



MONTAGE- UND BETRIEBSANLEITUNG

Roboterspezifisches SCM

für Yaskawa-Roboter

DDOC01260

THE KNOW-HOW FACTORY



Parameter-Erklärung (Glossar)

Parameter	Erklärung
Cmd_Grip	Bewegungsbefehl zum Greifen des Werkstücks
Cmd_Release	Bewegungsbefehl zum Loslassen des Werkstücks
IsReleased	Greifer meldet, dass er geöffnet ist.
IsGrasped	Greifer hat das Werkstück gegriffen und die Position ist innerhalb des eingelernten Werkstückfensters.
IsClosed	Greifer hat gegriffen, aber kein Werkstück gefunden und steht darum auf der maximalen Position.

Inhalt

1	Mitgeltende Dokumente	5
1.1	Hinweise und Darstellungen in der Montage- und Betriebsanleitung	5
2	Sicherheitshinweise	6
3	Bestimmungsgemäße Verwendung	6
4	Personenqualifikation	6
5	Produktbeschreibung	7
6	Technische Daten	8
7	Zubehör/Lieferumfang	8
8	Transport/Lagerung/Konservierung	8
9	Montage	9
9.1	Hardware montieren	9
9.1.1	Standardverdrahtung	10
9.1.2	Verdrahtung der Roboter-IO-Karte	11
9.1.3	Standardverdrahtung für Einzelgreifer	12
9.1.4	Standardverdrahtung für zwei Greifer	16
9.1.5	Erweiterte Konfiguration	16
9.2	Energiezuführung montieren	17
9.2.1	Pin-Belegung montieren	17
9.2.2	Grundmodul Spannungsversorgung montieren	18
9.2.3	IO-Modul Spannungsversorgung montieren	18
9.2.4	IO-Link montieren	19
10	Installation	20
10.1	Ethernet-Verbindung einrichten	20
10.2	Software herunterladen	20
11	Inbetriebnahme	21
11.1	Verbindung herstellen	22
11.2	Sprache wählen	23
11.3	Version kontrollieren	23
11.4	Greifer wählen	24
11.5	Motor einschalten und referenzieren	25
11.6	Greifrichtung wählen	26
11.7	Werkstück einlernen	27
11.8	Werkstücktoleranz einstellen	28
11.9	Offen-Position einstellen	29
11.10	Greifkraft einstellen	30
11.11	Geschwindigkeit zum Öffnen des Greifers einstellen	31
11.12	Einstellungen prüfen	32
11.13	Werkstückrezeptur speichern	33
11.14	Datenspeicherung beendet	34
11.15	Kontrollebene monitorZ	35
11.16	Kontrollebene expertZ	36
11.16.1	Service	37
11.16.2	Autoablauf starten	39
11.16.3	Werkstückrezepturenmanagement	39
11.16.4	ISDU	41
11.17	Aktive Greifer wählen	42
12	Fehlerdiagnose	42

13	RoHs-Erklärung	43
14	Konformitätserklärung	44
15	Konformitätserklärung	45

1 Mitgeltende Dokumente

HINWEIS



Lesen Sie die Montage- und Betriebsanleitung durch, bevor Sie das Produkt einbauen bzw. damit arbeiten.



Die Montage- und Betriebsanleitung enthält wichtige Hinweise für Ihre persönliche Sicherheit. Sie muss von allen Personen gelesen und verstanden werden, die in irgendeiner Produktlebensphase mit dem Produkt arbeiten oder zu tun haben.

Die folgenden aufgeführten Dokumente stehen auf unserer Internetseite www.zimmer-group.com zum Download bereit:

- Montage- und Betriebsanleitung
- Kataloge, Zeichnungen, CAD-Daten, Leistungsdaten
- Informationen zum Zubehör
- Technische Datenblätter
- Allgemeine Geschäftsbedingungen (AGB), unter anderem Informationen zur Gewährleistung.

⇒ Nur die aktuell über die Internetseite bezogenen Dokumente besitzen Gültigkeit.

„Produkt“ ersetzt in dieser Montage- und Betriebsanleitung die Produktbezeichnung auf der Titelseite.

1.1 Hinweise und Darstellungen in der Montage- und Betriebsanleitung

GEFAHR



Dieser Hinweis warnt vor einer unmittelbar drohenden Gefahr für die Gesundheit und das Leben von Personen. Die Missachtung dieser Hinweise führt zu schweren Verletzungen, auch mit Todesfolge.

► Beachten Sie unbedingt die beschriebenen Maßnahmen zur Vermeidung dieser Gefahren.

⇒ Die Warnsymbole richten sich nach der Art der Gefahr.

WARNUNG



Dieser Hinweis warnt vor einer möglichen gefährlichen Situation für die Gesundheit von Personen. Die Missachtung dieser Hinweise führt zu schweren Verletzungen oder gesundheitlichen Schäden.

► Beachten Sie unbedingt die beschriebenen Maßnahmen zur Vermeidung dieser Gefahren.

⇒ Die Warnsymbole richten sich nach der Art der Gefahr.

VORSICHT



Dieser Hinweis warnt vor einer möglichen gefährlichen Situation für Personen oder Sach- und Umweltschäden. Die Missachtung dieser Hinweise führt zu leichten, reversiblen Verletzungen, Schäden am Produkt oder der Umwelt.

► Beachten Sie unbedingt die beschriebenen Maßnahmen zur Vermeidung dieser Gefahren.

⇒ Die Warnsymbole richten sich nach der Art der Gefahr.

HINWEIS



Allgemeine Hinweise enthalten Anwendungstipps und besonders nützliche Informationen, jedoch keine Warnungen vor gesundheitlichen Gefährdungen.

INFORMATION



In dieser Kategorie sind nützliche Tipps für einen effizienten Umgang mit dem Produkt enthalten. Deren Nichtbeachtung führt zu keinen Schäden am Produkt. Diese Informationen enthalten keine gesundheits- und arbeitsschutzrelevanten Angaben.

2 Sicherheitshinweise

VORSICHT



Verletzungsgefahr und Sachschaden bei Nichtbeachten

Montage, Inbetriebnahme, Wartung und Reparatur dürfen nur von qualifiziertem Fachpersonal gemäß dieser Montage- und Betriebsanleitung durchgeführt werden.

Das Produkt ist nach dem aktuellen Stand der Technik gebaut.

Es wird an industriellen Maschinen montiert und dient der Aufnahme, dem Transport und der Ablage von Werkstücken.

Gefahren können nur dann von dem Produkt ausgehen, wenn z. B.

- das Produkt nicht sachgerecht montiert, eingesetzt oder gewartet wird.
- das Produkt nicht bestimmungsgemäß verwendet wird.
- die örtlichen geltenden Vorschriften, Gesetze, Verordnungen oder Richtlinien nicht beachtet werden.
- Verwenden Sie das Produkt nur gemäß dieser Montage- und Betriebsanleitung und seiner technischen Daten.
- ⇒ Für eventuelle Schäden bei einem nicht bestimmungsgemäßen Gebrauch haftet die Zimmer GmbH nicht. Das Risiko trägt allein der Betreiber.

3 Bestimmungsgemäße Verwendung

HINWEIS



Das Produkt ist nur im Originalzustand, mit originalem Zubehör, ohne jegliche eigenmächtige Veränderung und innerhalb der vereinbarten Parametergrenzen und Einsatzbedingungen zu verwenden.

Eine andere oder darüber hinausgehende Verwendung gilt als nicht bestimmungsgemäß.

- Betreiben Sie das Produkt nur unter Beachtung der zugehörigen Montage- und Betriebsanleitung.
- Betreiben Sie das Produkt nur in einem technischen Zustand, der den garantierten Parametern und Einsatzbedingungen entspricht.
- ⇒ Für eventuelle Schäden bei einer nicht bestimmungsgemäßen Verwendung haftet die Zimmer GmbH nicht. Das Risiko trägt allein der Betreiber.

Das Produkt ist ausschließlich für den elektrischen Betrieb mit einer Versorgungsspannung von 24 V DC konzipiert. Der direkte Kontakt mit verderblichen Gütern/Lebensmitteln ist nicht zugelassen.

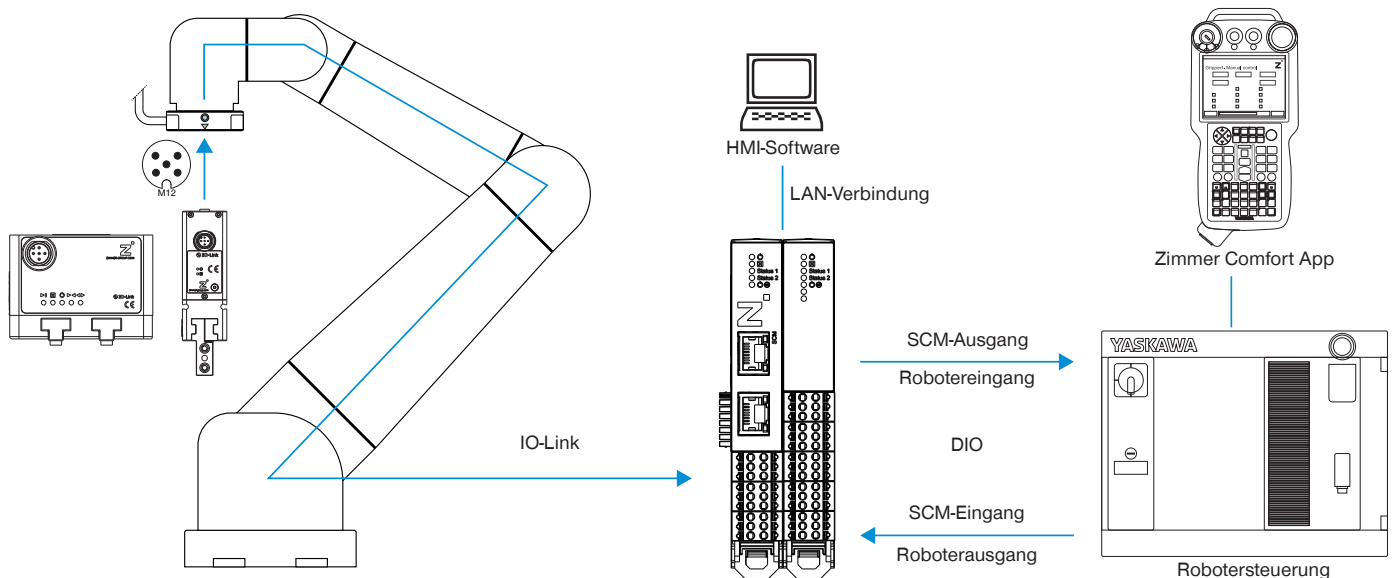
4 Personenqualifikation

Montage, Inbetriebnahme und Wartung dürfen nur von geschultem Fachpersonal durchgeführt werden. Voraussetzung hierfür ist, dass diese Personen die Montage- und Betriebsanleitung vollständig gelesen und verstanden haben.

5 Produktbeschreibung

Das Smart Communication Module (SCM) dient als Gateway zwischen den Greifern und der Robotersteuerung. Das SCM kann über die HMI-Software oder die Zimmer Comfort App konfiguriert. Über die Zimmer Comfort App auf dem Roboterbedienteil können die Greifer gesteuert werden.

Die Abbildung zeigt vereinfacht den Aufbau des gesamten Systems. Alle Teile zur elektrischen Verbindung eines Greifers mit dem Roboter sind enthalten oder sind als optionales Zubehör bei der Zimmer GmbH erhältlich.



Installationsschritte:

- ▶ Montieren Sie die Hardware.
- ▶ Stellen Sie die elektrischen Anschlüsse an der Robotersteuerung her.
- ▶ Stellen Sie eine Spannungsversorgung von 24 V her.
- ▶ Installieren Sie die HMI-Software und teachen Sie die Werkstücke.
- ▶ Installieren Sie die Zimmer Comfort App, siehe Bedienungsanleitung zur roboterspezifischen Zimmer Comfort App.

6 Technische Daten

INFORMATION



- ▶ Entnehmen Sie die Informationen dem technischen Datenblatt auf unserer Internetseite.
Diese variieren innerhalb der Baureihe konstruktionsbedingt.
- ▶ Wenden Sie sich bei Fragen an den Zimmer-Kundenservice.

7 Zubehör/Lieferumfang

INFORMATION



- Bei der Verwendung von nicht durch die Zimmer GmbH vertriebenem oder autorisiertem Zubehör, kann die Funktion des Produkts nicht gewährleistet werden. Das Zubehör der Zimmer GmbH ist speziell auf die einzelnen Produkte zugeschnitten.
- ▶ Entnehmen Sie Informationen zu optionalem und im Lieferumfang befindlichem Zubehör unserer Internetseite.

8 Transport/Lagerung/Konservierung

- ▶ Transportieren und lagern Sie das Produkt ausschließlich in der Originalverpackung.
- ▶ Achten Sie beim Transport darauf, dass keine unkontrollierten Bewegungen stattfinden können, wenn das Produkt bereits an der übergeordneten Maschineneinheit montiert ist.
 - ▶ Prüfen Sie vor Inbetriebnahme und nach einem Transport alle Energie- und Kommunikationsverbindungen sowie alle mechanischen Verbindungen.
- ▶ Unterziehen Sie alle Komponenten einer Sichtkontrolle.

9 Montage

WARNUNG



Verletzungsgefahr durch unkontrollierte Bewegungen

Verletzungsgefahr bei unkontrollierten Bewegungen der Maschine oder Anlage, in die das Produkt eingebaut werden soll.

- ▶ Schalten Sie die Energieversorgung der Maschine vor allen Arbeiten aus.
- ▶ Sichern Sie die Energieversorgung vor unbeabsichtigtem Einschalten.
- ▶ Überprüfen Sie die Maschine auf eventuell vorhandene Restenergie.

VORSICHT



Verletzungsgefahr durch elektrische Spannung

Verletzungsgefahr bei unkontrollierten Bewegungen des Produkts bei Anschluss der Energieversorgung.

- ▶ Schalten Sie die Energieversorgung des Produkts vor allen Arbeiten aus.
- ▶ Sichern Sie die Energieversorgung vor unbeabsichtigtem Einschalten.

