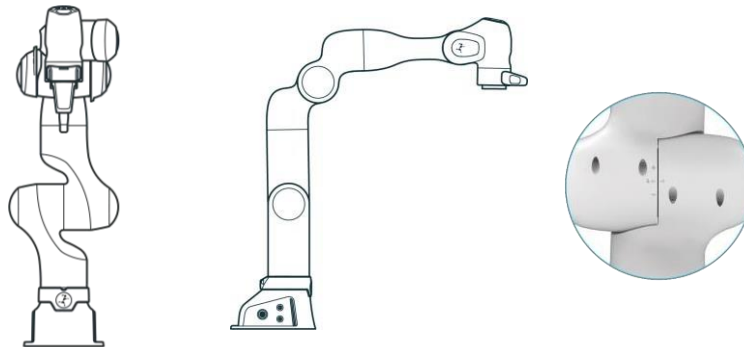


Abbildung 57: Gelenkreferenzposition des Arms

7.9.4 Referenzpositionen für alle sieben Gelenke

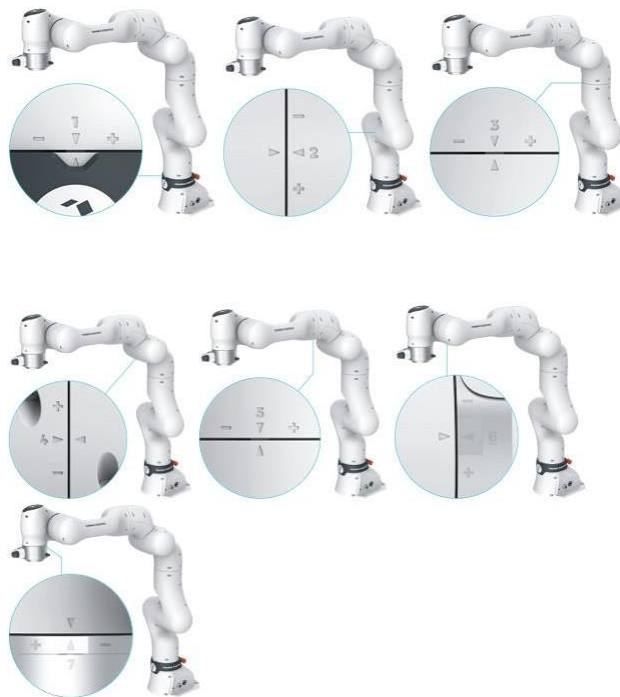


Abbildung 58: Referenzpositionen der Gelenke

HINWEIS

Bei Gelenkpositionsfehlern lesen Sie bitte die Kapitel 8.1.4 und 8.1.5 zur Fehlerbehebung in der für Ihr installiertes System geeigneten Version der Bedienungsanleitung (z. B. v5.6.0 oder v5.8.0).

7.9.5 Persönliche Sicherheit und Ergonomie

Freiraum zum Einfahren

HINWEIS

Die folgenden Informationen zur Verwendung und Platzierung des Arms sind praktische Tipps und möglicherweise nicht vollständig, wenn es um eine bestimmte Anwendung geht. Sie ersetzen keine Gefahren- und Risikobewertung, können jedoch Layout-Optionen vorschlagen.

Menschen weichen instinktiv vor unerwarteten Bewegungen zurück. Daher sollte der Bereich, in dem der Bediener oder andere Personen stehen, ausreichend Platz zum Zurückweichen oder Zurückprallen bieten.

Stellen Sie außerdem sicher, dass dieser Raum frei von Hindernissen (z. B. Kabeln, Gegenständen) ist, um zu verhindern, dass Personen darüber stolpern und sich verletzen.

Größtmöglicher Abstand zum Arm

! WARNUNG

Beweglicher Arm

Gefahr, vom Arm eingeklemmt zu werden.

- Halten Sie den Arm jederzeit in größtmöglichem Abstand, damit der Bediener reagieren und sich zurückziehen kann.
- Bedienen Sie den Arm nicht, während Sie ihn umklammern.
- Halten Sie Ihren Kopf oder andere Körperteile nicht zwischen oder unter die Segmente des Arms.
- Legen Sie keine Körperteile (insbesondere Hände und Finger) zwischen den Arm, den Endeffektor oder stationäre Objekte.
- Bei akuter Lebensgefahr:
 1. Drücken Sie die Not-Aus-Vorrichtung, um den Betrieb des Roboters zu stoppen.
 2. Ziehen oder schieben Sie den Arm manuell aus der gefährlichen Position heraus.

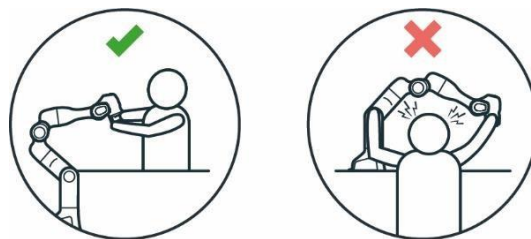


Abbildung 59: Abstand zum Arm, der gegen den Kopf stößt

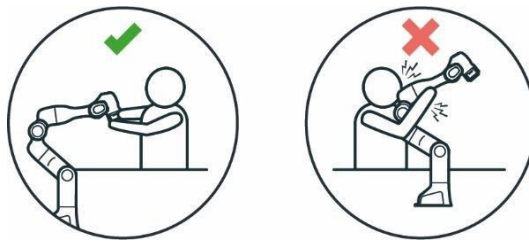


Abbildung 60: Abstand zum Arm, der anstößt



Abbildung 61: Abstand zum Arm, der die Hand quetscht

Augenschutz

⚠️ WARNUNG

Unerwartete Bewegung des Arms und austretendes Öl

Der Kontakt mit auslaufendem Öl kann zu Augen- oder Hautreizungen führen.

Die Verwendung verschiedener Anwendungen, die verwendeten Endeffektoren und umgebende Objekte können zu Quetschungen, Hautrissen und Punktionen führen.

- Tragen Sie immer eine Schutzbrille.

Kleidung und Schmuck

⚠️ VORSICHT

Lose Kleidung oder Schmuck, die sich im Arm verfangen

Eingeklemmte Kleidung oder Schmuck können zu Ungleichgewicht und Sturzgefahr für das Personal führen.

- Tragen Sie keine lose Kleidung oder Kleidung mit Bändern.
- Tragen Sie keinen losen Schmuck, z. B. Halsketten oder Armbänder.



Abbildung 62: Schutzausrüstung – Tragen Sie keinen Schmuck

Weitere Informationen

An sichtbaren Oberflächen kann Korrosion auftreten. Dies hat keinen Einfluss auf die Funktionalität des Roboters.

HINWEIS

Die folgenden Informationen sind praktischer Natur und möglicherweise nicht vollständig, wenn es um die Verhinderung von Rost geht. Im Falle von Rost übernimmt Franka Robotics keine Gewährleistung oder Haftung, da Rost die Funktion nicht beeinträchtigt.

- Achten Sie bei Gebrauch, Transport und Lagerung auf die Einhaltung der Feuchtigkeits- und Temperaturbereiche.
- Lagern Sie den Roboter in feuchtigkeitsreduzierenden Materialien, z. B. in Trockentaschen.
- Arbeiten Sie nur mit sauberen und trockenen Händen, insbesondere bei der Handhabung, Installation und beim Einlernen einer Aufgabe.
- Mit Klebestreifen verschließen

8 VERWENDUNG

8.1 Einschalten

⚠ GEFAHR

Kurzschluss durch Kondenswasserbildung beim Transport des Geräts von einer kälteren in eine wärmere und feuchtere Umgebung

Lebensgefahr durch Stromschlag.

- Lassen Sie Geräte nach dem Transport akklimatisieren.
- Schalten Sie keine nassen Geräte ein.

Voraussetzung

- Kabel müssen korrekt angeschlossen sein.
- Das externe Netzteil muss angeschlossen sein.
- Lassen Sie den maximalen

Arbeitsbereich frei. Vorgehensweise

1. Schalten Sie die Steuerung ein.

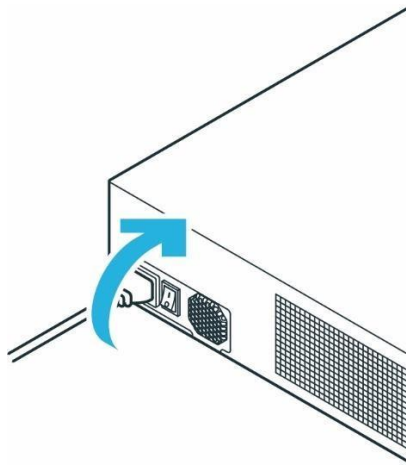


Abbildung 63: Einschalten der Steuerung

Die Steuerung ist nun eingeschaltet.

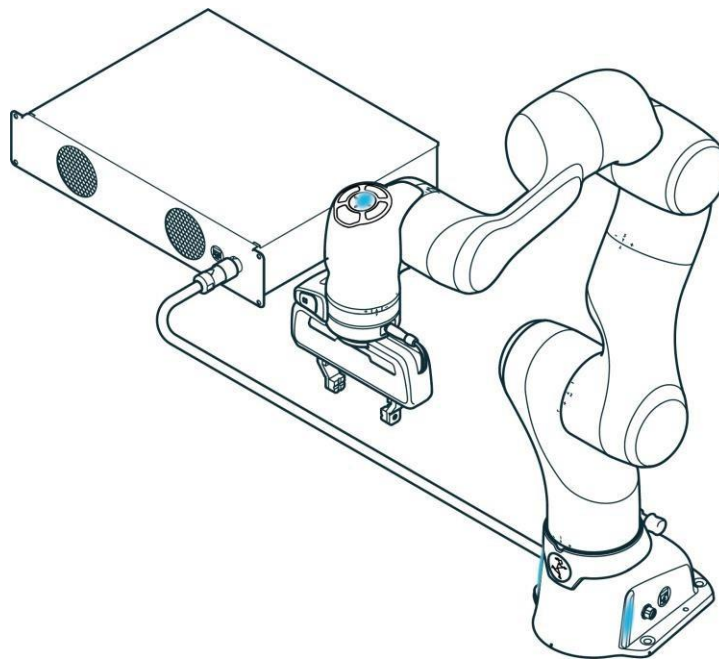


Abbildung 64: Blaue Statusleuchten an Arm

Sie können folgende Abfolge beobachten:

- Das Kühlsystem wird aktiviert und ist sichtbar und hörbar.
- Der Startvorgang kann etwa 1 Minute dauern.
- Die Statusleuchten am Pilot und an beiden Seiten der Basis beginnen zu blinken.
- Nach Abschluss des Startvorgangs leuchtet die Statusleuchte kontinuierlich blau und zeigt damit an, dass sich der Roboter im Ausführungsmodus im Stillstand befindet.
Wenn die Statusleuchte rot blinkt, liegt ein Sicherheitsfehler vor. Überprüfen Sie dann, ob der Not-Aus aktiviert ist oder ob die Not-Aus-Einrichtung korrekt an Eingang X3 angeschlossen wurde.
- Das ausfallsichere Verriegelungssystem ist aktiv. Die Gelenke sind weiterhin mechanisch verriegelt. Informationen zum Entriegeln des ausfallsicheren Verriegelungssystems **finden Sie im** Abschnitt „Vorführung bei Störungen“ **in Kapitel 10 „Wartung und Entsorgung“ dieses Handbuchs.**

8.2 Sicherheitsrelevante Tests von Franka Research 3

8.2.1 Selbsttest des Robotersystems

Die Selbsttests der Steuerung werden bei laufendem System durchgeführt. Der Arm wird einmal aus- und wieder eingeschaltet, um die Selbsttests des Arms durchzuführen.

WARNUNG

Verletzungsgefahr durch herabfallende Gegenstände

Während des Neustarts des Arms wird die Stromversorgung zum Endeffektor unterbrochen. Es können Gegenstände vom Endeffektor fallen, die zu Verletzungen führen können.

- Entfernen Sie alle Gegenstände vom Endeffektor.
- Verlassen Sie die Gefahrenzone.

HINWEIS

Alle 24 Stunden muss der Benutzer eine Sicherheitsdiagnose durchführen, um potenziell gefährliche Fehler während des Betriebs zu erkennen. In der Seitenleiste warnt das System den Benutzer 2 Stunden vor Ablauf der Zeit.

Wenn die Zeit überschritten wird, stoppt der Roboter alle Vorgänge und fordert den Benutzer auf, den Selbsttest zu starten. Zu diesem Zweck erscheint eine Meldung, über die Sie den Selbsttest starten können.

Sie können den Selbsttest auch jederzeit manuell starten. Gehen Sie dazu wie folgt vor

1. Starten Sie Franka UI auf Ihrem Schnittstellengerät.
2. Gehen Sie zu „Einstellungen“.
3. Wechseln Sie zu „Dashboard“.
4. Klicken Sie auf die Schaltfläche „EXECUTE“ neben der Anzeige des Countdowns zum Selbsttest.

WARNUNG

Herabfallende Gegenstände von Endeffektoren aufgrund einer Unterbrechung der Stromversorgung, wenn die SEEPO-Konfiguration aktiv ist

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Tragen Sie immer persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Verwenden Sie den geeigneten Endeffektortyp, um herabfallende Gegenstände zu verhindern.
- Berücksichtigen Sie bei der Risikobewertung gemäß 10218- die Form, Beschaffenheit und das Gewicht der gegriffenen Gegenstände.
 2. Die Verwendung leichter und/oder runder Objekte kann die Risiken erheblich verringern.

