

SICK AG
Erwin-Sick-Straße 1
DE-79183 Waldkirch



www.sick.com

sBot Stop - URCap, sBot Speed - URCap

QUICKSTART

en

Alle Rechte vorbehalten. Subject to change without notice.

1 About this document

This Quickstart applies for the safety systems sBot – URCap with the following part numbers:

- 1111884
- 1111885
- 1137604
- 1137605

For more information on how to work with the safety system, refer to the machinery documentation or the operating instructions for the safety system. You can call up the operating instructions by entering the safety system's part number in the search field at www.sick.com.

2 General safety note

Integrating the product

The information and tools will not fulfill the safety requirements for your application without further adjustments being made! The project planning provided by way of example is intended to serve as the basis to allow you to perform your own project planning and programming in line with your specific requirements. What this means is that the information and tools merely provide an example to demonstrate how a safety function can be taken care of.

When it comes to your own project planning and programming, you will need to rely on qualified staff given that it is your responsibility to ensure that the following requirements are complied with at the very least:

- Carry out a risk assessment.
- Take applicable standards into account.
- Verify and validate the safety functions.

3 Overview of initial commissioning

Procedure

Step	Procedure	See
1	Identify the hazardous area and determine a suitable position for the safety laser scanner.	Operating instructions for the safety system, section "4.3 Design"
2	Mount the safety laser scanner.	Mounting instructions for the safety laser scanner
3	Connect the components as per the circuit diagram and supply them with voltage.	Operating instructions for the safety system, section "6.3 Connecting the safety system"
4	For safety systems with 2 safety laser scanners only: Set program 7 on the safety controller.	Operating instructions for the safety system, section "8.2 Configure the safety controller"
5	Install nanoScan3 Tool configuration software on the robot controller.	Operating instructions of the safety system, chapter "7.1 Installing nanoScan3 Tool."
6	Configure the robot controller.	Operating instructions for the safety system, section "8.3 Configuring the robot controller"
7	Configure the safety laser scanner using the nanoScan3 Tool.	Operating instructions for the safety system, section "8.4 Configuring the safety laser scanner"
8	Put safety system into operation.	Operating instructions of the safety system, chapter "9.3 Performing commissioning at a new location"
9	Verify and validate the safety functions.	Operating instructions of the safety system, chapter "17.1 Checklists"

QUICKSTART

de

Alle Rechte vorbehalten. Irrtümer und Änderungen vorbehalten.

1 Zu diesem Dokument

Diese Dokument gilt für die Sicherheitssysteme sBot – URCap mit den folgenden Artikelnummern:

- 1111884
- 1111885
- 1137604
- 1137605

Weitere Informationen zur Arbeit mit dem Sicherheitssystem enthält die Maschinendokumentation oder die Betriebsanleitung des Sicherheitssystems. Sie finden die aktuelle Betriebsanleitung, indem Sie auf www.sick.com im Suchfeld die Artikelnummer eingeben.

2 Grundlegender Sicherheitshinweis

Einbindung des Produkts

Die Informationen und Hilfsmittel erfüllen ohne weitere Anpassung noch nicht die Sicherheitsanforderungen Ihrer Applikation! Das enthaltene Projektierungsbeispiel dient als Grundlage, damit Sie Ihre spezifische Projektierung und Programmierung selbst durchführen können. Die Informationen und Hilfsmittel stellen daher nur ein Beispiel dar, wie eine Sicherheitsfunktion erfüllt werden kann.

Für Ihre spezifische Projektierung und Programmierung ist qualifiziertes Personal erforderlich, denn mindestens folgende Anforderungen müssen eigenverantwortlich erfüllt werden:

- Risikobeurteilung durchführen.
- Anwendbare Normen berücksichtigen.
- Sicherheitsfunktionen verifizieren und validieren.

3 Überblick über die Erstinbetriebnahme

Vorgehensweise

Schritt	Vorgehensweise	Siehe
1	Gefahrbereich identifizieren und geeignete Position für Sicherheitslaserscanner bestimmen.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Abschnitt "4.3 Konstruktion"
2	Sicherheitslaserscanner montieren.	Montageanleitung des Sicherheitslaserscanners
3	Komponenten nach Schaltplan anschließen und mit Spannung versorgen.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Abschnitt "6.3 Sicherheitssystem anschließen"
4	Nur bei Sicherheitssystemen mit 2 Sicherheitslaserscannern: Programm 7 an Sicherheitssteuerung einstellen.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "8.2 Sicherheitssteuerung konfigurieren"
5	Konfigurationssoftware nanoScan3 Tool auf Robotersteuerung installieren.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "7.1 nanoScan3 Tool installieren"
6	Robotersteuerung konfigurieren.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "8.3 Robotersteuerung konfigurieren"
7	Sicherheitslaserscanner mit nanoScan3 Tool konfigurieren.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "8.4 Sicherheitslaserscanner konfigurieren"
8	Sicherheitssystem in Betrieb nehmen.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "9.3 Inbetriebnahme an neuem Standort durchführen"
9	Sicherheitsfunktionen verifizieren und validieren.	Betriebsanleitung des Sicherheitssystems, Kapitel "17.1 Checklisten"