HINWEIS



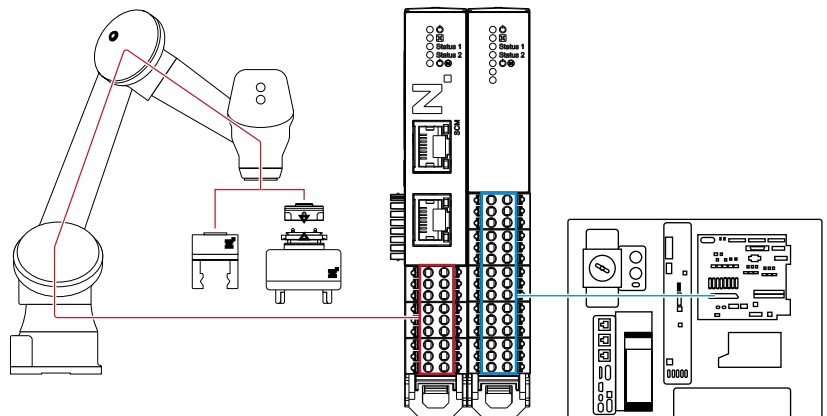
- ▶ Die Montage darf nur von qualifiziertem Fachpersonal gemäß dieser Montage- und Betriebsanleitung durchgeführt werden.
- ▶ Schalten Sie vor Montage-, Installations- und Wartungsarbeiten die Energieversorgung aus.

9.1 Hardware montieren

Das Produkt ist für die Montage auf einer handelsüblichen Hutschiene mit 35 mm Breite vorgesehen.

Die Einbaulage kann dabei stehend auf der Hutschiene oder hängend (Hutschiene im Schaltschrank montiert) erfolgen.

- ▶ Halten Sie auf der Seite der Lüftungsschlitze des Produkts einen Freiraum von jeweils 5 cm zur Luftzirkulation ein.



9.1.1 Standardverdrahtung

HINWEIS



Die Greiferverdrahtung muss mit der in der Zimmer Comfort App vorgenommenen Greiferkonfiguration übereinstimmen.

HINWEIS

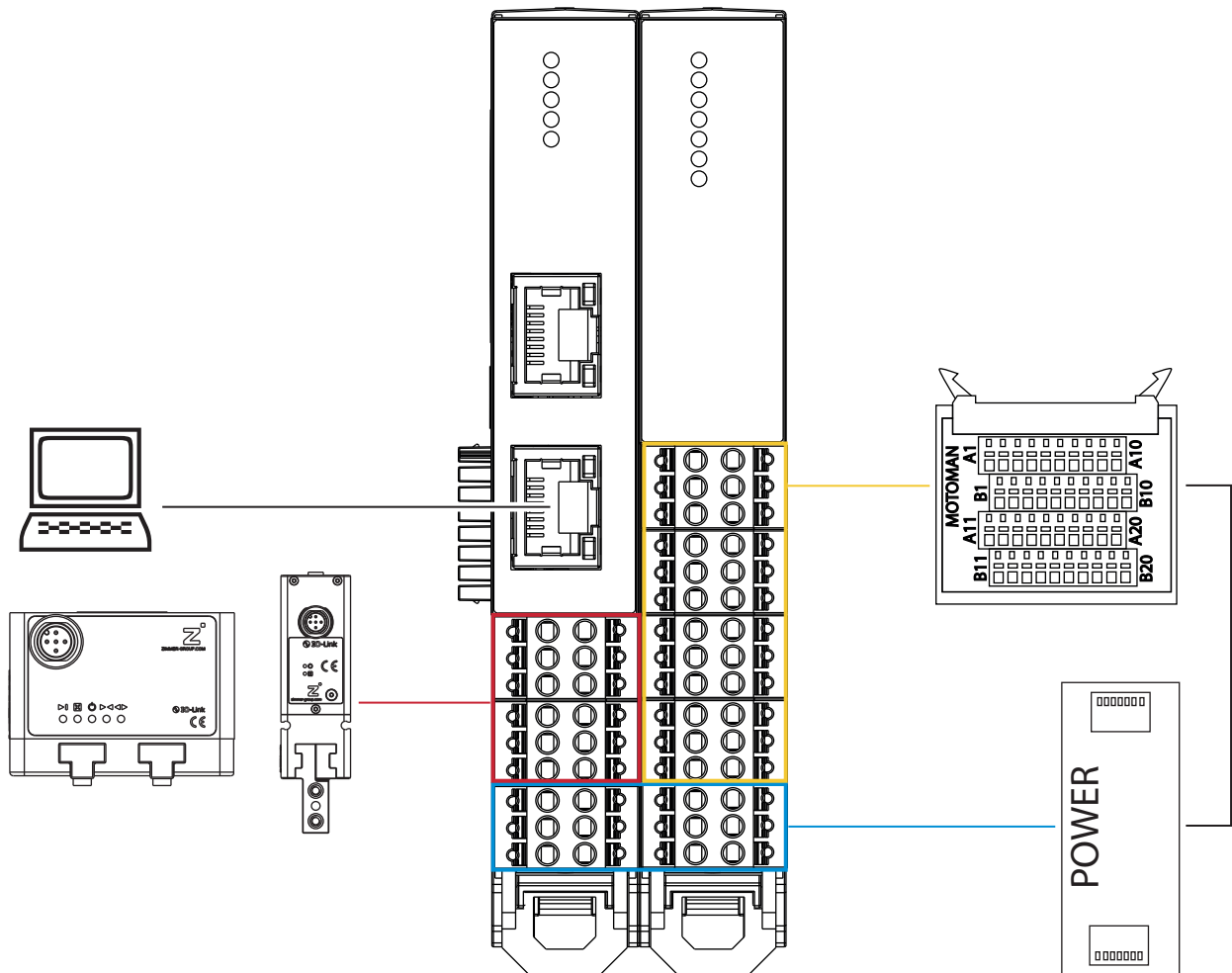


Da die Robotersteuerung nicht ausreichend Leistung zur Verfügung stellt, ist ein externes Netzteil notwendig für die Spannungsversorgung von 24 V.

Die Anschlussbelegung der Robotereingänge und RoboterAusgänge finden Sie in der Hersteller-Dokumentation.

Die Anschlussbelegung der SCM-Eingänge und SCM-Ausgänge finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung des SCM. Die Montage- und Betriebsanleitung des SCM wird zusammen mit dem Zimmer-HMI heruntergeladen.

► Beachten Sie den Potenzialausgleich durch Verbinden der GND/0V-Potenziale von SCM und Robotersteuerung.



Die Standardverdrahtung entspricht der Standardkonfiguration in der Zimmer Comfort App. Wenn Sie die Standardverdrahtung durchführen und die Standardkonfiguration in der Zimmer Comfort App beibehalten, funktionieren Ihre Greifer mit dem Roboter.

Sie haben die Möglichkeit die Standardverdrahtung zu ändern.

Ein Grund für die Änderung der Standardverdrahtung ist, wenn die Robotereingangs- und RoboterAusgangsnummern bereits für eine andere externe Anwendung verwendet werden und Sie diese somit nicht den Greiferfunktionen zuordnen können.

Ein weiterer Grund ist, wenn Sie an Ihrem Roboter mehr als acht Robotereingänge und acht RoboterAusgänge den Greiferfunktionen zuweisen können. In diesem Fall können Sie die volle Funktionalität des SCM nutzen, indem Sie alle SCM-Eingänge und SCM-Ausgänge den Robotereingängen- und RoboterAusgängen zuweisen.

9.1.2 Verdrahtung der Roboter-IO-Karte

Die verschiedenen IO-Board-Anschlüsse CN306, CN307, CN308 und CN309 können an der Robotersteuerung verwendet werden.

Standardeinstellung für die Zimmer Comfort App ist CN307 mit IN017..024 und OUT017..024 in Verwendung.

-AE4.2

general I/O board

Optokoppler Eingänge

Relais Ausgänge
max. 500 mA

INI017		B1	&EFS/19.1	frei
INI018		A1	&EFS/19.1	frei
INI019		B2	&EFS/19.1	frei
INI020		A2	&EFS/19.1	frei
INI021		B3	&EFS/19.2	frei
INI022		A3	&EFS/19.2	frei
INI023		B4	&EFS/19.2	frei
INI024		A4	&EFS/19.2	frei
NC		B5	&EFS/19.3	
NC		A5	&EFS/19.3	
NC		B6	&EFS/19.3	
NC		A6	&EFS/19.3	
024VU		B6	&EFS/19.3	0VDC
024VU		A6	&EFS/19.3	0VDC
OUT017		B8	&EFS/19.4	frei
		A8	&EFS/19.4	frei
OUT018		B9	&EFS/19.5	frei
		A9	&EFS/19.5	frei
OUT019		B10	&EFS/19.5	frei
		A10	&EFS/19.5	frei
OUT020		B11	&EFS/19.6	frei
		A11	&EFS/19.6	frei
OUT021		B12	&EFS/19.6	frei
		A12	&EFS/19.6	frei
OUT022		B13	&EFS/19.7	frei
		A13	&EFS/19.7	frei
OUT023		B14	&EFS/19.7	frei
		A14	&EFS/19.7	frei
OUT024		B15	&EFS/19.8	frei
		A15	&EFS/19.8	frei
024VU		B16	&EFS/19.8	0VDC
024VU		A16	&EFS/19.8	0VDC
024VU		B17	&EFS/19.9	0VDC
024VU		A17	&EFS/19.9	0VDC
+24VU		B18	&EFS/19.9	+24VDC
+24VU		A18	&EFS/19.9	+24VDC
+24VU		B19	&EFS/19.10	+24VDC
+24VU		A19	&EFS/19.10	+24VDC
FG		B20	&EFS/19.10	
NC		A20	&EFS/19.10	

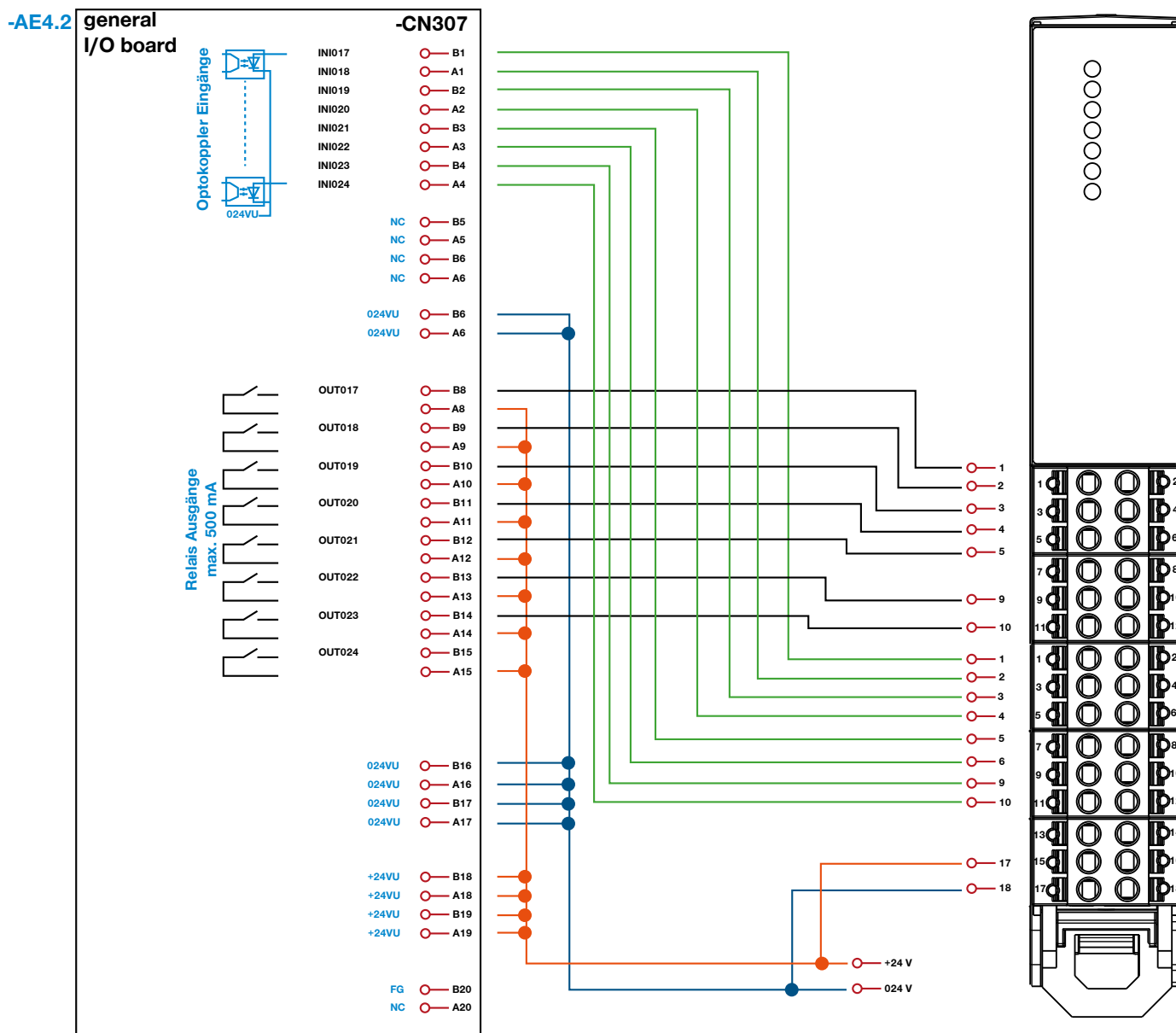
-CN307/-XD307

B1
A1
B2
A2
B3
A3
B4
A4
B5
A5
B6
A6
B7
A7
B8
A8
B9
A9
B10
A10
B11
A11
B12
A12
B13
A13
B14
A14
B15
A15
B16
A16
B17
A17
B18
A18
B19
A19
B20
A20

9.1.3 Standardverdrahtung für Einzelgreifer

SCM-Eingang und SCM-Ausgang		
	Basic Greifer	Advanced Greifer
Cmd_Release	Out1	Out1
Cmd_Grip	Out2	Out2
Cmd_Reset	Out3	Out3
Cmd_MotorOn	-	Out4
Cmd_Homing	-	Out5
Cmd_WP_Bit0	Out6	Out6
Cmd_WP_Bit1	Out7	Out7
Cmd_WP_Bit2	-	-
Cmd_WP_Bit3	-	-
IsReleased	In1	In1
IsGripped	In2	In2
IsClosed	In3	In3
OnUndefinedPos	In4	In4
Error	In5	In5
MotorOn	-	In6
HomingOk	-	-
Act_WP_Bit0	In7	In7
Act_WP_Bit1	In8	In8
Act_WP_Bit2	-	-
Act_WP_Bit3	-	-

Die folgende Abbildung zeigt die Standardverdrahtung für den Advanced Greifer:



9.1.3.1 Basic Greifer

Wenn Sie die Standardverdrahtung beibehalten ist es möglich, die Werkstücknummern 1 bis 7 zu adressieren, da der SCM-Eingang Cmd_WP_Bit3 und der SCM-Ausgang Act_WP_Bit3 nicht verbunden sind.