8.2.2 Regelmäßige Prüfung der Sicherheitsfunktionen

Die Funktion einiger Sicherheitsfunktionen muss regelmäßig geprüft werden. Dies gilt für die folgenden Sicherheitsfunktionen:

Sicherheitsfunktion	Prüfung
Not-Aus-Einrichtung	1. Drücken Sie die Not-Aus-Einrichtung, während der Roboter nicht aktiv ist. 2. Überprüfen Sie, ob die Bremsen blockiert sind.
Führungsfreigabevorrichtung	1. Lassen Sie den Aktivierungsknopf des Pilot-Grips während der Führung los. <i>Der Roboter muss anhalten.</i> 2. Drücken Sie den Aktivierungsknopf des Pilot-Griiffs während der Führung vollständig. <i>Der Roboter muss anhalten.</i>
Externe Freigabevorrichtung	1. Lassen Sie die Freigabetaste der externen Freigabevorrichtung los, während Sie eine Aufgabe testen. <i>Der Roboter muss anhalten.</i> 2. Drücken Sie die Freigabetaste der externen Freigabevorrichtung während des Testens einer Aufgabe vollständig durch. <i>Der Roboter muss anhalten.</i>
Jeder an X3.2 oder X3.3 angeschlossene Schalter	1. Schalter aktivieren. 2. Überprüfen Sie, ob die konfigurierte Sicherheitsfunktion entsprechend ausgelöst wird.

HINWEIS

- Aktivieren Sie das Not-Aus-System während der Inbetriebnahme alle 12 Monate.
- Schalten Sie die Not-Aus-Einrichtung während der Inbetriebnahme alle 12 Monate wieder ein.
- Überprüfen Sie alle Sicherheitseinrichtungen, z. B. das Not-Aus-System, alle 12 Monate auf ihre Funktion.
- Überprüfen Sie alle zusätzlichen Sicherheitsmaßnahmen, die zur Gewährleistung eines sicheren Betriebs getroffen wurden.



Weitere Informationen zum Not-Halt-System **finden Sie in Kapitel 4.7 Installation von Sicherheitsperipheriegeräten in diesem Handbuch.**

8.2.3 Prüfen der Not-Aus-Einrichtung



Risiko schwerer Verletzungen durch eine nicht funktionsfähige Not-Aus-Einrichtung

Die Verwendung einer nicht funktionsfähigen Not-Aus-Vorrichtung zum Anhalten eines Vorgangs im Notfall kann dazu führen, dass Personen eingeklemmt werden, was zu schweren Verletzungen wie Quetschungen, Hautrissen und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren führen kann.

- Bewahren Sie die Not-Aus-Einrichtung an einem sicheren Ort auf.

HINWEIS

Sachschäden

Der Endeffektor, Werkstücke oder die Umgebung können beschädigt werden, wenn das Gerät an einem ungünstigen Punkt im Prozess angehalten wird.

- Verwenden Sie den Not-Aus nur in sicherheitskritischen Situationen.

HINWEIS

Jegliche Beschädigung des Arms beim Betätigen des Not-Aus-Schalters führt nicht zu Verletzungen von Personen, da der Arm unabhängig von der Beschädigung sicher stoppt.

HINWEIS

Nach einem Not-Aus kann es sein, dass der Arm seine Kalibrierung verloren hat oder beschädigt wurde. Wenn beim nächsten Start Fehlfunktionen festgestellt werden, wird der Benutzer darüber informiert.

HINWEIS

Beachten Sie auch andere installierte Geräte außer Franka Research 3, die durch den Not-Aus ebenfalls ausgeschaltet werden.

Voraussetzung

- Franka Research 3 muss stillstehen und es darf keine Aufgabe ausgeführt werden.
- Die Verriegelungsbolzen des ausfallsicheren Verriegelungssystems müssen geöffnet sein.
- Der Arm darf sich nicht bewegen.

Vorgehensweise

1. Räumen Sie den Bereich um den Arm herum, um Schäden an gegriffenen Objekten oder der Umgebung zu vermeiden.
2. Bringen Sie den Arm mithilfe der Führung in eine Position, in der er frei von Hindernissen ist, z. B. 200 mm über stationären Objekten.
3. Aktivieren Sie den Not-Aus.

Der Arm senkt sich leicht mit einem Klickgeräusch, wenn er in die mechanischen Verriegelungsbolzen einrastet.

HINWEIS

Ausführliche Anweisungen finden Sie in der Bedienungsanleitung, Kapitel 2.1 Erstmalige Inbetriebnahme in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).

8.3 Ausschalten und Neustart

WARNUNG

Herabfallende Gegenstände von Endeffektoren aufgrund einer Unterbrechung der Stromversorgung

Herabfallende Gegenstände aus dem Greifer führen zu Verletzungen an Händen, Fingern, Füßen und Zehen.

- Tragen Sie immer persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Verwenden Sie geeignete Greifer, um das Herabfallen von Gegenständen zu verhindern.
- Berücksichtigen Sie bei der Risikobewertung gemäß 10218- die Form, Beschaffenheit und das Gewicht der gegriffenen Gegenstände.
2. Die Verwendung leichter und/oder runder Gegenstände kann das Risiko erheblich verringern.

Abschalten

HINWEIS

Das System ist erst dann vollständig heruntergefahren, wenn die Lüfter nicht mehr laufen.

Noch laufende Lüfter zeigen an, dass Franka Research 3 noch nicht vollständig heruntergefahren wurde.

Wiederholen Sie die Sicherheitshinweise zum Herunterfahren von Franka Research 3.

SICHERHEITSHINWEIS

Vorgehensweise

1. Verlassen Sie den Gefahrenbereich.
2. Navigieren Sie in der Franka-Benutzeroberfläche im Benutzermenü zu „Herunterfahren“ und klicken Sie darauf.

Das ausfallsichere Verriegelungssystem wird

aktiviert. Franka Research 3 wird

heruntergefahren.

Neustart

Schalten Sie das System in Desk aus und warten Sie, bis die Lüfter heruntergefahren sind. Schalten Sie den Netzschalter an der Steuerung aus. Warten Sie eine Minute, bevor Sie Franka Research 3 erneut starten. Um Franka Research 3 neu zu starten, schalten Sie den Netzschalter auf der Rückseite der Steuerung ein. Franka Research 3 wird neu gestartet.

HINWEIS

Um ein unbeabsichtigtes Wiedereinschalten des Systems zu vermeiden, befestigen Sie das Verbindungskabel an einem sicheren Ort.

Franka Research 3 vom Stromnetz trennen

Vorgehensweise

1. Verlassen Sie den maximalen Arbeitsbereich.
2. Gehen Sie zur Franka-Benutzeroberfläche.
3. Wählen Sie im Benutzermenü „Herunterfahren“.

Das System wird heruntergefahren.

4. Schalten Sie den Netzschalter auf der Rückseite der Steuerung aus.
5. Ziehen Sie das Kabel von der Rückseite der Steuerung ab.

HINWEIS

Um ein unbeabsichtigtes Neustarten des Systems zu vermeiden, bewahren Sie das Netzkabel an einem sicheren Ort auf.

Franka Research 3 ist von der Stromversorgung getrennt.

9 ROBOTER-LED-ANZEIGESYSTEM

9.1 Übersicht über die Statusanzeigen

Die Statusleuchten auf beiden Seiten der Basis leuchten entsprechend der jeweiligen Farbe wie eine Ampel. Die Statusleuchten blinken langsam während des Hochfahrens, wenn Franka Research 3 Aufmerksamkeit erfordert oder wenn der Benutzer Werte eingibt. Bei anderen Vorgängen leuchten die Leuchten in der entsprechenden Farbe des Franka Research 3-Status. Eine kreisförmige Statusleuchte in der Mitte der Pilot-Disc zeigt ebenfalls den Status von Franka Research 3 an.

Wenn der Bediener mit dem Arm interagiert, ist die Statusleuchte auf der Pilot-Disc ausgeschaltet.

Weitere Informationen zum Farbverhalten finden Sie in Kapitel 8.1 „Einschalten“ in diesem Handbuch.



WARNUNG

Gefährliche und unkontrollierte Bewegungen des Arms

Gefahr schwerer Verletzungen, wie Quetschungen, Hautrisse und Stichverletzungen durch den Arm und die Endeffektoren.

- Stellen Sie sicher, dass der Endeffektor und/oder die Objektmasse und der Schwerpunkt (CoM) korrekt parametrisiert sind.
- Halten Sie sich während des Betriebs vom Arbeitsbereich fern.

HINWEIS

Die Bewegungsgeschwindigkeit im Teach- oder Handführungsmodus ist voreingestellt. Die Geschwindigkeit kann entsprechend der Risikobewertung des Arms innerhalb seiner Anwendung reduziert werden.

Der Roboter verwendet sechs verschiedene LED-Farben, um seinen Betriebsstatus anzuzeigen. Diese Leuchten können in zwei Mustern erscheinen:

- **Dauerhaft (statisch)** – zeigt einen stabilen Zustand an
 - **Blinkend (flackernd)** – zeigt einen Übergangszustand oder einen Zustand an, der Aufmerksamkeit erfordert
- LED-Anzeigen sind an drei wichtigen Stellen sichtbar:
- Tischnschnittstelle
 - Basis des Roboters

- Pilot-Disk

Jede Farbkombination und jedes Muster liefert wichtige Informationen über den aktuellen Zustand des Roboters und darüber, ob er Sichere Interaktion. Diese visuellen Hinweise sollen das Bewusstsein und die Sicherheit des Bedieners erhöhen.

9.2 Verhalten bei LED-Aktivierung

- **Basis-LEDs:**
Immer aktiv. Sie zeigen kontinuierlich den Betriebsstatus des Roboters an und sind die primäre Referenz für den Systemzustand.
- **Pilot-LEDs:**
Nur während der Programmierung oder manuellen Führung aktiv. Sie geben während dieser Modi spezifisches Feedback zur Benutzerinteraktion.

Start-Checkliste für Bediener

Beim Einschalten des Roboters immer:

1. Überprüfen Sie, ob alle Anzeigeleuchten ordnungsgemäß funktionieren.
2. Stellen Sie sicher, dass die LEDs von Ihrer Arbeitsposition aus gut sichtbar sind.
3. Interpretieren Sie die Leuchten richtig, um festzustellen, ob sich der Roboter im
 - im IDLE- oder TEACH-Modus ist
 - eine Aufgabe ausführt
 - sich in einem Fehler- oder Warnzustand befindet
 - auf eine Benutzereingabe wartet

Wichtige Sicherheitshinweise

Ob es sicher ist, sich dem Roboter in den einzelnen Zuständen zu nähern, hängt von der anwendungsspezifischen Risiko- und Gefahrenanalyse und den konfigurierten Sicherheitsszenarien ab. LED-Anzeigen helfen zwar dabei, den Zustand des Roboters zu erkennen, sind jedoch keine zertifizierten Sicherheitsfunktionen.

Im Zweifelsfall sollten Sie immer geeignete Sicherheitsmaßnahmen ergreifen, bevor Sie sich dem Roboter nähern:

- Drücken Sie den Not-Aus-Schalter
- Aktivieren Sie einen Schutzstopp
- Vergewissern Sie sich über die Benutzeroberfläche, dass sich der Roboter in einem sicheren Zustand befindet

9.3 Blinkmuster

Muster	Häufigkeit	Bedeutung
Langsames Blinken	~0,6 Hz (ca. 2 Blinksignale alle 3 Sekunden)	Zeigt einen Übergang zwischen Zuständen oder eine Aufforderung zur Aufmerksamkeit des Benutzers an
Schnelles Blinken	~2 Hz (ca. 2 Blinksignale pro Sekunde)	Warnt, dass eine Bewegung beginnt, sich der Roboter langsam bewegt oder das System aktualisiert wird

Fehler und Kommunikationsverlust







Wenn ein optischer Indikator oder dessen Steuergerät einen Kommunikationsausfall feststellt, wird dies durch ein dauerhaft rotes Licht als Fehler signalisiert.

9.4 LED-Prioritätslogik

- Das LED-System zeigt immer den kritischsten Zustand an.
- Wenn mehrere Ereignisse gleichzeitig auftreten, wird die Farbe mit der höchsten Bedeutung angezeigt.
- Innerhalb derselben Prioritätsstufe wird jeweils nur ein Farbschema angezeigt, um Verwirrung zu vermeiden.

9.5 LED-Farbprioritätstabelle

Kategorie	LED Farbe	LED Muster	Status Bedeutung	Benutzeraktion
Robotersystem Status	Weiß	Statisch	System im Leerlauf oder im TEACH-Modus.	■✓■ Sicherer. Bereit zum Start.
	Weiß	Langsam Blinkt	Bootvorgang oder Herunterfahren.	● — Nicht unterbrechen. Warten bis zum Abschluss.
	Weiß	Schnell Blinkt	System wird aktualisiert.	● — Nicht ausstecken oder unterbrechen. Warten bis zum Abschluss.

Kategorie	LED Farbe	LED Muster	Status Bedeutung	Benutzeraktion
Bremsen	Gelb	Statisch	Bremsen gesperrt/entsperrt.	 Wird während des Bremsvorgangs verwendet.
	Gelb	Langsam blinkend	Warten auf Abschluss des Bootvorgangs.	 = Warten, bis gelb leuchtet gelb leuchtet oder bis zur nächsten Anweisung.
Warnungen	Gelb	Statisch	Warnzustand.	 Nicht nähern. UI überprüfen.
	Gelb	Langsam es Blinken	Warnung: Benutzer Interaktion erforderlich.	UI überprüfen und bestätigen Sie die Warnung.
Sicherheitsfehler	Rot	Statisch	Schwerwiegende Fehler (z. B. Sicherheit, System, Kommunikation).	 Nicht . Untersuchen Sie über die Benutzeroberfläche.
	Rot	Langsam es Blinken	Sicherheitsverletzung oder Anwendungsfehler.	UI überprüfen. Nur bei ausreichender Sicherheit und entsprechender Ausbildung nähern.
	Rot	Schnelles Blinken	Fehlerbehebung läuft.	 » Warten oder über die Benutzeroberfläche zurücksetzen.
	Rot	Langsam es Blinken	Eingabe erforderlich, um den Fehler zu beheben. Fehlerbehebung mit Benutzereingabe möglich (z. B. bei Überschreitung der Gelenkgrenzen während der Handführung)	 Gelenk entriegeln oder zurücksetzen, um den Vorgang fortzusetzen Betrieb fortzusetzen.
	Grün	Statisch	Aufgabe wird autonom ausgeführt.	Nicht nähern. Roboter ist in Bewegung.

