



DANGER / DANGER / GEFAHR / PELIGRO / PERICOLO / 危险

ELECTRIC SHOCK, EXPLOSION, OR ARC FLASH

- Disconnect all power from all equipment including connected devices prior to removing any covers or doors, or installing or removing any accessories, hardware, cables, or wires except under the specific conditions specified in the appropriate hardware guide for this equipment.
- Always use a properly rated voltage sensing device to confirm that the power is off where and when indicated.
- Replace and secure all covers, accessories, hardware, cables, and wires and confirm that a proper ground connection exists before applying power to the equipment.
- Use only the specified voltage when operating this equipment and any associated products.
- After switching off the equipment make sure to maintain a waiting time of at least 5 minutes before disconnecting the power cable for the capacitors to discharge.
- Operate electrical components only with a connected protective ground (earth) cable.
- Verify the secure connection of the protective ground (earth) cable to the electrical devices so that connection complies with the wiring diagram.
- Do not touch the electrical connection points of the components when the equipment is energized.
- Provide protection against indirect contact.
- Insulate any unused conductors on both ends of the connection cable.
- Ensure that the power cables are correctly connected and connectors are locked in place during the operation time of the system.

Failure to follow these instructions will result in death or serious injury.

ÉLECTROCUTION, EXPLOSION OU ÉCLAIR D'ARC ÉLECTRIQUE

- Coupez toutes les alimentations de tous les équipements, y compris des équipements connectés, avant de retirer les couvercles ou les portes d'accès, ou avant d'installer ou de retirer des accessoires, matériels, câbles ou fils, sauf dans les cas de figure spécifiquement indiqués dans le guide de référence du matériel approprié à cet équipement.
- Utilisez toujours un appareil de mesure de tension réglé correctement pour vous assurer que l'alimentation est coupée conformément aux indications.
- Remettez en place et fixez tous les couvercles de protection, accessoires, matériels, câbles et fils et vérifiez que l'équipement est bien relié à la terre avant de le remettre sous tension.
- Utilisez uniquement la tension indiquée pour faire fonctionner cet équipement et les produits associés.
- Après avoir éteint l'équipement, veuillez à attendre au moins 5 minutes avant de débrancher le câble d'alimentation.
- Utilisez les composants électriques seulement avec un câble de protection (mise à la terre) raccordé.
- Vérifiez que la protection (mise à la terre) est correctement raccordée à l'ensemble des appareils électriques, conformément au schéma de raccordement.
- Ne touchez pas les points de raccordement électrique des composants une fois l'équipement sous tension.
- Fournissez une protection contre les contacts indirects.
- Isolez les conducteurs inutilisés aux deux extrémités du câble de connexion.
- Assurez-vous que les câbles d'alimentation sont correctement connectés et que les connecteurs sont verrouillés en place pendant la durée de fonctionnement du système.

Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort ou des blessures graves.

ELEKTRISCHER SCHLAG, EXPLOSION ODER LICHTBOGEN

- Trennen Sie alle Geräte, einschließlich der angeschlossenen Komponenten, vor der Entfernung von Abdeckungen oder Türen sowie vor der Installation oder Entfernung von Zubehörteilen, Hardware, Kabeln oder Drähten von der Spannungsversorgung, ausgenommen unter den im jeweiligen Hardwarehandbuch für diese Geräte angegebenen Bedingungen.
- Verwenden Sie stets ein genormtes Spannungsprüfgerät, um festzustellen, ob die Spannungsversorgung wirklich abgeschaltet ist.
- Bringen Sie alle Abdeckungen, Zubehörteile, Hardware, Kabel und Drähte wieder an, sichern Sie sie und vergewissern Sie sich, dass eine ordnungsgemäße Erdung vorhanden ist, bevor Sie die Spannungszufuhr zum Gerät einschalten.
- Dieses Gerät und jegliche zugehörigen Produkte dürfen nur mit der angegebenen Spannung betrieben werden.
- Achten Sie nach dem Ausschalten des Geräts darauf, eine Wartezeit von mindestens 5 Minuten einzuhalten, bevor Sie das Stromkabel für die Entladung der Kondensatoren entfernen.
- Betreiben Sie elektrische Komponenten nur mit einem verbundenen Erdschutzkabel (Schutzleiter).
- Prüfen Sie den sicheren Anschluss des Erdschutzkabels (Masse) für die elektrischen Komponenten, um die Konformität mit dem Verkabelungsplan zu gewährleisten.
- Wenn das Gerät unter Spannung steht, dürfen die elektrischen Kontakte der Komponenten nicht berührt werden.
- Sorgen Sie für Schutz vor indirektem Berühren.
- Beide Seiten der nicht verwendeten Leiter des Verbindungskabels sind zu isolieren.
- Stellen Sie sicher, dass die Netzkabel während der Betriebszeit des Systems korrekt angeschlossen und die Stecker eingerastet sind.

Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen hat Tod oder schwere Verletzungen zur Folge.

DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

- Desconecte la alimentación de todo el equipo, incluidos los dispositivos conectados, antes de retirar cubiertas o puertas o de instalar o retirar accesorios, hardware, cables o hilos, excepto en las condiciones concretas especificadas en la guía de hardware adecuada para este equipo.
- Utilice siempre un dispositivo de detección de tensión con la capacidad nominal apropiada para confirmar que la alimentación está desconectada en el momento y lugar indicados.
- Vuelva a colocar y asegure todas las cubiertas, accesorios, hardware, cables e hilos y confirme que existe una conexión a tierra adecuada antes de aplicar energía al equipo.
- Use solo la tensión especificada cuando opere este equipo y cualquier producto asociado.
- Tras apagar el equipo, asegúrese de mantener un tiempo de espera de al menos 5 minutos antes de desconectar el cable de alimentación, para que se descarguen los condensadores.
- Opere los componentes eléctricos solo con un cable de tierra de protección conectado.
- Verifique la conexión segura del cable de tierra de protección a los dispositivos eléctricos para que la conexión cumpla con el diagrama de cableado.
- No toque los puntos de conexión eléctrica de los componentes mientras el equipo reciba alimentación.
- Proporcione protección contra el contacto indirecto.
- Aisle en ambos extremos los conductores no utilizados del cable de conexión.
- Asegúrese de que los cables de alimentación estén conectados correctamente y que los conectores estén bloqueados en su lugar durante el tiempo de funcionamiento del sistema.

Si no se siguen estas instrucciones, se producirán lesiones graves o la muerte.

SCOSSE ELETTRICHE, ESPLOSIONE O ARCO ELETTRICO

- Scollegare completamente l'alimentazione da tutte le apparecchiature, inclusi i dispositivi connessi, prima di rimuovere qualsiasi coperchio o sportello oppure installare o rimuovere qualsiasi accessorio, hardware, cavo o filo, tranne in condizioni specifiche riportate nell'apposita guida all'hardware per la presente apparecchiatura.
- Utilizzare sempre un dispositivo di rilevamento della tensione adeguatamente calibrato per verificare che l'alimentazione sia disattivata dove e quando indicato.
- Riposizionare e fissare tutti i coperchi, gli accessori, l'hardware, i cavi e i fili e confermare che esista un corretto collegamento a terra prima di alimentare l'apparecchiatura.
- Utilizzare solo la tensione specificata quando si utilizza la presente apparecchiatura e qualsiasi prodotto associato.
- Dopo avere spento l'apparecchiatura, assicurarsi di mantenere un tempo di attesa di almeno 5 minuti prima di scollegare il cavo di alimentazione per lo scarico del condensatore.
- Utilizzare i componenti elettrici solo con un cavo di messa a terra di protezione (terra) collegato.
- Verificare il collegamento sicuro del cavo di messa a terra di protezione (terra) ai dispositivi elettrici in modo che il collegamento sia conforme allo schema elettrico.
- Non toccare i punti di collegamento elettrico dei componenti quando l'apparecchiatura è sotto tensione.
- Fornire protezione contro il contatto indiretto.
- Isolare qualsiasi conduttore inutilizzato su entrambe le estremità del cavo di collegamento.
- Assicurarsi che i cavi di alimentazione siano collegati correttamente e che i connettori siano bloccati in posizione durante il tempo di funzionamento del sistema.

La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte o gravi lesioni.

电击、爆炸或电弧闪光

- 在移除任何盖板或门之前，或者在安装或移除任何配件、硬件、电缆或电线之前，请断开全部设备（包括连接的设备）的所有电源，除非本产品相关硬件指南中额外指出某些特定情况。
- 始终使用合适的额定电压传感设备来确认电源在指定的时间和地点关闭。
- 更换并固定所有盖板、附件、硬件、电缆和电线，并在为设备通电之前确认存在正确的接地连接。
- 操作本设备和任何相关产品时，只能使用指定的电压。
- 关闭设备后，在断开电源线之前请确保至少等待 5 秒的时间以供电容器放电。
- 仅在连接了保护性接地（大地）线的情况下操作电气组件。
- 验证保护接地（接地）电缆与电气设备的安全连接，使连接符合接线图。
- 设备通电时，请勿触摸元器件的电气连接点。
- 提供防止间接接触的保护。
- 将连接电缆两端未使用的导体绝缘。
- 确保在系统运行期间正确连接电源线并将连接器锁定到位。

不遵守这些说明可导致死亡或重伤。

- en Electrical equipment should be installed, operated, serviced, and maintained only by qualified personnel. No responsibility is assumed by Schneider Electric for any consequences arising out of the use of this material.
- fr L'équipement électrique doit être installé, opéré, entretenu et maintenu uniquement par un personnel qualifié. Schneider Electric décline toute responsabilité quant aux conséquences découlant de l'utilisation de ce matériel.
- de Elektrische Geräte sollten nur von qualifiziertem Personal installiert, betrieben, gewartet und instand gehalten werden. Schneider Electric übernimmt keinerlei Verantwortung für etwaige Folgen, die sich aus der Verwendung dieses Materials ergeben.
- es Los equipos eléctricos solo deben ser instalados, operados, revisados y mantenidos por personal cualificado. Schneider Electric no asume responsabilidad alguna por las consecuencias derivadas del uso de este material.
- it Gli interventi di installazione, manutenzione e assistenza e il funzionamento delle apparecchiature elettriche devono essere eseguiti esclusivamente da personale qualificato. Schneider Electric non si assume alcuna responsabilità per le conseguenze derivanti dall'uso di questo materiale.
- zh 电气设备只能由合格人员进行安装、操作、维修和维护。对于因使用本品而产生的任何后果，Schneider Electric 不承担任何责任。

DANGER / DANGER / GEFAHR / PELIGRO / PERICOLO / 危险	
POTENTIAL FOR EXPLOSION Install and use this equipment in non-hazardous locations only. Failure to follow these instructions will result in death or serious injury.	RISQUE D'EXPLOSION Installez et utilisez cet équipement exclusivement dans des zones non dangereuses. Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort ou des blessures graves.
EXPLOSIONSGEFAHR Installieren und verwenden Sie dieses Gerät ausschließlich in Ex-freien Bereichen. Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen hat Tod oder schwere Verletzungen zur Folge.	POTENCIAL DE EXPLOSIÓN Instale y utilice este equipo únicamente en ubicaciones no peligrosas. Si no se siguen estas instrucciones, se producirán lesiones graves o la muerte.
RISCHIO DI ESPLOSIONE Installare e utilizzare la presente apparecchiatura solo in luoghi non a rischio. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte o gravi lesioni.	爆炸风险 仅在非危险场所安装和使用该设备。 不遵守这些说明可导致死亡或重伤。
WARNING / AVERTISSEMENT / WARNUNG / ADVERTENCIA / AVVERTENZA / 警告	
UNINTENDED EQUIPMENT OPERATION - Use appropriate protective devices (functional safety devices) in compliance with local and national standards. - Perform a hazard and risk analysis to determine the appropriate safety integrity level, and any other safety requirements, for your specific application based on all the applicable standards. - Ensure that the hazard and risk analysis is conducted and respected according to EN/ISO 12100 during the design of your machine. - Apply all measures from the hazard and risk analysis before putting the system in service. - Refer to the <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> for residual risks. - Install and operate the device only in the intended environment considering the residual risks. - Do not disassemble, repair, or modify this equipment. Failure to follow these instructions can result in death, serious injury, or equipment damage.	FONCTIONNEMENT IMPRÉVU DE L'ÉQUIPEMENT - Utilisez des équipements de protection appropriés (dispositifs de sécurité fonctionnelle) conformément aux normes locales et nationales. - Réalisez une analyse des risques et des dangers pour évaluer le niveau d'intégrité de sécurité approprié et toute autre exigence de sécurité dans le cadre de votre application, d'après les normes en vigueur. - Lors de la conception de la machine, une évaluation des risques et des dangers doit être conduite et respectée conformément à la norme EN/ISO 12100. - Appliquez toutes les mesures de l'analyse des dangers et des risques avant de mettre le système sous tension. - Consultez le <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> pour en savoir plus sur les risques résiduels. - Installez et utilisez l'appareil uniquement dans l'environnement prévu en tenant compte des risques résiduels. - Cet équipement ne doit être ni démonté, ni réparé, ni modifié. Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.
NICHT BESTIMMUNGSGEMÄSSER GEBRAUCH - Verwenden Sie angemessene Schutzeinrichtungen (Geräte zur funktionalen Sicherheit), die den örtlichen, regionalen und nationalen Normen entsprechen. - Führen Sie eine Gefahren- und Risikoanalyse durch, um das geeignete Sicherheitsintegritätslevel und andere Sicherheitsanforderungen zu bestimmen, die für Ihre spezifische Applikation gemäß der entsprechenden Standards gelten. - Stellen Sie sicher, dass bei der Konzeption Ihrer Maschine eine Gefahren- und Risikoanalyse nach EN/ISO 12100 durchgeführt und respektiert wird. - Führen Sie alle Maßnahmen der Gefahren- und Risikoanalyse durch, bevor Sie das System in Betrieb nehmen. - Informationen über Restrisiken finden Sie im <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i>. - Installieren und betreiben Sie das Gerät ausschließlich in der dafür vorgesehenen Umgebung und unter Berücksichtigung der Restrisiken. - Dieses Gerät darf weder zerlegt noch repariert oder verändert werden. Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Tod, schwere Verletzungen oder Geräteschäden zur Folge haben.	FUNCIONAMIENTO INVOLUNTARIO DE LOS EQUIPOS - Utilice dispositivos de protección apropiados (dispositivos de seguridad funcional) que cumplan la normativa local y nacional. - Realice un análisis de peligros y riesgos para determinar el nivel de integridad de seguridad apropiado y cualquier otro requisito de seguridad para su aplicación concreta, siempre basándose en todas las normas aplicables. - Asegúrese de que el análisis de peligros y riesgos se realiza y respeta de conformidad con la norma EN/ISO 12100 durante el diseño de su máquina. - Aplique todas las medidas del análisis de peligros y riesgos antes de poner el sistema en servicio. - Consulte el documento <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> para conocer los riesgos residuales. - Instale y opere el dispositivo solo en el entorno previsto teniendo en cuenta los riesgos residuales. - No desensamble, repare ni modifique este equipo. Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse lesiones graves o la muerte, así como daños en los equipos.
FUNZIONAMENTO INVOLONTARIO DELL'APPARECCHIATURA - Utilizzare dispositivi di protezione adeguati (dispositivi di sicurezza funzionali) in conformità alle norme locali e nazionali. - Eseguire un'analisi dei rischi e dei pericoli per determinare il livello di integrità di sicurezza appropriato e qualsiasi altro requisito di sicurezza per l'applicazione specifica, sulla base di tutti gli standard vigenti. - Assicurarsi che l'analisi dei rischi e dei pericoli sia condotta e rispettata secondo la norma EN/ISO 12100 durante la progettazione della macchina. - Applicare tutte le misure dell'analisi dei rischi e dei pericoli prima di mettere in servizio il sistema. - Per i rischi residui, consultare la <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i>. - Installare e utilizzare il dispositivo solo nell'ambiente previsto considerando i rischi residui. - Non smontare, riparare o modificare questa apparecchiatura. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte, lesioni gravi o danni all'apparecchiatura.	设备意外操作 - 使用适当且符合当地和国家标准的保护装置（功能安全装置）。 - 进行危害与风险分析，并根据全部适用标准为您的特定应用确定适当的安全完整性等级以及其它安全要求。 - 确保在您的机器设计期间根据 EN/ISO 12100 进行危害与风险分析并遵守评估结果。 - 在将系统投入使用之前，落实并实施根据危害与风险分析确定的所有相关措施。 - 对于剩余风险，请参阅 <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i>。 - 考虑到剩余风险，仅在预期环境中安装和操作设备。 - 请勿对此设备进行拆卸、修理或改装。 不遵守这些说明可能会导致死亡、重伤或设备损坏。

en Components Overview

The Lexium SCARA is composed of the following components:

es Descripción general de los componentes

El Lexium SCARA está formado por los siguientes componentes:

fr Présentation des composants

Le Lexium SCARA est composé des éléments suivants :

it Panoramica dei componenti

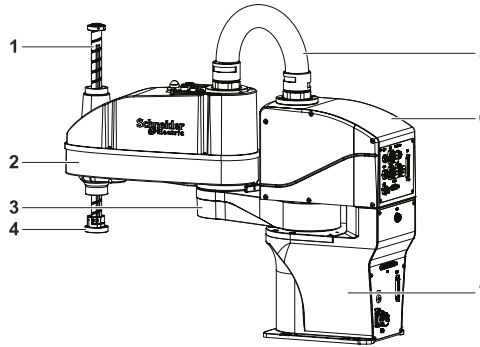
Lexium SCARA è formato dai seguenti componenti:

de Übersicht über die Komponenten

Der Lexium SCARA besteht aus folgenden Komponenten:

zh 组件概述

Lexium SCARA 由以下组件组成:



