



INTELLIGENT MOTION
Columbus McKinnon

Dokumententitel:

Datum der Erstellung: 05.12.2025

Revision Index: 1.0

Sprache: Deutsch

Quick Start Guide - UR

PHR (Phoenix Robotics) Hubsäule

Hubsäule für industrielle Anwendungen



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.

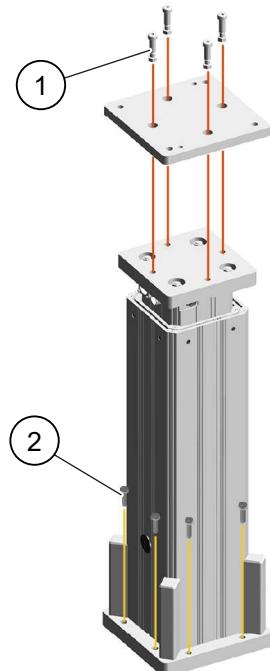
Im Lieferumfang sind enthalten:

- 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

HUBSÄULE AUFSTELLEN

HINWEIS Die Hubsäule darf nur auf dem Boden montiert werden.



- | | | | |
|----------|---|----------|--|
| 1 | 4x Zylinderschraube ISO 4762 - M12x30
Festigkeit 8.8 und 2x Spannstift ISO 8752 -
12x45 | 2 | 8x Sechskantschraube ISO 4017 - M12x60 -
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.

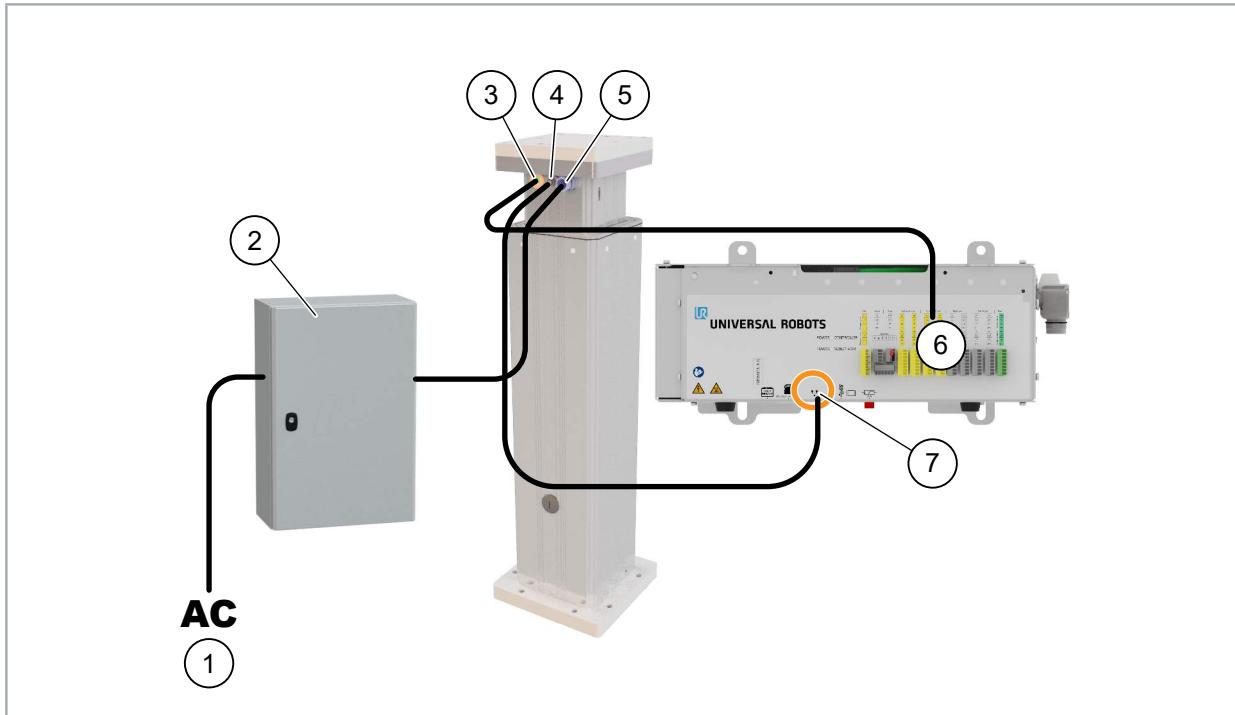
ELEKTROANSCHLUSS - UNIVERSAL ROBOTS STEUERUNG

