

**Viktigt! Important! Wichtig!**

Säkerställ att systemet är rätt konfigurerat, dvs. 24VDC strömförsörjning och in/utgångar är PNP.  
Före anslutning av elkontakt, säkerställ att roboten är avstängd.

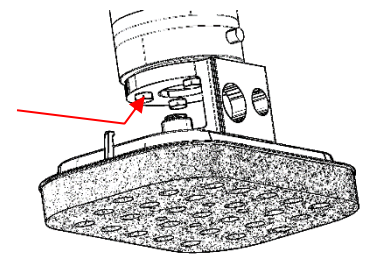
**Make sure that the system is configured correctly, i.e. 24VDC power supply and inputs / outputs are PNP.  
Before connecting the electrical connector, make sure that the robot is powered off.**

*Stellen Sie sicher, dass das System korrekt konfiguriert ist, d.h. 24VDC Netzteil Stromversorgung und Ein- / Ausgänge sind PNP.  
Stellen Sie vor dem Anschließen des elektrischen Steckers sicher, dass der Roboter ausgeschaltet ist.*

Montera fästet på robot med hjälp av medlevererade skruvar (4x), notera att styrstiftshålet i robotens interface skall vara i linje med styrstiftshålet i gripdonet. Detta för att Ejektor med kabel (M8 kontakt) skall passa optimalt.

**Mount the bracket on the robot using the supplied screws (4x), note that the guide pin hole in the robot's interface must be in line with the guide pin hole in the gripper. This is so that the Ejector with cable (M8 connector) will fit optimally.**

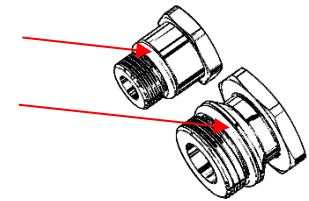
*Befestigen Sie die Greifer Befestigungsplatte mit den beigegefügt Schrauben (4 Stück) an der Aufnahmeplatte des Roboterarmes. Bitte achten Sie darauf, dass das Führungsstiftloch in der Befestigungsplatte mit dem Stiftloch in der Aufnahmeplatte des Roboters übereinstimmen muss. Dann passt der MFE Ejektor mit Kabel (M8 Stecker) optimal.*



Kontrollera att o-ringarna sitter korrekt i sina spår.

**Check that the o-rings are correctly seated in their grooves.**

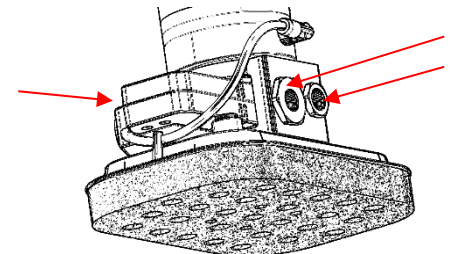
*Überprüfen Sie, dass die O-Ringe richtig in ihren Nuten sitzen.*



Placera ejektorn i fästets midja, montera ejektorn med hjälp av gänganslutningarna.

**Place the ejector at the waist of the bracket, mount the ejector using the threaded connections.**

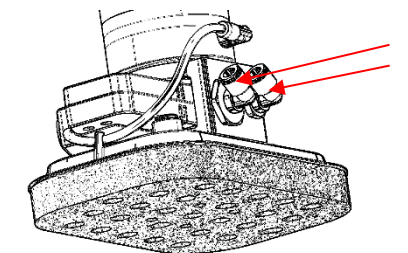
*Platzieren Sie den MFE Ejektor in der Mitte der Greifer Befestigungsplatte und montieren Sie ihn mit den Gewindeanschlüssen.*



Montera bifogade vinkelkopplingar i gänganslutningarna.

**Fit the enclosed angle couplings in the threaded connections.**

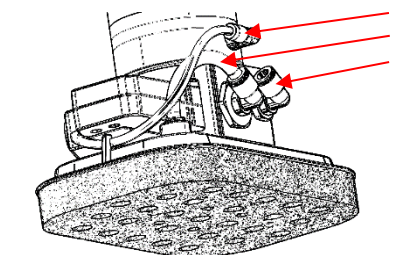
*Schrauben Sie die beiden Winkelverschraubungen in die Gewindeanschlüsse am Greifer.*



Skjut i medlevererad slang i vinkelkopplingen. Därefter skjut i slangen i gripdonsplattans koppling försiktigt för att inte vika den. Anslut därefter kabeln i kontaktdonet. Slutligen, anslut tryckluft i den andra vinkelkopplingen.

**Push the included hose into the angular fitting. Then push the hose carefully into the connector in the gripper and avoid folding the hose. Then connect the cable using the connector. Finally, connect compressed air in the second angle coupling.**

*Stecken Sie den mitgelieferten Schlauch in die Kupplung der Winkelverschraubung. Das andere Schlauchende befestigen Sie vorsichtig in die Kupplung der Greiferplatte und vermeiden dabei ein Knicken des Schlauches. Dann stecken Sie den M8 Stecker in den elektrische Anschluss an der Aufnahmeplatte des Roboters. Abschließend verbinden Sie die Zuluft mit der zweiten Winkelverschraubung am Greifer.*



CEA Instruktion  
**CEA Instruction**  
*CEA Anweisung*

[www.avac.se/pdf/I-CEA.pdf](http://www.avac.se/pdf/I-CEA.pdf)



Multi Function Ejector Instruktion  
**Multi Function Ejector Instruction**  
*Multi Function Ejector Anweisung*

[www.avac.se/pdf/I-MFE.pdf](http://www.avac.se/pdf/I-MFE.pdf)



URcap relaterade frågor och förslag kan mail skickas till:  
**URcap related questions and suggestions can be emailed to:**  
*Fragen und Vorschläge zu URcap können per E-Mail an folgende Adresse  
gesendet werden:*

[urcap@avac.se](mailto:urcap@avac.se)