- 1 Ball screw
2 Arm 2
3 Arm 1
4 Tool flange
5 Flexible tube
6 Control unit
7 Base

- 1 Vis à bille
2 Arbre 2
3 Arbre 1
4 Bride d'outil
5 Tube flexible
6 Unité de commande
7 Base

- 1 Kugelumlaufspindel
2 Arm 2
3 Arm 1
4 Werkzeugflansch
5 Flexibles Rohr
6 Steuereinheit
7 Sockel

- 1 Husillo de bolas
2 Brazo 2
3 Brazo 1
4 Brida de herramientas
5 Tubo flexible
6 Unidad de control
7 Base

- 1 Vite a sfera
2 Braccio 2
3 Braccio 1
4 Flangia dello strumento
5 Tubo flessibile
6 Unità di controllo
7 Base

- 1 滚珠丝杠
2 臂 2
3 臂 1
4 工具法兰
5 柔性管
6 控制单元
7 底座

en Scope of Delivery

After unpacking, verify the contents of the carton using the following packing list and inspect the equipment for transport damage. A Lexium SCARA package contains the following items:

- Lexium SCARA
- Set of 5 cables for IP20
- MCP jumper plug
- 18x insulated blade connectors, red (for cable arm wiring)
- Instruction sheet
- One set of fastening hardware including:
4x hexagon socket screws M8x25
4x spring washers
4x flat washers
- Declaration of conformity

NOTE: In case of transport damages, contact your local Schneider Electric service representative.

fr Étendue de la livraison

Après le déballage, vérifiez le contenu du carton à l'aide de la liste d'emballage suivante et vérifiez que l'équipement n'a pas été endommagé pendant le transport. L'emballage d'un Lexium SCARA contient les éléments suivants :

- Lexium SCARA
- Jeu de 5 câbles pour IP20
- Fiche de cavalier MCP
- 18x fiches à lamelles isolées, rouges (pour câblage du bras)
- Fiche d'instructions
- Un jeu de matériel de fixation comprenant :
4x vis à six pans creux M8x25
4x rondelles élastiques
4x rondelles plates
- Déclaration de conformité

REMARQUE : En cas de dommages occasionnés par le transport, contactez votre service après-vente local Schneider Electric.

de Lieferumfang

Überprüfen Sie nach dem Auspacken den Inhalt des Kartons anhand der folgenden Packliste und untersuchen Sie das Gerät auf Transportschäden. Zum Lieferumfang des Lexium SCARA gehören:

- Lexium SCARA
- Satz aus 5 Kabeln gemäß IP20
- MCP-Brückenstecker
- 18-fach isolierte Flachstecker, rot (für Kabelarmverkabelung)
- Anweisungsheft
- Ein Satz Befestigungsmittel enthält:
4x Innensechskantschrauben M8x25
4x Federscheiben
4x Unterlegscheiben
- Konformitätserklärung

HINWEIS: Bei Transportschäden nehmen Sie Kontakt zu Ihrem örtlichen Schneider Electric-Kundenservice auf.

es Alcance de suministro

Después de desembalar, verifique el contenido de la caja con la siguiente lista de embalaje e inspeccione el equipo para comprobar si ha sufrido daños durante el transporte. Un paquete Lexium SCARA contiene los siguientes elementos:

- Lexium SCARA
- Juego de 5 cables para IP20
- Puente de conexión MCP
- 18 conectores de cuchilla aislados, rojos (para cableado del brazo)
- Hoja de instrucciones
- Un juego de herrajes de sujeción que incluye:
4 tornillos de cabeza hueca hexagonal M8x25
4 arandelas de resorte
4 arandelas planas
- Declaración de conformidad

NOTA: Si detecta daños sufridos durante el transporte, contacte con su representante de servicio local de Schneider Electric.

it Contenuto della fornitura

Dopo il disimballaggio, verificare il contenuto della scatola utilizzando il seguente elenco di imballaggio e controllare che l'apparecchiatura non presenti danni da trasporto. Una confezione di Lexium SCARA contiene i seguenti articoli:

- Lexium SCARA
- Set di 5 cavi per IP20
- Ponticello MCP
- 18 connettori a lama isolati, rossi (per il cablaggio del braccio portacavi)
- Foglio delle istruzioni
- Un set di strumenti di fissaggio comprendente:
4 viti a testa cava esagonale M8x25
4 rondelle elastiche
4 rondelle piatte
- Dichiarazione di conformità

NOTA: In caso di danni dovuti al trasporto, contattare il centro di assistenza Schneider Electric locale.

zh 供货范围

开箱后, 请使用以下装箱单验证纸箱中的内容物, 并检查设备是否有运输损坏。Lexium SCARA 包装包含以下项目:

- Lexium SCARA
- 一套 5 根 IP20 电缆
- MCP 跳线插头
- 18x 绝缘叶片连接器; 红色 (用于电缆臂接线)
- 说明书
- 一套紧固硬件, 包括:
4x 内六角螺钉 M8x25
4x 弹性垫圈
4x 平垫圈
- 一致性声明

注: 如果发生运输损坏, 请联系您当地的 Schneider Electric 服务代表。

en Installation Requirements The Lexium SCARA is designed for floor mounting. The shape and size of the robot mounting rack vary according to its use. However, it must withstand the weight of the robot and the dynamic force produced during its motion. Here are some mounting requirements: • Reinforce the mounting rack with a truss. • The bottom surface of the robot must be parallel to the mounting surface of the rack. • The area of the mounting surface must be no less than that of the bottom surface of the robot. • Securely bolt the rack to the ground to make sure it does not move. • The holes on the rack for installing the robot must be M8 threaded holes. When installing the robot, the strength of the bolts must meet ISO 898-1 property class 10.9 or 12.9 standard. • To minimize vibration, the bottom plate of the robot should be a steel plate with the following characteristics: • Thickness: > 20 mm (0.79 in) • Surface roughness: < 12.5 µm (492 µin) • Flatness: < 0.5 mm (0.0197 in)	
fr Conditions d'installation Le Lexium SCARA est conçu pour être monté au sol. La forme et la taille du support de montage du robot varient en fonction de son utilisation. Cependant, il doit résister au poids du robot et à la force dynamique produite lors de son déplacement. Voici quelques conditions de montage : • Renforcez le support de montage à l'aide d'un treillis. • La surface inférieure du robot doit être parallèle à la surface de montage du support. • La surface de montage ne doit pas être inférieure à la surface inférieure du robot. • Fixez solidement le support au sol pour vous assurer qu'il ne bouge pas. • Les trous sur le support pour l'installation du robot doivent être des trous filetés M8. Lors de l'installation du robot, la résistance des boulons doit être conforme à la norme ISO 898-1, classe de propriété 10.9 ou 12.9. • Pour minimiser les vibrations, la plaque inférieure du robot doit être une plaque d'acier présentant les caractéristiques suivantes : • Épaisseur : > 20 mm (0,79 po) • Rugosité de la surface : < 12,5 µm (492 µpo) • Planéité : < 0,5 mm (0,0197 po)	
de Installationsvoraussetzungen Der Lexium SCARA ist auf die Bodenmontage ausgelegt. Form und Größe des Montagegestells des Roboters können je nach Verwendungszweck variieren. Es muss jedoch dem Gewicht des Roboters und den dynamischen Kräften standhalten, die bei seiner Bewegung auftreten. Im Folgenden sind einige Montageanforderungen aufgeführt: • Verstärken Sie das Montagegestell mit einer Traverse. • Die Unterseite des Roboters muss parallel zur Montagefläche des Gestells ausgerichtet sein. • Die Montagefläche darf nicht kleiner sein als die Unterseite des Roboters. • Schrauben Sie das Gestell gut am Untergrund fest, um sicherzustellen, dass es sich nicht bewegt. • Die Löcher im Gestell zur Installation des Roboters müssen M8-Gewindebohrungen sein. Bei der Installation des Roboters muss die Festigkeit der Schrauben der Norm ISO 898-1, Festigkeitsklasse 10.9 oder 12.9, entsprechen. • Um Vibrationen zu minimieren, sollte die Bodenplatte des Roboters eine Stahlplatte mit folgenden Eigenschaften sein: • Dicke: > 20 mm (0,79 in.) • Oberflächenrauheit: < 12,5 µm (492 µin) • Flachheit: < 0,5 mm (0,0197 in)	
es Requisitos de instalación El Lexium SCARA se ha diseñado para su montaje en suelo. La forma y el tamaño del bastidor de montaje del robot varían en función de su uso. Sin embargo, debe soportar el peso del robot y la fuerza dinámica producida durante su movimiento. Estos son algunos de los requisitos de montaje: • Refuerce el bastidor de montaje con un soporte. • La superficie inferior del robot debe ser paralela a la superficie de montaje del bastidor. • El área de la superficie de montaje no debe ser inferior a la de la superficie inferior del robot. • Atornille firmemente el bastidor al suelo para asegurarse de que no se mueva. • Los orificios del bastidor para instalar el robot deben ser orificios roscados M8. Al instalar el robot, la resistencia de los pernos debe cumplir la norma ISO 898-1 clase de propiedad 10.9 o 12.9. • Para minimizar las vibraciones, la placa inferior del robot debe ser una placa de acero con las siguientes características: • Grosor: >20 mm (0,79 in) • Rugosidad de la superficie: <12,5 µm (492 µin) • Planitud: <0,5 mm (0,0197 in)	
it Requisiti di installazione Lexium SCARA è progettato per il montaggio a pavimento. La forma e le dimensioni del rack di montaggio del robot variano a seconda dell'uso. In ogni caso, deve resistere al peso del robot e alla forza dinamica prodotta durante il suo movimento. Di seguito sono elencati alcuni requisiti di montaggio: • Rinforzare il rack di montaggio con una struttura a traliccio. • La superficie inferiore del robot deve essere parallela alla superficie di montaggio del rack. • L'area della superficie di montaggio non deve essere inferiore a quella della superficie inferiore del robot. • Fissare saldamente il rack al suolo per assicurarsi che non si muova. • I fori sul rack per l'installazione del robot devono avere una filettatura M8. Quando si installa il robot, la resistenza dei bulloni deve essere conforme allo standard ISO 898-1 classe di proprietà 10.9 o 12.9. • Per ridurre al minimo le vibrazioni, la piastra inferiore del robot deve essere una piastra di acciaio con le seguenti caratteristiche: • Spessore: > 20 mm (0,79 in) • Rugosità della superficie: < 12,5 µm (492 µin) • Planarità: < 0,5 mm (0,0197 in)	
zh 安装要求 Lexium SCARA 设计用于地板安装。机器人安装机架的形状和尺寸根据其用途而有所差异。然而，它必须承受机器人的重量及其运动过程中产生的动态力。以下是一些安装要求： • 用桁架对安装机架进行加固。 • 机器人底面必须与机架安装面平行。 • 安装面面积必须不小于机器人底面面积。 • 用螺栓将机架牢固地固定在地面上，以确保其不会移动。 • 机架上用于安装机器人的孔必须为 M8 螺纹孔。安装机器人时，螺栓强度必须符合 ISO 898-1 性能等级 10.9 或 12.9 标准。 • 为了最大限度地减少振动，机器人的底板应为具有以下特性的钢板： • 厚度：> 20 mm (0.79 in) • 表面粗糙度：< 12.5 µm (492 µin) • 平面度：< 0.5 mm (0.0197 in)	
CAUTION / ATTENTION / VORSICHT / PRECAUCIÓN / ATTENZIONE / 警告	
PINCH POINTS Pay attention to the robot pinch points. Failure to follow these instructions can result in equipment damage.	Points de pincements Faites attention aux points de pincement du robot. Le non-respect de ces instructions peut entraîner des dommages matériels.
Quetschstellen Achten Sie auf die Quetschstellen des Roboters. Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Geräteschäden zur Folge haben.	PUNTOS DE APRISIONAMIENTO Preste atención a los puntos de aprisionamiento del robot. Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse daños en los equipos.
PUNTI DI AGGANCIO Prestare attenzione ai punti di aggancio del robot. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare danni all'apparecchiatura.	夹点 请注意机器人夹点。 不遵守这些说明可能会导致设备损坏。
NOTICE / AVIS / HINWEISE / AVISO / AVVISO / 注意	
INSUFFICIENT INSTALLATION Ensure that the robot base is stable to avoid adverse effects, such as vibration and/or position inaccuracy, during robot motion. Failure to follow these instructions can result in equipment damage.	INSTALLATION INSUFFISANTE Assurez-vous que la base du robot est stable afin d'éviter des effets indésirables, tels que les vibrations et/ou l'imprécision de la position, pendant le mouvement du robot. Le non-respect de ces instructions peut entraîner des dommages matériels.
UNZUREICHENDE INSTALLATION Stellen Sie sicher, dass der Robotersockel stabil ist, um Beeinträchtigungen wie Vibrationen und/oder Positionsungenauigkeiten während der Roboterbewegung zu vermeiden. Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Geräteschäden zur Folge haben.	INSTALACIÓN DEFICIENTE Asegúrese de que la base del robot es estable para evitar efectos adversos, como vibraciones o imprecisión en la posición, durante el movimiento del robot. Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse daños en los equipos.
INSTALLAZIONE NON ADEGUATA Assicurarsi che la base del robot sia stabile per evitare effetti indesiderati, come vibrazione e/o posizione imprecisa, durante il moto del robot. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare danni all'apparecchiatura.	安装不足 在机器人运动过程中，确保机器人底座稳定，以避免不利影响，例如振动和/或位置不准确。 不遵守这些说明可能会导致设备损坏。

en Base Mounting

Use bolts, elastic washers, and flat washers for base mounting. The dimensions and installation of the bolts and washers are presented in the following figure.

fr Montage de la base

Utilisez des boulons, des rondelles élastiques et des rondelles plates pour le montage de la base. Les dimensions et l'installation des boulons et des rondelles sont présentées dans la figure suivante.

de Sockelmontage

Verwenden Sie für die Montage des Sockels Schrauben, elastische Unterlegscheiben und flache Unterlegscheiben. Die Abmessungen sowie die Montage der Schrauben und Unterlegscheiben sind in der folgenden Abbildung dargestellt.

es Montaje de la base

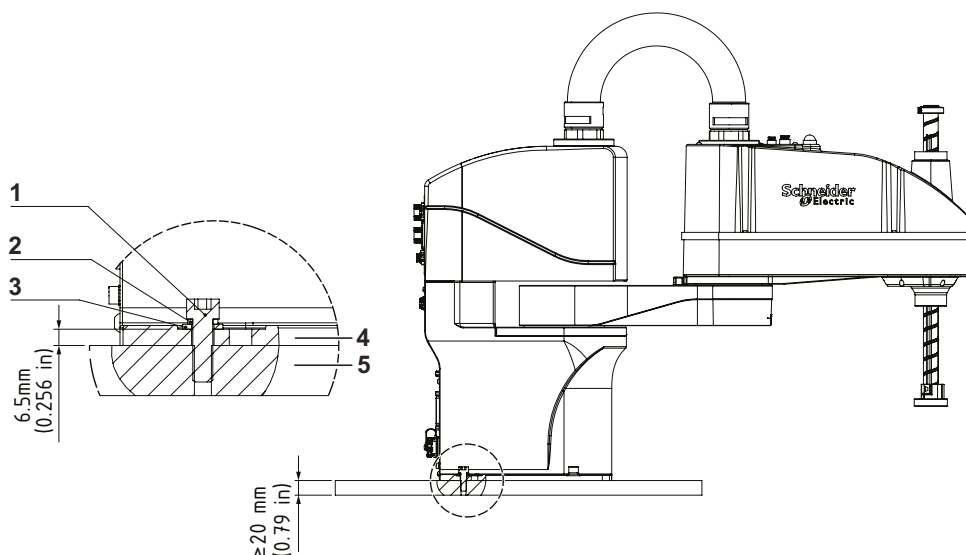
Utilice pernos, arandelas de resorte y arandelas planas para el montaje de la base. Las dimensiones y la instalación de los pernos y las arandelas se presentan en la siguiente figura.