Weichen Sie von der Standardverdrahtung ab und ergänzen Sie die notwendigen Signale in der Verdrahtung, um alle Werkstücknummern von 1 bis 15 anzusprechen. Eine entsprechende Zuordnung der SCM-Eingänge und SCM-Ausgänge in der Zimmer Comfort App ist erforderlich.

SCM-Anschluss	Befehl	Farbe	Roboterausgang
1	Cmd_Release	Weiß	Hout1
2	Cmd_Grip	Braun	Hout2
3	Cmd_Reset	Grün	Hout3
4	-	-	-
5	-	-	-
6	-	-	-
7	-	-	-
8	-	-	-
9	Cmd_WP_Bit0	Schwarz	Hout6
10	Cmd_WP_Bit1	Violett	Hout7
11	Cmd_WP_Bit2	Grau/Rosa	(Hout8)
12	Cmd_WP_Bit3	Rot/Blau	-
SCM-Anschluss	Befehl	Farbe	Robotereingang
1	IsReleased	Weiß	Hin1
2	IsGripped	Braun	Hin2
3	IsClosed	Grün	Hin3
4	OnUndefinedPos	Gelb	Hin4
5	Error	Grau	Hin5
6	-	-	-
7	-	-	-
8	-	-	-
9	Act_WP_Bit0	Schwarz	Hin6
10	Act_WP_Bit1	Violett	Hin7
11	Act_WP_Bit2	Grau/Rosa	-
12	Act_WP_Bit3	Rot/Blau	-

9.1.3.2 Advanced Greifer

Wenn Sie die Standardverdrahtung beibehalten ist es möglich, die Werkstücknummern 1 bis 3 zu adressieren, da die SCM-Eingänge (Cmd_WP_Bit2 und Cmd_WP_Bit3) und SCM-Ausgänge (Act_WP_Bit2 und Act_WP_Bit3) nicht verbunden sind.

Weichen Sie von der Standardverdrahtung ab und ergänzen Sie die notwendigen Signale in der Verdrahtung, um alle Werkstücknummern von 1 bis 15 anzusprechen. Eine entsprechende Zuordnung der SCM-Eingänge und SCM-Ausgänge in der Zimmer Comfort App ist erforderlich.

SCM-Anschluss	Befehl	Farbe	Roboterausgang
1	Cmd_Release	Weiß	Hout1
2	Cmd_Grip	Braun	Hout2
3	Cmd_Reset	Grün	Hout3
4	Cmd_Homing	Gelb	Hout4
5	Cmd_Homing	Grau	Hout5
6	-	-	-
7	-	-	-
8	-	-	-
9	Cmd_WP_Bit0	Schwarz	Hout6
10	Cmd_WP_Bit1	Violett	Hout7
11	Cmd_WP_Bit2	Grau/Rosa	(Hout8)
12	Cmd_WP_Bit3	Rot/Blau	-
SCM-Anschluss	Befehl	Farbe	Robotereingang
1	IsReleased	Weiß	Hin1
2	IsGripped	Braun	Hin2
3	IsClosed	Grün	Hin3
4	OnUndefined	Gelb	Hin4
5	Error	Grau	Hin5
6	MotorOn	Rosa	Hin6
7	HomingOk	Blau	-
8	-	-	-
9	Act_WP_Bit0	Schwarz	Hin7
10	Act_WP_Bit1	Violett	Hin8
11	Act_WP_Bit2	Grau/Rosa	-
12	Act_WP_Bit3	Rot/Blau	-

9.1.4 Standardverdrahtung für zwei Greifer

Im Szenario mit zwei Greifern erweitert das SCM die für die Werkstücknummern vorgesehenen SCM-Eingänge und SCM-Ausgänge nicht. Selbst wenn Ihr Roboter zusätzliche Robotereingangs- und RoboterAusgangsleitungen zur Verfügung hat, wird nur ein Werkstück pro Greifer angesprochen. Einige der Statusleitungen wie *isUndefinedPosition*, *isHomingOK*, *isMotorOn* werden in einigen der Standardkonfigurationen nicht verwendet.

SCM-Eingang und SCM-Ausgang				
	Basic Greifer an Anschluss 1	Advanced Greifer an Anschluss 1	Basic Greifer an Anschluss 2	Advanced Greifer an Anschluss 2
Cmd_Release	Out1	Out1	Out5	Out5
Cmd_Grip	Out2	Out2	Out6	Out6
Cmd_Reset	Out3	-	Out7	-
Cmd_MotorOn	-	Out3	-	Out3 or Out7
Cmd_Homing	-	Out4	-	Out8
Cmd_WP_Bit0	-	-	-	-
Cmd_WP_Bit1	-	-	-	-
Cmd_WP_Bit2	-	-	-	-
Cmd_WP_Bit3	-	-	-	-
IsReleased	In1	In1	In5	In5
IsGripped	In2	In2	In6	In6
IsClosed	In3	In3	In7	In7
OnUndefinedPos	-	-	-	-
Error	In4	In4	In8	In8
MotorOn	-	-	-	-
HomingOK	-	-	-	-
Act_WP_Bit0	-	-	-	-
Act_WP_Bit1	-	-	-	-
Act_WP_Bit2	-	-	-	-
Act_WP_Bit3	-	-	-	-

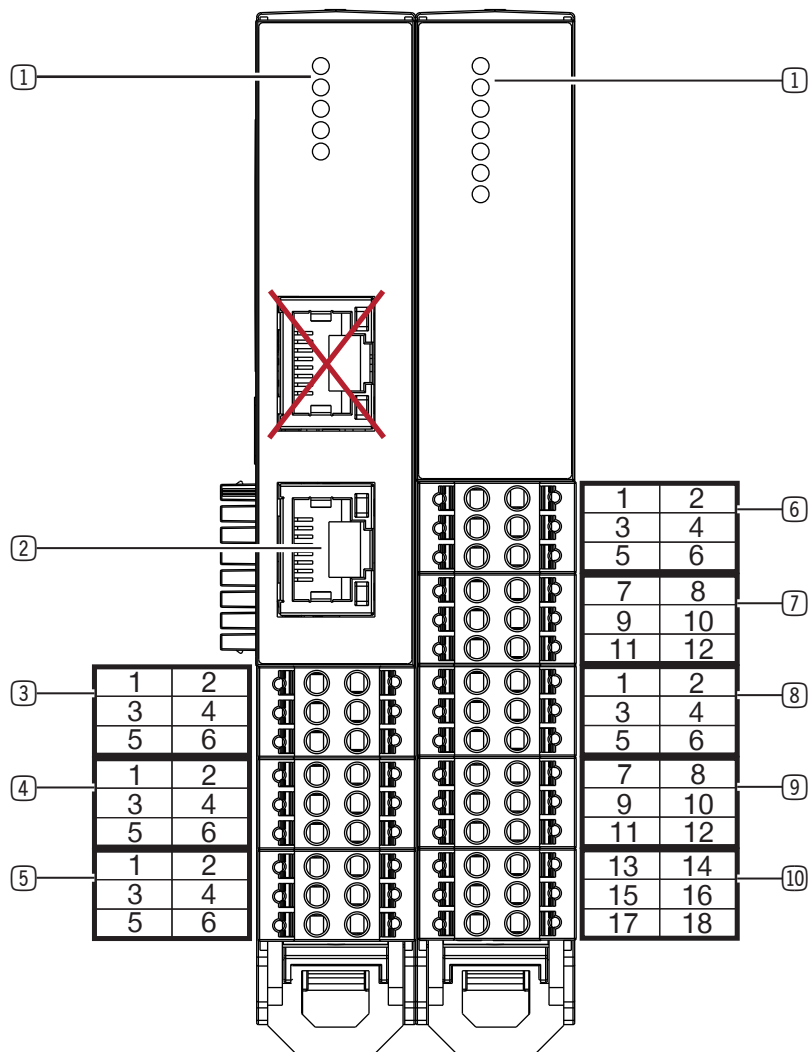
9.1.5 Erweiterte Konfiguration

Sie können die volle Funktionalität des SCM nutzen, indem Sie mehr Robotereingänge und RoboterAusgänge verwenden. Die funktionale Zuordnung der Robotereingangs- und RoboterAusgangsnummern kann geändert werden. Eine entsprechende Konfiguration der erweiterten Verdrahtung in der Zimmer Comfort App ist erforderlich.

9.2 Energiezuführung montieren

9.2.1 Pin-Belegung montieren

- ① Status
- ② Anschluss Ethernet
- ③ IO-Link X1
- ④ IO-Link X2
- ⑤ Versorgung Grundmodul X3
- ⑥ Digital Input X4
- ⑦ Digital Input X5
- ⑧ Digital Output X6
- ⑨ Digital Output X7
- ⑩ Versorgung IO-Modul X8



9.2.2 Grundmodul Spannungsversorgung montieren

- Sichern Sie das Produkt gemäß der erwarteten Stromaufnahme und der verwendeten Kabelquerschnitte mit einem geeigneten Leitungsschutzschalter ab.

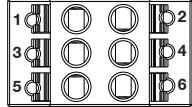
INFORMATION



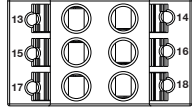
Die Signal- und Aktorspannung ist im Produkt galvanisch getrennt.

- Belasten Sie Pin 1 und Pin 2 mit maximal 10 A.
- Belasten Sie Pin 3 und Pin 4 mit maximal 500 mA.

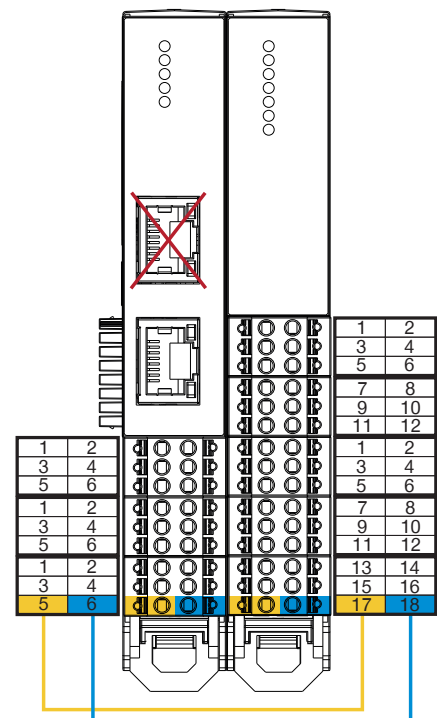
Die maximal zulässige Stromaufnahme ermöglicht Ihnen alle Greifer direkt an dem Produkt zu betreiben. Ein Y-Kabel zur gesonderten Einspeisung ist nicht erforderlich.

Pin	Funktion	Erklärung	 <p>Versorgung Grundmodul X3</p>
1	+ 24 V DC Aktor	Versorgungsspannung Aktor	
2	GND Aktor	Versorgungsspannung 0 V DC Aktor	
3	Eingangssignal +24 V DC	Versorgungsspannung SCM und Signalspannung Greifer	
4	Eingangssignal GND	Masse SCM und Signalspannung Greifer	
5	Ausgangssignal +24 V DC	Ausgang Signalspannung zur Versorgung des IO-Moduls (Verbinden mit Pin 17)	
6	Ausgangssignal GND	Ausgang GND zur Versorgung des IO-Moduls (Verbinden mit Pin 18)	

9.2.3 IO-Modul Spannungsversorgung montieren

Pin	Funktion	Erklärung	 <p>Versorgung IO-Modul X8</p>
13	-	-	
14	-	-	
15	-	-	
16	-	-	
17	+ 24 V DC	Versorgungsspannung +24 V DC	
18	GND	Versorgungsspannung 0 V DC	

- Verbinden Sie Pin 5 des Grundmoduls mit Pin 17 des IO-Moduls.
- Verbinden Sie Pin 6 des Grundmoduls mit Pin 18 des IO-Moduls.



9.2.4 IO-Link montieren

Die in der Tabelle aufgelisteten Pin-Belegungen gelten für beide IO-Link-Kanäle.

HINWEIS

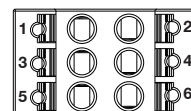


Sachschaden bei Nichtbeachten

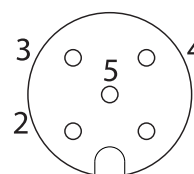
Eine abweichend ausgeführte Verdrahtung führt zur Beschädigung der Greifer.

Wenn der Greifer ein zusätzliches STO-Kabel (Safe-Torque-OFF) besitzt, wird dieses unabhängig vom SCM mit der externen Sicherheitsbeschaltung verkabelt.

IO-Link X1/IO-Link X2				M12 5-polig Buchse	
Pin	Farbe	Funktion	Erklärung	Pin	Farbe
1	Schwarz	C/Q	IO-Link-Kommunikation	4	Schwarz
2	-	-	-	6	-
3	Weiß	+ 24 V DC Aktor	Versorgungsspannung Aktor	2	Weiß
4	Grau	GND Aktor	Versorgungsspannung 0 V DC Aktor	5	Grau
5	Braun	+ 24 V DC Sensor	Versorgungsspannung Sensor	1	Braun
6	Blau	GND Sensor	Versorgungsspannung 0 V DC Sensor	3	Blau



IO-Link X1/IO-Link X2



M12 5-polig Buchse

10 Installation

10.1 Ethernet-Verbindung einrichten

Nur der untere Ethernetanschluss ist aktiv und wird zur Konfiguration des Produkts mit einem Windows-PC verbunden.

INFORMATION



Werkeinstellung:

- IP: 10.0.0.5
- Netzmaske: 255.0.0.0

- ▶ Passen Sie Ihre Netzwerkkarte an.
- ▶ Prüfen Sie, ob Ihre Firewall die Kommunikation zum Produkt unterstützt.

