



**INTELLIGENT MOTION**  
Columbus McKinnon

Dokumententitel:

Datum der Erstellung: 05.12.2025

Revision Index: 1.0

Sprache: Deutsch

# Quick Start Guide - ABB

## PHR (Phoenix Robotics) Hubsäule

Hubsäule für industrielle Anwendungen



Columbus McKinnon Engineered Products GmbH  
Am Silberpark 2-8  
D-86438 Kissing

Telefon: +49(0)8233 2121 800  
Telefax: +49(0)8233 2121 805  
Web: [www.pfaff-silberblau.com](http://www.pfaff-silberblau.com)

**PFAFF**  
silberblau   
By Columbus McKinnon

## HINWEISE ZUM QUICK START GUIDE

Dieser Quick Start Guide enthält zusammengefasste Inhalte zur Aufstellung und zum Anschluss einer Columbus McKinnon PHR (Phoenix Robotics) Hubsäule (nachfolgend kurz auch als „Hubsäule“ bezeichnet).

Der Quick Start Guide ist nur in Zusammenhang mit der Betriebsanleitung gültig. Die Betriebsanleitung und die am Einsatzort geltenden Bestimmungen und Vorschriften müssen beachtet werden (beispielsweise Unfallverhütungsvorschriften).

### ⚠️ WARNUNG



#### Gefahr durch unsachgemäße Montage und Installation

- ▶ Montage und Installation dürfen nur durch qualifiziertes, beauftragtes Personal erfolgen.

## LIEFERUMFANG

Überprüfen Sie sofort nach Erhalt, ob der Lieferumfang mit den Warenbegleitpapieren übereinstimmt.

Für nachträglich reklamierte Mängel kann keine Gewährleistung übernommen werden.

Mängel und Unvollständigkeiten sofort bei CMCO Engineered Products reklamieren.

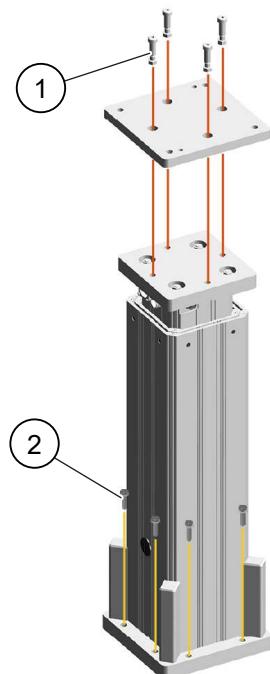
Erkennbare Transportschäden sofort beim Transportunternehmen reklamieren.

**Im Lieferumfang sind enthalten:**

- PHR (Phoenix Robotics) Hubsäule
- Schaltkasten für Spannungsversorgung (inkl. Einbauten ca. 18 kg)
- Stromkabel, 5 m
- Adapterplatte für Cobot (modellspezifisch)
- Ethernetkabel, 5 m
- I/O-Kabel, 5 m
- 2x Koppelrelais

## HUBSÄULE AUFSTELLEN

**HINWEIS** Die Hubsäule darf nur auf dem Boden montiert werden.



- |  |   |
|--|---|
| <b>1</b> 4x Zylinderschraube ISO 4762 - M12x30<br>Festigkeit 8.8 und 2x Spannstift ISO 8752 -<br>12x45 | <b>2</b> 8x Sechskantschraube ISO 4017 - M12x60 -<br>Festigkeit 8.8 |
|--|---|

### Montagereihenfolge

1. Die Anschraubplatte der Hubsäule mit 8x Sechskantschraube im Boden festschrauben (Anzugsdrehmoment 79 Nm).
2. Die Adapterplatte für den Cobot mit 4x Zylinderschraube und Spannstift am Kopf der Hubsäule festschrauben (Anzugsdrehmoment 79 Nm).
3. Schrauben gegen unbeabsichtigtes Lösen sichern.

Der Cobot kann anschließend an der Adapterplatte montiert werden.

Vor der Montage sicherstellen, dass der Cobot laut Auftragsbestätigung für die Hubsäule geeignet ist.