it Montaggio della base

Per il montaggio della base utilizzare bulloni, rondelle elastiche e rondelle piatte. Le dimensioni e l'installazione dei bulloni e delle rondelle sono illustrate nella figura seguente.

zh 底座安装

请使用螺栓、弹性垫圈和平垫圈进行底座安装。螺栓和垫圈的尺寸和安装如下图所示。



- en** 1 Hexagon socket screw M8x25 (4 pieces)
2 Spring washer
3 Flat washer
4 Robot base
5 Bottom plate

- fr** 1 Vis à six pans creux M8x25 (4 pièces)
2 Rondelle élastique
3 Rondelle plate
4 Base du robot
5 Plaque inférieure

- de** 1 Innensechskantschraube M8x25 (4 Stück)
2 Federscheibe
3 Flache Unterlegscheibe
4 Robotersockel
5 Bodenplatte

- es** 1 Tornillo de cabeza hueca hexagonal M8x25 (4 piezas)
2 Arandela de resorte
3 Arandela plana
4 Base del robot
5 Placa inferior

- it** 1 Vite a testa cava esagonale M8x25 (4 pezzi)
2 Rondella elastica
3 Rondella piatta
4 Base del robot
5 Piastra inferiore

- zh** 1 内六角螺钉 M8x25 (4 颗)
2 弹性垫圈
3 平垫圈
4 机器人底座
5 底板

en Mounting the Robot Position the robot via the two dial-pins and secure the robot base by screwing down four bolts through the mounting holes. Use the hexagon bolts, elastic washers, and flat washers. Torque requirement for base mounting bolt: • 4 securing screws: M8x25 • Torque requirement: 35 Nm (310 lbf-in) NOTE: To prevent the hexagon bolts from getting loose during robot operation, tighten them according to torque requirements.	fr Montage du robot Positionnez le robot à l'aide des deux broches et fixez la base du robot en vissant quatre boulons dans les trous de montage. Utilisez les boulons hexagonaux, les rondelles élastiques et les rondelles plates. Couple requis pour le boulon de montage de la base : • 4 vis de fixation : M8x25 • Couple requis : 35 Nm (310 lbf-in) REMARQUE : Pour éviter que les boulons hexagonaux ne se desserrent pendant le fonctionnement du robot, serrez-les en fonction du couple requis.	de Montage des Roboters Positionieren Sie den Roboter mithilfe der beiden Drehstifte und befestigen Sie den Robotersockel, indem Sie die vier Schrauben durch die Befestigungslöcher schrauben. Verwenden Sie dabei die Sechskantschrauben, elastische Unterlegscheiben und flache Unterlegscheiben. Erforderliches Drehmoment für Schrauben zur Sockelmontage: • 4 Sicherungsschrauben M8x25 • Erforderliches Drehmoment: 35 Nm (310 lbf-in) HINWEIS: Um zu verhindern, dass sich die Sechskantschrauben während des Roboterbetriebs lösen, ziehen Sie sie mit dem entsprechenden erforderlichen Drehmoment fest.
es Montaje del robot Posicione el robot mediante los dos pines y fije la base del robot atornillando cuatro pernos a través de los orificios de montaje. Utilice los pernos hexagonales, las arandelas de resorte y las arandelas planas. Par necesario para el perno de montaje de la base: • 4 tornillos de fijación: M8x25 • Par necesario: 35 Nm (310 pies-libra) NOTA: Para evitar que los pernos hexagonales se aflojen durante el funcionamiento del robot, apriéte-los según los requisitos de par.	it Montaggio del robot Posizionare il robot tramite i due perni di selezione e fissare la base del robot avvitando quattro bulloni attraverso i fori di montaggio. Utilizzare i bulloni esagonali, le rondelle elastiche e le rondelle piatte. Coppia richiesta per il bullone di montaggio della base: • 4 viti di fissaggio: M8x25 • Requisiti di coppia: 35 Nm (310 lbf-in) NOTA: Per evitare che i bulloni esagonali si allentino durante il funzionamento del robot, serrarli secondo i requisiti di coppia.	zh 安装机器人 通过两个表盘销定位机器人，并通过将四个螺栓拧紧穿入安装孔来固定机器人底座。请使用六角螺栓、弹性垫圈和平垫圈。 底座安装螺栓的扭矩要求： • 4 颗紧固螺钉：M8x25 • 扭矩要求：35 Nm (310 lbf-in) 注： 为防止机器人操作过程中六角螺栓松动，请按照扭矩要求拧紧。
WARNING / AVERTISSEMENT / WARNUNG / ADVERTENCIA / AVVERTENZA / 警告		
FALLING LOADS • Handle the Lexium SCARA by at least two people. • Wear protective equipment when handling the Lexium SCARA. Failure to follow these instructions can result in death, serious injury, or equipment damage.	CHUTE DE CHARGES • Le SCARA Lexium doit être manipulé par au moins deux personnes. • Portez un équipement de protection lorsque vous manipulez le Lexium SCARA. Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.	
HERABFALLENDE LASTEN • Der Lexium SCARA muss von mindestens zwei Personen bedient werden. • Tragen Sie bei der Bedienung des Lexium SCARA Schutzausrüstung. Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Tod, schwere Verletzungen oder Geräteschäden zur Folge haben.	CAÍDA DE CARGAS • Al menos dos personas deben manipular el Lexium SCARA. • Lleve equipos de protección cuando manipule el Lexium SCARA. Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse lesiones graves o la muerte, así como daños en los equipos.	
CADUTA DI CARICHI • Lexium SCARA deve essere maneggiato da almeno due persone. • Indossare dispositivi di protezione individuale quando si maneggia Lexium SCARA. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte, lesioni gravi o danni all'apparecchiatura.	物品坠落 • 至少由两人搬运 Lexium SCARA。 • 搬运 Lexium SCARA 时，请佩戴防护设备。 不遵守这些说明可能会导致死亡、重伤或设备损坏。	

en Pneumatic Installation

Three air hoses link the base to the arm 2. If needed, connect Air 1 both on the base and on the arm 2 to use a pneumatic device. Additionally, you can connect the two Air 2, and/or the two Air 3.

Maximum pressure: 10 bar (145 psi)

The connections are made using press-on fittings for polyurethane tubing with an internal diameter of:

- 6 mm (0.236 in) for air hose 1 and 2
- 4 mm (0.157 in) for air hose 3

fr Installation pneumatique

Trois tuyaux d'air relient la base au bras 2. Si nécessaire, branchez Air 1 à la fois sur la base et sur le bras 2 pour utiliser un dispositif pneumatique. En outre, vous pouvez connecter les deux Air 2, et/ou les deux Air 3.

Pression maximale : 10 bars (145 psi)

Les connexions sont réalisées à l'aide de raccords à emboîtement pour tubes en polyuréthane d'un diamètre interne de :

- 6 mm (0,236 po) pour le tuyau d'air 1 et 2
- 4 mm (0,157 po) pour le tuyau d'air 3

de Pneumatische Installation

Drei Luftschläuche verbinden den Sockel mit dem Arm 2. Verbinden Sie Air 1 bei Bedarf sowohl mit dem Sockel als auch mit Arm 2 für die Verwendung eines pneumatischen Geräts. Zusätzlich können Sie die zwei Air 2 und/oder die zwei Air 3 verbinden.

Maximaler Druck: 10 bar (145 psi)

Die Anschlüsse werden mit Pressfittings für Polyurethanschläuche mit einem Innendurchmesser von:

- 6 mm (0,236 in) bei Luftschlauch 1 und 2
- 4 mm (0,157 in) bei Luftschlauch 3 gefertigt

es Instalación neumática

Tres mangueras de aire conectan la base con el brazo 2. En caso necesario, conecte Air 1 tanto en la base como en el brazo 2 para utilizar un dispositivo neumático. Si lo desea, puede conectar las dos Air 2 o las dos Air 3.

Presión máxima: 10 bar (145 psi)

Las conexiones se realizan mediante racores a presión para tubos de poliuretano con un diámetro interno de:

- 6 mm (0,236 in) para las mangueras de aire 1 y 2
- 4 mm (0,157 in) para la manguera de aire 3

it Installazione pneumatica

Tre tubi flessibili per l'aria collegano la base al braccio 2. Se necessario, collegare Aria 1 sia alla base sia al braccio 2 per utilizzare un dispositivo pneumatico. Inoltre, è possibile collegare i due tubi Aria 2 e/o i due tubi Aria 3.

Pressione massima: 10 bar (145 psi)

Le connessioni sono realizzate con raccordi a pressione per tubi in poliuretano con diametro interno pari a:

- 6 mm (0,236 in) per i tubi flessibili dell'aria 1 e 2
- 4 mm (0,157 in) per il tubo flessibile dell'aria 3

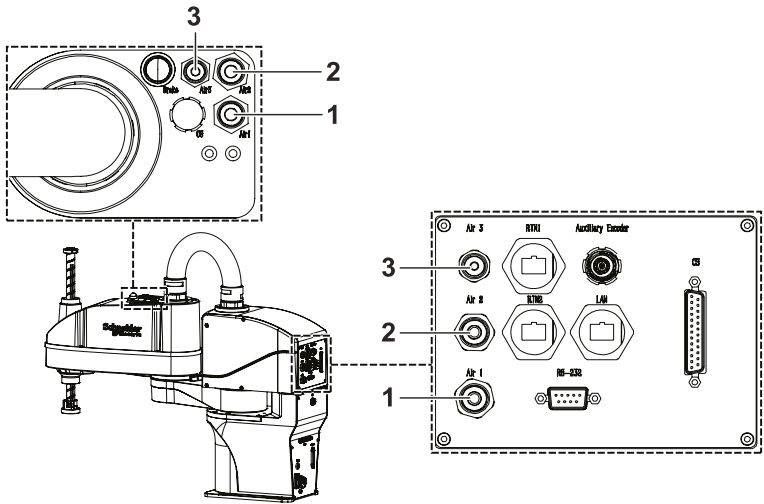
zh 气动安装

三根空气软管将底座连接至臂 2。如需要，连接底座和臂 2 两者上的 Air 1 以使用气动装置。此外，还可连接两根 Air 2 和/或两根 Air 3。

最大压力：10 bar (145 psi)

连接采用聚氨酯管道的卡压型接头，内径为：

- 6 mm (0.236 in) 适用于空气软管 1 和 2
- 4 mm (0.157 in) 适用于空气软管 3



- 1 Air 1: Connection for air hose 1
2 Air 2: Connection for air hose 2
3 Air 3: Connection for air hose 3

- 1 Air 1 : Connexion pour tuyau d'air 1
2 Air 2 : Connexion pour tuyau d'air 2
3 Air 3 : Connexion pour tuyau d'air 3

- 1 Air 1: Verbindung für Luftschlauch 1
2 Air 2: Verbindung für Luftschlauch 2
3 Air 3: Verbindung für Luftschlauch 3

- 1 Air 1: Conexión para manguera de aire 1
2 Air 2: Conexión para manguera de aire 2
3 Air 3: Conexión para manguera de aire 3

- 1 Air 1: Collegamento per il tubo flessibile dell'aria 1
2 Air 2: Collegamento per il tubo flessibile dell'aria 2
3 Air 3: Collegamento per il tubo flessibile dell'aria 3

- 1 Air 1: 空气软管 1 的连接
2 Air 2: 空气软管 2 的连接
3 Air 3: 空气软管 3 的连接

⚠ WARNING / AVERTISSEMENT / WARNUNG / ADVERTENCIA / AVVERTENZA / 警告

FALLING HEAVY LOAD

Verify in the application that the gripper is designed to hold the load with the accelerations programmed, as well as in the event of an electrical power outage or an inoperative air supply.

Failure to follow these instructions can result in death, serious injury, or equipment damage.

CHUTE DE CHARGE LOURDE

Vérifiez dans l'application que le préhenseur est conçu pour maintenir la charge avec les accélérations programmées, ainsi qu'en cas de coupure de courant ou d'alimentation en air inopérante.

Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

HERABFALLENDE SCHWERLAST

Stellen Sie in der Anwendung sicher, dass der Greifer so ausgelegt ist, dass er die Last mit den programmierten Beschleunigungen halten kann, auch bei einem Stromausfall oder einer Funktionsstörung der Luftzufuhr.

Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Tod, schwere Verletzungen oder Geräteschäden zur Folge haben.

CAÍDA DE CARGAS PESADAS

Verifique en la aplicación que la pinza se ha diseñado para sujetar la carga con las aceleraciones programadas, así como en caso de corte de la alimentación eléctrica o de inoperatividad del suministro de aire.

Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse lesiones graves o la muerte, así como daños en los equipos.

CADUTA DI CARICHI PESANTI

Verificare nell'applicazione che la pinza sia progettata per trattenere il carico con le accelerazioni programmate, nonché in caso di interruzione dell'alimentazione elettrica o di alimentazione dell'aria non funzionante.

La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte, lesioni gravi o danni all'apparecchiatura.

重物坠落危险

请在应用中检查并确认夹持器被设计为能够在程控的加速度下以及在断电或供气失效的情况下保持负载。

不遵守这些说明可能会导致死亡、重伤或设备损坏。

en **CS connection**

If needed, connect CS both on the base and on the arm 2 to connect an electric device.
The maximum voltage and current are respectively 30 V dc and 0.6 A.

es **Conexión CS**

En caso necesario, conecte CS tanto en la base como en el brazo 2 para conectar un dispositivo eléctrico. La tensión y la corriente máximas son de 30 V CC y 0,6 A, respectivamente.

fr **Connexion CS**

Si nécessaire, branchez CS à la fois sur la base et sur le bras 2 pour connecter un dispositif électrique. La tension et l'intensité maximales sont respectivement de 30 Vcc et 0,6 A.

it **Collegamento CS**

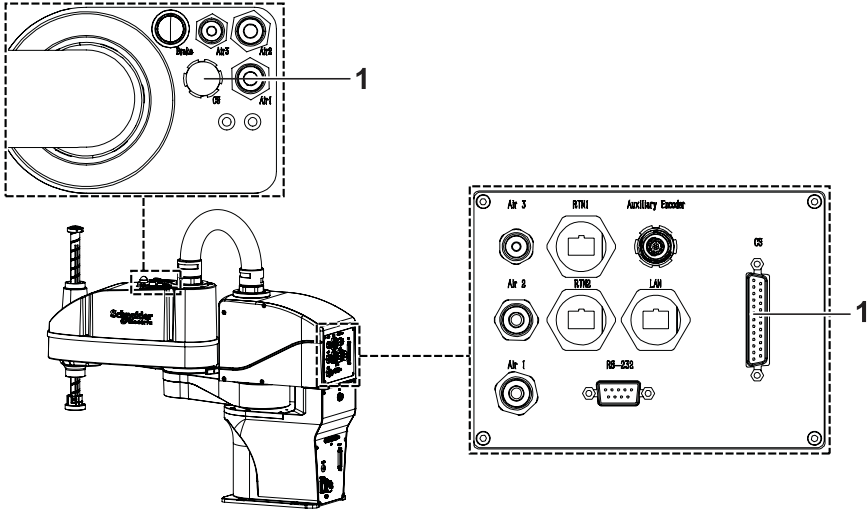
Se necessario, collegare CS sia alla base sia al braccio 2 per collegare un dispositivo elettrico. La tensione e la corrente massime sono rispettivamente di 30 V CC e 0,6 A.

de **CS-Verbindung**

Verbinden Sie CS bei Bedarf sowohl mit dem Sockel als auch mit Arm 2 für den Anschluss eines elektrischen Geräts.
Die maximale Spannung und Stromstärke betragen 30 VDC bzw. 0,6 A.

zh **CS 连接**

如需要，连接底座和臂 2 两者上的 CS 以连接电子设备。
最大电压和最大电流分别为 30 V dc 和 0.6 A。



en 1 CS connection

es 1 Conexión CS

fr 1 Connexion CS

it 1 Collegamento CS

de 1 CS-Verbindung

zh 1 CS 连接

en Electrical Connections

The following figure presents the location of the three interface panels of the Lexium SCARA.

es Conexiones eléctricas

La siguiente figura presenta la ubicación de los tres paneles de interfaz del Lexium SCARA.

fr Raccordements électriques

La figure suivante présente l'emplacement des trois panneaux d'interface du Lexium SCARA.

it Collegamenti elettrici

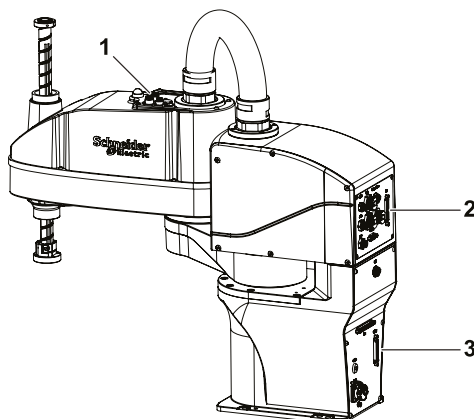
La figura seguente illustra la posizione dei tre pannelli di interfaccia di Lexium SCARA.

de Elektrische Anschlüsse

Die nachstehende Abbildung zeigt die Position der drei Schnittstellen des Lexium SCARA.

zh 电气连接

下图示出了 Lexium SCARA 的三个接口面板的位置。
接口面板的位置。



- en** 1 Arm 2 interface panel
2 Control unit interface panel
3 Base interface panel

- es** 1 Panel de interfaz del brazo 2
2 Panel de interfaz de la unidad de control
3 Panel de interfaz de la base

- en** The following figure presents the arm 2 interface panel.