Kategorie	LED Farbe	LED Muster	Status Bedeutung	Benutzeraktion
Ausführung	Grün	Schnelles Blinken	Die Ausführung beginnt in Kürze (z. B. FCI-Countdown).	● — ● Nicht nähern. Die Hinrichtung steht unmittelbar bevor.
Kooperativ	Grün	Langsam es Blinken	Aufgabe im Assistenzmodus aktiv.	ⓘ Annäherung mit Sorgfalt. Befolgen Sie die Sicherheitsvorschriften.
Ausführungsmodus	Blau	Statisch	Ausführungsphase bereit. Bremsen betätigt.	ⓘ Nähern Sie sich mit Vorsicht nähern. Roboter können sich in Bewegung setzen.
	Blau	Langsam es Blinken	Bremsen werden gelöst oder Kooperationsmodus (keine aktive Aufgabe).	ⓘ Roboter kann sich leicht bewegen. Sichere Annäherung möglich.
	Blau	Langsam es Blinken	Ausführung unterbrochen. Wartet auf Rückmeldung.	● Feedback Feedback, um fortzufahren. Roboter angehalten.
Konflikte	Magenta	Statisch	Widersprüchliche Eingaben erkannt (z. B. manuelle Steuerung vs. Automatisierung).	— ● Nicht annähern. Eingabekonflikt beheben.
	Magenta	Langsam es Blinken	Eingabe erforderlich, um Konflikt zu beheben.	ⓘ Geben Sie Input oder Anleitung, um fortzufahren.

10 WARTUNG UND ENTSORGUNG

10.1 Wartung

Der Arm und die Steuerung des Franka Research 3 sind für einen wartungsfreien Betrieb von ca. 20.000 Stunden unter normalen Betriebsbedingungen ausgelegt. Die zugrunde liegenden normalen Betriebsbedingungen wurden aus verschiedenen repräsentativen Anwendungen des Robotersystems abgeleitet und durch Analysen und Tests verifiziert. Weicht eine Kundenanwendung stark von diesen zugrunde liegenden Betriebsbedingungen ab, kann sich die Dauer unter bestimmten Umständen verlängern oder verkürzen.

Wenn sich das System dieser Betriebsdauer nähert, wird empfohlen, sich an den Support von Franka Robotics ((support@franke.de) zu wenden. Die Auswertung der Protokolldaten des Systems durch das Support-Team zeigt dann, welche Maßnahmen erforderlich sind.

HINWEIS

Wenn bei einer Sichtprüfung Schäden an der Struktur des Roboters festgestellt werden, muss der Roboter unabhängig von der aktuellen Betriebszeit außer Betrieb genommen werden.

HINWEIS

- Aktivieren Sie das Not-Aus-System während der Inbetriebnahme alle 12 Monate.
- Schließen Sie das Not-Aus-System alle 12 Monate beim Anlaufen wieder an.
- Überprüfen Sie alle Sicherheitseinrichtungen, z. B. das Not-Aus-System, alle 12 Monate auf ihre Funktionstüchtigkeit.
- Überprüfen Sie alle zusätzlichen Sicherheitsmaßnahmen, die zur Gewährleistung eines sicheren Betriebs getroffen wurden.

10.2 Reinigung

⚠ GEFAHR

Gefahr eines Stromschlags

Die unsachgemäße Verwendung von flüssigen Reinigungsmitteln sowie das unsachgemäße Trennen von Geräten von der Stromversorgung kann zu tödlichen Unfällen führen.

- Reinigen Sie keine Geräte, die nicht sicher vom Stromnetz getrennt wurden.
- Verwenden Sie keine flüssigen Reinigungsmittel zur Reinigung der Geräte.

Bei der Reinigung ist Folgendes zu beachten:

- Die Reinigung darf nur von qualifizierten Personen durchgeführt werden.
- Die Reinigung ist nur zulässig, wenn Franka Research 3 sicher angehalten und vom Stromnetz getrennt ist.
- Das Ausschalten und Trennen des Geräts darf nur von qualifiziertem Fachpersonal durchgeführt werden.
- Verwenden Sie keine Flüssigkeiten zur Reinigung des Geräts.
- Verwenden Sie keine chemischen Reinigungsmittel.
- Die Komponenten dürfen nur mit einem trockenen Tuch gereinigt werden.

- Es darf keine Feuchtigkeit in das Gerät eindringen.
- Wenden Sie keine große Kraft auf den Arm an. Die zu reinigenden Teile müssen manuell abgestützt werden, um den Arm nicht zu überlasten und möglicherweise zu beschädigen.

HINWEIS

Sachschäden an den Geräten

- Verwenden Sie zur Reinigung der Geräte keine flüssigen Reinigungsmittel.

10.3 Entsorgung

Entsorgung

Die Entsorgung von Franka Research 3 muss den einschlägigen länderspezifischen Gesetzen, Normen und Vorschriften entsprechen.

Batterie

Die Steuerung enthält eine Knopfzellenbatterie. Die Knopfzellenbatterie muss gemäß den geltenden länderspezifischen Gesetzen, Normen und Vorschriften separat entsorgt werden.

Um die Batterie zu entfernen, öffnen Sie die Steuerung.

HINWEIS

Das Öffnen der Steuerung ist nur zum Entfernen der Knopfzellenbatterie zum Zwecke der Entsorgung zulässig.

Rückgabe von Verpackungsabfällen

Bitte wenden Sie sich an Franka Robotics, um gebrauchte Verpackungen zurückzugeben.

10.4 Mechanischer Austausch der Steuerung

Um die Steuerung mechanisch auszutauschen, gehen Sie wie folgt vor:

- Führen Sie eine Sicherung durch, sofern die defekte Steuerung dies noch zulässt.
- Schalten Sie den Roboter aus.
- Schalten Sie die Steuerung am Hauptschalter aus.
- Trennen Sie die Steuerung vom Stromnetz.
- Trennen Sie den Steckeranschluss C1 (Verbindungskabel zum Roboter) sowie den Netzwerkanschluss C2 an der Steuerung.
- Ersetzen Sie die defekte Steuerung durch die Ersatzsteuerung. Beachten Sie die erforderlichen Umgebungsbedingungen für die Steuerung (siehe Kapitel 10 „Montage und Installation“).
- Schließen Sie das Verbindungskabel des Roboters an den Steckeranschluss C1 der Steuerung an.
- Stellen Sie die Netzwerkverbindung C2 her
- Schließen Sie die Steuerung an das Stromnetz an.
- Verbinden Sie Ihr Bediengerät über ein Ethernet-Kabel mit dem Anschluss X5 an der Roboterbasis.
- Schalten Sie die Steuerung mit dem Hauptschalter ein.

11 FEHLERSUCHE

Fehlerbehebung und Sicherheitsfehlerreferenz

Eine Liste der behebbaren Sicherheitsfehler **finden Sie in Kapitel 4.10 – Sicherheitsfunktionen in diesem Handbuch.**

Informationen zur Fehlerbehebung bei den folgenden Problemen **finden Sie im Kapitel „Fehlerbehebung“ in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).**

- Lautes Klickgeräusch beim Herunterfahren
- Fehler bei der Gelenkbegrenzung
- Fehler bei der Gelenkposition
- Entriegelung der Gelenke fehlgeschlagen
- Der Roboter schließt den Startvorgang nicht ab
- Auf dem Desktop wird ständig „System wird heruntergefahren“ angezeigt
- Roboter startet nach Einschalten der Steuerung nicht
- Unerwarteter Stopp, gefolgt von einem Neustart

Wenn die Wiederherstellung nicht erfolgreich ist, liegt das Problem möglicherweise an einer Beschädigung der Hardware oder einer Fehlfunktion der Software. In solchen Fällen:

1. Fahren Sie das System sofort herunter.
2. Nehmen Sie den Roboter außer Betrieb.
3. Wenden Sie sich an Ihren Servicepartner oder den Franka-Kundendienst. [Kontakt: support@franka.de](mailto:support@franka.de)

HINWEIS

Wenn Sie sich an den Support wenden, geben Sie bitte die Seriennummer des Arms und die Roboter-Protokolldateien an. Die Protokolldateien können Sie über Desk herunterladen. Detaillierte Anweisungen **finden Sie in Kapitel 13.2 – Protokoll-Download in der Bedienungsanleitung.**

12 TECHNISCHE DATEN

Das aktuelle Datenblatt zu Franka Research 3 (Dokumentennummer: **R02212**) finden Sie unter:

- Link <https://franka.de/documents>
- Sie finden das Datenblatt mit dem Titel:
„FR3 Arm v2.0“ sowohl in englischer als auch in deutscher Sprache.

HINWEIS

Die Ausfallwahrscheinlichkeit pro Stunde wurde bei 40 °C bewertet. Die Sicherheitsbewertung gilt jedoch für alle Funktionen innerhalb des Temperaturbereichs, einschließlich des erweiterten Temperaturbereichs.

Wenn die Werte für die Systemausfallwahrscheinlichkeit pro Stunde für die Berechnung verwendet werden, ist die Temperatur zu berücksichtigen.

12.1 Umgebungsbedingungen für Lieferung und Transport

Das System kann bei Temperaturen zwischen -25 °C und +70 °C gelagert und transportiert werden.

13 TRANSPORT UND HANDHABUNG



WARNUNG

Schweres Gerät

Aufgrund des Eigengewichts und teilweise aufgrund der geometrischen Bauweise kann das Heben und Handhaben des Geräts zu Rückenverletzungen und, falls es herunterfällt, zu schweren Verletzungen an Fingern, Händen, Zehen und Füßen führen.

- Tragen Sie beim Transport, bei der Montage oder Demontage der Ausrüstung stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Heben Sie die Geräte immer mit Hilfe einer zweiten Person.
- Die Geräte müssen auf ebenen Flächen aufgestellt werden, um ein Kippen oder Verrutschen zu verhindern.
- Befolgen Sie die geltenden Unternehmensvorschriften zum Heben von Lasten und zur persönlichen Schutzausrüstung.

HINWEIS

Sachschäden an Arm, Endeffektoren und Objekten im maximalen Arbeitsbereich

Empfindliche elektromechanische Komponenten im Arm und in den Endeffektoren können beschädigt werden, wenn Endeffektoren mit dem Arm verbunden sind, während dieser in die Transportposition gebracht wird.

- Entfernen Sie alle Endeffektoren und Anbauteile, bevor Sie den Arm in die Transportposition bringen. Lassen Sie keine losen Gegenstände im maximalen Arbeitsbereich zurück.



GEFAHR

Sachschäden an Arm und Steuerung

Mechanische Stöße können zu Schäden oder zum Verlust der Kalibrierung empfindlicher elektromechanischer Komponenten im Arm und in der Steuerung führen. Vermeiden Sie Stöße.

- Setzen Sie die Geräte nicht unsanft ab.
- Bewahren Sie die Geräte immer in ihrer Originalverpackung auf und transportieren Sie sie auch innerhalb von Gebäuden in dieser Verpackung.

13.1 Vorgehensweise

Um die sichere Bewegung des Franka Research 3-Roboters zu gewährleisten, müssen Benutzer ein dreistufiges Verfahren befolgen. Dieser Prozess ist entscheidend, um den Roboter vor Beschädigungen während der Handhabung, des Transports oder der Lagerung zu schützen.

Voraussetzung

- Der Endeffektor und die Anbauteile müssen vom Arm entfernt werden.
- Der Roboter muss sich frei bewegen können, ohne durch Hindernisse behindert zu werden, um die Transportposition einzunehmen. Bei Hindernissen in der Roboterzelle sollte in Betracht gezogen werden, den Roboter durch Handführung näher an die Transportposition heranzuführen.

Das Verfahren umfasst die folgenden Schritte:

13.1.1 Schritt 1. Transportposition des Arms

Bevor der Roboter gehandhabt oder transportiert werden kann, muss er zunächst in eine sichere und kompakte Konfiguration gebracht werden, die als Transportmodus bezeichnet wird.

Verwenden Sie dazu die Funktion „Move to pack pose“ im Menü „Settings“ der Franka-Benutzeroberfläche. Dadurch wird sichergestellt, dass alle

Gelenke korrekt positioniert sind, um das Risiko von Schäden beim Anheben oder Verpacken zu minimieren.

Ausführliche Anweisungen mit Abbildungen zur Vorbereitung des Roboters für den Transportmodus mithilfe der Funktion „Move to pack pose“ in den Einstellungen für den Programmier- und Ausführungsmodus in der Franka-Benutzeroberfläche **finden Sie in Kapitel 13.5 „Transportposition des Arms“ in der jeweiligen Bedienungsanleitung, die Ihrer Systemversion entspricht (z. B. 5.6.0 oder 5.8.0).**

Befolgen Sie anschließend die Anweisungen zum Handhaben, Anheben und Wiederverpacken des Arms, die in den Abschnitten 13.1.2 und 13.1.3 dieses Handbuchs beschrieben sind.

