

Einbauerklärung

gemäß der Richtlinie 2006/42/EG, Anhang II (B) (Maschinenrichtlinie)

Wir **Hersteller:** Shenzhen Yuejiang Technology Co., Ltd.

Adresse: Raum 1003, Gebäude 2, Chongwen Park, Nanshan iPark, No.3370, Liuxian Blvd, Fuguang Community, Taoyuan Straße, Nanshan District, Shenzhen

erklären im Folgen, dass:

In Übereinstimmung mit der folgenden Richtlinie:

2006/42/EC

Maschinenrichtlinie

Es wurden die folgenden harmonisierten europäischen Normen verwendet:

EN ISO 10218-1:2011 – Industrieroboter – Sicherheitsanforderungen – Teil 1: Roboter

EN ISO 13849-1:2015 – Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen – Teil 1

EN 60204-1:2018 – Sicherheit von Maschinen – Elektrische Ausrüstung von Maschinen – Teil 1.

EN ISO 12100:2010 – Sicherheit von Maschinen – Allgemeine Gestaltungsleitsätze – Risikobeurteilung und Risikominderung

erklärt hiermit, dass für die unvollständige Maschine mit der Bezeichnung:

Ausstattung Kollaborativer Roboter

Modellnummer Siehe Seite 2

S/N --

die folgenden grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen wurden eingehalten:

Kapitel 1.1 außer 1.1.4, 1.1.7 and 1.1.8

Kapitel 1.2

Kapitel 1.3 außer 1.3.5, 1.3.6, 1.3.7, 1.3.8.2

Kapitel 1.5 außer 1.5.4, 1.5.5, 1.5.7, 1.5.9, 1.5.10, 1.5.12, 1.5.13, 1.5.14, 1.5.15 and 1.5.16

Kapitel 1.6

Kapitel 1.7

und die technischen Unterlagen gemäß Anhang VII(B) der Richtlinie.

Wir verpflichten uns, auf ein begründetes Ersuchen der zuständigen nationalen Behörden hin sachdienliche Informationen über die oben genannten unvollständigen Maschinen zu übermitteln. Die Übermittlung erfolgt auf dem Postweg oder per E-Mail.

Die unvollständige Maschine darf erst dann in Betrieb genommen werden, wenn festgestellt wurde, dass die Maschine, in die sie eingebaut werden soll, den Bestimmungen der Richtlinie entspricht.

Bevollmächtigt, die technische Dokumentation zu erstellen:

Name: DOBOT Europe GmbH

Adresse: Waldeckerstraße 11, 64546 Mörfelden-Walldorf

Kontakt: Lang Xulin, lang@dobot-robots.com



Unterzeichnet von:

Stempel:

Name: Ye Weizhi

Position: Stellvertretender Direktor für F&E

Ort: Shenzhen, China

Datum: 24 February 2025

PCM Modell	Manipulator Modell	Steuerungsmodell	Programmierhandgerät Modell
CR3A	DT-CR030A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR5A	DT-CR050A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR7A	DT-CR070A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR10A	DT-CR100A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR12A	DT-CR120A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR16A	DT-CR160A-0	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR20A	DT-CR200A-0	DT-CC263-0A	DT-TP10-3PE-N
CR3AS	DT-CR030A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR5AS	DT-CR050A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR7AS	DT-CR070A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR10AS	DT-CR100A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR12AS	DT-CR120A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N
CR16AS	DT-CR160A-0S	DT-CC262-0A	DT-TP10-3PE-N