INFORMATION



Das verwendete Kommunikationsprotokoll ist UDP. Die Einbindung in ein Netzwerk ist dadurch nur eingeschränkt möglich.

- ▶ Entnehmen Sie Informationen zum Ändern der IP-Adresse dem Kapitel „SCM network settings“.
- ▶ Wenden Sie sich bei Fragen an den Zimmer-Kundenservice.

10.2 Software herunterladen

Jedem SCM-Gerät liegt ein digitalZ-Dokument mit einem Downloadcode bei.

- ▶ Laden Sie die HMI-Software *ZG_IO_LINK_HMI* über den im digitalZ-Dokument angegebenen Referenzlink oder QR-Code herunter.
- ▶ Installieren Sie die HMI-Software *ZG_IO_LINK_HMI* auf einem Windows-PC.

11 Inbetriebnahme

In diesem Kapitel wird die Konfiguration des Greifers mithilfe des Produkts beschrieben.

HINWEIS



- Alle Werkstückrezepturen müssen in der Kontrollebene *guideZ* eingelernt werden.
- Mindestens die erste Werkstückrezeptur muss im Produkt mit einem eingelernten Werkstück belegt sein.

Das Produkt fährt hoch, wenn es korrekt verdrahtet ist, die Greifer angeschlossen und die Spannungsversorgung eingeschaltet sind.

Abhängig von der zuletzt gespeicherten Konfiguration am Produkt leuchten die Power-LED's grün, anschließend blinken am Grundmodul Status 1 und Status 2, solange die Greifer gesucht werden.

HINWEIS



- ▶ Achten Sie beim Kaltstart des SCM darauf, dass alle digitalen SCM-Eingänge nicht beschaltet sind, damit die Initialisierungssequenz erfolgreich beenden werden kann.
- ▶ Trennen Sie das SCM nur von der Spannungsversorgung, wenn beide Greifer nicht mehr in Bewegung sind.

11.1 Verbindung herstellen

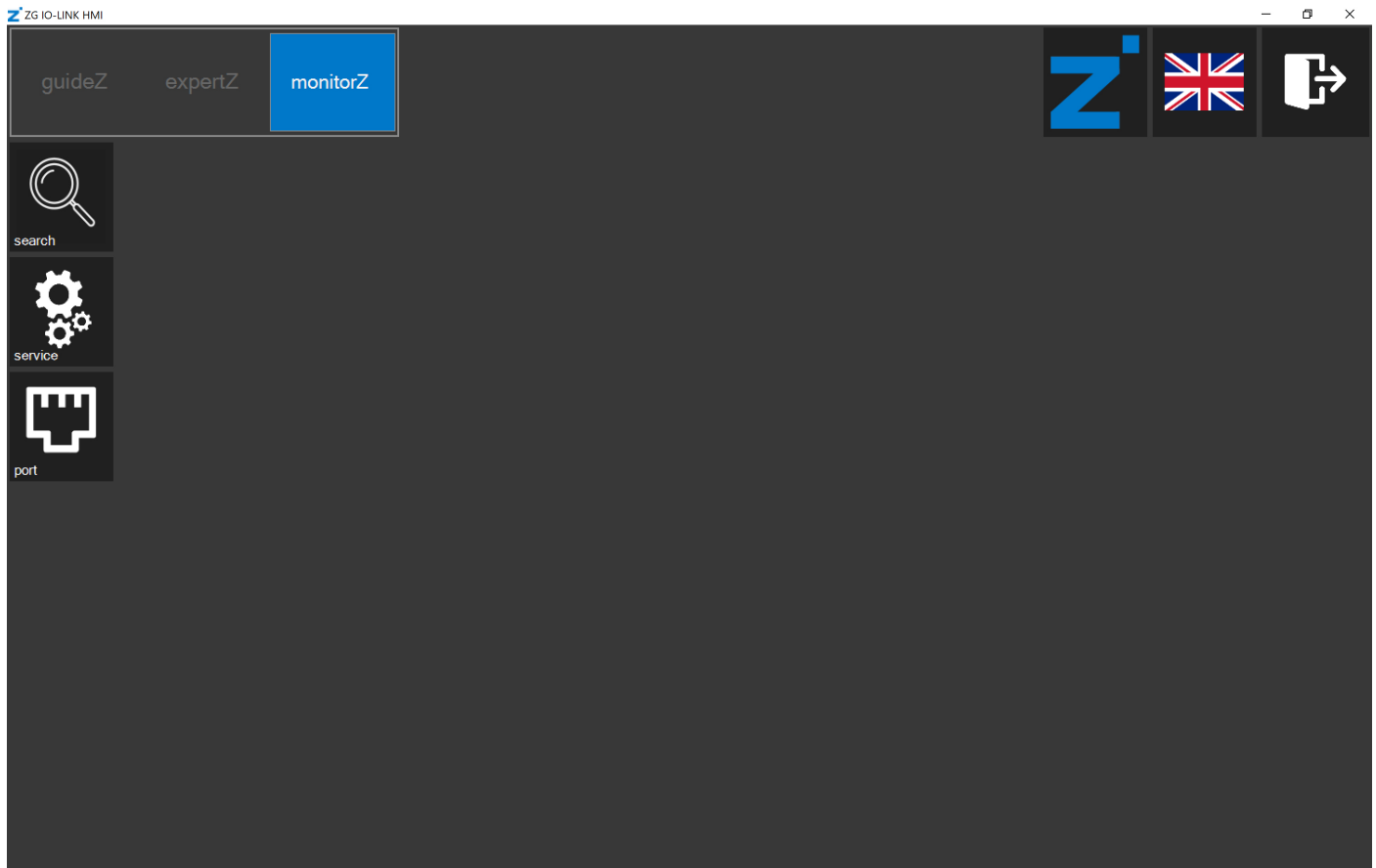
INFORMATION



Benötigt wird die HMI-Software *ZG_IO_Link_HMI* der Zimmer GmbH Version 2.0.1.22 oder höher.

In der oberen Menüleiste befinden sich die drei Kontrollebenen:

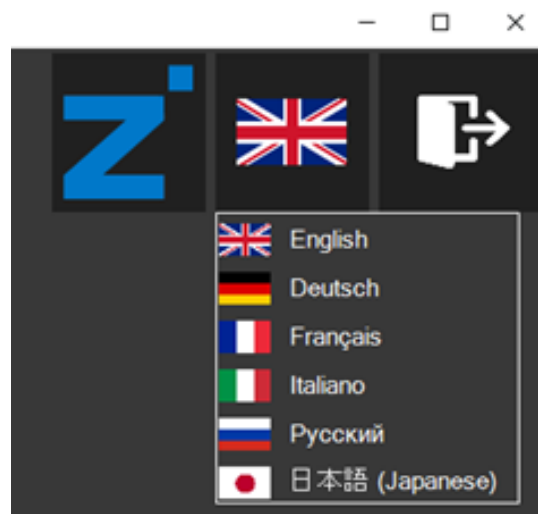
- *expertZ*: Ebene auf Expertenlevel, hier kann auf alle Daten des Greifers zugegriffen werden.
- *guideZ*: Konfigurationsebene, der Greifer kann auf das gewünschte Werkstück eingelernt werden.
- *monitorZ*: Diagnose- und Beobachtungsebene, zur Überwachung der Greifer im Betrieb.



► Verbinden Sie den Windows-PC mit der installierten HMI-Software *ZG_IO_Link_HMI*.

11.2 Sprache wählen

- Klicken Sie auf die Flagge, um die Sprache der HMI-Software zu ändern.



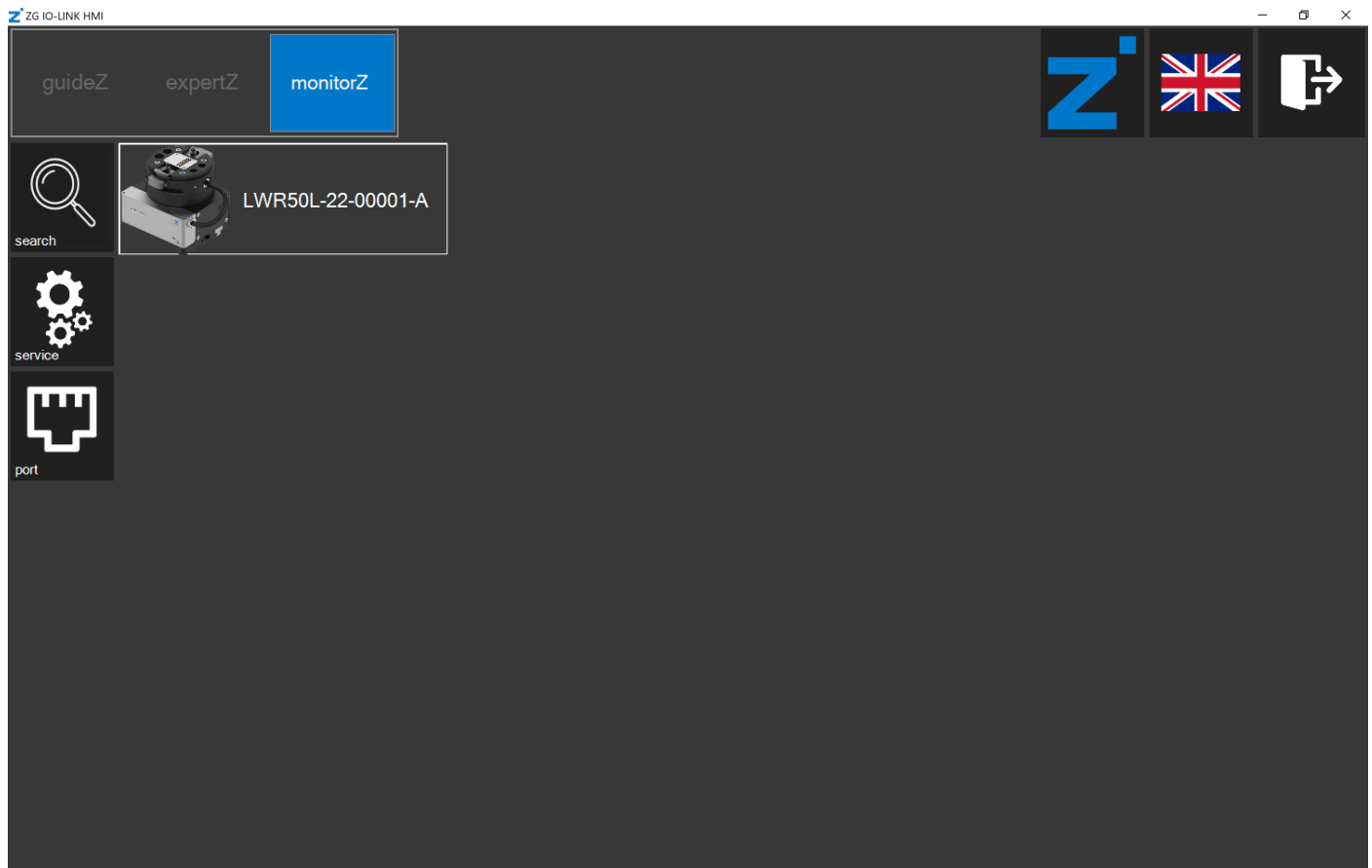
11.3 Version kontrollieren

- Klicken Sie auf das Zimmer-Logo, um Informationen zu der HMI-Software zu erhalten.



11.4 Greifer wählen

- Klicken Sie auf den Button *search*.
- ⇒ Die angeschlossenen Greifer werden aufgelistet.



- Klicken Sie auf den gewünschten Greifer, um diesen auf das Werkstück einzulernen.
- ⇒ Die Kontrollebene *guideZ* öffnet sich.

11.5 Motor einschalten und referenzieren

HINWEIS



- Schalten Sie den Motor auch im Roboterbedienteil ein.

- Schließen Sie die Aktorspannung an.

⇒ Die LED *power supply* leuchtet grün, wenn die Aktorspannung angeschlossen ist.

- Klicken Sie auf den Button *on*, um den Motor einzuschalten.

- Klicken und verweilen Sie auf dem Button > <, zum Referenzieren des Greifers.

⇒ Der Greifer wird nach außen oder innen referenziert.

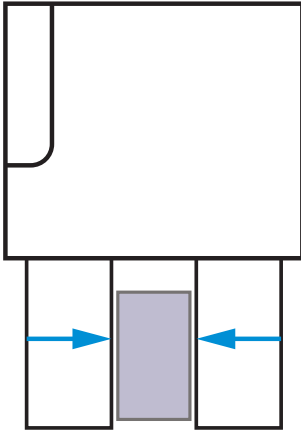


- Klicken Sie auf den Button >.

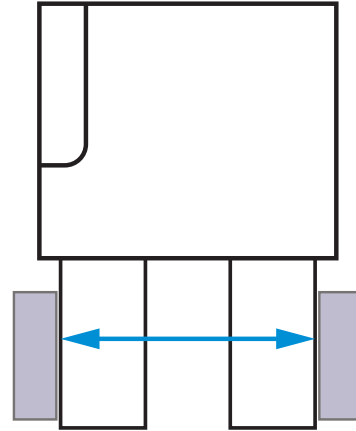
11.6 Greifrichtung wählen

► Wählen Sie die Greifrichtung.