13.1.2 Schritt 2. Handhabung und Anheben

Heben Sie den Arm immer an den dafür vorgesehenen Stellen an (siehe Abbildung unten), um die Armgelenke beim Handhaben und Anheben nicht zu überlasten. Insbesondere darf der Arm niemals in ausgestreckter Position getragen werden, wobei jede Person ein Ende des Arms hält.

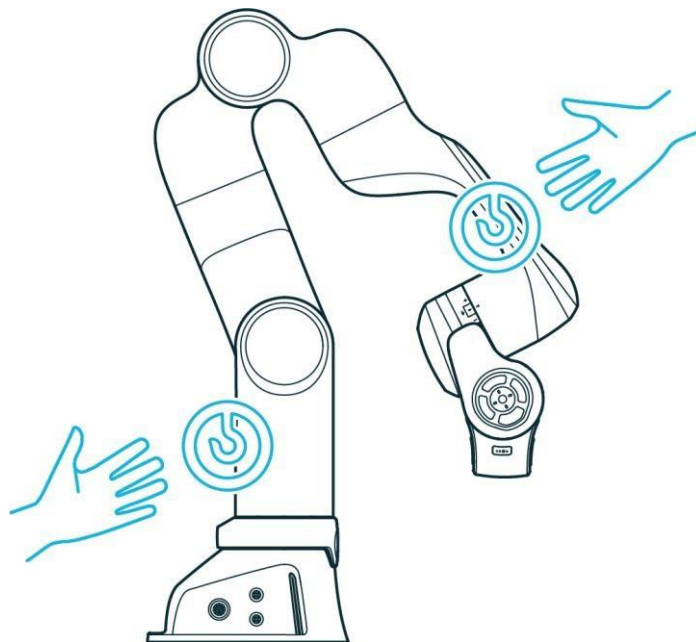


Abbildung 65: Hebepositionen

HINWEIS

Materielle Beschädigung des Arms

Das gewaltsame Bewegen des Arms im verriegelten Zustand führt zu einem kurzzeitigen Verrutschen der inneren Teile, was einen Kalibrierungsverlust und eine Beschädigung des Arms zur Folge hat.

- Handhaben, heben und transportieren Sie den Arm nur an den in diesem Handbuch angegebenen Stellen, um eine Überlastung der Gelenke des Arms zu vermeiden.
- Der Arm ist auch beim Aufstellen und Ein- und Ausschalten vorsichtig zu behandeln.

HINWEIS

Treten oder lehnen Sie sich nicht gegen den Arm.

HINWEIS

Achten Sie auf das Gewicht.

Das Gewicht des Arms beträgt ca. 17,8 kg.



WARNUNG

Schweres Gerät

Aufgrund des Eigengewichts und der geometrischen Bauweise kann das Heben und Handhaben der Geräte zu Rückenverletzungen und, falls sie herunterfallen, zu schweren Verletzungen an Fingern, Händen, Zehen und Füßen führen.

- Tragen Sie beim Transport, Auf- und Abbau der Geräte stets persönliche Schutzausrüstung (z. B. Sicherheitsschuhe).
- Die Geräte müssen auf ebenen Flächen aufgestellt werden, um ein Kippen oder Verrutschen zu verhindern.
- Befolgen Sie die Unternehmensvorschriften zum Heben von Lasten und zur persönlichen Schutzausrüstung.



WARNUNG

Beschädigte Komponenten

Elektrische Gefahren können zu schweren Verletzungen führen.

- Überprüfen Sie, ob die Verpackung in einwandfreiem Zustand ist und ihre Schutzfunktion erfüllt.
- Überprüfen Sie die Kabel, Stecker und das Gehäuse auf Risse und beschädigte Isolierungen.
- Verwenden Sie keine beschädigten Kabel, Stecker und mechanischen Gehäuse für den Betrieb. Wenden Sie sich im Zweifelsfall an Franka Robotics.

HINWEIS

Sachschäden an Arm und Steuerung

Mechanische Stöße können zu Schäden oder zum Verlust der Kalibrierung empfindlicher elektromechanischer Komponenten im Arm und in der Steuerung führen.

- Vermeiden Sie Stöße.
- Setzen Sie die Geräte vorsichtig ab.
- Bewahren Sie die Geräte immer in ihrer Originalverpackung auf und transportieren Sie sie auch bei kurzen Transportwegen in dieser Verpackung.

HINWEIS

Sachschäden an Arm, Endeffektoren und Objekten im maximalen Arbeitsbereich

Empfindliche elektromechanische Komponenten im Arm und in den Endeffektoren können beschädigt werden, wenn Endeffektoren mit dem Arm verbunden sind, während dieser in die Transportposition gebracht wird.

- Demontieren Sie alle Endeffektoren, bevor Sie den Arm in die Transportposition bringen.
- Lassen Sie keine losen Gegenstände im maximalen Arbeitsbereich zurück.

13.1.3 Schritt 3. Wiederverpacken des Arms

Voraussetzung

- Der Roboter muss sich in der Transportposition befinden.

Vorgehensweise

1. Öffnen Sie die Verpackung.
2. Fassen Sie den Arm an den angegebenen Hebepunkten zu zweit an und legen Sie ihn vorsichtig in die untere Schutzschicht.

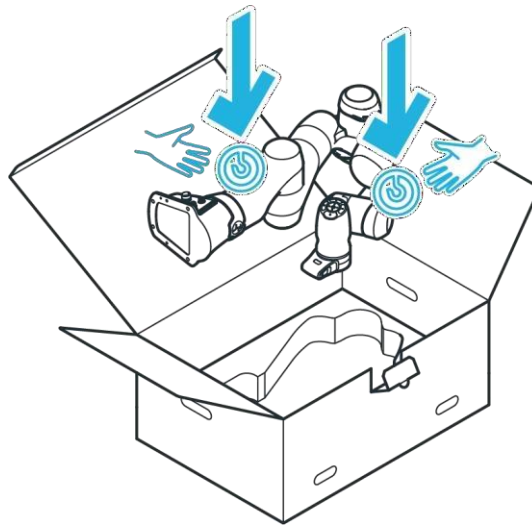


Abbildung 66: Anheben des Arms

3. Setzen Sie die mittlere Schutzschicht ein.

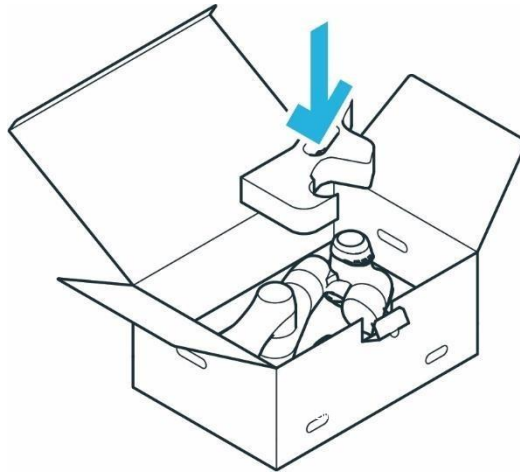


Abbildung 67: Verpacken des Arms

4. Legen Sie die obere Schutzschicht ein.

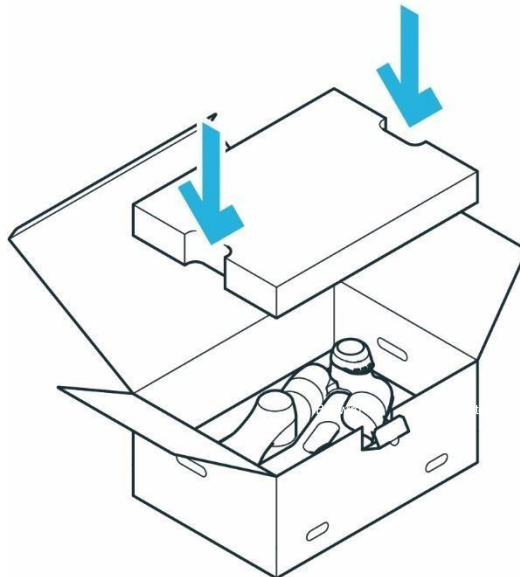


Abbildung 68: Schließen der Box

5. Schließen Sie die Folienbeschichtung.
6. Schließen Sie die Box.

14 ANHANG

14.1 Bremswege und Bremszeiten

Das folgende Diagramm zeigt die Bremszeiten und Bremswege der Achsen 1 bis 4 gemäß den Anforderungen der Norm EN ISO 10218-1.

Die folgende Tabelle veranschaulicht die gemeinsamen Stellungen für die verschiedenen Erweiterungen der Franka Research 3.

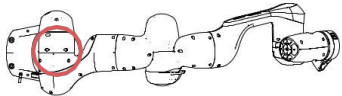
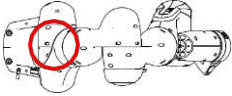
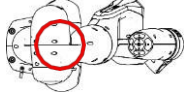
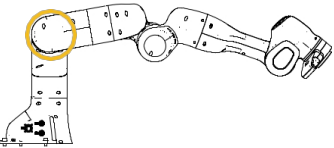
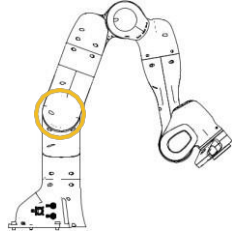
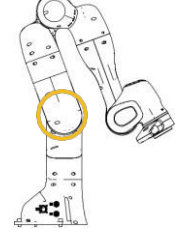
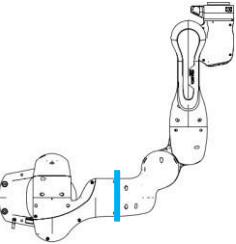
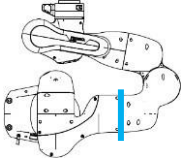
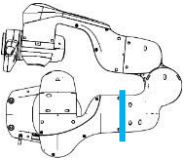
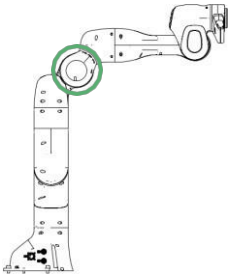
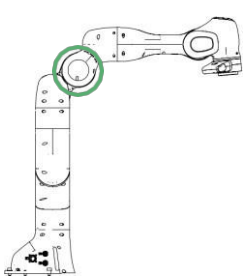
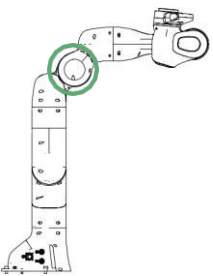
	Erweiterung 100 %	Erweiterung 66 %	Erweiterung 33 %
Verbindung 1			
Verbindung g 2			
Verbindung g 3			
Verbindung g 4			

Abbildung 69: Darstellung der Verlängerungszustände

14.2 Stoppkategorie 0

Die folgende Tabelle fasst die Maximalwerte der Achsen 1–4 für die Stoppkategorie 0 zusammen. Die Tests werden nur für den ungünstigsten Fall für jedes Gelenk durchgeführt (100 % Ausdehnung, 100 % Geschwindigkeit, 100 % Nutzlast).

Gelenk	max. Bremsweg [rad]	max. Bremszeit [s]
1	0,422	0,585
2	0,412	0,914
3	0,444	0,662
4	0,211	0,560

Die gleichen Ergebnisse sind in den folgenden Abbildungen zusammengefasst.

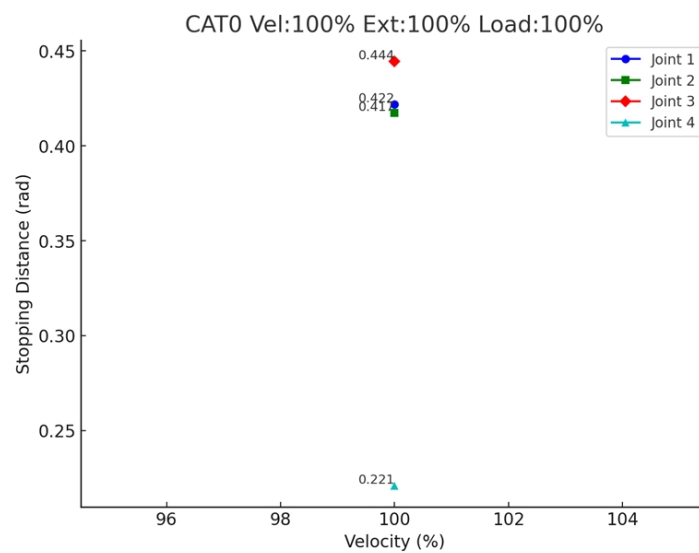


Abbildung 70: Bremsweg

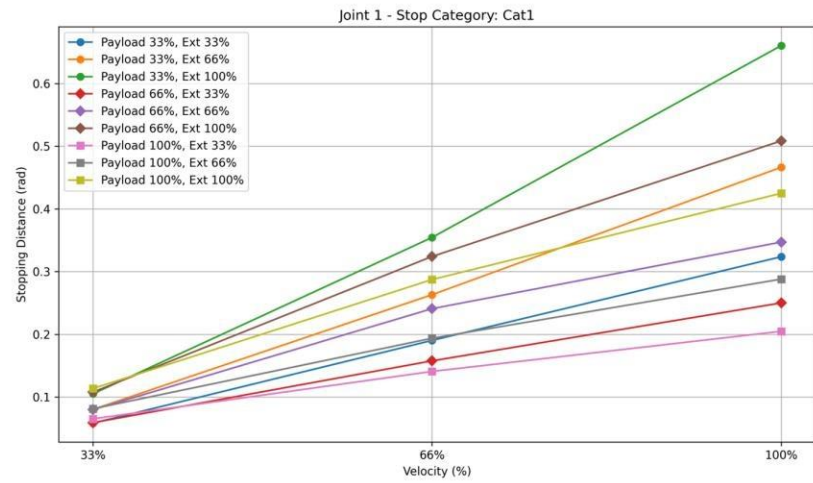


Abbildung 71: Abstand, Stopp Kat. 0, alle Gelenke, 100 % Ausdehnung, 100 % Geschwindigkeit, 100 % Nutzlast

14.3 Stoppkategorie 1

Die folgende Tabelle fasst die Maximalwerte der Achsen 1–4 für die Stoppkategorie 1 zusammen.