- es** La siguiente figura presenta el panel de interfaz del brazo 2.

- fr** 1 Panneau d'interface du bras 2
2 Panneau d'interface de l'unité de commande
3 Panneau d'interface de la base

- it** 1 Pannello di interfaccia del braccio 2
2 Pannello di interfaccia dell'unità di controllo
3 Pannello di interfaccia della base

- fr** La figure suivante présente le panneau d'interface du bras 2

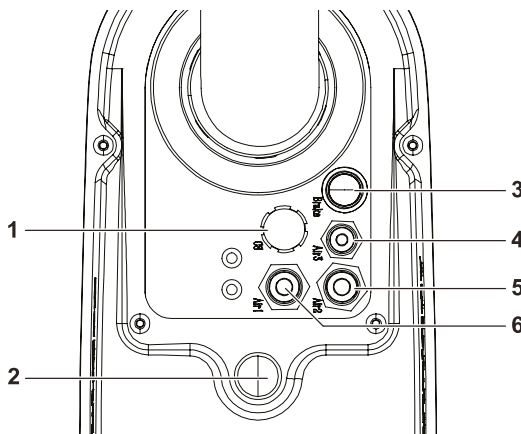
- it** La figura seguente presenta il pannello di interfaccia del braccio 2.

- de** 1 Schnittstelle Arm 2
2 Schnittstelle Steuereinheit
3 Schnittstelle Sockel

- zh** 1 臂 2 接口面板
2 控制单元接口面板
3 底座接口面板

- de** Die folgende Abbildung zeigt die Schnittstelle von Arm 2.

- zh** 下图示出了臂 2 接口面板。



- en** 1 **CS**: Customer Signal interface (Customer Signal)
2 -: Robot Status indicator, see page 12
3 **Brake**: Brake release button
4 **Air3**: Air hose 3: Ø 4 mm (0,157 in)
5 **Air2**: Air hose 2: Ø 6 mm (0,236 in)
6 **Air1**: Air hose 1: Ø 6 mm (0,236 in)

- es** 1 **CS**: Interfaz de señal de cliente (del inglés Customer Signal)
2 -: Indicador de estado del robot, consulte la página 12
3 **Brake**: Botón de desbloqueo del freno
4 **Air3**: Manguera de aire 3: Ø 4 mm (0,157 in)
5 **Air2**: Manguera de aire 2: Ø 6 mm (0,236 in)
6 **Air1**: Manguera de aire 1: Ø 6 mm (0,236 in)

- fr** 11 **CS**: Interface signal client (signal client)
2 -: Indicateur d'état du robot, voir page 12
3 **Brake**: Bouton de déblocage des freins
4 **Air3**: Tuyau d'air 3: Ø 4 mm (0,157 in)
5 **Air2**: Tuyau d'air 2: Ø 6 mm (0,236 in)
6 **Air1**: Tuyau d'air 1: Ø 6 mm (0,236 in)

- it** 1 **CS**: Interfaccia segnale cliente (Customer Signal)
2 -: Indicatore di stato del robot, vedere pagina 12
3 **Brake**: Pulsante di rilascio del freno
4 **Air3**: Tubo flessibile dell'aria 3: Ø 4 mm (0,157 in)
5 **Air2**: Tubo flessibile dell'aria 2: Ø 6 mm (0,236 in)
6 **Air1**: Tubo flessibile dell'aria 1: Ø 6 mm (0,236 in)

- de** 1 **CS**: Kunden-Signal-Schnittstelle (Customer Signal)
2 -: Roboter Statusanzeige, siehe Seite 12
3 **Brake**: Taste zum Lösen der Bremse
4 **Air3**: Luftschlauch 3: Ø 4 mm (0,157 in)
5 **Air2**: Luftschlauch 2: Ø 6 mm (0,236 in)
6 **Air1**: Luftschlauch 1: Ø 6 mm (0,236 in)

- zh** 1 **CS**: 客户信号接口 (客户信号)
2 -: 机器人状态指示灯, 请参见第 12 页
3 **Brake**: 制动释放按钮
4 **Air3**: 空气软管 3: Ø 4 mm (0.157 in)
5 **Air2**: 空气软管 2: Ø 6 mm (0.236 in)
6 **Air1**: 空气软管 1: Ø 6 mm (0.236 in)

- en

The following figure presents the control unit interface panel.
- es

La siguiente figura presenta el panel de interfaz de la unidad de control.

- fr

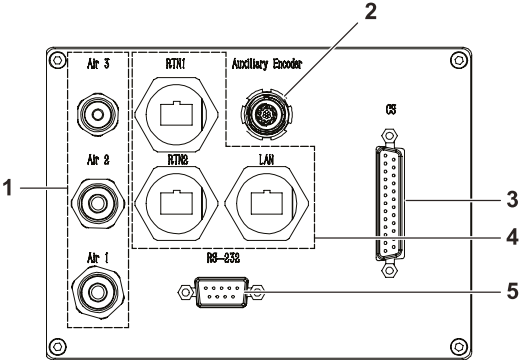
La figure suivante présente le panneau d'interface de l'unité de commande.
- it

La figura seguente presenta il pannello di interfaccia dell'unità di controllo.

- de

Die folgende Abbildung zeigt die Schnittstelle der Steuereinheit.
- zh

下图示出了控制单元接口面板



- en

1 **Air1**: Air hose 1: Ø 6 mm (0,236 in)
Air2: Air hose 2: Ø 6 mm (0,236 in)
Air3: Air hose 3: Ø 4 mm (0,157 in)
2 **Auxiliary Encoder**: Reserved
3 **CS**: Customer Signal interface (Customer Signal)
4 **RTN1**: Sercos port 1
RTN2: Sercos port 2
LAN: Reserved
5 **RS-232**: Reserved

- fr

1 **Air1** : Tuyau d'air 1 : Ø 6 mm (0,236 in)
Air2 : Tuyau d'air 2 : Ø 6 mm (0,236 in)
Air3 : Tuyau d'air 3 : Ø 4 mm (0,157 in)
2 **Auxiliary Encoder** : Réservé
3 **CS** : Interface signal client (signal client)
4 **RTN1** : Port Sercos 1
RTN2 : Port Sercos 2
LAN : Réservé
5 **RS-232** : Réservé

- de

1 **Air1**: Luftschlauch 1: Ø 6 mm (0,236 in)
Air2: Luftschlauch 2: Ø 6 mm (0,236 in)
Air3: Luftschlauch 3: Ø 4 mm (0,157 in)
2 **Auxiliary Encoder** Reserviert
3 **CS**: Kunden-Signal-Schnittstelle (Customer Signal)
4 **RTN1**: Sercos Port 1
RTN2: Sercos Port 2
LAN: Reserviert
5 **RS-232**: Reserviert

- es

1 **Air1**: Manguera de aire 1: Ø 6 mm (0,236 in)
Air2: Manguera de aire 2: Ø 6 mm (0,236 in)
Air3: Manguera de aire 3: Ø 4 mm (0,157 in)
2 **Auxiliary Encoder**: Reservado
3 **CS**: Interfaz de señal de cliente (del inglés Customer Signal)
4 **RTN1**: Puerto Sercos 1
RTN2: Puerto Sercos 2
LAN: Reservado
5 **RS-232**: Reservado

- it

1 **Air1**: Tubo flessibile dell'aria 1: Ø 6 mm (0,236 in)
Air2: Tubo flessibile dell'aria 2: Ø 6 mm (0,236 in)
Air3: Tubo flessibile dell'aria 3: Ø 4 mm (0,157 in)
2 **Auxiliary Encoder**: Riservato
3 **CS**: Interfaccia segnale cliente (Customer Signal)
4 **RTN1**: Porta Sercos 1
RTN2: Porta Sercos 2
LAN: Riservato
5 **RS-232**: Riservato

- zh

1 **Air1**: 空气软管 1: Ø 6 mm (0.236 in)
Air2: 空气软管 2: Ø 6 mm (0.236 in)
Air3: 空气软管 3: Ø 4 mm (0.157 in)
2 **Auxiliary Encoder**: 保留
3 **CS**: 客户信号接口 (客户信号)
4 **RTN1**: Sercos 端口 1
RTN2: Sercos 端口 2
LAN: 保留
5 **RS-232**: 保留

- en

The following figure presents the base interface panel.
- es

La siguiente figura presenta el panel de interfaz de la base.

- fr

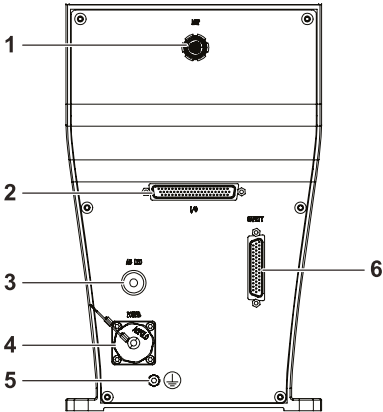
La figure suivante présente le panneau d'interface de la base.
- it

La figura seguente presenta il pannello dell'interfaccia di base.

- de

Die folgende Abbildung zeigt die Schnittstelle des Sockels.
- zh

下图示出了底座接口面板



- en** 1 **MCP**: Reserved; use MCP (Manual Control Pendant) jumper plug
2 **I/O**: Reserved
3 **AC LED**: Main power indicator light
4 **POWER**: AC power supply connector
5 : Earth ground connection
6 **SAFETY**: Emergency stop connector

- fr** 1 **MCP**: Réserve ; utiliser la fiche de cavalier MCP (Manual Control Pendant)
2 **I/O**: Réserve
3 **AC LED**: Voyant d'alimentation principale
4 **POWER**: Connecteur d'alimentation en courant alternatif
5 : Connexion à la terre
6 **SAFETY**: Connecteur d'arrêt d'urgence

- de** 1 **MCP**: Reserviert; MCP-Brückenstecker (Manual Control Pendant) verwenden
2 **I/O**: Reserviert
3 **AC LED**: Anzeigeleuchte Stromversorgung
4 **POWER**: AC-Spannungsversorgungsanschluss
5 : Anschluss Schutzerdung
6 **SAFETY**: Not-Aus-Anschluss

- es** 1 **MCP**: Reservado; utilice el puente de conexión MCP (del inglés Manual Control Pendant)
2 **I/O**: Reservado
3 **AC LED**: Luz indicadora de la alimentación principal
4 **POWER**: Conector de alimentación de CA
5 : Conexión a tierra
6 **SAFETY**: Conector de parada de emergencia

- it** 1 **MCP**: Riservato; utilizzare il ponticello MCP (Manual Control Pendant)
2 **I/O**: Riservato
3 **AC LED**: Spia dell'alimentazione principale
4 **POWER**: Connettore dell'alimentazione CA
5 : Collegamento a terra
6 **SAFETY**: Connettore per l'arresto di emergenza

- zh** 1 **MCP**: 保留; 使用 MCP (手动控制示教盒) 跳线插头
2 **I/O**: 保留
3 **AC LED**: 主电源指示灯
4 **POWER**: AC 电源连接器
5 : 接地连接
6 **SAFETY**: 紧急停止连接器

en **Status Indicators**

The main AC power indicator is located at the base of the Lexium SCARA.

Status	Description
OFF	Indicates the AC power to the robot is OFF.
ON (green)	Indicates the AC power to the robot is ON.

The robot status indicator is located at the top of arm 2. It is a circular LED light, and it displays different color patterns depending on the robot status.

Status	Description
OFF	Indicates that the robot axes position control is not active.
ON (green)	Indicates that the robot axes position control is active (drive enabled).
Flashing 1 Hz	During initialization, the light flashes and it is turned OFF when initialization is completed.
Flashing 5 Hz	Indicates that the firmware download or update is in progress. NOTE: Do not power off the robot during the firmware download and update.
Flashing 2 Hz	Indicates that the firmware download or an update step is successfully completed. See <i>Updating the Firmware of the Robot</i> in the <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .
Flashing 5 Hz, 5 Hz, 1 Hz	Indicates a firmware update error. See <i>Troubleshooting</i> in the <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .

fr **Indicateurs d'état**

L'indicateur principal d'alimentation en courant alternatif est situé à la base du Lexium SCARA.

État	Description
OFF	Indique que l'alimentation CA du robot est désactivée.
ON (vert)	Indique que l'alimentation CA du robot est activée.

L'indicateur d'état du robot est situé en haut du bras 2. Il s'agit d'un voyant LED circulaire qui affiche différentes couleurs en fonction de l'état du robot.

État	Description
OFF	Indique que le contrôle de la position des axes du robot n'est pas actif.
ON (vert)	Indique que le contrôle de la position des axes du robot est actif (entraînement activé).
Clignote-ment 1 Hz	Pendant l'initialisation, le voyant clignote et il s'éteint lorsque l'initialisation est terminée.
Clignote-ment 5 Hz	Indique que le téléchargement ou la mise à jour du micrologiciel est en cours. REMARQUE : Ne mettez pas le robot hors tension lors du téléchargement ou de la mise à jour du micrologiciel.
Clignote-ment 2 Hz	Indique que le micrologiciel a bien été téléchargé ou mis à jour. Consultez la section <i>Mettre à jour le micrologiciel du robot</i> du <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .
Clignote-ment 5 Hz, 5 Hz, 1 Hz	Indique une erreur de mise à jour du micrologiciel. Consultez la section <i>Dépannage</i> du <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .

de **Statusanzeigen**

Die Hauptstromanzeige befindet sich an der Unterseite des Lexium SCARA.

Status	Beschreibung
AUS	Zeigt an, dass die Wechselstromversorgung des Roboters ausgeschaltet ist.
EIN (grün)	Zeigt an, dass die Wechselstromversorgung des Roboters eingeschaltet ist.

Die Statusanzeige des Roboters befindet sich an der Oberseite von Arm 2. Dabei handelt es sich um eine kreisförmige LED-Leuchte, die je nach Status des Roboters verschiedene Farbmuster anzeigt.

Status	Beschreibung
AUS	Zeigt an, dass die Positionssteuerung der Roboterachsen nicht aktiv ist.
EIN (grün)	Zeigt an, dass die Positionssteuerung der Roboterachsen aktiv ist (Steuerung aktiviert).
Blinkend 1 Hz	Während der Initialisierung blinkt die Leuchte und schaltet sich nach Abschluss der Initialisierung AUS.
Blinkend 5 Hz	Zeigt an, dass Firmware heruntergeladen oder aktualisiert wird. HINWEIS: Schalten Sie den Roboter nicht aus, während Firmware heruntergeladen oder aktualisiert wird.
Blinkend 2 Hz	Zeigt an, dass das Herunterladen bzw. eine Aktualisierung der Firmware erfolgreich abgeschlossen wurde. Siehe <i>Aktualisierung der Firmware des Roboters</i> im <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .
Blinkend 5 Hz, 5 Hz, 1 Hz	Zeigt einen Fehler beim Aktualisierung der Firmware an. Siehe <i>Fehler-suche</i> im <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .

Indicadores de estado

El indicador principal de alimentación de CA se encuentra en la base del Lexium SCARA.

Estado	Descripción
APAGADA	Indica que la alimentación CA del robot está APAGADA.
ENCENDIDA (verde)	Indica que la alimentación CA del robot está ENCENDIDA.

El indicador de estado del robot está situado en la parte superior del brazo 2. Se trata de una luz led circular que muestra diferentes patrones de colores en función del estado del robot.

Estado	Descripción
APAGADA	Indica que el control de posición de los ejes del robot no está activo.
ENCENDIDA (verde)	Indica que el control de posición de los ejes del robot está activo (accionamiento habilitado).
Parpadeo 1 Hz	Durante la inicialización, la luz parpadea y se apaga cuando la inicialización se ha completado.
Parpadeo 5 Hz	Indica que la descarga o actualización del firmware está en curso. NOTA: No apague el robot durante la descarga ni durante la actualización del firmware.
Parpadeo 2 Hz	Indica que la descarga de firmware o un paso de actualización se ha completado correctamente. Consulte <i>Updating the Firmware of the Robot</i> en el documento <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .
Parpadeo 5 Hz, 5 Hz, 1 Hz	Indica un error de actualización del firmware. Consulte <i>Troubleshooting</i> en el documento <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .

Indicatori di stato

L'indicatore principale di alimentazione CA si trova alla base di Lexium SCARA.

Stato	Descrizione
OFF	Indica che l'alimentazione CA del robot è disattivata.
ON (verde)	Indica che l'alimentazione CA del robot è attiva.

L'indicatore di stato del robot si trova sulla parte superiore del braccio 2. Si tratta di una luce LED circolare che visualizza diversi colori a seconda dello stato del robot.

Stato	Descrizione
OFF	Indica che il controllo della posizione degli assi del robot non è attivo.
ON (verde)	Indica che il controllo della posizione degli assi del robot è attivo (azionamento abilitato).
Lampeggiante 1 Hz	Durante l'inizializzazione, la luce lampeggia e si spegne al termine dell'inizializzazione.
Lampeggiante 5 Hz	Indica che il download o l'aggiornamento del firmware è in corso. NOTA: Non spegnere il robot durante il download e l'aggiornamento del firmware.
Lampeggiante 2 Hz	Indica che il download del firmware o una fase di aggiornamento è stata completata correttamente. Si veda <i>Updating the Firmware of the Robot (Aggiornamento del firmware del robot)</i> nella <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .
Lampeggiante 5 Hz, 5 Hz, 1 Hz	Indica un errore durante l'aggiornamento del firmware. Si veda <i>Troubleshooting (Risoluzione dei problemi)</i> nella <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> .

状态指示灯

主 AC 电源指示灯位于 Lexium SCARA 的底座处。

状态	说明
关	表示机器人的 AC 电源已关闭。
开 (绿色)	表示机器人的 AC 电源已开启。

机器人状态指示灯位于臂 2 的顶部。它是一个圆形 LED 灯，根据机器人状态显示不同的颜色图案。

状态	说明
关	表示机器人轴位置控制未激活。
开 (绿色)	表示机器人轴位置控制已激活 (驱动已启用)。
闪烁 1 Hz	在启动过程中，指示灯闪烁，并在启动过程完成时变为常亮。
闪烁 5 Hz	表示正在进行固件下载或更新。 注： 在固件下载和更新过程中，请勿将机器人关机。
闪烁 2 Hz	表示固件下载或更新步骤已成功完成。请参阅 <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> 中的 <i>Updating the Firmware of the Robot</i> 。
闪烁 5 Hz、5 Hz、1 Hz	表示固件更新错误。请参阅 <i>Lexium SCARA Hardware Guide</i> 中的 <i>Troubleshooting</i> 。

Connector Definitions

This section provides detailed functions and descriptions of pins on the power interface, of the interface of the control unit and of the customer signal interface (CS) on the arm 2.

Definiciones de conectores

Esta sección proporciona funciones y descripciones detalladas de los pines de la interfaz de alimentación, de la interfaz de la unidad de control y de la interfaz de señal de cliente (CS) del brazo 2.

Définitions des connecteurs

Cette section fournit des fonctions et des descriptions détaillées des broches de l'interface d'alimentation, de l'interface de l'unité de commande et de l'interface de signal client (CS) sur le bras 2.

Definizioni dei connettori

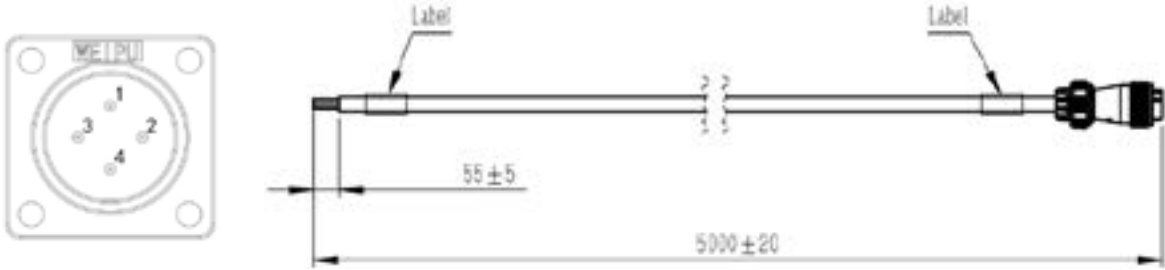
Questa sezione fornisce le funzioni e le descrizioni dettagliate dei pin dell'interfaccia di alimentazione, dell'interfaccia dell'unità di controllo e dell'interfaccia dei segnali del cliente (CS) sul braccio 2.

Definitionen der Anschlüsse

Dieser Abschnitt enthält detaillierte Funktionen und Beschreibungen der Stifte der Stromversorgungs-schnittstelle, der Schnittstelle der Steuereinheit und der Kundensignalschnittstelle (CS) am Arm 2.

连接器定义

本节提供了电源接口上的引脚、控制单元的接口和臂 2 上的客户信号接口 (CS) 的详细功能和说明。



en AC Power Supply Connector (**POWER**)
4-pin plug-type connector, front pinout.
Refer to the Lexium SCARA Hardware Guide for important characteristics and derating information.
The **POWER** connector is located at the robot base. The corresponding preconfigured cable is labeled **Cable_POWER** and presented in the previous figure. The cable has a free-end and a connector. The connector is IP67 rated with an input voltage rating of 100...250 V ac. The minimum bending radius of this cable is 54 mm (2.13 in).

Pin	Label	Wire color	Description
1	L	Brown	Live wire
2	N	Blue	Neutral wire
3	PE	Yellow/green	Ground wire
4	–	–	–

es Conector de alimentación de CA (**POWER**)
Conector macho de 4 pines, esquema de pines frontal.
Consulte el documento Lexium SCARA Hardware Guide para conocer las características importantes y la información sobre reducción de potencia.
El conector **POWER** se encuentra en la base del robot. El cable preconfigurado correspondiente lleva la etiqueta **Cable_POWER** y se presenta en la figura anterior. El cable tiene un extremo libre y un conector. El conector tiene la clasificación IP67 con una calificación de tensión de entrada de 100...250 V CA. El radio de curvatura mínimo de este cable es de 54 mm (2,13 in).

Pin	Etiqueta	Color de hilo	Descripción
1	L	Marrón	Cable bajo tensión
2	N	Azul	Cable neutro
3	PE	Amarillo/verde	Cable de tierra
4	–	–	–

fr Connecteur d'alimentation en courant alternatif (**POWER**)
Connecteur à 4 broches, brochage frontal.
Consultez le Lexium SCARA Hardware Guide pour connaître les caractéristiques importantes et les informations de déclassement.
Le connecteur **POWER** est situé à la base du robot. Le câble préconfiguré correspondant est étiqueté **Cable_POWER** et présenté dans la figure précédente. Le câble dispose d'une extrémité libre et d'un connecteur. Le connecteur est classé IP67, avec une tension nominale d'entrée de 100 à 250 Vcc. Le rayon de courbure minimal de ce câble est de 54 mm (2,13 po).

Broche	Libellé	Couleur du fil	Description
1	L	Marron	Fil sous tension
2	N	Bleu	Fil neutre
3	PE	Jaune/vert	Fil de terre
4	–	–	–

it Connettore dell'alimentazione CA (**POWER**)
Connettore a 4 pin maschio, piedinatura frontale.
Per caratteristiche importanti e informazioni sul derating, consultare la Lexium SCARA Hardware Guide.
Il connettore **POWER** si trova sulla base del robot. Il cavo preconfigurato corrispondente è contrassegnato dalla dicitura **Cable_POWER** e presentato nella figura precedente. Il cavo ha un'estremità libera e un connettore. Il connettore ha un grado di protezione IP67 con una tensione di ingresso di 100...250 V CA. Il raggio di curvatura minimo di questo cavo è di 54 mm (2,13 in).

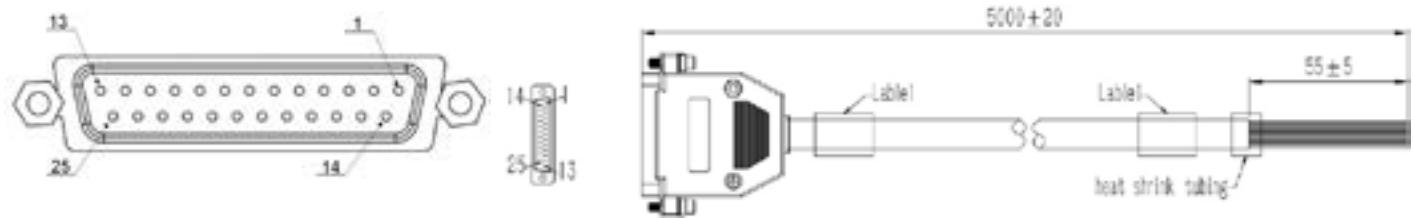
Pin	Etichetta	Colore del cavo	Descrizione
1	L	Marrone	Cavo conduttore
2	N	Blu	Cavo neutro
3	PE	Giallo/verde	Cavo di terra
4	–	–	–

de Anschluss AC-Spannungsversorgung (**POWER**)
4-poliger Steckverbinder, Frontbelegung.
Informationen zu wichtigen Eigenschaften und Derating finden Sie im Lexium SCARA Hardware Guide.
Der Anschluss **POWER** befindet sich am Sockel des Roboters. Das dazugehörige vorkonfigurierte Kabel trägt die Bezeichnung **Cable_POWER** und ist in der vorherigen Abbildung dargestellt. Das Kabel verfügt über ein freies Ende sowie einen Anschluss. Der Anschluss entspricht der Schutzklasse IP67 und ist auf eine Eingangsspannung von 100...250 VAC ausgelegt. Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 54 mm (2,13 in).

Pin	Etikett	Drahtfarbe	Beschreibung
1	L	Braun	Draht unter Spannung
2	N	Blau	Draht in neutralem Zustand
3	PE	Gelb/Grün	Erdung
4	–	–	–

zh AC 电源连接器 (**POWER**)
4 引脚插头型连接器，正面引脚输出。
如需获取重要特性和降额信息，请参阅 Lexium SCARA Hardware Guide。
该 **POWER** 连接器位于机器人底座处。相应的预配置电缆被标记为 **Cable_POWER**，如上图所示。该电缆具有自由端和连接器。该连接器具有 IP67 防护等级，输入电压额定值为 100...250 V ac。该电缆的最小弯曲半径为 54 mm (2.13 in)。

引脚	标识	缆线颜色	说明
1	L	棕色	火线
2	N	蓝色	零线
3	PE	黄色/绿色	地线
4	–	–	–



en Customer Signal (**CS**) Connector on control unit
25-pin socket-type connector, front pinout.
The preconfigured cable used for the **CS** customer signal connector on the control unit is labeled **Cable_Base CS** and presented in the previous figure. The cable has an open end and a connector. The minimum bending radius of this cable is 51 mm (2 in).
The wires at the open end of the cable are defined as follows:

Pin	Wire color
1	Black
2	Brown
3	Red
4	Orange
5	Yellow
6	Green
7	Blue
8	Purple
9	Gray
10	White
11	Pink
12	White/Black
13	White/Brown
14	White/Red
15	White/Orange
16	White/Yellow
17	White/Green
18	White/Blue
19... 25	– (not used)

fr Connecteur de signal client (**CS**) sur l'unité de commande
Connecteur à 25 broches, brochage frontal.
Le câble préconfiguré utilisé pour le connecteur de signal client **CS** de l'unité de commande est étiqueté **Cable_Base CS** et présenté dans la figure précédente. Le câble a une extrémité ouverte et un connecteur. Le rayon de courbure minimal de ce câble est de 51 mm (2 po).
Les fils à l'extrémité ouverte du câble sont définis comme suit :

Broche	Couleur du fil
1	Noir
2	Marron
3	Rouge
4	Orange
5	Jaune
6	Vert
7	Bleu
8	Violet
9	Gris
10	Blanc
11	Rose
12	Blanc/Noir
13	Blanc/Marron
14	Blanc/Rouge
15	Blanc/Orange
16	Blanc/Jaune
17	Blanc/Vert
18	Blanc/Bleu
19... 25	– (non utilisé)

de Kundensignal-Anschluss (**CS**) an Steuereinheit
25-poliger Buchsenstecker, Frontbelegung.
Das vorkonfigurierte Kabel, das beim **CS**-Anschluss an der Steuereinheit verwendet wird, trägt die Bezeichnung **Cable_Base CS** und ist in der vorherigen Abbildung dargestellt. Das Kabel verfügt über ein offenes Ende sowie einen Anschluss. Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 51 mm (2 in).
Die Drähte am offenen Kabelende sind folgendermaßen definiert:

Pin	Drahtfarbe
1	Schwarz
2	Braun
3	Rot
4	Orange
5	Gelb
6	Grün
7	Blau
8	Lila
9	Grau
10	Weiß
11	Rosa
12	Weiß/Schwarz
13	Weiß/Braun
14	Weiß/Rot
15	Weiß/Orange
16	Weiß/Gelb
17	Weiß/Grün
18	Weiß/Blau
19... 25	– (nicht verwendet)

es Conector de señal del cliente (**CS**) de la unidad de control

Conector hembra de 25 pines, esquema de pines frontal.

El cable preconfigurado utilizado para el conector de señal del cliente **CS** de la unidad de control lleva la etiqueta **Cable_Base CS** y se presenta en la figura anterior. El cable tiene un extremo abierto y un conector. El radio de curvatura mínimo de este cable es de 51 mm (2 in).

Los hilos del extremo abierto del cable se definen de la siguiente manera:

Pin	Color de hilo
1	Negro
2	Marrón
3	Rojo
4	Naranja
5	Amarillo
6	Verde
7	Azul
8	Morado
9	Gris
10	Blanco
11	Rosa
12	Blanco/negro
13	Blanco/marrón
14	Blanco/rojo
15	Blanco/naranja
16	Blanco/amarillo
17	Blanco/verde
18	Blanco/azul
19... 25	– (sin uso)

it Connettore del segnale cliente (**CS**) sull'unità di controllo

Connettore a 25 pin femmina, piedinatura frontale.

Il cavo preconfigurato utilizzato per il connettore del segnale cliente **CS** sull'unità di comando è contrassegnato dalla dicitura **Cable_Base CS** e presentato nella figura precedente. Il cavo ha un'estremità aperta e un connettore. Il raggio di curvatura minimo di questo cavo è di 51 mm (2 in).