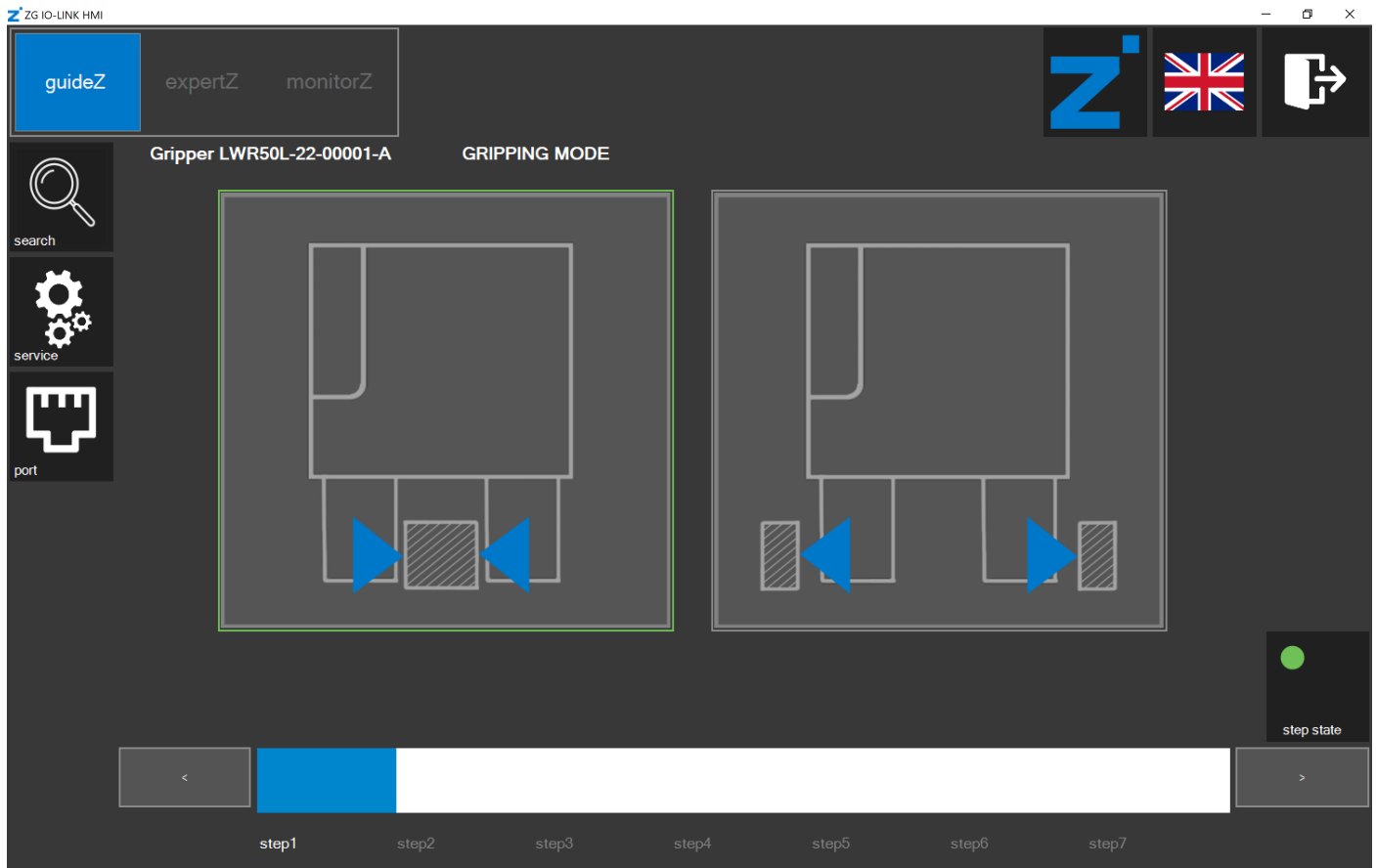
Außengreifen



Innengreifen



⇒ Für den Greifer werden automatisch die Parameter gesetzt.



⇒ Die LED *step state* leuchtet grün.

► Klicken Sie auf den Button >.

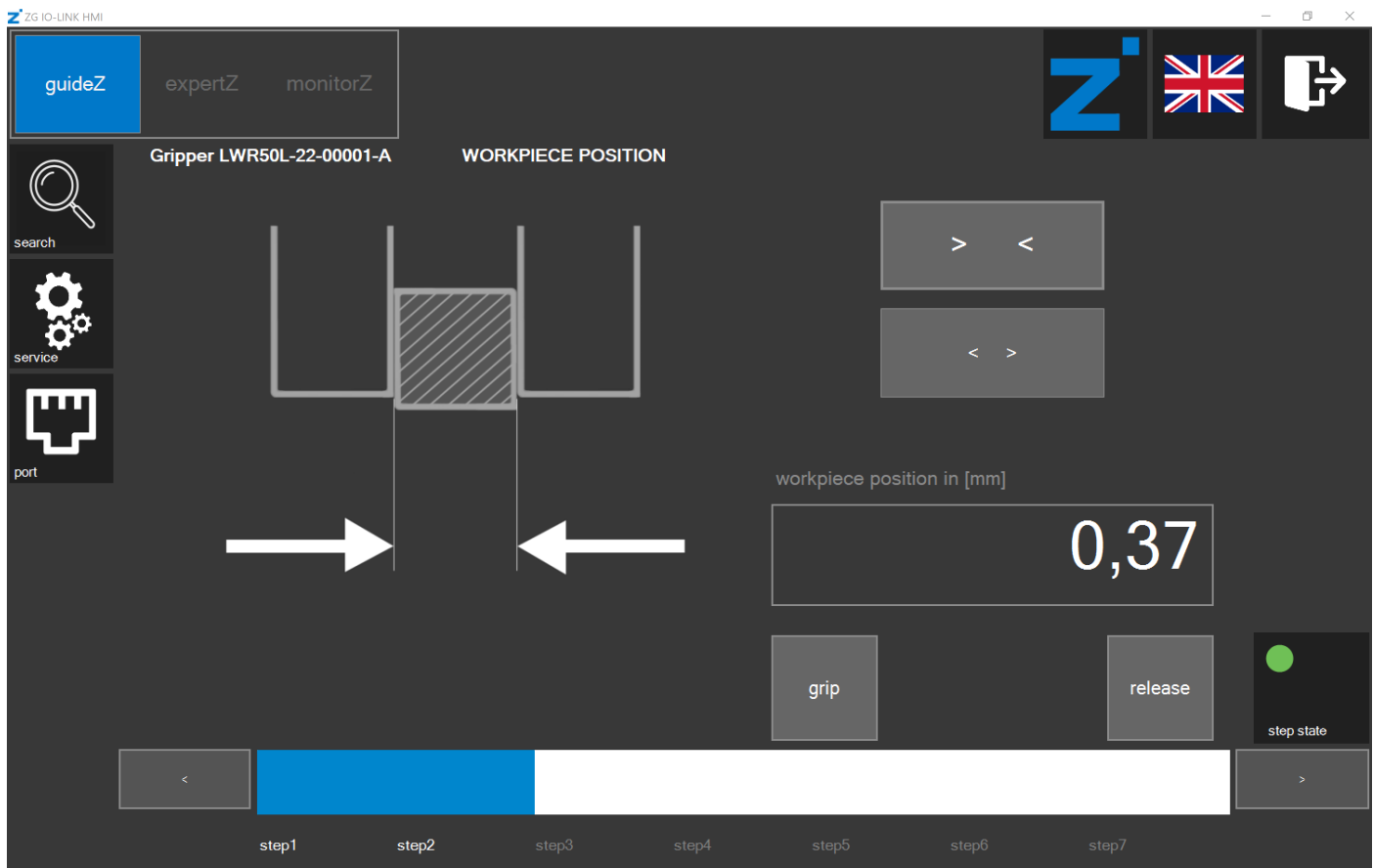
11.7 Werkstück einlernen

INFORMATION



Die Buttons für die bevorzugte Einstellung werden optisch hervorgehoben.

- Klicken Sie und verweilen Sie auf den Buttons **>** **<** und **< >**, zum Einlernen der Werkstückparameter für den Greifer.
- ⇒ Der Greifer erkennt den Stillstand und merkt sich die Werkstückposition.



INFORMATION



Mit dem Button *grip* und dem Button *release* können Sie die Einstellungen testen.

- Klicken Sie auf den Button **>**.

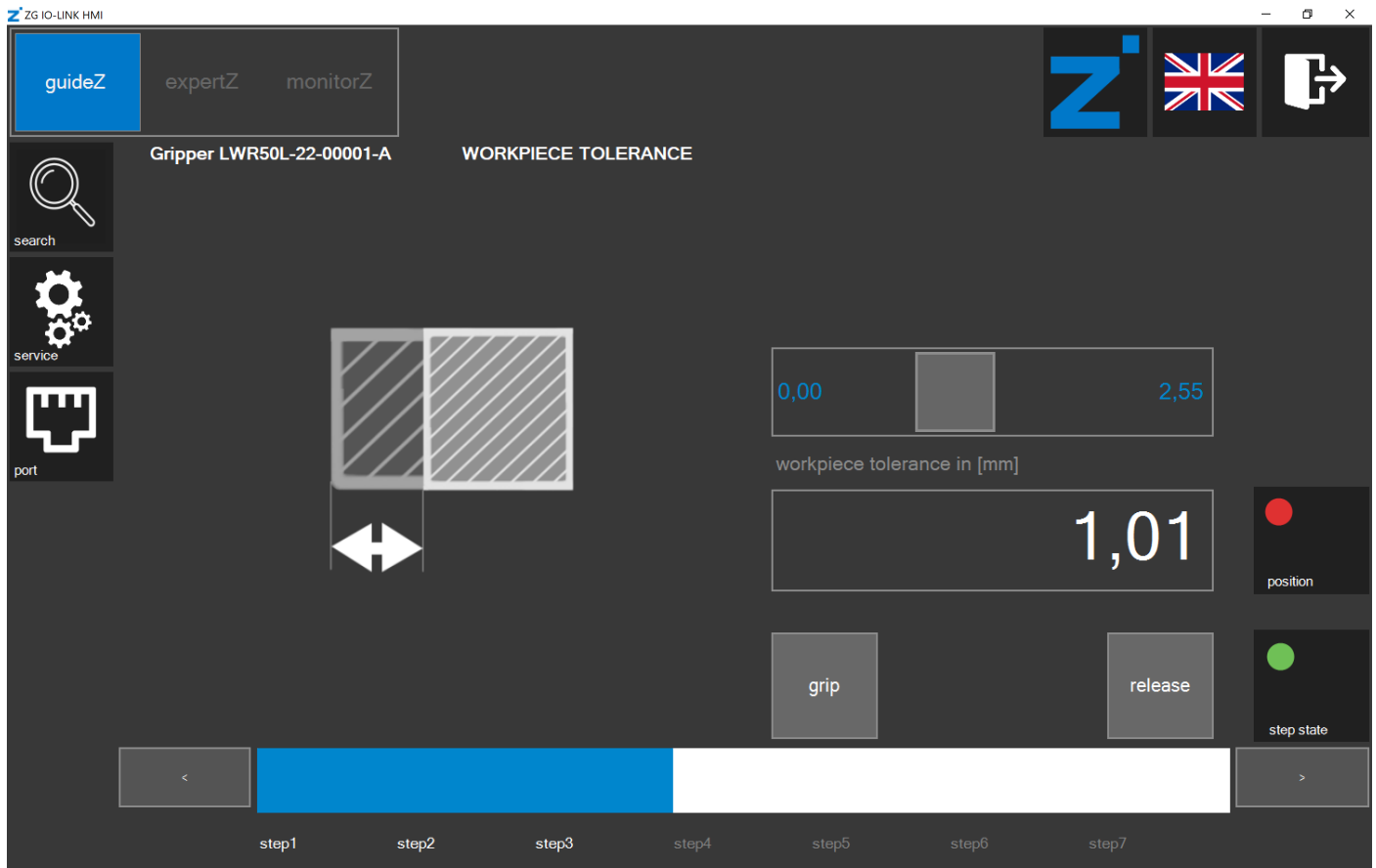
11.8 Werkstücktoleranz einstellen

- Schieben Sie den Balken auf eine Toleranz von 0,00 mm bis 2,55 mm.

INFORMATION



Ein Greifer mit Servofunktion setzt automatisch seine Geschlossen-Position kurz hinter der Werkstücktoleranz.



- Klicken Sie auf den Button >.

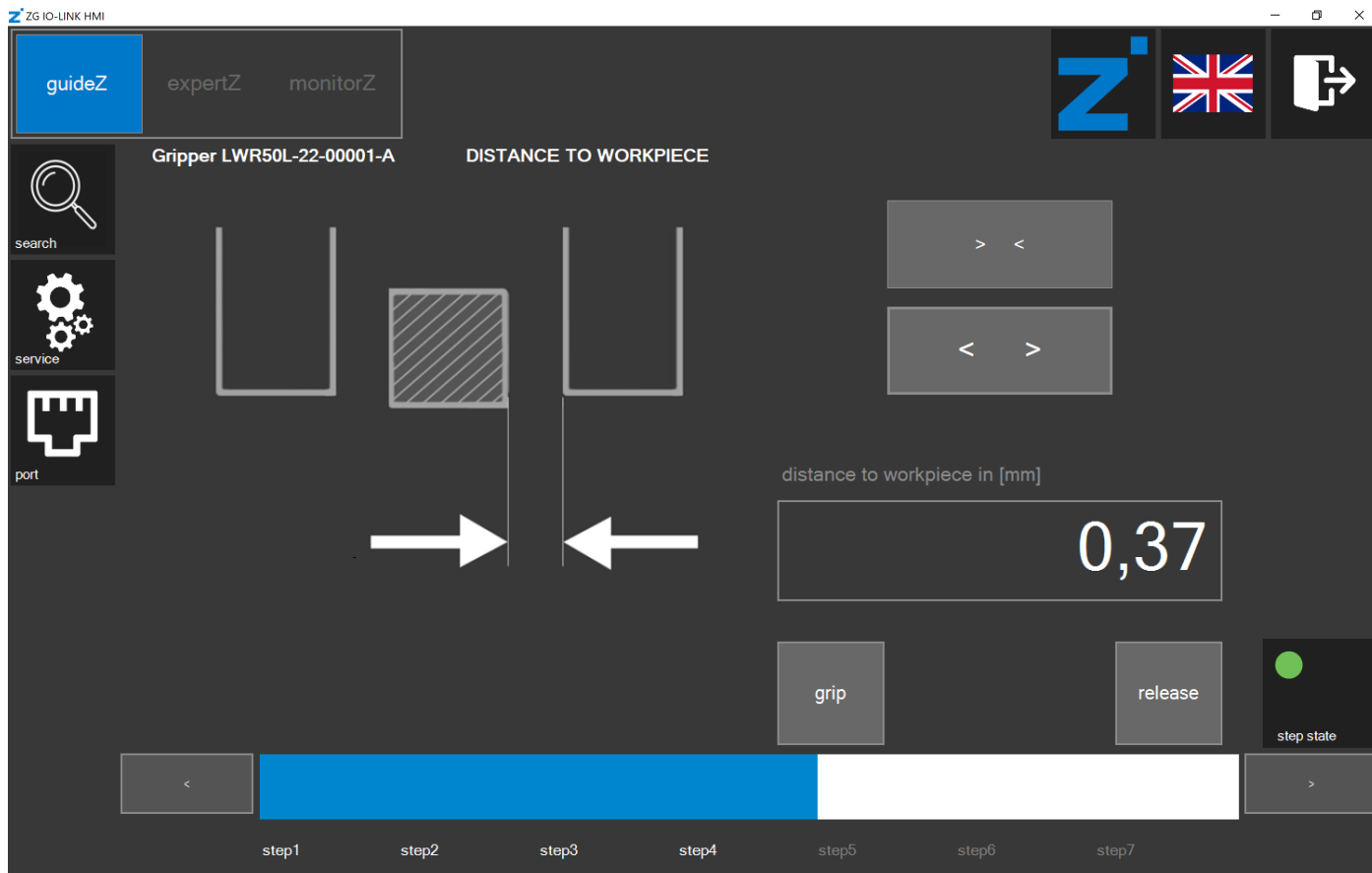
11.9 Offen-Position einstellen

INFORMATION



Das Einstellen der Offen-Position ist nur bei Greifern mit Servofunktion möglich.