Gelenk	max. Bremsweg [rad]	max. Bremszeit [s]
1	0,660	0,652
2	0,681	0,559
3	0,536	0,407
4	0,355	0,313

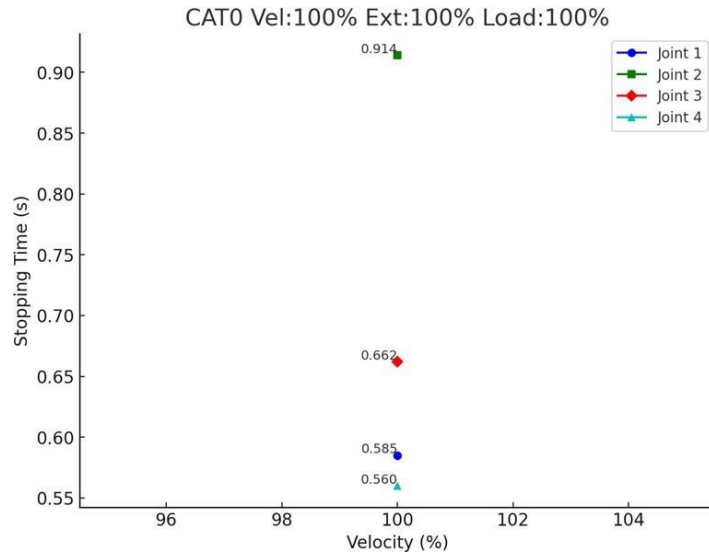


Abbildung 72: Zeit, Stopp Cat0, alle Gelenke, 100 % Ausdehnung, 100 % Geschwindigkeit, 100 % Nutzlast

14.3.1 Gelenk 1

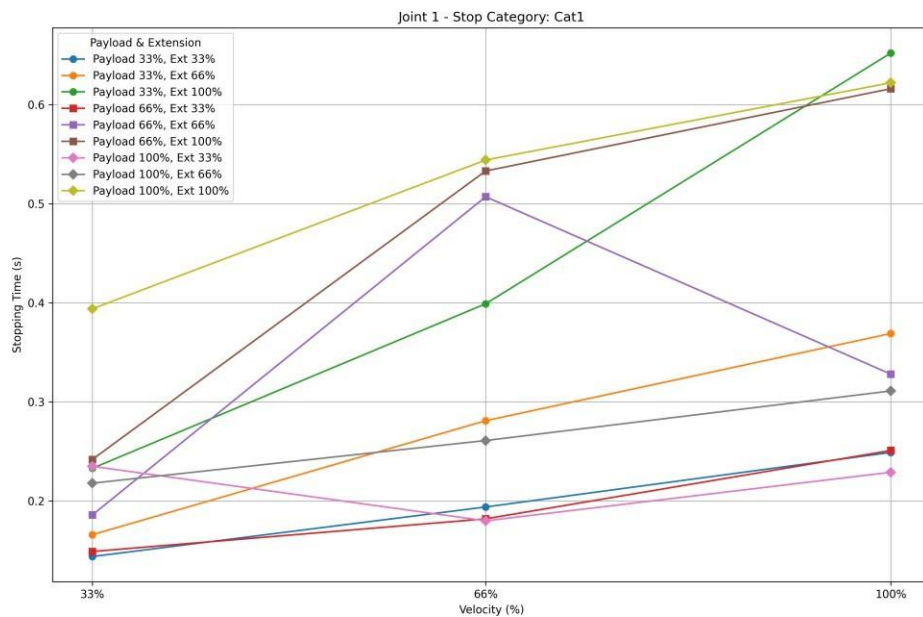


Abbildung 73: Zeit, Stopp Cat1, Gelenk 1

14.3.2 Gelenk 2

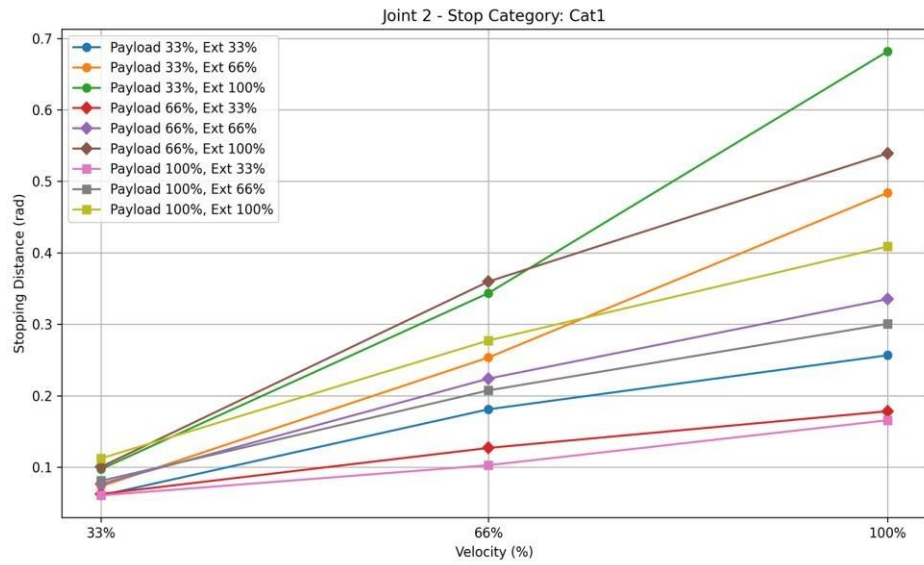


Abbildung 74: Entfernung, Stopp Cat1, Gelenk 2

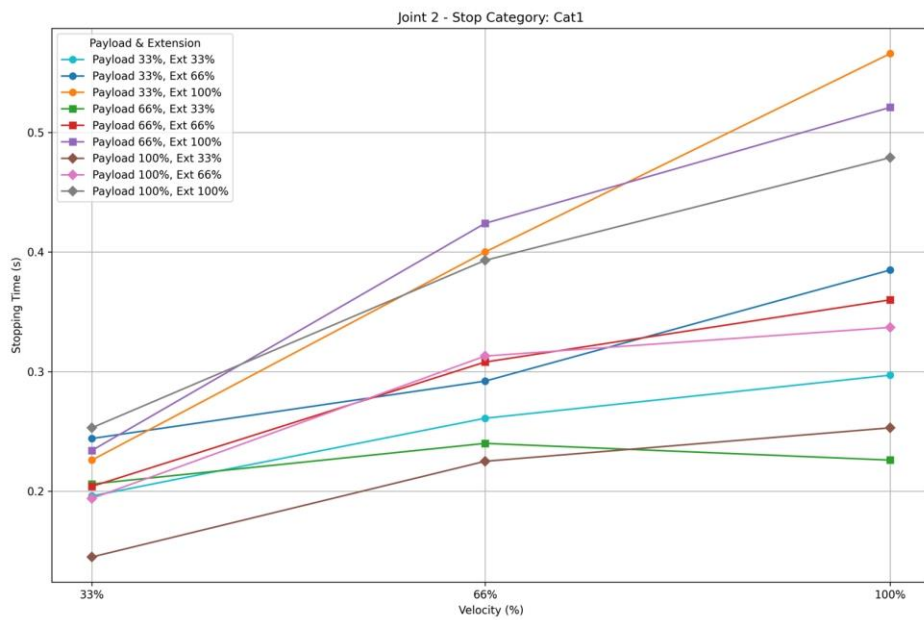


Abbildung 75: Zeit, Stopp Cat1, Gelenk 2

14.3.3 Gelenk 3

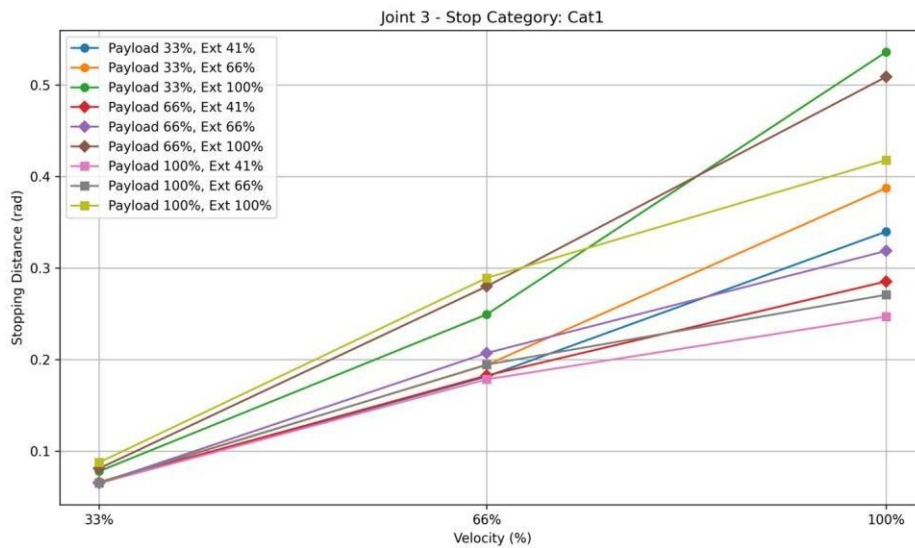


Abbildung 76: Zeit, Stopp Kat. 1, Gelenk 3

14.3.4 Gelenk 4

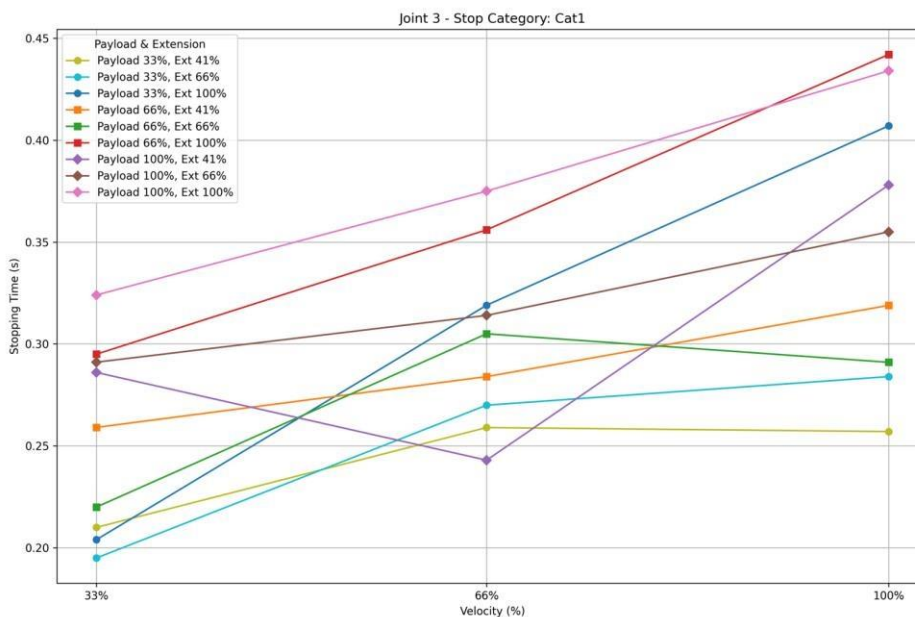


Abbildung 77: Zeit, Stopp Kat. 1, Gelenk 3

14.4 Stoppkategorie 2

Die folgende Tabelle fasst die Maximalwerte der Achsen 1–4 für die Stoppkategorie 2 zusammen.

Gelenk	max. Stoppweg [rad]	max. Stoppzeit [s]
1	0,650	0,651
2	0,679	0,567
3	0,534	0,405
4	0,340	0,308