I fili all'estremità aperta del cavo sono definiti come segue:

Pin	Colore del cavo
1	Nero
2	Marrone
3	Rosso
4	Arancione
5	Giallo
6	Verde
7	Blu
8	Viola
9	Grigio
10	Bianco
11	Rosa
12	Bianco/Nero
13	Bianco/Marrone
14	Bianco/Rosso
15	Bianco/Arancione
16	Bianco/giallo
17	Bianco/verde
18	Bianco/Blu
19... 25	– (non utilizzato)

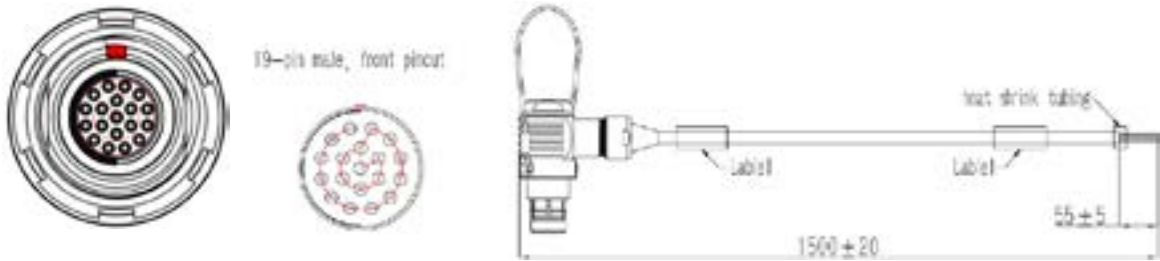
zh 控制单元上的客户信号 (**CS**) 连接器

25 引脚插座型连接器，正面引脚输出。

针对控制单元上的 **CS** 客户信号连接器而使用的预配置电缆被标记为 **Cable_Base CS**，如上图所示。该电缆具有开口端和连接器。该电缆的最小弯曲半径为 51 mm (2 in)。

该电缆开口端处的电线定义如下：

引脚	缆线颜色
1	黑色
2	棕色
3	红色
4	橙色
5	黄色
6	绿色
7	蓝色
8	紫色
9	灰色
10	白色
11	粉色
12	白色/黑色
13	白色/棕色
14	白色/红色
15	白色/橙色
16	白色/黄色
17	白色/绿色
18	白色/蓝色
19... 25	– (未使用)



en Customer Signal (**CS**) Connector on Arm 2
19-pin socket-type connector, front pinout.
The preconfigured cable used for the **CS** customer signal connector on arm 2 is labeled **Cable_Arm CS** and presented in the following figure. The connector is IP67 rated. The minimum bending radius of this cable is 51 mm (2 in).
The wires at the open end of the cable are defined as follows:

Pin	Wire color
1	Black
2	White
3	Red
4	Green
5	Yellow
6	Brown
7	Blue
8	Orange
9	Gray
10	Purple
11	Light blue
12	Pink
13	Light green
14	Light yellow
15	Light brown
16	Light purple
17	Light gray
18	Transparent
19	– (not used)

fr Connecteur de signal client (**CS**) sur le bras 2
Connecteur à 19 broches, brochage frontal.
Le câble préconfiguré utilisé pour le connecteur de signal client **CS** du bras 2 est étiqueté **Cable_Arm CS** et présenté dans la figure suivante. Le connecteur est classé IP67. Le rayon de courbure minimal de ce câble est de 51 mm (2 po).
Les fils à l'extrémité ouverte du câble sont définis comme suit :

Broche	Couleur du fil
1	Noir
2	Blanc
3	Rouge
4	Vert
5	Jaune
6	Marron
7	Bleu
8	Orange
9	Gris
10	Violet
11	Bleu clair
12	Rose
13	Vert clair
14	Jaune clair
15	Marron clair
16	Violet clair
17	Gris clair
18	Transparent
19	– (non utilisé)

de Kundensignal-Anschluss (**CS**) an Arm 2
19-poliger Buchsenstecker, Frontbelegung.
Das vorkonfigurierte Kabel, das beim **CS**-Anschluss an Arm 2 verwendet wird, trägt die Bezeichnung **Cable_Arm CS** und ist in der folgenden Abbildung dargestellt. Der Anschluss entspricht der Schutzklasse IP67. Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 51 mm (2 in).
Die Drähte am offenen Kabelende sind folgendermaßen definiert:

Pin	Drahtfarbe
1	Schwarz
2	Weiß
3	Rot
4	Grün
5	Gelb
6	Braun
7	Blau
8	Orange
9	Grau
10	Lila
11	Hellblau
12	Rosa
13	Hellgrün
14	Hellgelb
15	Hellbraun
16	Helllila
17	Hellgrau
18	Durchsichtig
19	– (nicht verwendet)

es Conector de señal del cliente (**CS**) del brazo 2

Conector hembra de 19 pines, esquema de pines frontal.

El cable preconfigurado utilizado para el conector de señal del cliente **CS** del brazo 2 lleva la etiqueta **Cable_Arm CS** y se presenta en la siguiente figura. El conector tiene la clasificación IP67. El radio de curvatura mínimo de este cable es de 51 mm (2 in).

Los hilos del extremo abierto del cable se definen de la siguiente manera:

Pin	Color de hilo
1	Negro
2	Blanco
3	Rojo
4	Verde
5	Amarillo
6	Marrón
7	Azul
8	Naranja
9	Gris
10	Morado
11	Azul claro
12	Rosa
13	Verde claro
14	Amarillo claro
15	Marrón claro
16	Morado claro
17	Gris claro
18	Transparente
19	– (sin uso)

it Connettore del segnale cliente (**CS**) sul braccio 2

Connettore a 19 pin femmina, piedinatura frontale.

Il cavo preconfigurato utilizzato per il connettore del segnale cliente **CS** sul braccio 2 è contrassegnato dalla dicitura **Cable_Arm CS** e presentato nella figura seguente. Il connettore ha un grado di protezione IP67. Il raggio di curvatura minimo di questo cavo è di 51 mm (2 in).

I fili all'estremità aperta del cavo sono definiti come segue:

Pin	Colore del cavo
1	Nero
2	Bianco
3	Rosso
4	Verde
5	Giallo
6	Marrone
7	Blu
8	Arancione
9	Grigio
10	Viola
11	Celeste
12	Rosa
13	Verde chiaro
14	Giallo chiaro
15	Marrone chiaro
16	Viola chiaro
17	Grigio chiaro
18	Trasparente
19	– (non utilizzato)

zh 臂 2 上的客户信号 (**CS**) 连接器

19 引脚插座型连接器，正面引脚输出。

针对臂 2 上的 **CS** 客户信号连接器而使用的预配置电缆被标记为 **Cable_Arm CS**，如下图所示。该连接器具有 IP67 防护等级。该电缆的最小弯曲半径为 51 mm (2 in)。

该电缆开口端处的电线定义如下：

引脚	缆线颜色
1	黑色
2	白色
3	红色
4	绿色
5	黄色
6	棕色
7	蓝色
8	橙色
9	灰色
10	紫色
11	浅蓝色
12	粉色
13	浅绿色
14	浅黄色
15	浅棕色
16	浅紫色
17	浅灰色
18	透明
19	– (未使用)



en Emergency Stop Connector (**SAFETY**)

The emergency stop connector at the robot base is labeled **SAFETY**. The corresponding preconfigured cable is labeled **Cable_SAFETY** and presented in the previous figure. The cable has a D-Sub44 connector and an open end. The minimum bending radius of this cable is 51 mm (2 in).

The wires at the open end of the cable are defined as follows:

Pin	Wire color	Function	Description
01	Black	24 V dc	24 V dc output
02	Brown	24 V dc GND	24 V dc grounding potential
03	Red	E-Stop State 1	Emergency stop output 1
04	Orange	E-Stop State 2	Emergency stop output 2
05...15	—	—	Reserved
16	Yellow	24 V dc	24 V dc output
17	Green	24 V dc GND	24 V dc grounding potential
18	Blue	E-Stop channel 1A	User emergency stop 1
19	Purple	E-Stop channel 1B	User emergency stop 1
20	Gray	E-Stop channel 2A	User emergency stop 2
21	White	E-Stop channel 2B	User emergency stop 2
22	Pink	Protective Stop channel 1	User protective stop 1
23	White/Black	Protective Stop channel 2	User protective stop 2
24	White/Brown	Functional safety device 1	User functional safety device 1
25	White/Red	Functional safety device 2	User functional safety device 2
26...30	—	—	Reserved
31	White/Orange	24 V dc	24 V dc output
32	White/Yellow	24 V dc GND	24 V dc grounding potential
33, 34	—	—	Reserved
35	White/Purple	Auto On	Power enable secondary confirmation
36...44	—	—	Reserved

The D-Sub44 connector must be connected to the **SAFETY** connector at the robot base and the open end of the **Cable_SAFETY** cable must be connected to the functional safety circuit of the machine.

fr Connecteur d'arrêt d'urgence (**SAFETY**)

Le connecteur d'arrêt d'urgence à la base du robot est étiqueté **SAFETY**. Le câble préconfiguré correspondant est étiqueté **Cable_SAFETY** et présenté dans la figure précédente. Le câble est doté d'un connecteur D-Sub44 et d'une extrémité ouverte. Le rayon de courbure minimal de ce câble est de 51 mm (2 po).

Les fils à l'extrémité ouverte du câble sont définis comme suit :

Broche	Couleur du fil	Fonction	Description
01	Noir	24 Vcc	Sortie 24 Vcc
02	Marron	GND 24 Vcc	Potentiel de mise à la terre 24 Vcc
03	Rouge	Arrêt d'urgence - État 1	Arrêt d'urgence - Sortie 1
04	Orange	Arrêt d'urgence - État 2	Arrêt d'urgence - Sortie 2
05...15	—	—	Réservé
16	Jaune	24 Vcc	Sortie 24 Vcc
17	Vert	GND 24 Vcc	Potentiel de mise à la terre 24 Vcc
18	Bleu	Arrêt d'urgence canal 1A	Arrêt d'urgence utilisateur 1
19	Violet	Arrêt d'urgence canal 1B	Arrêt d'urgence utilisateur 1
20	Gris	Arrêt d'urgence canal 2A	Arrêt d'urgence utilisateur 2
21	Blanc	Arrêt d'urgence canal 2B	Arrêt d'urgence utilisateur 2
22	Rose	Arrêt de protection - Canal 1	Arrêt de protection utilisateur 1
23	Blanc/Noir	Arrêt de protection - Canal 2	Arrêt de protection utilisateur 2
24	Blanc/Marron	Dispositif de sécurité fonctionnelle 1	Dispositif de sécurité fonctionnelle utilisateur 1
25	Blanc/Rouge	Dispositif de sécurité fonctionnelle 2	Dispositif de sécurité fonctionnelle utilisateur 2
26...30	—	—	Réservé
31	Blanc/Orange	24 Vcc	Sortie 24 Vcc
32	Blanc/Jaune	GND 24 Vcc	Potentiel de mise à la terre 24 Vcc
33, 34	—	—	Réservé
35	Blanc/Violet	Mode auto activé	Activation de l'alimentation, confirmation secondaire
36...44	—	—	Réservé

Le connecteur D-Sub44 doit être connecté au connecteur **SAFETY** de la base du robot et l'extrémité ouverte du **Cable_SAFETY** doit être connectée au circuit de sécurité fonctionnel de la machine.

de Not-Aus-Anschluss (**SICHERHEIT**)

Der Not-Aus-Anschluss am Sockel des Roboters trägt die Bezeichnung **SAFETY**. Das dazugehörige vorkonfigurierte Kabel trägt die Bezeichnung **Cable_SAFETY** und ist in der vorherigen Abbildung dargestellt. Das Kabel verfügt über einen D-Sub44-Anschluss sowie ein offenes Ende. Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 51 mm (2 in).

Die Drähte am offenen Kabelende sind folgendermaßen definiert:

Pin	Drahtfarbe	Funktion	Beschreibung
01	Schwarz	24 VDC	24 VDC Ausgang
02	Braun	24 VDC Erdung	24 VDC Erdungspotential
03	Rot	E-Stop Status 1	Not-Aus-Ausgang 1
04	Orange	E-Stop Status 2	Not-Aus-Ausgang 2
05...15	—	—	Reserviert
16	Gelb	24 VDC	24 VDC Ausgang
17	Grün	24 VDC Erdung	24 VDC Erdungspotential
18	Blau	E-Stop Kanal 1A	Benutzer Not-Aus 1
19	Lila	E-Stop Kanal 1B	Benutzer Not-Aus 1
20	Grau	E-Stop Kanal 2A	Benutzer Not-Aus 2
21	Weiß	E-Stop Kanal 2B	Benutzer Not-Aus 2
22	Rosa	Schutzabschaltung Kanal 1	Benutzer Schutzabschaltung 1
23	Weiß/Schwarz	Schutzabschaltung Kanal 2	Benutzer Schutzabschaltung 2
24	Weiß/Braun	Gerät 1 für funktionale Sicherheit	Benutzer von Gerät 1 für funktionale Sicherheit
25	Weiß/Rot	Gerät 2 für funktionale Sicherheit	Benutzer von Gerät 2 für funktionale Sicherheit
26...30	—	—	Reserviert
31	Weiß/Orange	24 VDC	24 VDC Ausgang
32	Weiß/Gelb	24 VDC Erdung	24 VDC Erdungspotential
33, 34	—	—	Reserviert
35	Weiß/Lila	Automatisch Ein	Sekundäre Bestätigung für Aktivierung der Spannungsversorgung
36...44	—	—	Reserviert

Der D-Sub44-Anschluss muss mit dem **SAFETY**-Anschluss am Sockel des Roboters verbunden werden und das offene Ende des **Cable_SAFETY**-Kabels muss mit dem Funktionssicherheits-Stromkreis der Maschine verbunden werden.

es Conector de parada de emergencia (SAFETY)

El conector de parada de emergencia de la base del robot lleva la etiqueta **SAFETY**. El cable preconfigurado correspondiente lleva la etiqueta **Cable SAFETY** y se presenta en la figura anterior. El cable tiene un conector D-Sub44 y un extremo abierto. El radio de curvatura mínimo de este cable es de 51 mm (2 in).

Los hilos del extremo abierto del cable se definen de la siguiente manera:

Pin	Color de hilo	Función	Descripción
01	Negro	24 V CC	Salida de 24 V CC
02	Marón	GND de 24 V CC	Potencial de tierra de 24 V CC
03	Rojo	Estado de parada de emergencia 1	Salida 1 de parada de emergencia
04	Naranja	Estado de parada de emergencia 2	Salida 2 de parada de emergencia
05...15	—	—	Reservado
16	Amarillo	24 V CC	Salida de 24 V CC
17	Verde	GND de 24 V CC	Potencial de tierra de 24 V CC
18	Azul	Canal de parada de emergencia 1A	Parada de emergencia 1 de usuario
19	Morado	Canal de parada de emergencia 1B	Parada de emergencia 1 de usuario
20	Gris	Canal de parada de emergencia canal 2A	Parada de emergencia 2 de usuario
21	Blanco	Canal de parada de emergencia 2B	Parada de emergencia 2 de usuario
22	Rosa	Canal 1 de parada de protección	Parada de protección 1 de usuario
23	Blanco/negro	Canal 2 de parada de protección	Parada de protección 2 de usuario
24	Blanco/marón	Dispositivo de seguridad funcional 1	Dispositivo de seguridad funcional 1 de usuario
25	Blanco/rojo	Dispositivo de seguridad funcional 2	Dispositivo de seguridad funcional 2 de usuario
26...30	—	—	Reservado
31	Blanco/naranja	24 V CC	Salida de 24 V CC
32	Blanco/amarillo	GND de 24 V CC	Potencial de tierra de 24 V CC
33, 34	—	—	Reservado
35	Blanco/morado	Encendido automático	Confirmación secundaria de habilitación de energía
36...44	—	—	Reservado

El conector D-Sub44 debe conectarse al conector **SAFETY** de la base del robot y el extremo abierto del cable **Cable SAFETY** debe conectarse al circuito de seguridad funcional de la máquina.

it Connettore per l'arresto di emergenza (SAFETY)

Il connettore dell'arresto di emergenza alla base del robot è contrassegnato dalla dicitura **SAFETY**. Il cavo preconfigurato corrispondente è contrassegnato dalla dicitura **Cable SAFETY** e presentato nella figura precedente. Il cavo ha un connettore D-Sub44 e un'estremità aperta. Il raggio di curvatura minimo di questo cavo è di 51 mm (2 in).

I fili all'estremità aperta del cavo sono definiti come segue:

Pin	Colore del cavo	Funzione	Descrizione
01	Nero	24 V CC	Uscita 24 V CC
02	Marrone	Terra 24 V CC	Potenziale di messa a terra 24 V CC
03	Rosso	Stato E-Stop 1	Uscita di arresto di emergenza 1
04	Arancione	Stato E-Stop 2	Uscita di arresto di emergenza 2
05...15	—	—	Riservato
16	Giallo	24 V CC	Uscita 24 V CC
17	Verde	Terra 24 V CC	Potenziale di messa a terra 24 V CC
18	Blu	E-Stop canale 1A	Arresto di emergenza utente 1
19	Viola	E-Stop canale 1B	Arresto di emergenza utente 1
20	Grigio	E-Stop canale 2A	Arresto di emergenza utente 2
21	Bianco	E-Stop canale 2B	Arresto di emergenza utente 2
22	Rosa	Arresto di protezione canale 1	Arresto di protezione utente 1
23	Bianco/Nero	Arresto di protezione canale 2	Arresto di protezione utente 2
24	Bianco/Marrone	Dispositivo di sicurezza funzionale 1	Dispositivo di sicurezza funzionale dell'utente 1
25	Bianco/Rosso	Dispositivo di sicurezza funzionale 2	Dispositivo di sicurezza funzionale dell'utente 2
26...30	—	—	Riservato
31	Bianco/Arancione	24 V CC	Uscita 24 V CC
32	Bianco/giallo	Terra 24 V CC	Potenziale di messa a terra 24 V CC
33, 34	—	—	Riservato
35	Bianco/viola	Accensione automatica	Conferma secondaria di attivazione alimentazione
36...44	—	—	Riservato

Il connettore D-Sub44 deve essere collegato al connettore **SAFETY** della base del robot e l'estremità aperta del cavo **Cable SAFETY** deve essere collegata al circuito di sicurezza funzionale della macchina.

zh 紧急停止连接器 (SAFETY)

机器人底座处的紧急停止连接器被标记为 **SAFETY**。相应的预配置电缆被标记为 **Cable SAFETY**，如上图所示。该电缆具有 D-Sub44 连接器和开口端。该电缆的最小弯曲半径为 51 mm (2 in)。

该电缆开口端处的缆线定义如下：

引脚	缆线颜色	功能	说明
01	黑色	24 V dc	24 V dc 输出
02	棕色	24 V dc GND	24 V dc 地电位
03	红色	急停状态 1	紧急停止输出 1
04	橙色	急停状态 2	紧急停止输出 2
05...15	—	—	保留
16	黄色	24 V dc	24 V dc 输出
17	绿色	24 V dc GND	24 V dc 地电位
18	蓝色	急停通道 1A	用户紧急停止 1
19	紫色	急停通道 1B	用户紧急停止 1
20	灰色	急停通道 2A	用户紧急停止 2
21	白色	急停通道 2B	用户紧急停止 2
22	粉色	保护停止通道 1	用户保护停止 1
23	白色/黑色	保护停止通道 2	用户保护停止 2
24	白色/棕色	功能安全装置 1	用户功能安全装置 1
25	白色/红色	功能安全装置 2	用户功能安全装置 2
26...30	—	—	保留
31	白色/橙色	24 V dc	24 V dc 输出
32	白色/黄色	24 V dc GND	24 V dc 地电位
33, 34	—	—	保留
35	白色/紫色	自动开机	电源启用二次确认
36...44	—	—	保留

该 D-Sub44 连接器必须连接至机器人底座处的 **SAFETY** 连接器，**Cable SAFETY** 电缆的开口端必须连接至机器的功能安全电路。

en Wiring example with Safety Module XPSUAT•3A3A •
For further information on wiring, refer to the hardware guide of the safety module and of the Lexium SCARA.