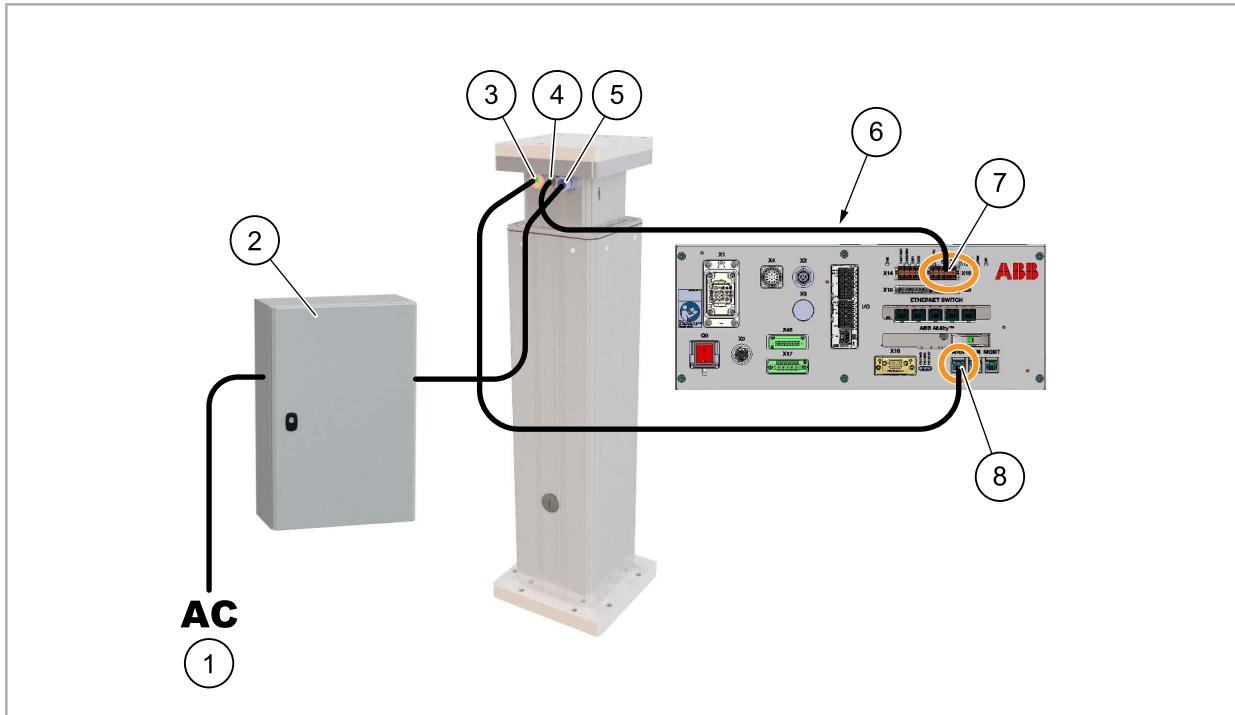
**ELEKTROANSCHLUSS - ABB STEUERUNG**

**⚠️ WARNUNG**

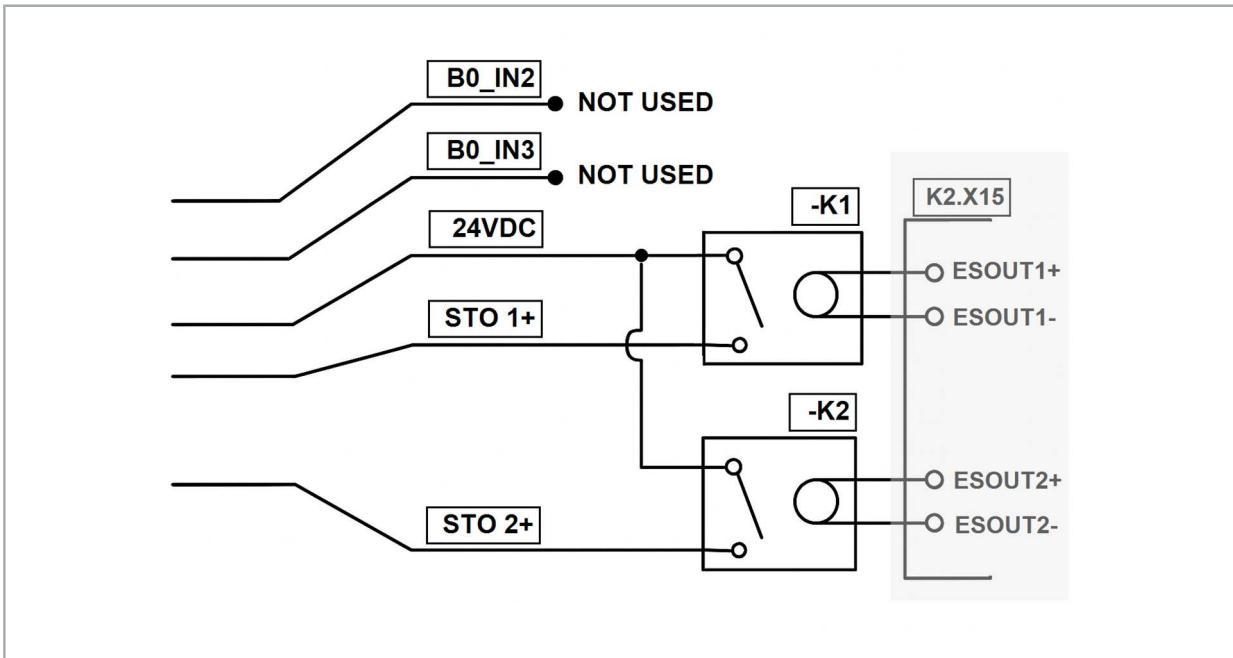


**Gefahr durch elektrischen Schlag**

- ▶ Erdung der montierten Teile prüfen (Erdableitwiderstand kleiner  $10^6 \Omega$ ).



- |   |   |   |  |
|---|---|---|--|
| 1 | Stromversorgung 230 V (betreiberseitig) über Schuko-Stecker | 5 | Anschluss Stromversorgung (48 V DC)            |
| 2 | Schaltkasten zur Spannungsversorgung                        | 6 | Koppelrelais                                   |
| 3 | Ethernet-Schnittstelle (RJ45)                               | 7 | I/O & STO Schnittstelle (Anschluss ABB: „X15“) |
| 4 | I/O & STO Schnittstelle (M12, 8 Pins)                       | 8 | Ethernet-Schnittstelle (Anschluss ABB: „WAN“)  |



Die Abbildung oben zeigt den Anschluss des I/O-Kabels bzw. der STO-Signale (Safe Torque Off) zwischen der Hubsäule und der Robotersteuerung.

Die Signalleitungen der Hubsäule werden hierzu auf externe Sicherheitsrelais geführt. Von dort werden die sicherheitsgerichteten Ausgänge zur Steuerung weitergeleitet.

Nicht benötigte Signale sind entsprechend gekennzeichnet und werden nicht verwendet.