14.4.1 Verbindung 1

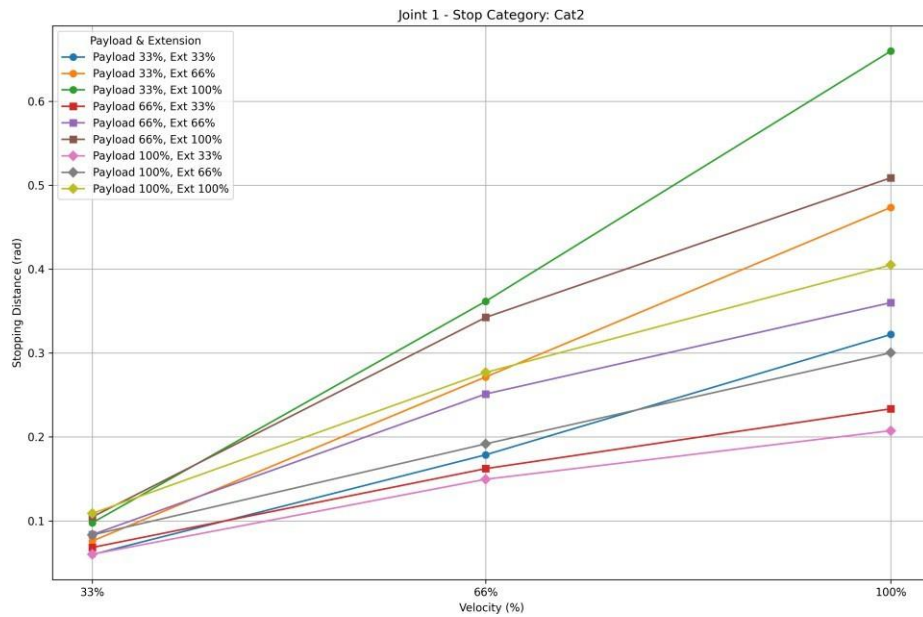


Abbildung 78: Abstand, Stopp Kat. 2, Verbindung 1

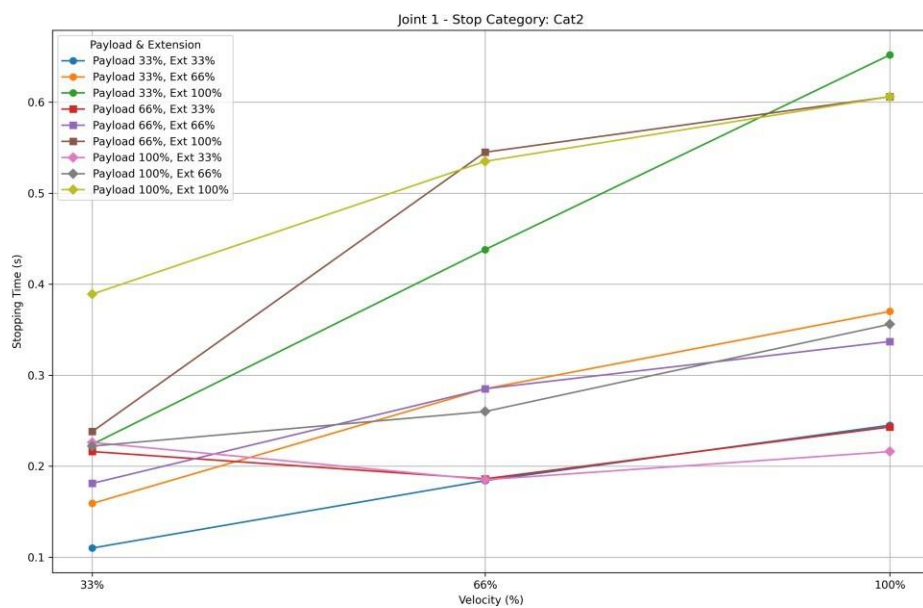


Abbildung 79: Zeit, Stopp Kat. 2, Verbindung 1

14.4.2 Verbindung 2

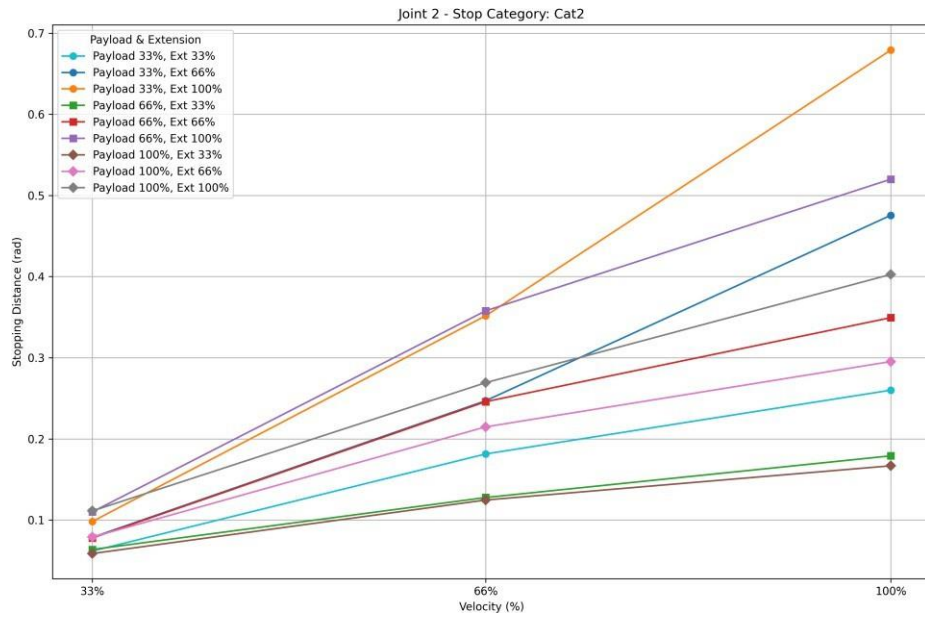


Abbildung 80: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 2

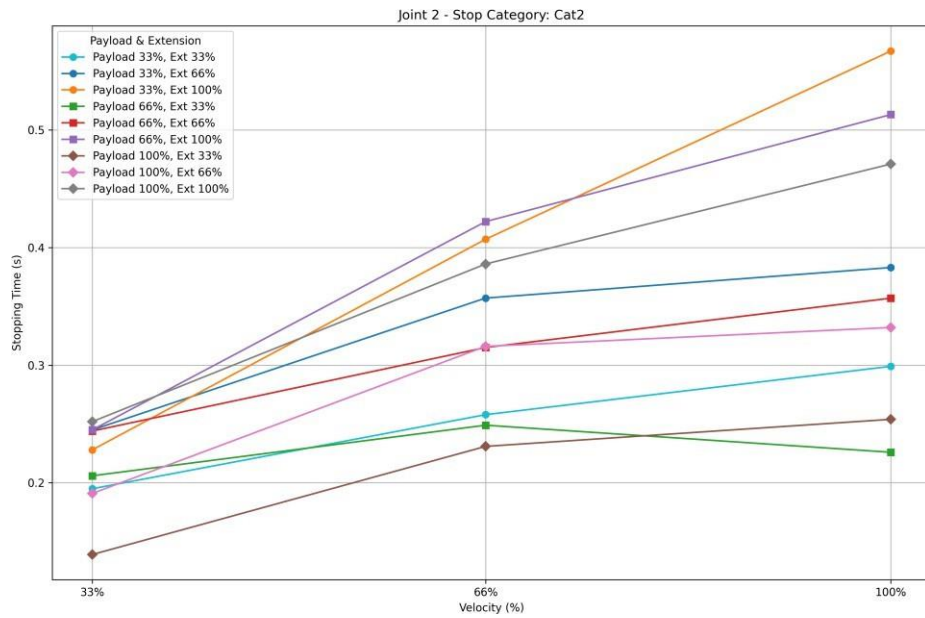


Abbildung 81: Zeit, Stopp Kat. 2, Gelenk 2

14.4.1 Gelenk 3

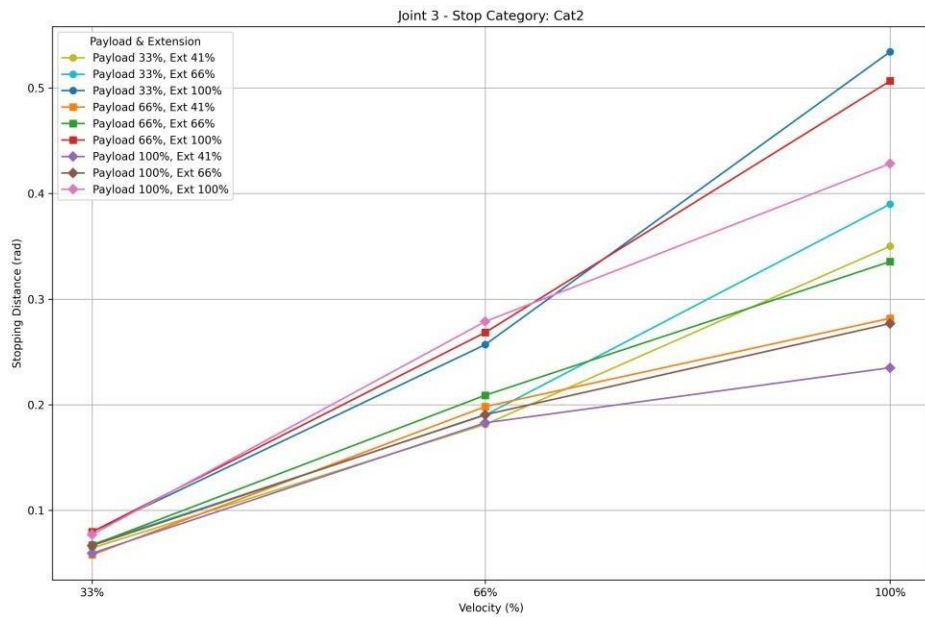


Abbildung 82: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 3

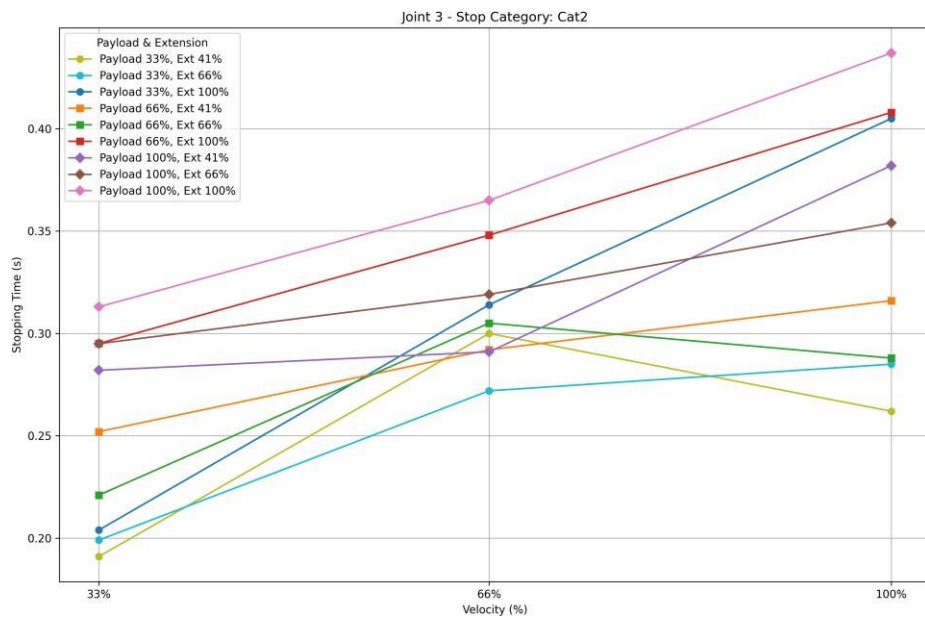


Abbildung 83: Entfernung, Stopp Kat2, Verbindung 3

14.4.2 Zeit Gelenk 4

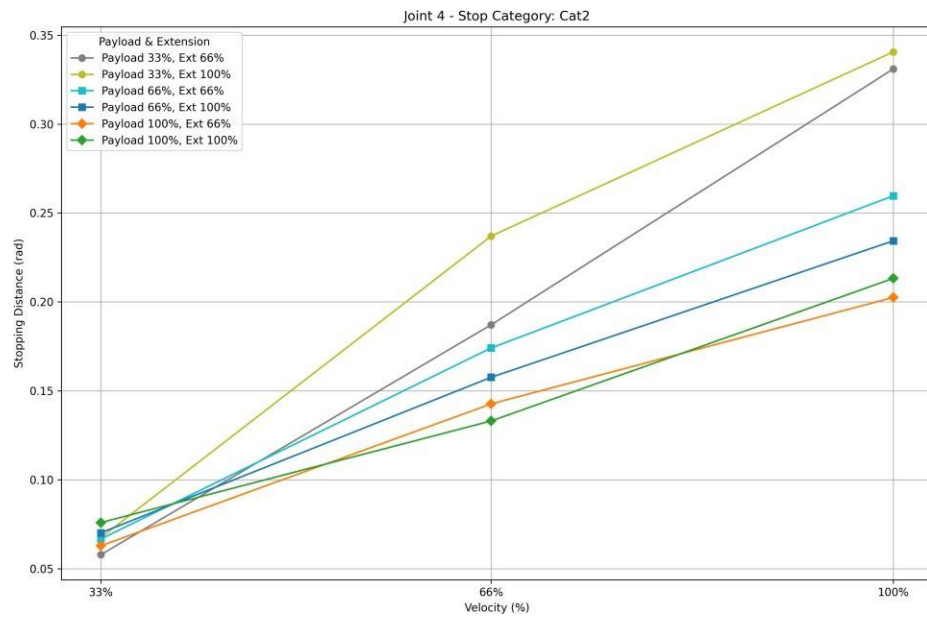


Abbildung 84: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 4

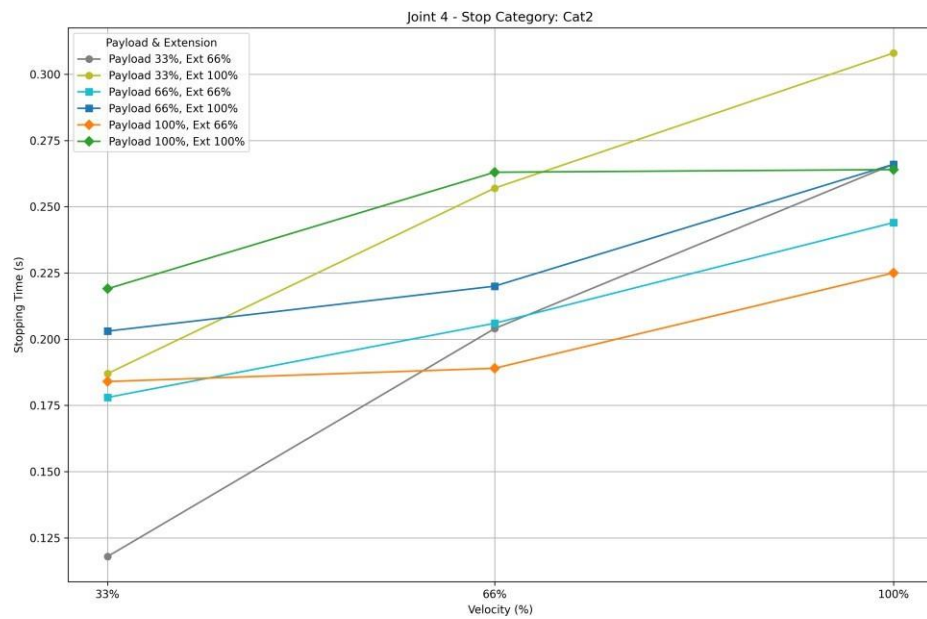


Abbildung 85: Zeit, Stopp Kat. 2, Verbindung 4

14.5 Reaktionszeiten

Eingabe	Reaktionszeit Motor	Reaktionszeit Sicherer Ausgang Griff
Benutzereingabe	42 ms	48 ms
Verletzung der Sicherheitsfunktion	36 ms	42 ms
	42 ms	48 ms
Zentrale Reaktion – gemeinsamer Fehler	42 ms	48 ms
Zentrale Reaktion – untergeordneter Fehler	10 ms	–
Lokale Reaktion – gemeinsamer Fehler	10 ms	–
Lokale Reaktion – untergeordneter Fehler	30 ms	36 ms
Reaktion – Fehler der Hauptsteuerung		

14.6 Sichere Positionsgenauigkeit

Wenn eine Sicherheitsfunktion verwendet wird, die auf einer sicheren Positionsmessung basiert, muss eine begrenzte Genauigkeit berücksichtigt werden.