► Klicken und verweilen Sie auf den Buttons > < und < >, um die Position einzustellen, an der der Greifer offen sein soll.

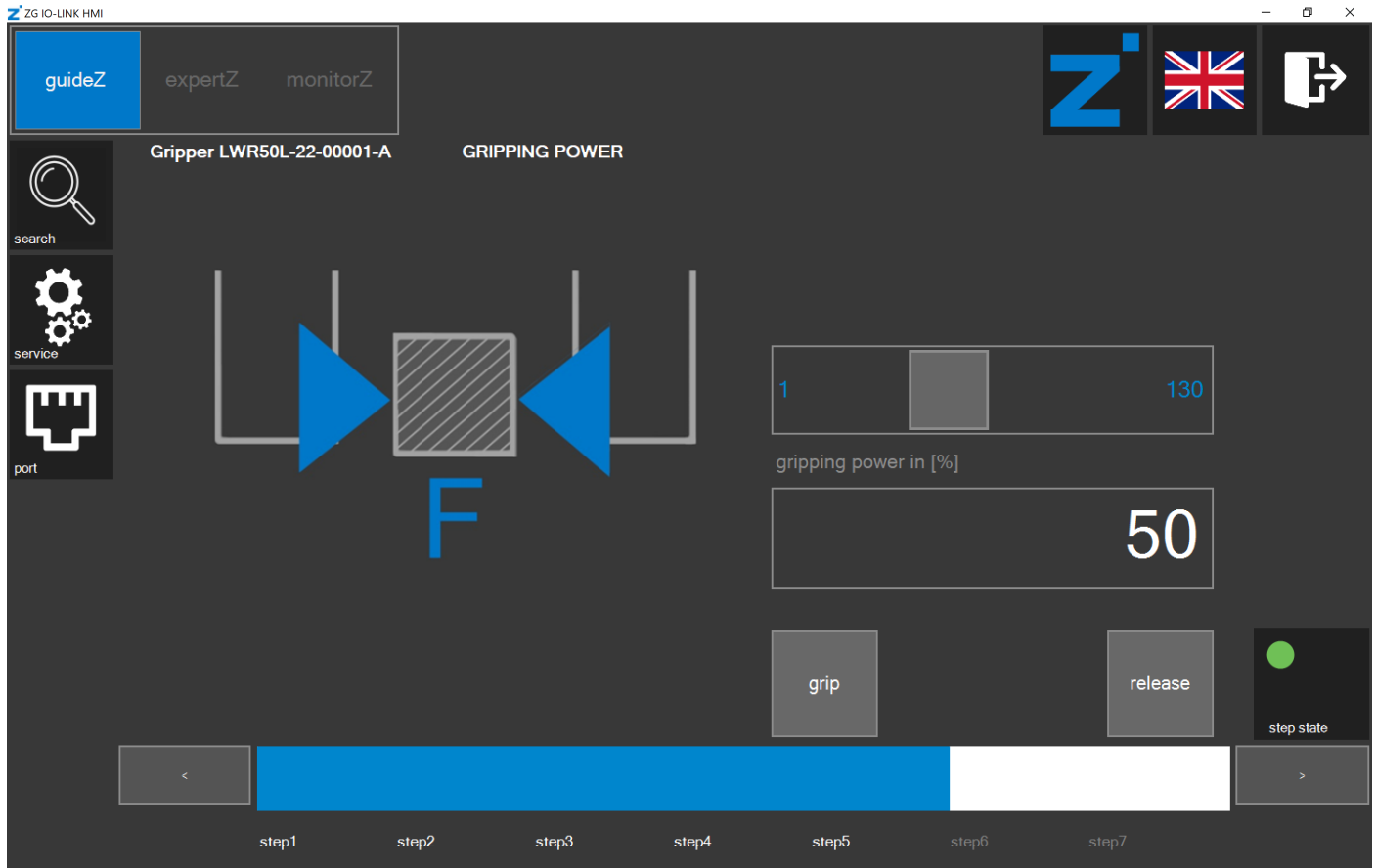


► Klicken Sie auf den Button >.

11.10 Greifkraft einstellen

Je nach Greifer, kann die Greifkraft eingestellt und zusätzlich automatisch die Geschwindigkeit zum Schließen eingestellt werden.

► Schieben Sie den Balken auf die gewünschte Greifkraft.



► Klicken Sie auf den Button >.

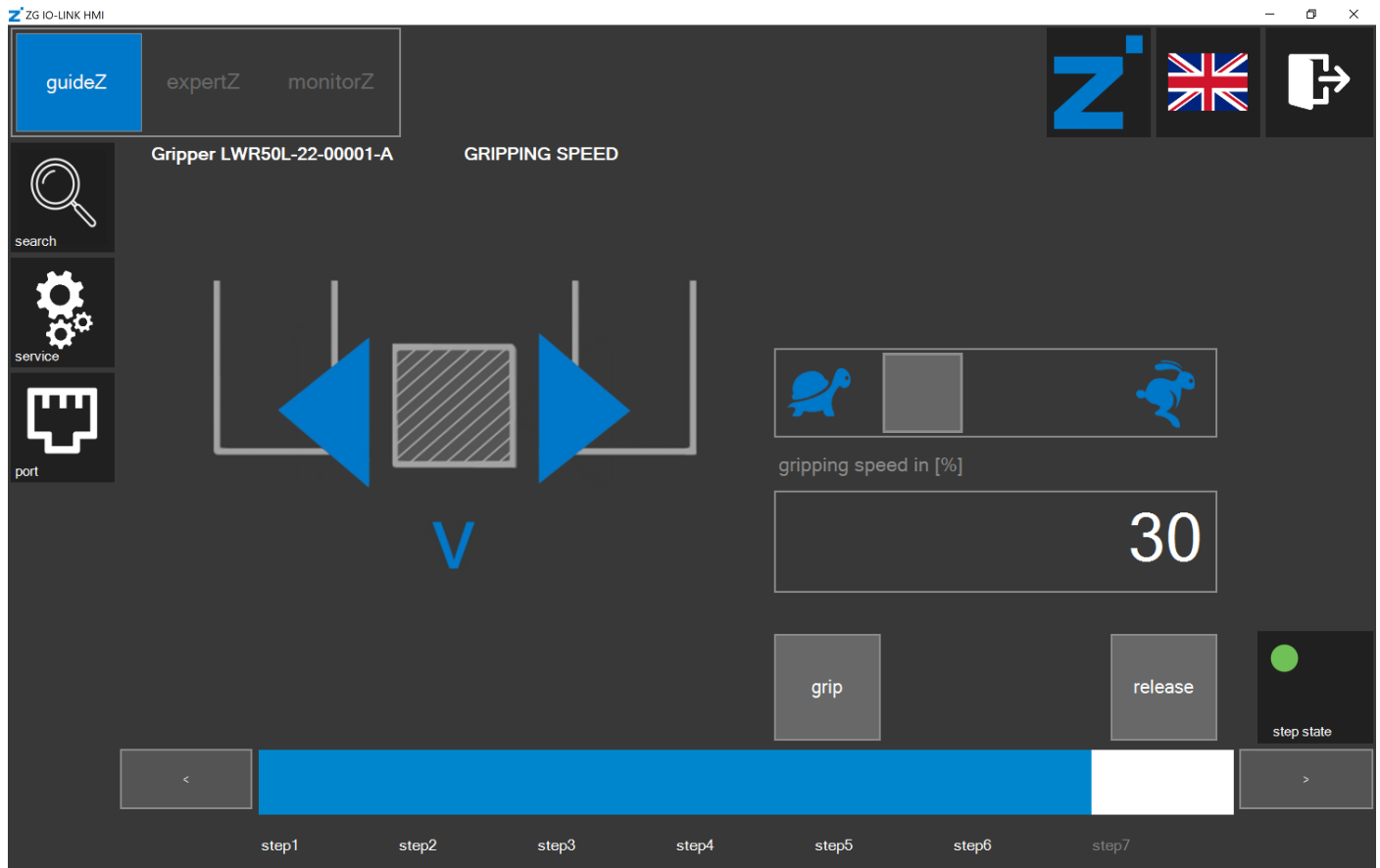
11.11 Geschwindigkeit zum Öffnen des Greifers einstellen

INFORMATION



Das Einstellen der Geschwindigkeit zum Öffnen des Greifers ist nur bei Greifern mit Servofunktion möglich.

► Schieben Sie den Balken auf die gewünschte Geschwindigkeit.



► Klicken Sie auf den Button >.

11.12 Einstellungen prüfen

Das Werkstücktraining für den Greifer ist beendet, wenn die Daten in der passenden Werkstückrezeptur gespeichert sind.

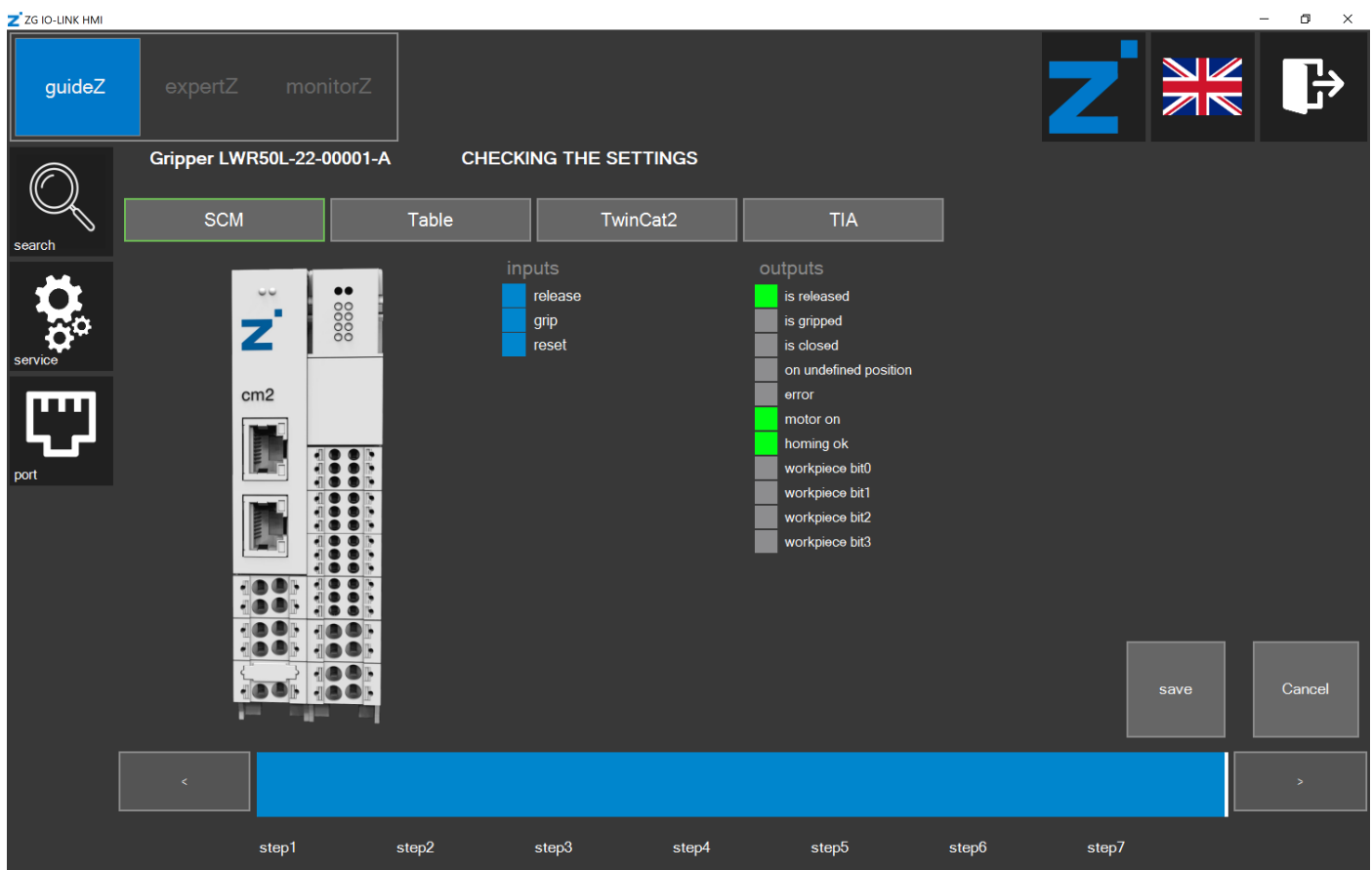
INFORMATION



Die eingestellten Parameter sind zu diesem Zeitpunkt noch nicht in der passenden Werkstückrezeptur gespeichert.

Die Einstellungen können auch ohne die Robotereingänge und Roboterausgänge der Robotersteuerung geprüft werden.

- *inputs:*
 - ▶ Klicken Sie auf die Felder, um einen Befehl zu setzen.
 - ⇒ Die gelben Befehle sind gesetzt.
- *outputs:*
 - ▶ Die Felder zeigen den Status des Greifers an.
 - ⇒ Die grünen Stati sind aktiv.



INFORMATION



Die Ansicht *Table* zeigt die im Hintergrund erzeugten Parameter des entsprechenden Greifers.

