

„Safety first“:

## Neue Not-Aus-Taster XA, XW

IDEC hat zwei neue Baureihen Not-Aus-Taster entwickelt. Die Geräte XA sind für 16 mm und die XW für 22 mm Einbaudurchmesser.

Entwickelt wurden diese Not-Aus-Taster für die Sicherheitskategorien 3 und 4 (gemäß EN954-1) welche einen redundanten (2-kanaligen) Aufbau aufweisen müssen. Das bedeutet für den Schalter mindestens 2 zwangsgeführte Arbeitskontakte, häufig aber auch 3 oder 4 Kontakte (Monitorfunktionen).

Die neuen Not-Aus-Taster XA und XW sind dafür konzipiert und weisen darüber hinaus die folgenden weiteren hervorragenden Merkmale auf:

- ▲ **Sicherheits-Kontaktblock:** Er öffnet zwangsweise, wenn er vom Betätigungs-element demontiert wird
- ▲ Kontaktblock mit bis zu **4 Kontakten** für XA. Das ist neu und ein **Alleinstellungsmerkmal** für eine **16 mm Baureihe**.
- ▲ Beleuchtete Ausführung bei der Baureihe XW.

- ▲ **Sehr kurze Einbautiefe:** Bei XA sind es nur **27,9 mm** und bei XW **37,1 mm**. Diese Maße sind ebenfalls einmalig (weltweit) bei einer Kontaktzahl von 3 oder 4.
- ▲ **Rückstellung** (Entriegelung) des Not-Aus-Tasters durch **Drehen UND Ziehen**. Bisher wurden die Taster entweder durch Drehen oder Ziehen zurückgesetzt. Bei XA und XW geht beides.

Redundante Sicherheit  
um € 16<sup>50</sup>!

- ▲ Natürlich **zwangsgeführte Kontakte** und **überleistungssichere** Verriegelung (IEC60947-5-5, 5.2, 6.2).

## Griffschalter erhöht Arbeitssicherheit an Robotern

Im Normalbetrieb eines Roboters sind die betriebsmäßigen Schutzeinrichtungen wirksam, und der Bediener ist keiner Gefahr ausgesetzt. Wenn jedoch im manuellen Betrieb Arbeiten am Roboter durchgeführt werden, muss der Bediener den Arbeitsbereich betreten und ist somit in hohem Maße gefährdet. Um auch in dieser manuellen Betriebsart den Personenschutz zu gewährleisten, gilt es, zusätzliche Maßnahmen zu ergreifen. Dazu zählen auch **Drei-Stellungs-Zustimmungsschalter**.

Die IEC60204-1 formuliert, dass ein Zustimmungsgeschäft in der Lage sein muss, mit einer **dreistufigen Betriebsart (Aus-Ein-Aus)** die Roboterbewegung anzuhalten.

Zur Erfüllung dieser Forderung eignet sich in besonderer Weise der **Griffschalter HE1G von IDEC**. Dieser ist mit **zwei dreistufigen Zustimmungsschaltern** ausgestattet. Damit erfüllt er die Forderung nach Schutz vor Ausfall (**Redundanz**). Zusätzlich lässt sich ein Not-Aus-Taster am Griffschalter installieren. Mit dieser Konfiguration wird erreicht, dass der Zustimmungsschalter lediglich den Antriebsteil des Roboters stoppt, während der Not-Aus-Taster das gesamte System abschaltet.