Zu den wichtigsten zu berücksichtigenden Faktoren zählen unter anderem strukturelle Elastizität, mechanische Toleranzen, Montagetoleranzen, Signalverarbeitung und Sensorgenauigkeit.

Die Auswirkungen dieser Faktoren auf die Genauigkeit werden stark von äußeren Kräften, der Nutzlast, dem dynamischen Zustand wie Geschwindigkeit und der kinematischen Konfiguration (Pose) beeinflusst.

Bei der Parametrierung der in einer Anwendung zu verwendenden Sicherheitsfunktionen muss die Genauigkeit der sicheren Position berücksichtigt werden. Wie groß die erforderliche Sicherheitsmarge sein muss, hängt stark von den oben genannten Faktoren ab und muss daher individuell bewertet und validiert werden.

15 GLOSSAR

Benennung	Beschreibung
Administrator	<p>Ein Administrator ist eine Person, die von der verantwortlichen Person autorisiert wurde, auf das Robotersystem zuzugreifen und die Benutzeroberfläche Desk wie folgt zu nutzen:</p> <p>Der Administrator legt Rollen, Zugriffsrechte und Passwörter fest und ändert diese.</p> <p>Der Administrator legt nicht sicherheitsrelevante Parameter des Systems fest und ändert diese (z. B. beim Ändern der Endeffektoreinstellungen).</p> <p>Der Administrator programmiert und trainiert das Robotersystem.</p>
App	Apps sind modulare Roboterprogramme, die jeweils einen Teilschritt einer Roboter Aufgabe darstellen. Sie können im Franka Store erworben und in Desk parametrisiert werden, um ganze Automatisierungsaufgaben zu bilden.
Arm	Der Arm ist ein taktile Roboterarm mit sieben Achsen. Er ist Teil von Franka Research 3.
Achsen	Der Arm besteht aus sieben aufeinanderfolgenden Achsen. Die Bewegung wird in den Achsen erzeugt.
Kartesisch	Der kartesische Raum ist der dreidimensionale Raum, in dem alle Achsen (X, Y und Z) senkrecht zueinander stehen.
Kategorie 0 Stopp	Ein Stopp der Kategorie 0 ist das Anhalten durch sofortige Unterbrechung der Stromversorgung der Maschinenantriebe (gemäß EN 60204:2019).
Stopp der Kategorie 1	Ein Stopp der Kategorie 1 ist ein kontrollierter Stopp, bei dem die Maschinenantriebe mit Strom versorgt werden, um den Stopp zu erreichen, und bei dem die Stromversorgung unterbrochen wird, sobald der Stopp erreicht ist (gemäß EN 60204:2019).
Stopp der Kategorie 2	Ein Stopp der Kategorie 2 ist ein kontrollierter Stopp, bei dem die Maschinenantriebe mit Strom versorgt werden (gemäß EN 60204:2019).
Massezentrum (CoM)	Der Schwerpunkt ist der Schwerpunkt eines Objekts. An diesem Punkt wirkt die Schwerkraft.
Kollaborationsraum	Raum, der sowohl für den Bediener als auch für den Roboter während der Ausführung von Aufgaben zugänglich ist.
Verbindungskabel	Das Verbindungskabel verbindet den Arm mit der Steuerung.
Steuerung	Die Steuerung ist die Hauptsteuereinheit und Teil von Franka Research 3. Die Hauptsteuereinheit ermöglicht die Überwachung und Steuerung der mechanischen Struktur des Roboters.
Schreibtisch	Desk ist die webbasierte, intuitive und grafische Programmier- und Benutzeroberfläche von Franka Robotics zum Austausch von Informationen und zur Ausgabe von Befehlen. Sie ist Teil der Franka-Benutzeroberfläche.
Not-Aus-Vorrichtung	Die Not-Aus-Vorrichtung muss an das System angeschlossen sein, um Franka Research 3 im Notfall anzuhalten und einen Stopp der Kategorie 1 auszuführen. Dadurch wird Franka Research 3 mit maximaler Kraft abgebremst und der Arm durch Verriegelungsbolzen mechanisch arretiert.

Benennung	Beschreibung
	Die Not-Aus-Vorrichtung wird an den X3-Anschluss an der Basis des Arms angeschlossen.
Etiketten für die Notentriegelung	Die Notentriegelungsetiketten befinden sich an drei verschiedenen Stellen am Arm. Sie zeigen an, wo das Notentriegelungswerkzeug anzuwenden ist, um den Roboter im Notfall manuell zu bewegen.
Notentriegelung	Die Verwendung des Notentriegelungswerkzeugs zum Entriegeln des ausfallsicheren Verriegelungssystems, um den Arm manuell zu bewegen, wird als Notentriegelung bezeichnet.
Notentriegelungswerkzeug	Das Notentriegelungswerkzeug ist ein Werkzeug, mit dem das ausfallsichere Verriegelungssystem im Notfall manuell entriegelt werden kann. Mit diesem Werkzeug kann der Arm auch dann bewegt werden, wenn er nicht mit Strom versorgt wird.
EMV-Richtlinie 2014/30/EU	Die EMI-Richtlinie (2014/30/EG), auch als EMI-Richtlinie bezeichnet, regelt die elektromagnetische Verträglichkeit von Geräten innerhalb des Europäischen Wirtschaftsraums, der Schweiz und der Türkei.
Aktivierungstaste	Der Aktivierungsknopf ist Teil des Pilotgriffs und des Piloten. Er ermöglicht die Aktivierung der Bewegung des Arms.
Externe Freigabevorrichtung	Die externe Freigabeeinrichtung ist mit dem X4-Anschluss an der Basis des Arms verbunden. Durch halbes Drücken der externen Freigabeeinrichtung können automatische Roboterprogramme getestet und ausgeführt werden, solange die Einrichtung halb gedrückt bleibt.
Ausfallsicheres Verriegelungssystem	Das ausfallsichere Verriegelungssystem verriegelt alle sieben Achsen des Arms. Der Arm behält seine Position bei, auch wenn die Stromversorgung ausgeschaltet ist.
FCC-Vorschrift 47 CFR Teil 15	FCC ist die Federal Communications Commission. Es handelt sich um eine unabhängige US-Behörde, die den Funk-, Satelliten- und Kabelverkehr reguliert. Sie regelt Fragen der elektromagnetischen Verträglichkeit von Geräten.
Franka Robotics GmbH	Franka Robotics GmbH (abgekürzt FR) ist der Name des Unternehmens. Wir haben Franka Research 3 entwickelt und produzieren dieses nun.
Franka Research 3/ Franka Research 3 System	Die Komponenten Arm und Steuerungssystem bilden das Franka Research 3 System, kurz Franka Research 3 genannt.
Franka Store	Franka Store ist der Online-Shop von Franka Robotics, in dem Apps, Bundles und Hardware einfach online bestellt werden können. Er ist Teil von Franka World: https://franka.world/
Franka UI	Franka UI ist das Software-Framework für die über einen Webbrowser zugängliche Benutzeroberfläche von Franka Research 3. Es umfasst die Oberflächen „Desk“, „Watchman“ und „Settings“.
Franka World	Franka World ist eine Online-Plattform, die Kunden, Partner sowie Software- und Hardwareentwickler miteinander verbindet, deren Aktivitäten sich um die Produkte und Dienstleistungen von Franka Robotics drehen. Franka World bietet Tools zur Verwaltung von Franka Research 3, Zugang zu einem Online-Shop mit einem ständig wachsenden Portfolio an Software- und Hardwareprodukten sowie die Möglichkeit, Teil einer aktiven und leidenschaftlichen Community zu werden.

Namensgebung	Beschreibung
	Besuchen Sie https://franka.world/ , um alle Vorteile zu nutzen.
Führung / Handführung	Führen beschreibt das Bewegen des Roboters durch haptische Interaktion, z. B. um ihm eine neue Pose beizubringen.
Führungsknopf	Die Führungstaste befindet sich rechts neben dem Pilotgriff. Der Arm kann durch Drücken der Führungstaste und halbes Drücken der Aktivierungstaste bewegt werden.
Führungsmodus	Führungsmodi erleichtern die Führung, indem sie verschiedene Richtungen oder Drehungen im Raum sperren oder freigeben, z. B. die Bewegung des Arms in drei Richtungen. Man kann zwischen den Führungsmodi mit der Führungsmodus-Taste am Pilotgriff oder direkt vom Schreibtisch aus wechseln.
Hand/ Franka Hand	Die Hand ist ein elektrischer Zwei-Finger-Parallelgreifer und optional erhältlich. Die Hand kann für Franka Production3, Franka Research 3 und Befestigungen gemäß ISO-Flanschdesign verwendet werden. Die Hand ist ein Endeffektor. Sie ist nicht Teil der zertifizierten Maschine.
Integrator	Der Integrator ist dafür verantwortlich, die teilweise fertiggestellten Maschinen zu einer fertigen Maschine zusammenzubauen, indem er den Roboter mit anderen Geräten oder einer anderen Maschine, einschließlich zusätzlicher Roboter, zu einem Maschinensystem kombiniert. Der Integrator führt auch geeignete Risikobewertungen durch, um Restrisiken zu identifizieren und diese gemäß ISO 12100 zu beseitigen und zu minimieren. Der Integrator ist für die Sicherheit der endgültigen Anwendung verantwortlich.
Interaktion	Franka Research 3 ist so konzipiert, dass es einfach zu programmieren und zu bedienen ist und neue Aufgaben schnell erlernen und wiederholen kann. Befindet sich Franka Research 3 im Modus „überwachter Stopp“ oder wird es geführt (Teach-Modus), leuchtet die Basis von Franka Research 3 weiß, um anzuzeigen, dass der Arm für die Interaktion bereit ist.
Schnittstellengerät	Das Schnittstellengerät, ein handelsüblicher PC, Tablet oder NOTICEbook mit einem Webbrowser, wird über ein Ethernet-Kabel mit der Arm-Basis verbunden. Über das Schnittstellengerät kann in einem Webbrowser auf die Franka-Benutzeroberfläche zugegriffen werden.
Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EG	Die Niederspannungsrichtlinie (2014/35/EG), im Folgenden als Niederspannungsrichtlinie (LVD) bezeichnet, regelt die Sicherheit elektronisch betriebener Geräte innerhalb des Europäischen Wirtschaftsraums, der Schweiz und der Türkei.
Maschinenrichtlinie (2006/42/EU)	Die Maschinenrichtlinie (2006/42/EG), im Folgenden als Maschinenrichtlinie oder MD bezeichnet, regelt ein einheitliches Schutzniveau zur Verhütung von Unfällen bei Maschinen und unvollständigen Maschinen innerhalb des Europäischen Wirtschaftsraums, der Schweiz und der Türkei.
Maximaler Arbeitsbereich	Raum, der von den beweglichen Teilen des Roboters erfasst werden kann, zuzüglich des Raums, den der Endeffektor und das Werkstück erfassen können. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Maximaler und geschützter Raum“ im Kapitel „Korrekte Installation“.
Bediener	Ein Bediener ist berechtigt, auf Franka Research 3 zuzugreifen und die Benutzeroberfläche Desk zu nutzen, um Franka Research 3 innerhalb der vom Verantwortlichen und vom Administrator festgelegten Grenzen zu verwenden. Der Bediener darf den vorgesehenen Betrieb von Franka Research 3 starten, überwachen und stoppen. Innerhalb von Desk kann Benutzern die Rolle „Bediener“ zugewiesen werden. Bediener haben nur eingeschränkten Zugriff auf Desk.