⚠️ WARNUNG

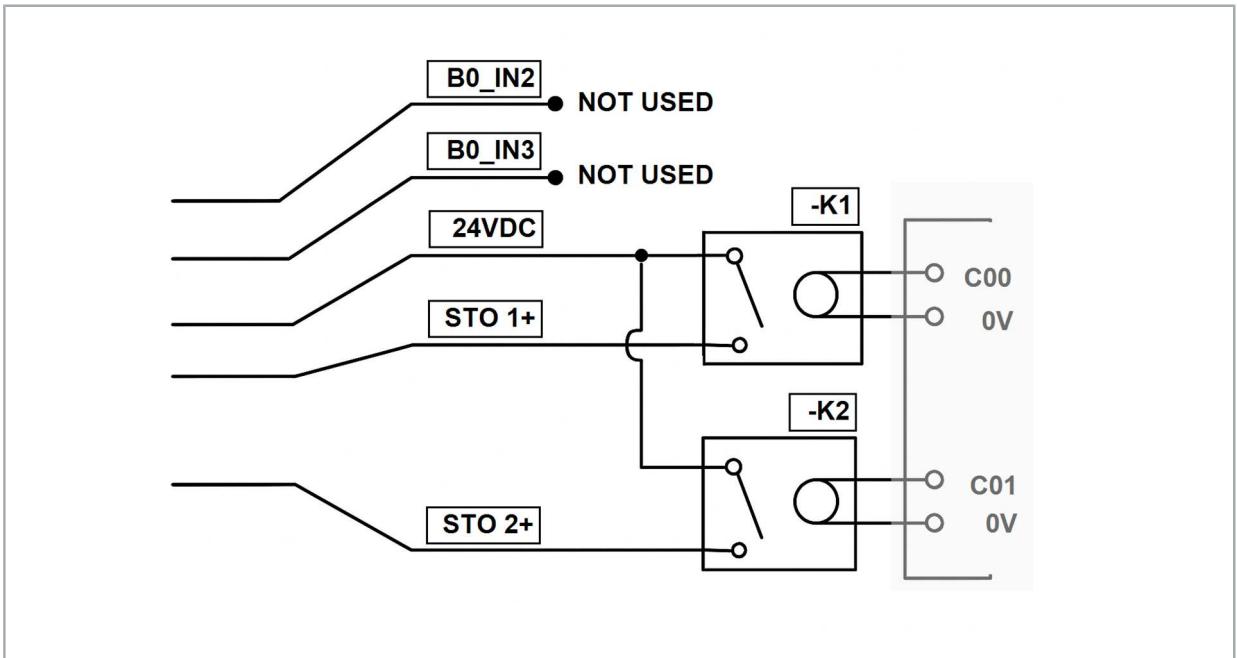


Gefahr durch elektrischen Schlag

- ▶ 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 |
| 4 | I/O & STO Schnittstelle (M12, 8 Pins) | 8 | Ethernet-Schnittstelle (Symbol Ethernet) |



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.

Hinweis zum Elektroanschluss an Universal-Robots-Steuerungen

Beim Anschluss der Hubsäule an eine Universal-Robots-Steuerung (UR) ist zu beachten, dass die sicherheitsgerichteten Ausgänge der UR-Steuerung vorab entsprechend softwareseitig aktiviert/konfiguriert sein müssen.

Nur durch diese Konfiguration kann die Hubsäule im Zusammenspiel mit der UR-Steuerung sicher abgeschaltet werden (z. B. für Safe-Torque-Off / Not-Halt-Funktionalität).

Weitere Informationen hierzu finden Sie im Abschnitt „Sharing the Emergency Stop with Other Machines“ in der Software-Installationsanweisung von Universal Robots.

SOFTWARE INSTALLATION - UR

Software Add-In installieren

1. Den UR Controller einschalten.
2. Die Installations-Datei (Beneung z.B. CMCO_LiftingColumn_1.4.1.zip) unter folgendem Link herunterladen: <https://www.cmco.com/de-de/Software-Downloads/>
3. Die Installations-Datei per USB-Stick auf dem Teach Pendant installieren.
4. „System Manager“ wählen.
5. „URcaps“ wählen.
6. Passwort eingeben, um URcaps zu öffnen.
7. „+URcap“ wählen.



COLUMBUS MCKINNON FAMILY OF BRANDS

