

YasXIO



Master Material No. 100159, Slave No. 100160



Yaskawa Controller NX100C NX100 DX100 DX200 YRC1000

YasXIO Bedienungsanleitung / Manual

1. Inhaltsverzeichnis / Table of Contents

Inhaltsverzeichnis

1. Inhaltsverzeichnis / Table of Contents	2
Deutsch	4
2. Funktionsbeschreibung	4
3. Technische Daten:	4
3.1 Gehäuse	4
3.2 Anschlüsse	4
3.3 Bustopologie	4
3.4 Fehlerdiagnose	5
4. Konfiguration:	5
4.1 Master	5
4.2 Slave	5
5. Montage:	6
5.1 Hutschiene	6
6. Details Anschluss Slave:	6
7. Anhang:	7
8. Rücknahme von Altgeräten:	8
English	9
12. Function Description	9
13. Technical specifications:	9
13.1 Case	9
13.2 Connections	9
13.3 Bus topology	10
13.4 Failure diagnostic	10
14. Configuration:	10
14.1 Master	10
14.2 Slave	10
15. Assembly:	11
15.1 DIN rail	11
16. Details Connection slave:	11
17. Appendix:	12
18. Returning of waste electronic equipment:	13
20. Beispiele / Sample	14
20.1 NXC100, NX100, DX100, DX200	14
20.2 YRC 1000	16
21. Anschluß / Connection	17
21.1 NX100	17
21.2 NXC100	18
21.3 DX100	19
21.4 DX200	20

21.5 YRC1000.....	21
22. CE Konformitätserklärung.....	22
23. RoHS	23
24. REACH.....	24

Deutsch

2. Funktionsbeschreibung

Durch die Emulation eines Standard Erweiterung Boards ist es möglich die YasXIO IO Erweiterung ohne großen Aufwand in eine vorhandene Yaskawa Motoman® Robotersteuerung zu integrieren. Die zusätzlichen Ein und Ausgänge werden direkt in der Steuerung als interne Signale akzeptiert. Es ist keine weitere Konfiguration von Bussystemen notwendig.

Jeder YasXIO Master belegt 40Bit IO Signale unabhängig, ob 1 oder 2 Slaves angeschlossen sind

3. Technische Daten:

3.1 Gehäuse

Master

Aluminium Case 127mm x 103mm x 32 mm
Black anodized and laser - printed front - cover

Slave

Aluminium Gehäuse 107mm x 124mm x 55 mm
Schwarz eloxierte und laserbeschriftete Front – Rückblenden

3.2 Anschlüsse

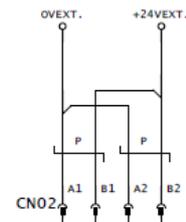
Master

Frontseite Busverbindung zur Robotersteuerung, Standard Spannungsversorgung Yaskawa, intern extern. Dieser Stecker ist in der Yaskawa Dokumentation mit CN02 bezeichnet



B1 B2 = + 24V

A1 A2 = 0V (Ground)



Rückseite M12 5 Polig, SLink inkl. LED Status Anzeige



Stecker Belegung S-Link

1=S-LinkH, 2= S-LinkL, 3=24V_Rob, 4=24V_extern, 5=0V

Das Kabel sollte geschirmt ausgeführt sein, die Adern S-LinkH und S-LinkL verdrillt

Slave

Frontseite 4 X 8 IO Stecker mit zusätzlich jeweils 3X +24 und 0V sowie LED-Statusanzeige, SLink inkl. LED Status Anzeige



Zukunft

Das System Programm ist updatebar durch Bootloader über serielle Schnittstelle, um zukünftige Optionen zu ermöglichen

Zur sicheren Identifizierung wird eine individuelle elektronische unveränderbare Seriennummer generiert

3.3 Bustopologie

Emulation einer XIO02B IO Karte oder ab YRC1000 einer YIU02-E am internen Mechatronik ähnlichen Bus der Yaskawa® Robotersteuerungen
 Anschluss Versorgung (Power) und interner Bus (MLink Anschluss) über Standard Stecker Yaskawa
 Die Busadresse in der Robotersteuerung des Moduls wird über den Drehschalter SW1 eingestellt, MLink LED zeigt Kommunikation mit der Robotersteuerung
 Busadresse und Konfig Slave über Drehschalter SW2 einstellbar, maximal 2 Slave pro Master
 IO kommunizieren über eigenen SLink (M12 5 Polig) mit dem Slave,
 SLink LED zeigt Kommunikation mit Slave
 Die interne und externe Spannung der Robotersteuerung wird getrennt mitgeführt
 Alle 32 Signalzustände werden über LED angezeigt.