Die Ansichten *TwinCat2* und *TIA* zeigen die zu den Parametern des Greifers passende Beschaltung der SPS-Funktionsbausteine.

- ▶ Klicken Sie auf den Button *Save*.
- ⇒ Das Fenster zum Speichern der Werkstückrezeptur öffnet sich.

11.13 Werkstückrezeptur speichern

INFORMATION



Die hervorgehobene Zahl in der Werkstücknummer zeigt die jeweils ausgewählte Werkstückrezepturnummer an.
Die grün gerahmten Werkstückrezepturnummern zeigen gespeicherte Rezepturen des aktuellen Greifers an.
Die orange gerahmten Werkstückrezepturnummern zeigen gespeicherte Rezepturen eines anderen Greifers an.

SCM Table TwinCat2 TIA

Gripper LWR50L-22-00001-A CHECKING THE SETTINGS

	in work piece	to save	work piece number			
device mode	62	62	1	2	3	4
base position	75	3575	5	6	7	8
shift position	116	3675	9	10	11	12
teach position	426	4075	13	14	15	
work position	536	4075				
gripping power	65	65				
gripping speed	50	50				
position tolerance	10	100				
Application specific tag	LWR50L-22	LWR50L-22				
Comment						

export all import all delete WP save WP

step1 step2 step3 step4 step5 step6 step7

- Klicken Sie auf die gewünschte Werkstückrezepturnummer.
- Klicken Sie auf den Button save WP.

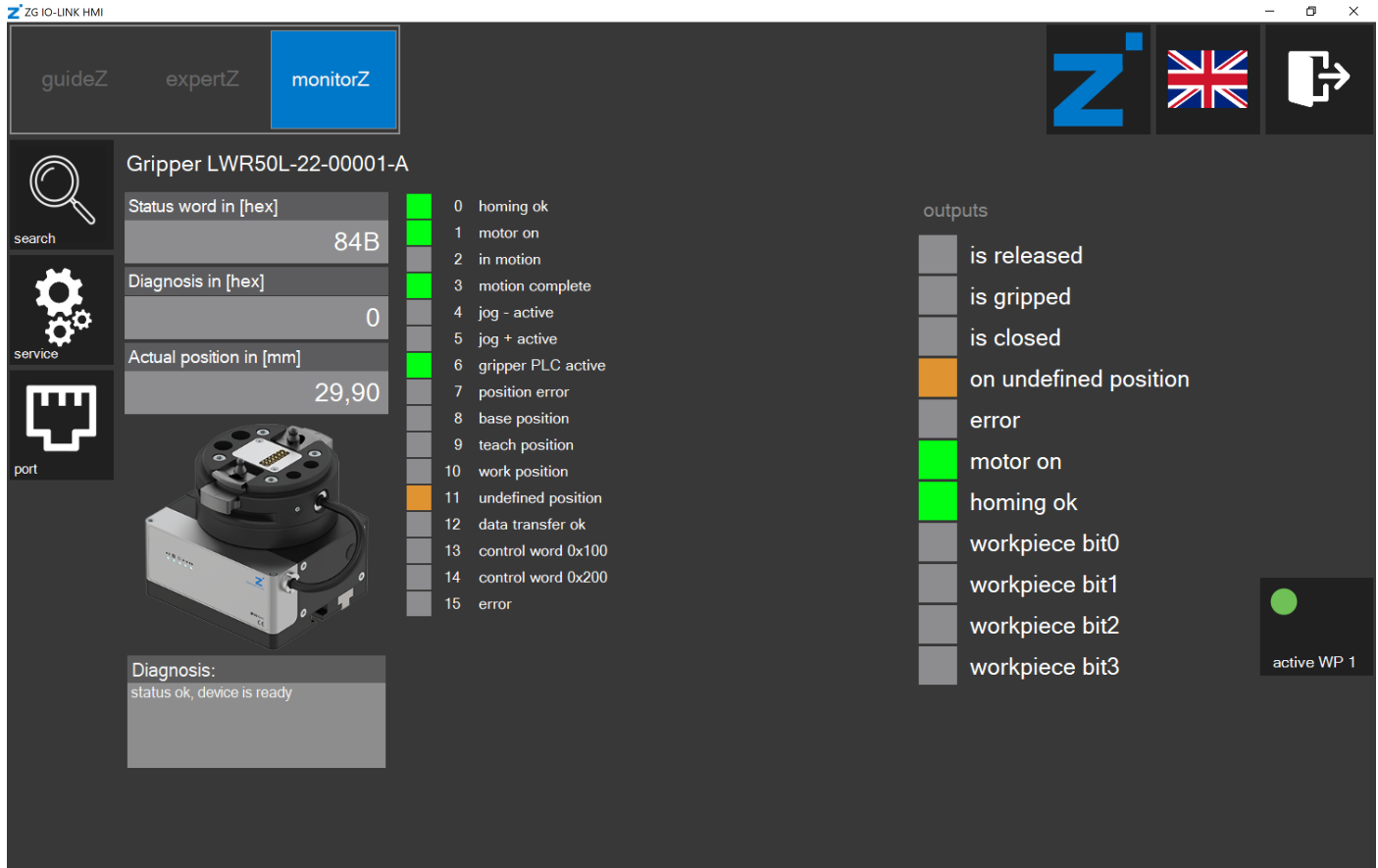
11.14 Datenspeicherung beendet

- Nach erfolgreicher Datenspeicherung wird wieder das Fenster zum Einlernen eines neuen Werkstücks angezeigt, siehe Kapitel „Werkstück einlernen“.
- Klicken Sie auf den Button *monitorZ*, wenn Sie stattdessen in die Kontrollebene *monitorZ* wechseln wollen.



11.15 Kontrollebene monitorZ

- Klicken Sie auf den Button *plug HMI*, um die Steuerhoheit auf die digitalen Robotereingänge und Roboterausgänge zu übergeben.
- ⇒ Die LED leuchtet rot.
- ⇒ Die Steuerung des Greifers mit der HMI-Software *ZG_IO_LINK_HMI* ist nicht mehr möglich, da die Eingangs- und Ausgangssignale nun die Kontrolle haben.
- ⇒ Sie können den Greifer mit der externen Steuerung und den gespeicherten Einstellungen bewegen.



11.16 Kontrollebene expertZ

In der Kontrollebene *expertZ* ist das Feintuning der Greifparameter möglich, sowie der Zugriff auf alle Prozessdaten (PDU), Servicedaten (ISDU) und Werkstücke.

ZG IO-LINK HMI

guideZ **expertZ** monitorZ

search

service

port

Gripper LWR50L-22-00001-A

Actual position in [mm]
7,19

- is released
- is closed
- is gripped
- on undefined position
- error

position tolerance in [mm] 0,00

gripping power in [%] 1

gripping speed in [%] 1

base position in [mm] 0,75

shift position in [mm] 0,75

teach position in [mm] 0,75

work position in [mm] 0,75

Outward

Mode	Type
50	HARD
62	HARD
82	PREPOSITION_HOLDING

Diagnosis:
position values not plausible

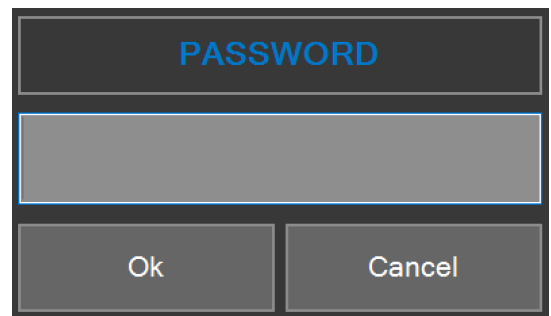
plug HMI motor auto w.piece **PDU** ISDU release acquire grip

Standardmäßig ist das *fine tuning* eingestellt, dabei handelt es sich um eine Ansicht, die auf den in der Kontrollebene *guideZ* eingestellten Parametern basiert. In dieser Ansicht können Sie diese Parameter optimieren.

- Schieben Sie den Balken auf den gewünschten Wert, um diesen zu ändern.
 - Klicken Sie im Bereich *Outward* auf den gewünschten *Mode*, um diesen zu ändern.
 - Klicken Sie auf den Button *release* oder den Button *grip*, um die Änderungen zu übernehmen und den Fahrauftrag auszuführen.
- ⇒ Die HMI-Software überprüft, ob der Wert vom Greifer verarbeitet werden kann und passt diesen bei Bedarf an dessen Grenzwerte an.

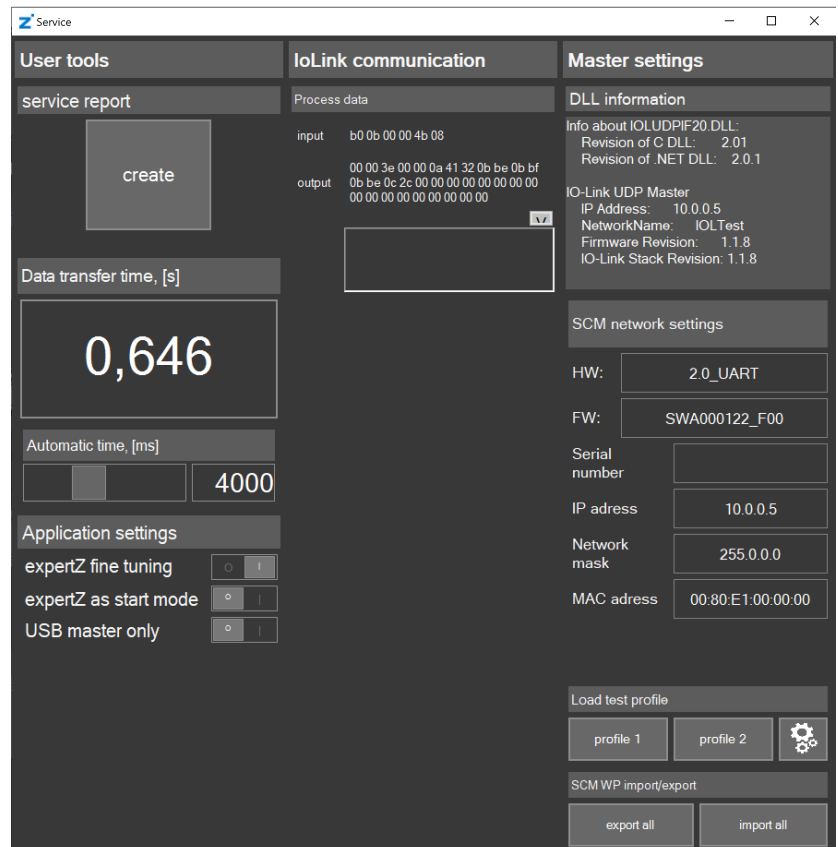
11.16.1 Service

- Klicken Sie auf den Button *service*.
- ⇒ Ein Anmeldefenster öffnet sich.
- Geben Sie das Passwort ein: *Service*



A dialog box titled "PASSWORD" with a large text input field and two buttons at the bottom: "Ok" and "Cancel".

- ⇒ Das Fenster *Service* öffnet sich.



The *Service* window is divided into several sections:

- User tools:** Contains a "service report" section with a "create" button.
- Data transfer time, [s]:** Displays a large value of "0,646".
- Automatic time, [ms]:** A slider control set to "4000".
- Application settings:** Includes checkboxes for "expertZ fine tuning", "expertZ as start mode", and "USB master only".
- IoLink communication:** Shows "Process data" with input/output hex values and a "V" button.
- Master settings:**
 - DLL information:** Details about IOLUDPIF20.DLL, including revision and IO-Link UDP Master info.
 - SCM network settings:** Fields for HW (2.0_UART), FW (SWA000122_F00), Serial number, IP address (10.0.0.5), Network mask (255.0.0.0), and MAC address (00:80:E1:00:00:00).
 - Load test profile:** Buttons for "profile 1", "profile 2", and a settings icon.
 - SCM WP import/export:** Buttons for "export all" and "import all".

11.16.1.1 Service report

- Klicken Sie im Bereich *service report* auf den Button *create*, um einen Service-Report zu erstellen.

11.16.1.2 Data transfer time

Die *Data transfer time* ist die benötigte Zeit zur Datenübertragung in den Greifer.

11.16.1.3 Automatic time

Die *Automatic time* ist die Pausezeit des Autoablaufs.

- Schieben Sie den Balken auf die gewünschte Zeit.

11.16.1.4 Application settings

- Schalten Sie die Option *expertZ as start* an, wenn *expertZ* als neue Startansicht angezeigt werden soll.
- Um vollständigen Zugriff auf alle Parameter zu erhalten, muss der Modus *expertZ fine tuning* ausgeschaltet werden.
- Schalten Sie den Modus *expertZ fine tuning* aus.

The screenshot shows the 'expertZ' application settings for a 'Gripper LWR50L-22-00001-A'. The interface includes a search bar, service icons, and a port icon. The main display area shows various status and position parameters:

- Status word in [hex]: 84B
- Diagnosis in [hex]: 0
- Actual position in [mm]: 29,92
- Diagnosis: status ok, device is ready

A list of status words and their descriptions is provided:

Status word	Description
0	homing ok
1	motor on
2	in motion
3	motion complete
4	jog - active
5	jog + active
6	gripper PLC active
7	position error
8	base position
9	teach position
10	work position
11	undefined position
12	data transfer ok
13	control word 0x100
14	control word 0x200
15	error

Additional parameters and settings include:

- device mode: 62
- workpiece no: 0
- position tolerance in [mm]: 0,10
- gripping power in [%]: 65
- gripping speed in [%]: 50
- base position in [mm]: 30,06
- shift position in [mm]: 30,07
- teach position in [mm]: 30,06
- work position in [mm]: 31,16

Buttons at the bottom include: plug HMI, motor, auto, w.piece, PDU, ISDU, to base, acquire, to work.

- Schalten Sie im Bereich *Application settings* die Option *USB master only* an, wenn die Netzwerkkommunikation ausgeschaltet werden soll.
 - Aktivieren Sie diese Option nur, wenn Sie über eine Zimmer PrepBox mit USB-Kabel verfügen.
- ⇒ Die HMI-Software sucht nur noch nach USB-Teilnehmern.

11.16.1.5 SCM network settings

- Klicken Sie im Bereich *IP adress* auf das Feld, um die IP-Adresse des SCM zu ändern.
- Schließen Sie das Fenster *Service*.
- Führen Sie einen Kaltstart durch.