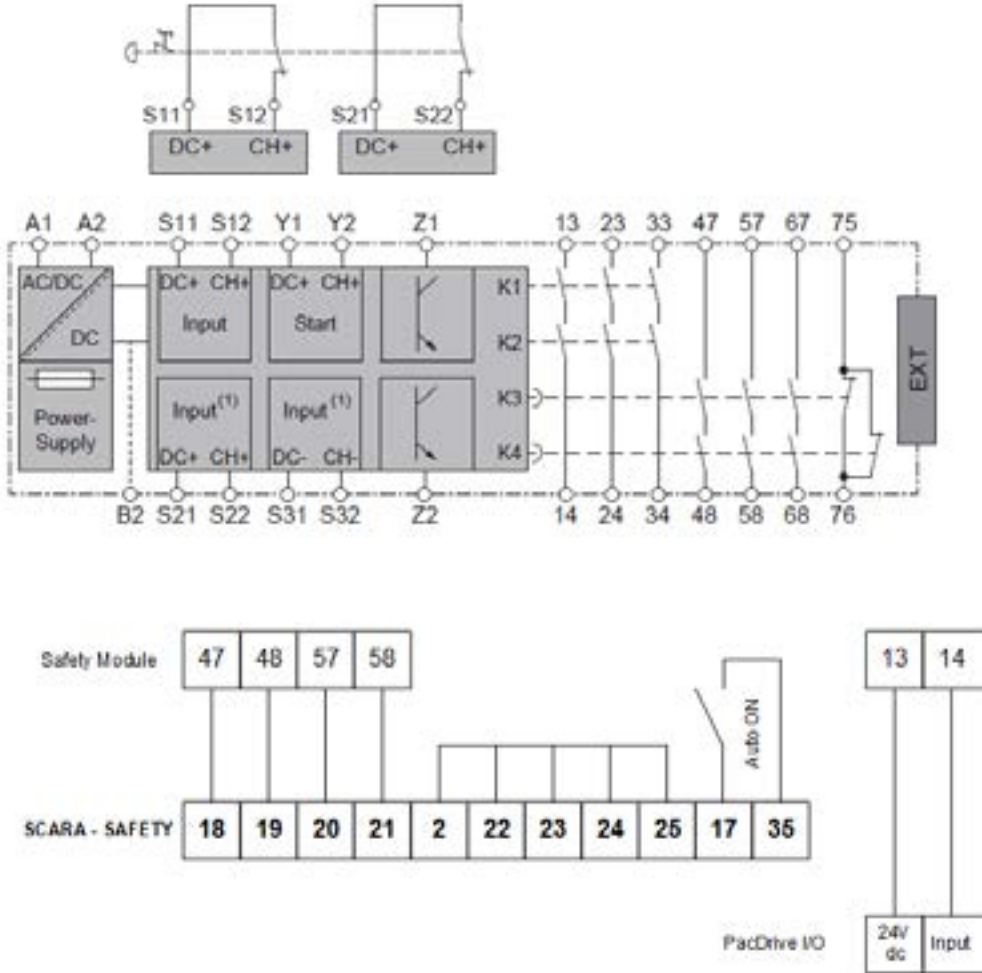
fr Exemple de câblage avec le module de sécurité XPSUAT•3A3A •
Pour plus d'informations sur le câblage, reportez-vous au guide du matériel du module de sécurité et du Lexium SCARA.

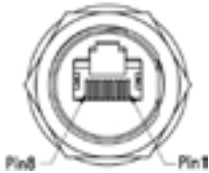
de Verdrahtungsbeispiel mit Sicherheitsmodul XPSUAT•3A3A •
Weitere Informationen zur Verdrahtung finden Sie im Hardware Guide des Sicherheitsmoduls und des Lexium SCARA.

es Ejemplo de cableado con el módulo de seguridad XPSUAT•3A3A •
Para más información sobre el cableado, consulte la guía de hardware del módulo de seguridad y del Lexium SCARA.

it Esempio di cablaggio con modulo di sicurezza XPSUAT•3A3A •
Per ulteriori informazioni sul cablaggio, consultare la guida all'hardware del modulo di sicurezza e di Lexium SCARA.

zh 接线示例（带安全模块 XPSUAT•3A3A •）
有关接线的更多信息，请参阅安全模块和 Lexium SCARA 的硬件指南。





en Connection Sercos III (RTN1 and RTN2)

Pin	Signal name	Description
1	Tx+	Transmit signal +
2	Tx-	Transmit signal -
3	Rx+	Receive signal +
4...5	-	Reserved
6	Rx-	Receive signal -
7...8	-	Reserved

fr Connexion Sercos III (RTN1 et RTN2)

Broche	Nom du signal	Description
1	Tx+	Signal de transmission +
2	Tx-	Signal de transmission -
3	Rx+	Signal de réception +
4...5	-	Réservé
6	Rx-	Signal de réception -
7...8	-	Réservé

de Verbindung Sercos III (RTN1 und RTN2)

Pin	Signal-name	Beschreibung
1	Tx+	Übertragung Signal +
2	Tx-	Übertragung Signal -
3	Rx+	Empfang Signal +
4...5	-	Reserviert
6	Rx-	Empfang Signal -
7...8	-	Reserviert

es Conexión a Sercos III (RTN1 y RTN2)

Pin	Nombre de señal	Descripción
1	Tx+	Señal + de transmisión
2	Tx-	Señal - de transmisión
3	Rx+	Señal + de recepción
4...5	-	Reservado
6	Rx-	Señal - de recepción
7...8	-	Reservado

it Collegamento Sercos III (RTN1 e RTN2)

Pin	Nome del segnale	Descrizione
1	Tx+	Segnale di trasmissione +
2	Tx-	Segnale di trasmissione -
3	Rx+	Segnale di ricezione +
4...5	-	Riservato
6	Rx-	Segnale di ricezione -
7...8	-	Riservato

zh 连接 Sercos III (RTN1 和 RTN2)

引脚	信号名称	说明
1	Tx+	发送信号 +
2	Tx-	发送信号 -
3	Rx+	接收信号 +
4...5	-	保留
6	Rx-	接收信号 -
7...8	-	保留



WARNING / AVERTISSEMENT / WARNUNG / ADVERTENCIA / AVVERTENZA / 警告

UNINTENDED EQUIPMENT OPERATION

Do not connect any wiring to reserved, unused connections, or to connections designated as No Connection (N.C.).

Failure to follow these instructions can result in death, serious injury, or equipment damage.

FONCTIONNEMENT IMPRÉVU DE L'ÉQUIPEMENT

Ne raccordez aucun câble aux connexions réservées, inutilisées ou désignées comme non connectées (N.C.).

Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

NICHT BESTIMMUNGSGEMÄSSER GEBRAUCH

Schließen Sie keine Kabel an reservierte, nicht verwendete oder als "No Connection" (N.C.) bezeichnete Anschlüsse an.

Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann Tod, schwere Verletzungen oder Geräteschäden zur Folge haben.

FUNCIONAMIENTO INVOLUNTARIO DE LOS EQUIPOS

No conecte ningún cable a conexiones reservadas, no utilizadas o a conexiones designadas como sin conexión (N.C.).

Si no se siguen estas instrucciones, podrían producirse lesiones graves o la muerte, así como daños en los equipos.

FUNZIONAMENTO INVOLONTARIO DELL'APPARECCHIATURA

Non collegare alcun cablaggio a connessioni riservate, non utilizzate o a connessioni indicate come non collegate (N.C.).

La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte, lesioni gravi o danni all'apparecchiatura.

设备意外操作

请勿将任何接线连接至保留的、未使用的连接，或被指定为无连接 (N.C.) 的连接。

不遵守这些说明可能会导致死亡、重伤或设备损坏。

en **Grounding the Robot**
Feed and fasten the protective ground (earth) cable to the protective ground (earth) connection (1) of the robot housing. Use a wire of minimum 1.5 mm². The ground connection is marked with the following symbol:



NOTE: For the specifics of the requirement of the wire, follow the local standards and applicable regulations for a protective ground (earth).

fr **Mise à la terre du robot**
Introduisez et fixez le câble de mise à la terre dans la connexion de mise à la terre (1) du boîtier du robot. Utilisez un fil de 1,5 mm² minimum. Le raccord de terre est marqué par le symbole suivant :



REMARQUE : Pour les spécificités des exigences du câble, suivez les normes locales et les réglementations applicables pour une mise à la terre.

de **Erdung des Roboters**
Führen Sie das Schutzkabel (Erdung) zum Erdungsanschluss (1) des Robotergehäuses und befestigen Sie das Kabel. Verwenden Sie ein Kabel von mindestens 1,5 mm². Die Erdungsanschlüsse sind mit dem folgenden Symbol gekennzeichnet:



HINWEIS: Für die spezifischen Anforderungen an das Kabel sind die örtlichen Normen und geltenden Vorschriften für eine Schutzerdung (Erde) zu beachten.

es **Puesta a tierra del robot**
Introduzca y fije el cable de tierra de protección a la conexión a tierra de protección (1) de la carcasa del robot. Utilice un cable de 1,5 mm² como mínimo. La conexión a tierra está marcada con el siguiente símbolo:



NOTA: Para los requisitos específicos del cable, siga las normas locales y los reglamentos aplicables para una toma de protección (tierra).

it **Messa a terra del robot**
Far passare e fissare il cavo di messa a terra di protezione all'attacco di messa a terra di protezione (1) dell'alloggiamento del robot. Utilizzare un cavo di almeno 1,5 mm². Il collegamento a terra è contrassegnato dal seguente simbolo:

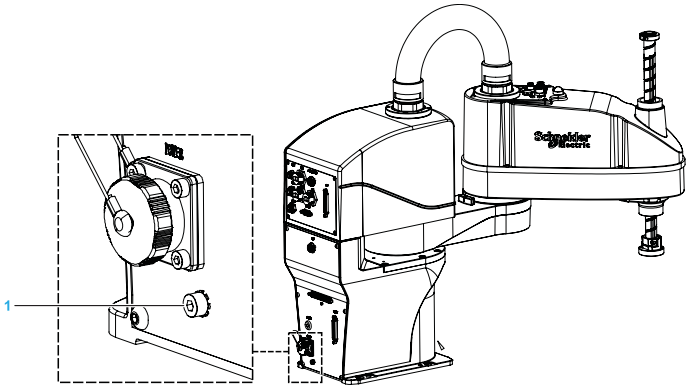


NOTA: Per i requisiti specifici del cavo, attenersi alle norme locali e ai regolamenti applicabili per la messa a terra di protezione.

zh **机器人接地**
将保护性接地（大地）电缆连接并固定到机器人壳体的保护性接地（大地）连接（1）处。请使用至少 1.5 mm² 的电线。接地连接处标有以下符号：



注：对于电线的具体要求，请遵守针对保护性接地（大地）的当地标准和适用法规。



⚠ DANGER / DANGER / GEFAHR / PELIGRO / PERICOLO / 危险

ELECTRIC SHOCK DUE TO IMPROPER GROUNDING
Ground robot components in accordance with local, regional and/or national standards and regulations at a single, central point.
Failure to follow these instructions will result in death or serious injury.

CHOC ÉLECTRIQUE DÛ À UNE MISE À LA TERRE INCORRECTE
Reliez les composants du robot à la terre conformément aux normes et réglementations locales, régionales et/ou nationales en un point central unique.
Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort ou des blessures graves.

ELEKTRISCHER SCHLAG DURCH UNSACHGEMÄSSE ERDUNG
Erden Sie die Komponenten des Roboters gemäß den örtlichen, regionalen und/oder nationalen Normen und Vorschriften an einem einzelnen, zentralen Punkt.
Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen hat Tod oder schwere Verletzungen zur Folge.

DESCARGA ELÉCTRICA DEBIDA A UNA PUESTA A TIERRA INADECUADA
Conecte a tierra los componentes del robot de acuerdo con las normas y reglamentos locales, regionales o nacionales en un único punto central.
Si no se siguen estas instrucciones, se producirán lesiones graves o la muerte.

SCOSSA ELETTRICA DOVUTA ALLA MESSA A TERRA IMPROPRIA
Mettere a terra i componenti del robot in conformità alle normative e ai regolamenti locali, regionali e/o nazionali in un unico punto centrale.
La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte o gravi lesioni.

接地不当将导致触电危险
根据当地、地区和/或国家标准和法规，将机器人组件通过单一中心点接地。
不遵守这些说明可导致死亡或重伤。

en Multipoint grounding is permissible if connections are made to an equipotential ground plane dimensioned to help avoid cable shield damage in the event of power system short-circuit currents.
es La conexión a tierra multipunto está permitida si las conexiones se realizan a un plano de tierra equipotencial dimensionado para ayudar a evitar daños en el blindaje del cable en caso de corrientes de cortocircuito del sistema eléctrico.

fr La mise à la terre multipoint est autorisée si les connexions sont reliées à une terre équipotentielle dimensionnée pour éviter tout endommagement des blindages de câbles, en cas de courants de court-circuit du système d'alimentation.
it La messa a terra in più punti è consentita se i collegamenti vengono effettuati a un piano di terra equipotenziale dimensionato in modo da evitare danni alla schermatura del cavo in caso di correnti di cortocircuito del sistema di alimentazione.

de Eine Erdung an mehreren Punkten ist zulässig, wenn Verbindungen zu einer äquipotenzialen Erdungsplatte hergestellt werden, deren Abmessungen eine Beschädigung der Kabelschirme bei Kurzschlussströmen im Leistungssystem verhindern.
zh 如果连接到等电位接地平面，则允许多点接地，接地平面的外形尺寸设计为有助于避免在电力系统短路电流的情况下损坏电缆屏蔽层。

(en) Cabling the Robot

To cable the Lexium SCARA according to the system architecture with a PacDrive controller, perform the following steps:

1. Connect the communication connector to the Sercos port **RTN1** or **RTN2** (1) at the robot.
2. Verify that the jumper plug at the MCP connector (2) is connected.
NOTE: Out of the factory shipment, the robot is equipped with a jumper plug at the MCP connector. It must be connected to move the Lexium SCARA joints.
3. Connect the power supply cable to the **POWER** connector (3) at the back of the robot.
4. Turn the connector of the power cable clockwise to tighten it.
5. Connect the D-Sub44 connector of the **Cable_SAFETY** cable to the **SAFETY** connector at the robot base (4) and the open end of the cable to the functional safety circuit of the machine.
6. Verify the correct routing and fastening of the cables to help prevent any collision of cables and moving parts.

(fr) Câblage du robot

Pour câbler le Lexium SCARA conformément à l'architecture du système avec un contrôleur PacDrive, effectuez les étapes suivantes :

1. Connectez le connecteur de communication au port Sercos **RTN1** ou **RTN2** (1) du robot.
2. Vérifiez que la fiche du cavalier du connecteur MCP (2) est bien connectée.
REMARQUE : À la sortie de l'usine, le robot est équipé d'une fiche de cavalier au niveau du connecteur MCP. Il doit être connecté pour déplacer les articulations Lexium SCARA.
3. Connectez le câble d'alimentation au connecteur **POWER** (3) situé à l'arrière du robot.
4. Tournez le connecteur du câble d'alimentation dans le sens horaire pour le serrer.
5. Connectez le connecteur D-Sub44 du câble **Cable_SAFETY** au connecteur **SAFETY** de la base du robot (4) et l'extrémité ouverte du câble au circuit de sécurité fonctionnel de la machine.
6. Vérifiez l'acheminement et la fixation des câbles pour éviter leur collision avec des éléments mobiles.