Benennung	Beschreibung
Pilot	Der Pilot ist die Benutzeroberfläche am Arm zur Steuerung und Bedienung des Arms und/oder von Desk. Er umfasst den Pilot-Grip und die Pilot-Disc.
Pilot-Disc	Die Pilot-Disc ist Teil des Piloten und wird für die Interaktion mit dem Arm und/oder dem Desk verwendet.
Pilot-Griff	Der Pilot-Grip ist Teil des Piloten und wird zur manuellen Führung verwendet.
Pose	Eine Pose ist eine Kombination aus Position und Ausrichtung im Raum.
Schutzmaßnahmen	<p>Schutzmaßnahmen dienen der Risikominderung gemäß 3.19 der ISO 12100. Sie werden von folgenden Personen umgesetzt und bewertet:</p> <p>Konstrukteur und/oder Integrator (inherente Sicherheit, Schutzvorrichtungen und ergänzende Schutzmaßnahmen, Informationen zur Verwendung)</p> <p>Verantwortliche Person/Integrator (Organisation: sichere Arbeitsverfahren, Überwachung, Arbeitsgenehmigungssysteme; Bereitstellung und Verwendung zusätzlicher Schutzvorrichtungen; Verwendung persönlicher Schutzausrüstung; Schulung)</p>
Verantwortliche Person	Die verantwortliche Person ist für die Einhaltung der Arbeitsschutzvorschriften und der Betriebssicherheitsverordnung verantwortlich. Die verantwortliche Person für Franka Research 3 umfasst unter anderem den Unternehmer, den Direktor des Instituts, den Arbeitgeber oder einen Beauftragten, der für den Einsatz von Franka Research 3 verantwortlich ist.
RoHS-Richtlinie 2011/65/EU	Die RoHS-Richtlinie (2011/65/EU), im Folgenden als RoHS-Richtlinie bezeichnet, beschränkt die Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten innerhalb des Europäischen Wirtschaftsraums, der Schweiz und der Türkei.
Geschützter Raum	<p>Der Perimeter-Schutz definiert den geschützten Raum.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Klassifizierung von Räumen“ im Kapitel „Korrekte Installation“.</p>
Sicherheitsregeln	Eine Sicherheitsregel besteht aus einer parametrisierten Sicherheitsfunktion, optionalen Aktivierungsbedingungen und einer Reaktion, die bei Verletzung der Sicherheitsfunktion ausgeführt wird.
Sicherheitsszenarien	Eine Reihe von Sicherheitsregeln, die in Watchman definiert sind und eine bestimmte Risikosituation abdecken, z. B. das Szenario „Test & Jog“, das alle Regeln für den Test- und Jog-Modus umfasst.
Sicherheitseinstellung	Definition allgemeiner sicherheitsrelevanter Einstellungen wie sicheres Eingabeverhalten oder ein Endeffektor-Kollisionsmodell.
SEETO	Sicherheitsfunktion „Sichere Abschaltung des Endeffektors“. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „Sicherheitsfunktionen“.
Einstellungsschnittstelle	Die Einstellungsschnittstelle ist eine über einen Webbrowser zugängliche Benutzeroberfläche zum Einstellen nicht sicherheitsrelevanter Parameter von Franka Research 3, z. B. Netzwerkeinstellungen, Benutzerrollen oder Passwörter. Sie ist Teil des Software-Frameworks Franka UI.
Single Point of Control (SPoC)	Single Point of Control (SPoC) ist eine Funktion, mit der jeweils nur ein Benutzer kritische Aktionen auslösen kann, d. h. Systemeinstellungen und Aufgaben bearbeiten oder aktive Roboteraktionen wie das Entriegeln von Gelenken und das Ausführen von Aufgaben auslösen kann.
SLD	Sicherheitsfunktion „Sicher begrenzter Abstand“. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „Sicherheitsfunktionen“.

Benennung	Beschreibung
SLP-C	Sicherheitsfunktion „Sicher begrenzte kartesische Position“. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „Sicherheitsfunktionen“.
SLP-J	Sicherheitsfunktion „Sicher begrenztes Gelenkwinkel“. Siehe Kapitel Sicherheitsfunktionen für Details.
SLS-C	Sicherheitsfunktion „Sicher begrenzte kartesische Geschwindigkeit“. Siehe Kapitel Sicherheitsfunktionen für
SLS-J	Sicherheitsfunktion „Sicher begrenzte Gelenkgeschwindigkeit“. Siehe Kapitel Sicherheitsfunktionen für Details.
SMSS	Sicherheitsfunktion „Sicher überwachter Stillstand“. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „Sicherheitsfunktionen“.
Bremsweg	Der Bremsweg ist die Strecke, die der Arm nach Erhalt eines Stoppbefehls zurücklegt, bis er vollständig zum Stillstand kommt.
Stoppzeit	Die Stoppzeit ist die Zeit, die nach dem Empfang des Stoppbefehls, z. B. durch die Not-Aus-Einrichtung, vergeht, bis der Arm vollständig zum Stillstand kommt.
Aufgabe	Eine Aufgabe in Desk stellt eine gesamte Automatisierungsroutine dar. Eine Aufgabe besteht aus einer oder mehreren Apps.
Teach	Unter „Teach-In“ versteht man den Prozess der Parametrierung einer Aufgabe und der darin enthaltenen Apps durch manuelles Führen des Roboters oder Endeffektors. Dazu gehört unter anderem das Einlernen von „Posen“, indem der Roboter zu diesen Posen geführt wird.
Nachlauffehler	Die tatsächliche Bewegung des Arms folgt der Zielbewegung mit einer geringen Abweichung, einem sogenannten Nachlauffehler.
Watchman	Watchman ist eine über einen Webbrowser zugängliche Benutzeroberfläche zum Einstellen und visuellen Überprüfen sicherheitsrelevanter Parameter von Franka Research 3, z. B. sicherheitsrelevante überwachte Geschwindigkeit oder sicherheitsrelevante überwachte Räume. Es ist Teil der Franka-Benutzeroberfläche.
Webbrowser	Eine Softwareanwendung, die auf einem Schnittstellengerät ausgeführt wird und als Franka-UI-Verbindung dient. Ein Webbrowser bietet die Umgebung für Desk, Watchman und die Einstellungsschnittstelle. Beispiele hierfür sind: Chrome, Edge und Firefox.

16 INDEX

Zusätzliche Ausrüstung	43	Verkabelung und elektrische Installation.....	62
Arm.....	12, 34, 43, 56	Integrator	19
Manuelles Bewegen des Arms.....	23	Verwendungszweck	15
Auspacken der Ausrüstung	47	Interaktion.....	37
Kartesisch	27	Schnittstellengerät.....	33, 45
Massenmittelpunkt (CoM).....	18, 85	Beschriftung auf dem Gerät.....	12
Zertifikate	10	Funktionserde-Kennzeichnung	13
Reinigung	90	Kennzeichnung der Griffposition	13
Verbindungskabel	47, 67	Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EG.....	112
Steuerung.....	13, 16, 33, 44, 46, 58	Maschinenrichtlinie 2006/42/EG.....	15
Schreibtisch.....	36, 68	Wartung	89
Entsorgung.....	11, 89, 91	Maximaler Platzbedarf	53, 72, 79, 96
Notfall	14, 17	Missbrauch.....	15, 18
Not-Aus-Vorrichtung	14	Bediener	26
Not-Aus-Einrichtung.....	21	Pilot	34, 37
Notfall-Entriegelungsetikett	12	Pilot-Disc.....	37
Notentriegelung.....	12	Pilot-Griff.....	37
Notentriegelungswerkzeug	23	Pilot-Modus.....	37
EMV-Richtlinie 2014/30/EU	111	Anschlüsse.....	63
Aktivierungstaste.....	82	C2	65
Endeffektor.....	41, 71, 93	X1	40
Externe Freigabevorrichtung.....	13, 44, 64, 82	X3	63
Ausfallsicheres Verriegelungssystem	23	X4	64
FCC-Vorschrift 47 CFR Teil 15.....	11	X5	64
Franka	7, 111	X6	64
Franka Store.....	111	Praktische Tipps zur Verwendung und Positionierung.....	74
Franka UI.....	20	Schutzmaßnahmen	16
Glossar.....	110	Verantwortliche Person	7
Leitfaden		Neustart.....	83
Leitfaden-Schaltfläche.....	39	RoHS-Richtlinie 2011/65/EU	10
Führungsmodus-Taste.....	39	Sicherheit.....	14
Hand.....	37, 41, 46	Installation von Sicherheitsperipheriegeräten	21
Handhabung	93, 94, 95	Sichere Eingänge	26
Installation	16, 43, 45, 46	Sichere Ausgänge	28
Vorbereitung des Installationsortes	56	Geschützter Raum	52

Sicherheitsfunktionen.....	26	Kategorie 0 Stopp.....	28
SEEPS.....	27	Stopp der Kategorie 1.....	28
Selbsttest.....	81	Kategorie 2 Stopp.....	28
Single Point of Control (SPoC).....	20	Haltezeit.....	22
Installationsort.....	53, 55	Bremszeit und Bremswege.....	98, 109
SLD.....	28	Ausschalten.....	83
SLP-J.....	28	Einschalten.....	79
SLSC.....	27	Aufgabe.....	82
SLS-J.....	28	Transport.....	79
SMSS.....	27	Auspacken.....	47
Bremsweg.....	22	Benutzeroberfläche.....	37
Bremsfunktionen.....	28		

17 ABBILDUNGENVERZEICHNIS

Abbildung 1: Typenschild	12
Abbildung 2: Notentriegelungsetikett	12
Abbildung 3: Etikett „Heiße Oberfläche“	13
Abbildung 4: Aufkleber „Funktionserde“	13
Abbildung 5: Etikett für Hebeposition	13
Abbildung 6: Typenschild für externes Gerät	13
Abbildung 7: Typenschild Not-Aus-Einrichtung	14
Abbildung 8: Anschluss Not-Aus-Einrichtung	22
Abbildung 9: Notentriegelung	24
Abbildung 10: Manuelles Wegdrücken	25
Abbildung 11: Geräteübersicht	33
Abbildung 12: Übersicht Arm	34
Abbildung 13: Referenzdreiecke	35
Abbildung 14: Weltkoordinatensystem-Indikatoren	35
Abbildung 15: Basisausrichtungsmarken	36
Abbildung 16: Pilot	37
Abbildung 17: Schaltzustand Aktivierungstaste	38
Abbildung 18: Aktivierungstaste	38
Abbildung 19: Schaltfläche „Guiding Mode“ (Führungsmodus)	39
Abbildung 20: Schaltfläche „Führungsmodus“	39
Abbildung 21: Guiding-Taste	39
Abbildung 22: Guiding-Taste	40
Abbildung 23: Anschlussbuchsen an der Roboterbasis	40
Abbildung 24: Flansch des Endeffektors	42
Abbildung 25: Abmessungen und Anschlussports der Steuerung	42
Abbildung 26: Anschlussbuchsen	43
Abbildung 27: Lieferumfang Arm	44
Abbildung 28: Lieferumfang Steuerung	44
Abbildung 29: Lieferumfang Geräte	44
Abbildung 30: Lieferumfang Verbindungskabel	45
Abbildung 31: Übersicht über die Schnittstellen	46
Abbildung 32: Verpackung	47
Abbildung 33: Hauptkarton auspacken	48
Abbildung 34: Entfernen der einzelnen Kartons	48
Abbildung 35: Innenkartons	49

Abbildung 36: Offener Karton von Arm	49
Abbildung 37: Arm auspacken	50
Abbildung 38: Arm herausheben	50
Abbildung 39: Steuerkasten öffnen	51
Abbildung 40: Entfernen der Verpackung	51
Abbildung 41: Steuerung herausnehmen	52
Abbildung 42: Klassifizierung von Räumen	52
Abbildung 43: Vorbereitung der Grundplatte	57
Abbildung 44: Bohrschablone	58
Abbildung 45: Montage des Arms	60
Abbildung 46: Übersicht Anschlussplan	63
Abbildung 47: X3 – Sichere Eingänge	64
Abbildung 48: X6-Schnittstelle	65
Abbildung 49: Anschluss der Funktionserde	66
Abbildung 50: Anschluss des Verbindungskabels an den Arm	67
Abbildung 51: Anschluss des Verbindungskabels an die Steuerung	67
Abbildung 52: Anschluss eines externen Freigabegeräts	68
Abbildung 53: Anschluss des Bediengeräts	68
Abbildung 54: Anschluss der Schutzeinrichtung (hier Not-Aus-Befehlseinrichtung)	70
Abbildung 55: Messpunkte ESD-Messung	73
Abbildung 56: Gestaltung des Arbeitsbereichs	74
Abbildung 57: Gemeinsame Referenzposition des Arms	75
Abbildung 58: Referenzpositionen der Gelenke	75
Abbildung 59: Abstand zum Arm, der den Kopf stößt	76
Abbildung 60: Abstand zum Arm, der anstößt	77
Abbildung 61: Abstand zum Arm, der die Hand drückt	77
Abbildung 62: Schutzausrüstung – keinen Schmuck tragen	78
Abbildung 63: Einschalten der Steuerung	79
Abbildung 64: Blaue Statusleuchten am Arm	79
Abbildung 65: Hubpositionen	93
Abbildung 66: Anheben des Arms	95
Abbildung 67: Verpacken des Arms	96

ABBILDUNGENVERZEICHNIS

Abbildung 68: Schließen der Box.....	96	Abbildung 85: Zeit, Stopp Kat. 2, Verbindung 4.....	106
Abbildung 69: Darstellung der Erweiterungszustände	98		
Abbildung 70: Bremsweg	98		
Abbildung 71: Abstand, Stopp Cat0, alle Gelenke, 100 % Ausdehnung, 100 % Geschwindigkeit, 100 % Nutzlast	99		
Abbildung 72: Zeit, Stopp Cat0, alle Gelenke, 100 % Ausdehnung, 100 % Geschwindigkeit, 100 % Nutzlast	100		
Abbildung 73: Zeit, Stopp Cat1, Gelenk 1	100		
Abbildung 74: Entfernung, Stopp Cat1, Gelenk 2.....	101		
Abbildung 75: Zeit, Stopp Kat. 1, Gelenk 2.....	101		
Abbildung 76: Zeit, Stopp Kat. 1, Verbindung 3.....	102		
Abbildung 77: Zeit, Stopp Cat1, Gelenk 3	102		
Abbildung 78: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 1	103		
Abbildung 79: Zeit, Stopp Kat. 2, Gelenk 1.....	103		
Abbildung 80: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 2	104		
Abbildung 81: Zeit, Stopp Kat. 2, Gelenk 2.....	104		
Abbildung 82: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 3	105		
Abbildung 83: Entfernung, Stopp Kat. 2, Verbindung 3	105		
Abbildung 84: Abstand, Stopp Kat. 2, Verbindung 4	106		

Franka Robotics GmbH
Frei-Otto-Straße 20
80797 München
Deutschland