## SOFTWARE INSTALLATION - ABB

### System Voraussetzungen

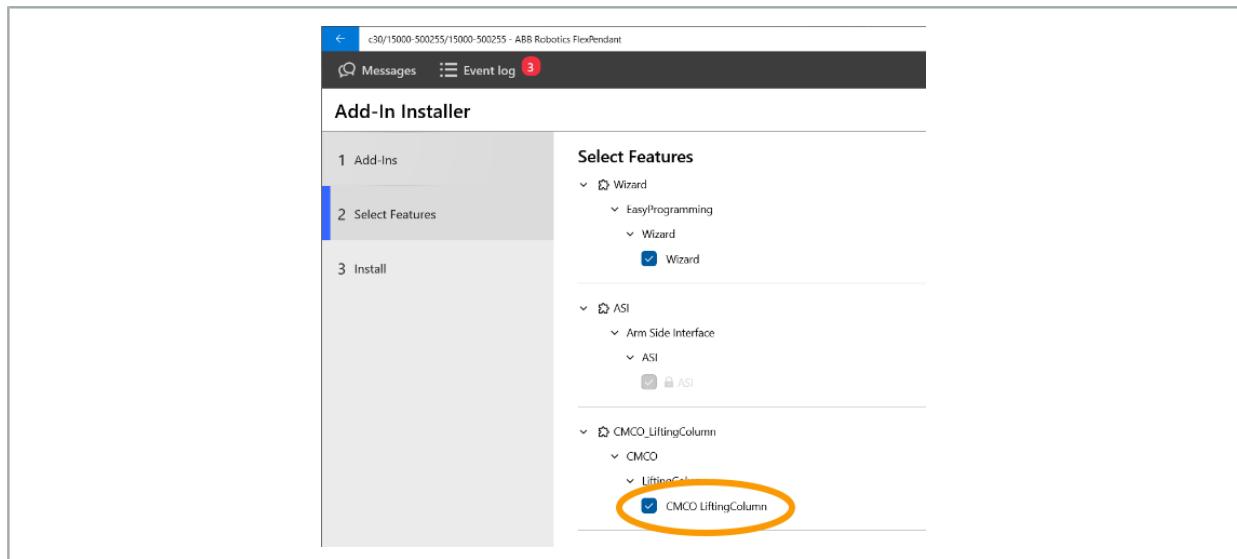
- Diese Software-Version unterstützt ABB (GoFa 5, 10 & 12) OmniCore C30 in der Version RW7.18.0 oder neuer.
- Wizard Easy Programming in der Version 1.7.0 oder neuer.
- Web-App Modus: „Standard mode“ im FlexPendant.

### Backup des Cobots mit dem FlexPendant erstellen

1. Einen leeren USB-Stick in das FlexPendant einstecken.
2. Im Hauptmenü „Einstellungen“ auswählen.
3. Funktion „Backup“ auswählen.
4. Über „Browse“ den USB-Stick auswählen.
5. „Backup“ drücken, um das Backup zu starten.  
✓ Der Backup-Prozess sollte in wenigen Sekunden fertig sein.

### Installation der Hubsäulen-Software

1. Einen leeren USB-Stick an einem herkömmlichen PC als NTFS formatieren.
2. Die Installations-Datei (Bennennung z.B. *CMCO\_LiftingColumn\_1.4.1.zip*) unter folgendem Link herunterladen:  
<https://www.cmco.com/de-de/Software-Downloads/>
3. Die ZIP-Datei in einen separaten Ordner entpacken. Die ZIP-Datei sollte zwei Dateien enthalten:  
*open.cmco.liftingcolumn\_1.4.1.rmf*  
*open.cmco.liftingcolumn\_1.4.1.rpk*  
 Die beiden Dateien sind Passwortgeschützt, das Passwort wird über den Vertrieb übermittelt.
4. Den Ordner mit den beiden Dateien auf den leeren USB-Stick kopieren.  
**Wichtig:** Es muss der gesamte Ordner mit den beiden Dateien kopiert werden.
5. Den Cobot einschalten.
6. Im FlexPendant „Controller Software“ auswählen und „Add-In Installer“ auswählen.
7. Funktion „+Add Add-In“ auswählen.
8. Den USB-Stick in den Cobot einstecken.
9. Das Laufwerk und anschließend das Add-In in der Liste auswählen.
10. Sicherstellen, dass unter „Select Features“ das Add-In ausgewählt ist.



### 11. Add-In installieren.

- ✓ Der Cobot startet neu und installiert das Add-In. Der Vorgang kann einige Minuten dauern.
- ✓ Nach erfolgreicher Installation wird auf der Startseite im FlexPendant die „CMCO Lifting Column“ Anwendung angezeigt.

Für weitere Informationen siehe Betriebsanleitung.



---

COLUMBUS MCKINNON FAMILY OF BRANDS

---