(de) Verkabelung des Roboters

Führen Sie zum Anschluss des Lexium SCARA an die System-Architektur mit einem PacDrive-Steuergerät folgende Schritte aus:

1. Verbinden Sie den Kommunikationsanschluss mit dem Sercos Port **RTN1** oder **RTN2** (1) am Roboter.
2. Stellen Sie sicher, dass der Überbrückungsstecker am MCP-Anschluss (2) angeschlossen ist.
HINWEIS: Ab Werk ist der Roboter mit einem Überbrückungsstecker am MCP-Anschluss ausgestattet. Schließen Sie diesen an, um die Gelenke des Lexium SCARA zu bewegen.
3. Schließen Sie das Stromversorgungskabel an den **POWER**-Anschluss (3) auf der Rückseite des Roboters an.
4. Drehen Sie den Stecker des Netzkabels im Uhrzeigersinn, um ihn festzuziehen.
5. Verbinden Sie den D-Sub44-Anschluss des **Cable_SAFETY**-Kabels mit dem **SAFETY**-Anschluss am Robotersockel (4) und das offene Ende des Kabels mit dem Funktionssicherheits-Stromkreis der Maschine.
6. Prüfen Sie die korrekte Verlegung und Befestigung der Kabel, um eine Kollision der Kabel und der beweglichen Teile zu verhindern.

(es) Cableado del robot

Para cablear el Lexium SCARA según la arquitectura del sistema con un controlador PacDrive, siga estos pasos:

1. Conecte el conector de comunicación al puerto Sercos **RTN1** o **RTN2** (1) del robot.
2. Compruebe que el puente de conexión del conector MCP (2) está conectado.
NOTA: Al salir de fábrica, el robot va equipado con un puente de conexión en el conector MCP. Debe estar conectado para poder mover las articulaciones del Lexium SCARA.
3. Conecte el cable de alimentación al conector (3) **POWER** de la parte posterior del robot.
4. Gire el conector del cable de alimentación en el sentido de las agujas del reloj para apretarlo.
5. Conecte el conector D-Sub44 del cable **Cable_SAFETY** al conector **SAFETY** de la base del robot (4) y el extremo abierto del cable al circuito de seguridad funcional de la máquina.
6. Verifique el correcto tendido y sujeción de los cables para evitar cualquier colisión entre los cables y las piezas móviles.

(it) Cablaggio del robot

Per cablare Lexium SCARA in base all'architettura del sistema con un controllore PacDrive, procedere come segue:

1. Collegare il connettore di comunicazione alla porta Sercos **RTN1** o **RTN2** (1) del robot.
2. Verificare che il ponticello sul connettore MCP (2) sia collegato.
NOTA: Al momento della spedizione dalla fabbrica, il robot è dotato di un ponticello sul connettore MCP. Deve essere collegato per muovere i giunti Lexium SCARA.
3. Collegare il cavo di alimentazione al connettore **POWER** (3) sul retro del robot.
4. Ruotare il connettore del cavo di alimentazione in senso orario per serrarlo.
5. Collegare il connettore D-Sub44 del cavo **Cable_SAFETY** al connettore **SAFETY** della base del robot (4) e l'estremità aperta del cavo al circuito di sicurezza funzionale della macchina.
6. Controllare il corretto instradamento e il fissaggio dei cavi per evitare collisioni di cavi e parti mobili.

(zh) 机器人布线

要根据带有 PacDrive 控制器的系统架构对 Lexium SCARA 进行布线, 请执行以下步骤:

1. 将通讯连接器连接至机器人处的 Sercos 端口 **RTN1** 或 **RTN2** (1)。
2. 检查并确认 MCP 连接器 (2) 处的跳线插头已连接。
注: 出厂发货时, 机器人在 MCP 连接器处配备跳线插头。必须连接它才能移动 Lexium SCARA 关节。
3. 将电源线连接至机器人背部处的 **POWER** 连接器 (3)。
4. 顺时针转动电源线的连接器, 将其拧紧。
5. 将 **Cable_SAFETY** 电缆的 D-Sub44 连接器连接至机器人底座 (4) 处的 **SAFETY** 连接器, 并将该电缆的开口端连接至机器的功能安全电路。检查并确认电缆布线正确并紧固良好, 以防止电缆和运动部件发生碰撞。
6. 检查并确认电缆布线正确并紧固良好, 以防止电缆和运动部件发生碰撞。

⚠ DANGER / DANGER / GEFAHR / PELIGRO / PERICOLO / 危险

ELECTRIC SHOCK

- After switching off the equipment make sure to maintain a waiting time of at least 5 minutes before disconnecting the power cable for the capacitors to discharge.
 - Always use a properly rated voltage sensing device to confirm that the power is off where and when indicated.
 - Turn off the power and disconnect from the power source while wiring power cables and use lockout devices, tags and/or clearly stated labels to help prevent the inadvertent powering of the mains power while wiring the power cables.
 - Ensure that the connector is turned clockwise and is securely fastened.
 - Provide only the specified AC power to the robot.
- Failure to follow these instructions will result in death or serious injury.**

ELEKTRISCHER SCHLAG

- Achten Sie nach dem Ausschalten des Geräts darauf, eine Wartezeit von mindestens 5 Minuten einzuhalten, bevor Sie das Stromkabel für die Entladung der Kondensatoren entfernen.
 - Verwenden Sie stets ein genormtes Spannungsprüfgerät, um festzustellen, ob die Spannungsversorgung wirklich abgeschaltet ist.
 - Schalten Sie das Gerät aus und trennen Sie es von der Stromquelle, wenn Sie die Stromkabel verdrahten. Verwenden Sie Sperrvorrichtungen, Markierungen und/oder eindeutige Kennzeichnungen, um das unbeabsichtigte Einschalten des Netzstroms während der Verdrahtung der Stromkabel zu verhindern.
 - Stellen Sie sicher, dass der Anschluss im Uhrzeigersinn gedreht wurde und sicher befestigt ist.
 - Versorgen Sie den Roboter nur mit der angegebenen Wechselstromspannung.
- Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen hat Tod oder schwere Verletzungen zur Folge.**

SHOCK ELETTRICO

- Dopo avere spento l'apparecchiatura, assicurarsi di mantenere un tempo di attesa di almeno 5 minuti prima di scollegare il cavo di alimentazione per lo scarico del condensatore.
 - Utilizzare sempre un dispositivo di rilevamento della tensione adeguatamente calibrato per verificare che l'alimentazione sia disattivata dove e quando indicato.
 - Durante il cablaggio dei cavi di alimentazione, spegnere l'apparecchio e scollegarlo dalla fonte di alimentazione; utilizzare dispositivi di chiusura, targhette e/o etichette ben definite per evitare che l'alimentazione principale venga involontariamente attivata durante il cablaggio.
 - Assicurarsi che il connettore sia girato in senso orario e che sia fissato saldamente.
 - Fornire al robot solo l'alimentazione CA specificata.
- La mancata osservanza di queste istruzioni può causare morte o gravi lesioni.**

ÉLECTROCUTION

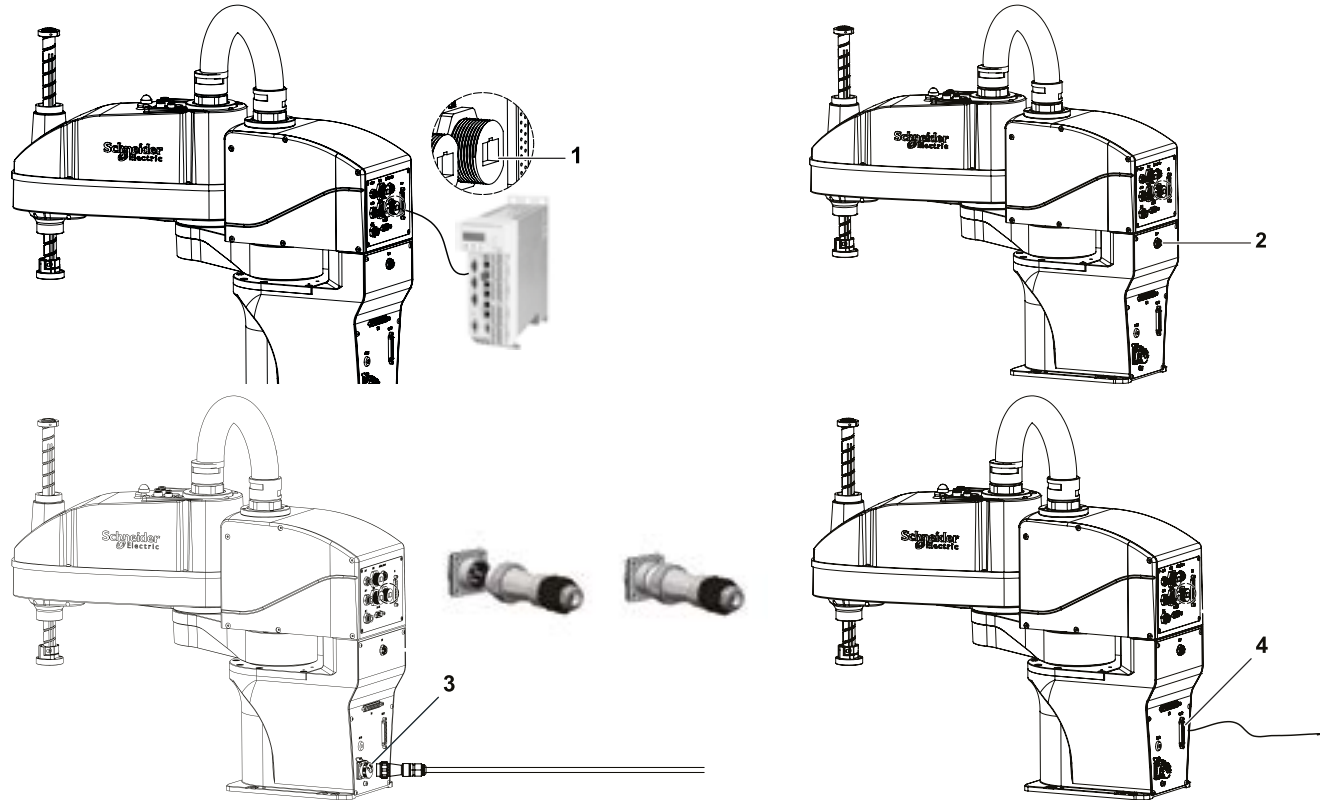
- Après avoir éteint l'équipement, veuillez à attendre au moins 5 minutes avant de débrancher le câble d'alimentation.
 - Utilisez toujours un appareil de mesure de tension réglé correctement pour vous assurer que l'alimentation est coupée conformément aux indications.
 - Mettez l'appareil hors tension et débranchez-le de la source d'alimentation pendant le câblage des câbles d'alimentation. Utilisez des dispositifs de verrouillage, des étiquettes et/ou des mentions claires pour empêcher la mise sous tension par inadvertance du réseau électrique pendant le câblage des câbles d'alimentation.
 - Assurez-vous que le connecteur est tourné dans le sens horaire et qu'il est bien fixé.
 - N'alimentez le robot qu'avec le courant alternatif spécifié.
- Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort ou des blessures graves.**

DESCARGA ELÉCTRICA

- Tras apagar el equipo, asegúrese de mantener un tiempo de espera de al menos 5 minutos antes de desconectar el cable de alimentación, para que se descarguen los condensadores.
 - Utilice siempre un dispositivo de detección de tensión con la capacidad nominal apropiada para confirmar que la alimentación está desconectada en el momento y lugar indicados.
 - Apague el aparato y desconéctelo de la fuente de alimentación mientras cablea los cables de alimentación y utilice dispositivos de bloqueo, etiquetado o rótulos claramente indicados para ayudar a prevenir el encendido inadvertido de la red eléctrica mientras se cablean los cables de alimentación.
 - Asegúrese de que el conector gira en el sentido de las agujas del reloj y está bien sujeto.
 - Suministre únicamente la CA especificada al robot.
- Si no se siguen estas instrucciones, se producirán lesiones graves o la muerte.**

电击危险

- 关闭设备后，在断开电源线之前请确保至少等待 5 秒的时间以供电容器放电。
 - 始终使用合适的额定电压传感设备来确认电源在指定的时间和地点关闭。
 - 对电源线进行接线时，请关闭电源并断开电源连接，并使用闭锁装置、标志和/或清楚标明的标签，以帮助防止在对电源线进行接线时意外接通主电源。
 - 请确保顺时针转动连接器并将其牢固地固定。
 - 仅向机器人提供指定的 AC 电源。
- 不遵守这些说明可导致死亡或重伤。**



en Tool-Flange Dimensions
For details, consult the Lexium SCARA Hardware Guide.

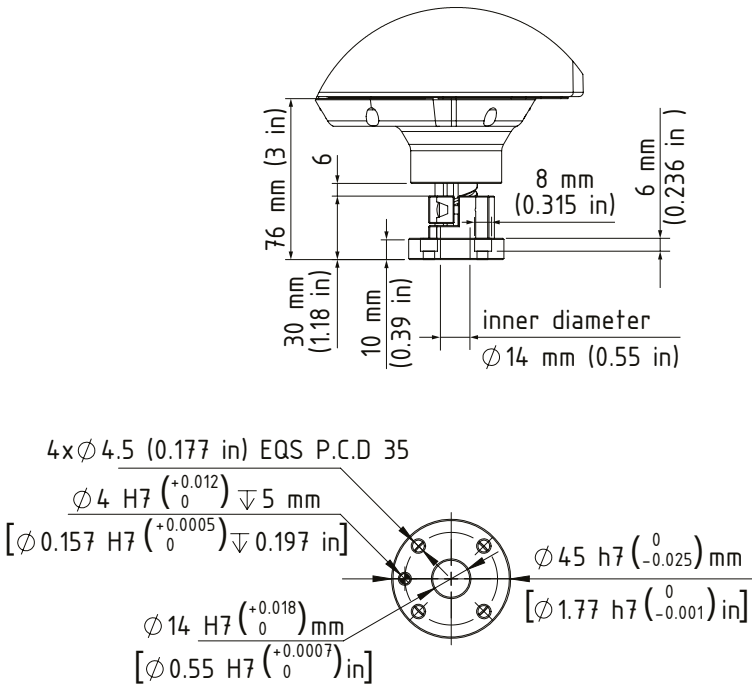
fr Dimensions bride d'outil
Pour plus de détails, consultez le Lexium SCARA Hardware Guide.

de Bemaßungen Werkzeugflansch
Weitere Informationen finden Sie im Lexium SCARA Hardware Guide.

es Dimensiones de la brida de herramientas
Para más detalles, consulte el documento Lexium SCARA Hardware Guide.

it Dimensioni della flangia dello strumento
Per i dettagli, consultare la Lexium SCARA Hardware Guide.

zh 工具法兰尺寸
详情请参阅 Lexium SCARA Hardware Guide.



- en** For the latest version of the *Lexium SCARA Hardware Guide*, go to:

es Si desea consultar la versión más reciente del documento *Lexium SCARA Hardware Guide*, visite:
- fr** Pour obtenir la dernière version du *Lexium SCARA Hardware Guide*, allez sur :

it Per la versione più recente della *Lexium SCARA Hardware Guide*, visitare il sito:
- de** For the latest version of the *Lexium SCARA Hardware Guide*, go to:

zh 如需最新版本的 *Lexium SCARA Hardware Guide*, 请访问:



<https://www.se.com/ww/en/download/document/EIO0000005360/>

Hazardous Substances Table / Tableau des substances dangereuses / Tabelle zu Gefahrstoffen / Tabla de sustancias peligrosas / Tabella delle sostanze pericolose / 有害物质表

本表格依据SJ/T 11364的规定编制。
O: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在GB/T 26572规定的限量要求以下。
X: 表示该有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出GB/T 26572规定的限量要求。

This table is made according to SJ/T 11364.
O: Concentration of hazardous substance in all of the homogeneous materials for this part is below the limit as stipulated in GB/T 26572.
X: Concentration of hazardous substance in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit as stipulated in GB/T 26572.

Lexium SCARA LXMRSP06.....

部件名称 Part Name	有害物质 - Hazardous Substances					
	铅 (Pb)	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 (Cr (VI))	多溴联苯 (PBB)	多溴二苯醚 (PBDE)
金属部件 Metal parts	X	O	O	O	O	O
电子件 Electronic	X	O	O	O	O	O

Contact Address / Adresse de contact / Kontaktadresse / Dirección de contacto / Indirizzo di contatto / 联系地址



UK Representative:
Schneider Electric Limited
Stafford Park 5
Telford, TF3 3BL
United Kingdom

Manufacturer:
Schneider Electric Industries SAS
35 Rue Joseph Monier
92500 Rueil-Malmaison
France