11.16.2 Autoablauf starten

Im Autoablauf fährt der Greifer zyklisch auf und zu.

► Klicken Sie auf den Button *auto*.




11.16.3 Werkstückrezepturenmanagement


Im Werkstückrezepturenmanagement können die zuvor angepassten Parameter wieder in die Werkstückdatenbank gespeichert werden. Im Bereich *in work piece* werden die Daten, deren Werkstückrezepturnummern aktuell im Bereich *work piece number* ausgewählt sind. Im Bereich *to save* werden die Daten angezeigt, die mit dem Button *save WP* in die gewählte Werkstückrezepturnummer gespeichert werden können.


► Klicken Sie auf den Button *w.piece*, um das Werkstückrezepturenmanagement zu öffnen.


ZG IO-LINK HMI

guideZ
expertZ
monitorZ


search


service


port

Gripper LWR50L-22-00001-A

	in work piece	to save
device mode	62	82
base position	317	692
shift position	961	1525
teach position	1256	1874
work position	1927	2625
gripping power	13	47
gripping speed	47	67
position tolerance	31	65
Application specific tag	LWR50L-22	LWR50L-22
Comment	LWR	

work piece number

1	2	3	4
5	6	7	8
9	10	11	12
13	14	15	

export all
import all

delete WP

load from WP

save WP

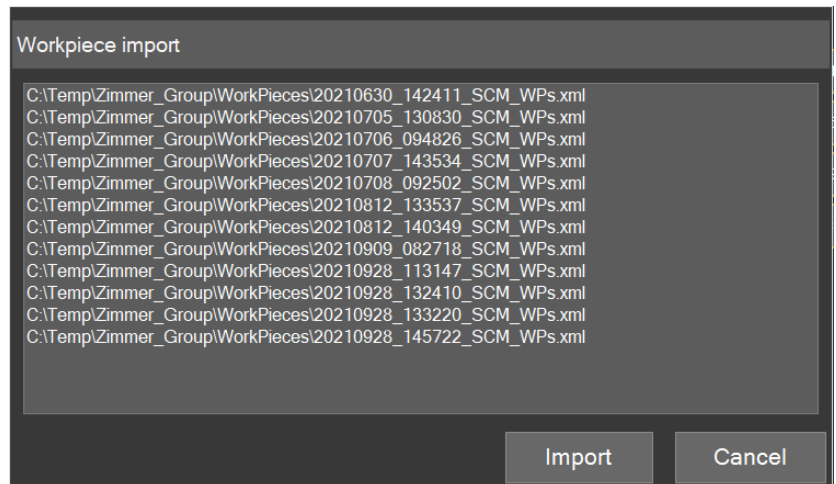
plug HMI
motor
auto

w.piece
PDU
ISDU
to base
acquire
to work

11.16.3.1 Werkstückrezepturen importieren

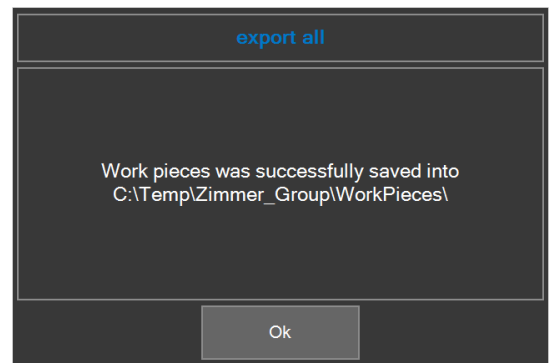
Nur der gesamte Datensatz kann geladen werden, alle 15 Werkstückrezepturen werden beim Import überschrieben.

- ▶ Klicken Sie auf den Button *import all*.
- ⇒ Das Fenster *Workpiece import* mit den zuvor gespeicherten Datensätzen wird angezeigt.
- ▶ Klicken Sie auf den gewünschten Datensatz.
- ▶ Klicken Sie auf den Button *Import*.



11.16.3.2 Werkstückrezepturen exportieren

- ▶ Klicken Sie auf den Button *export all*.
- ⇒ Alle Werkstückrezepturen werden auf der Festplatte gespeichert: C:\Temp\Zimmer_Group\WorkPieces



11.16.4 ISDU

Die ISDU sind azyklische Servicedaten, die direkt in den Speicher des Greifers geschrieben werden, diese Daten liegen somit nicht im SCM ab. Schreibbare azyklische Servicedaten können hier angepasst werden.

► Klicken Sie auf den Button ISDU, um die azyklischen Servicedaten anzusehen.

ZG IO-LINK HMI

guideZ **expertZ** monitorZ

search service port

Gripper LWR50L-22-00001-A

Status word in [hex] 884B

Diagnosis in [hex] 301

Actual position in [mm] 7,69

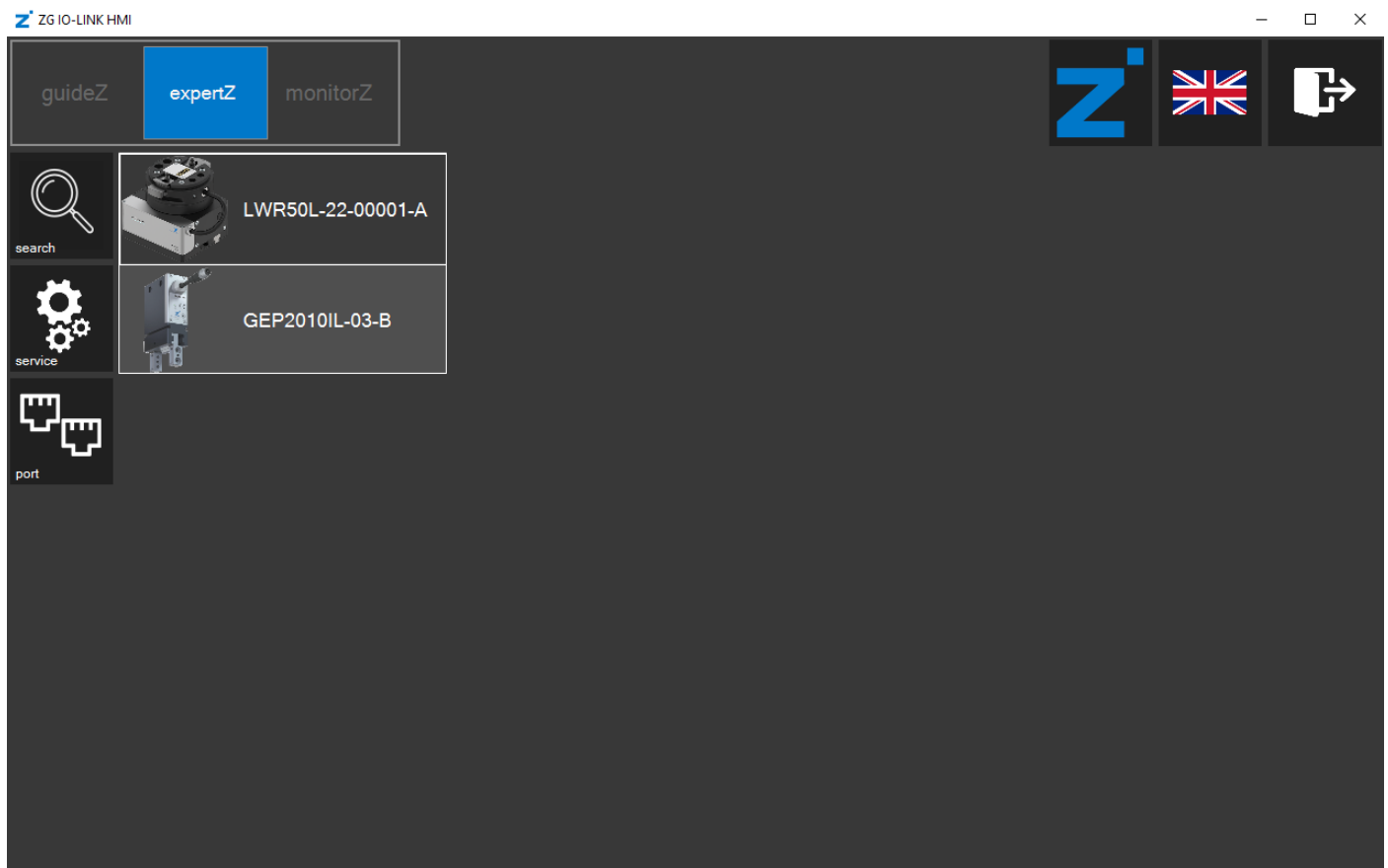
Diagnosis:
position values not plausible

idx	sdx	name	value	rights	type	io_l_type
+	0	Direct Parameters - Page 1		rw	0	recordt
+	1	Direct Parameters - Page 2		rw	0	recordt
	2	System Command		wo	uint8	std_d_system
+	12	Device Access Locks		rw	0	recordt
	16	Vendor Name	Zimmer GmbH	ro	string	stringt
	17	Vendor Text	www.zimmer-group.c	ro	string	stringt
	18	Product Name	LWR50L	ro	string	stringt
	19	Product ID	LWR50L-22-00001-	ro	string	stringt
	20	Product Text	gripper electric: 2-jar	ro	string	stringt
	21	Serial Number	01-00025505	ro	string	stringt
	22	Hardware Revision	BG00104 F00	ro	string	stringt
	23	Firmware Revision	SWA000058 Q00+5	ro	string	stringt

plug HMI motor auto w.piece PDU **ISDU** to base acquire to work

11.17 Aktive Greifer wählen

Wenn zwei Greifer angeschlossen sind, können Sie wählen, ob beide aktiv sein sollen oder nur einer von beiden.

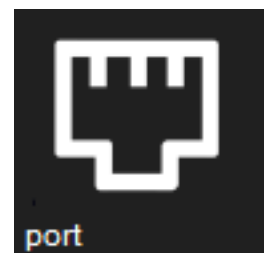


Beide angeschlossenen Greifer sind aktiv.



Nur einer von beiden angeschlossenen Greifern ist aktiv.

- Klicken Sie auf den entsprechenden Greifer, um diesen auszuwählen.



12 Fehlerdiagnose

INFORMATION



- Entnehmen Sie Informationen zur Fehlerbehebung bei Greifern der entsprechenden Montage- und Betriebsanleitung des Greifers auf unserer Internetseite.
- Entnehmen Sie Informationen zur Fehlerbehebung beim SCM der entsprechenden Montage- und Betriebsanleitung auf unserer Internetseite.
- Wenden Sie sich bei Fragen an den Zimmer-Kundenservice.

13 RoHS-Erklärung

Im Sinne der EU-Richtlinie 2011/65/EU

Name und Anschrift des Herstellers:

Zimmer GmbH

📍 Im Salmenkopf
77866 Rheinau, Germany
☎ +49 7844 9138 0
✉ info@zimmer-group.com
💻 www.zimmer-group.com

Hiermit erklären wir, dass die nachstehend beschriebene unvollständige Maschine

Produktbezeichnung: Smart Communication Module

Typenbezeichnung: SCM

in ihrer Konzeption und der von uns in Verkehr gebrachten Ausführung den Anforderungen der Richtlinie entspricht.

Michael Hoch

Bevollmächtigter für die Zusammen-
stellung der relevanten technischen
Unterlagen

Rheinau, den 28.02.2020

(Ort und Datum der Ausstellung)



Martin Zimmer
(rechtsverbindliche Unterschrift)
Geschäftsführender Gesellschafter

14 Konformitätserklärung

Im Sinne der EG-Richtlinie 2014/30/EU über die elektromagnetische Verträglichkeit

Name und Anschrift des Herstellers:

Zimmer GmbH

📍 Im Salmenkopf
77866 Rheinau, Germany
☎ +49 7844 9138 0
✉ info@zimmer-group.com
💻 www.zimmer-group.com

Hiermit erklären wir, dass die nachstehend beschriebenen Produkte

Produktbezeichnung: Smart Communication Module

Typenbezeichnung: SCM

in ihrer Konzeption und der von uns in Verkehr gebrachten Ausführung den Anforderungen der Richtlinie über die elektromagnetische Verträglichkeit 2014/30/EU entsprechen.

Folgende harmonisierte Normen wurden angewendet:

DIN EN ISO 12100	Sicherheit von Maschinen - Allgemeine Gestaltungsgrundsätze - Risikobeurteilung und Risikominderung
DIN EN 61000-6-3	EMV-Fachgrundnorm, Störaussendung für Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereiche
DIN EN 61000-6-2	EMV-Fachgrundnorm, Störfestigkeit im Industriebereich
DIN EN 61000-6-4	EMV-Fachgrundnorm, Störaussendung für Industriebereiche


Eine vollständige Liste der angewendeten Normen ist beim Hersteller einsehbar.

Kurt Ross

Bevollmächtigter für die Zusammenstellung der relevanten technischen Unterlagen

Rheinau, den 28.02.2020

(Ort und Datum der Ausstellung)



Martin Zimmer
(rechtsverbindliche Unterschrift)
Geschäftsführender Gesellschafter

15 Konformitätserklärung

Im Sinne der EG-Richtlinie 2014/35/EU (Niederspannungsrichtlinie)

Name und Anschrift des Herstellers:

Zimmer GmbH

📍 Im Salmenkopf
77866 Rheinau, Germany
☎ +49 7844 9138 0
✉ info@zimmer-group.com
💻 www.zimmer-group.com

Hiermit erklären wir, dass die nachstehend beschriebenen Produkte

Produktbezeichnung: Smart Communication Module

Typenbezeichnung: SCM

in ihrer Konzeption und der von uns in Verkehr gebrachten Ausführung den Anforderungen der Richtlinie 2014/35/EU entsprechen.

Folgende harmonisierte Normen wurden angewendet:

DIN EN ISO 12100	Sicherheit von Maschinen - Allgemeine Gestaltungsgrundsätze - Risikobeurteilung und Risikominderung
DIN EN 60204-1	Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen - Teil 1: Allgemeine Anforderungen

Eine vollständige Liste der angewendeten Normen ist beim Hersteller einsehbar.

Kurt Ross

Bevollmächtigter für die Zusammen-
stellung der relevanten technischen
Unterlagen

Rheinau, den 28.02.2020

(Ort und Datum der Ausstellung)



Martin Zimmer
(rechtsverbindliche Unterschrift)
Geschäftsführender Gesellschafter