3.4 Fehlerdiagnose

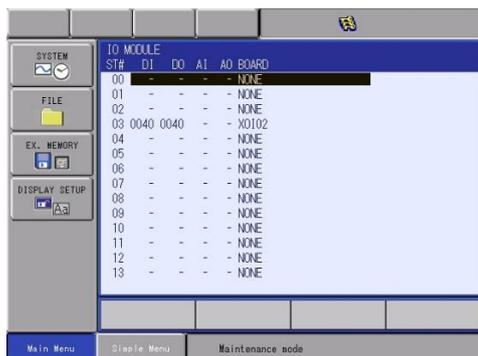
Eine LED informieren über Funktion und Sammelfehler
 Fehlerzustände können in der Robotersteuerung im 5.ten Eingangsbyte des konfigurierten Adressbereiches ausgewertet werden, pro Byte ein Bit Error
 EB1Slave1, EB2Slave1, AB1Slave1, AB2Slave1--- EB1Slave2, EB2Slave2, AB1Slave2, AB2Slave2

4. Konfiguration:

4.1 Master

4.1.1 Adresse in der Robotersteuerung

Steuerung	Adresse auf SW1	Emuliert wird
NX100 und NXC100	1-C	XIO02
DX100 und DX200	1-C	XIO02
YRC1000	E/F	YIU02



4.1.2 Slave Konfiguration am Master

Einstellung zur Slave Auswahl SW2
 Slave mit Adresse 0 vorhanden = 0
 Slave mit Adresse 1 vorhanden = 1
 Slave mit Adresse 0 und Slave mit Adresse 1 = 2
 Busabschluss einschalten, wenn letzter Teilnehmer am Bus + 8

4.2 Slave

1. Slave mit Adresse 0 = 0
 2. Slave mit Adresse 1 = 1
 Busabschluss einschalten, wenn letzter Teilnehmer am Bus + 8

5. Montage:

5.1 Hutschiene



Der Hutschienenadapter kann um 90 Grad gedreht befestigt werden, um eine gute Einbauposition zu erreichen

6. Details Anschluss Slave:

- 16 Eingänge, Byteweise gesteckt, maximal 1mm², jeweils 1X +24V und 1X 0V pro Stecker
- 16 Ausgänge, Byteweise gesteckt, maximal 1mm², jeweils 1X +24V und 1X 0V pro Stecker
- Alle IO Stecker gegen Vertauschung kodiert (siehe Bild rechts) und beschriftet
- Ausgangsstrombegrenzung 0,6A
- Summenstrom 4A
- Hohe Gleichtaktschwankungsimmunität
- Kurzschlusschutz, maximaler Strom intern begrenzt
- Überlastschutz
- Überspannungsschutz (einschließlich Lastabwurf)
- Schalten induktiver Lasten
- thermische Abschaltung mit Wiederanlauf, Thermische Unabhängigkeit getrennte Kanäle
- Busadresse und Konfiguration Slave über Drehschalter ADR einstellbar
- Thermische Unabhängigkeit der getrennten Kanäle
- ERR LED zeigt anstehenden Sammelfehler an, Blinktakt kennzeichnet fehlerhaftes Byte
- SLink LED zeigt Verbindung mit Master
- OK LED zeigt Lebensbit des Slave, blinkt bei System OK

7. Anhang:

Vorsichtsmaßnahmen:

Aufstellungsort:

- Vermeiden Sie das Aufstellen des Geräts an Orten, an denen:
- es direkter Sonnenstrahlung ausgesetzt ist.
 - hohe Feuchtigkeit oder Extrem Temperaturen auftreten können.
 - Staub oder Schmutz in größeren Mengen vorhanden sind.
 - in der Nähe eines Magnetfeldes.

Stromversorgung:

Das Gerät darf immer nur mit der vorgegebenen Spannung von 24V betrieben werden.

Störeinflüsse auf Elektrogeräte:

Dieser kann bei in der Nähe aufgestellten Rundfunkempfängern oder Fernsehgeräten Empfangsstörungen hervorrufen. Betreiben Sie solche Geräte nur in einem geeigneten Abstand von diesem Erzeugnis.

Bedienung:

Vermeiden Sie bei der Bedienung von Schaltern und Steckverbindungen unangemessenen Kraftaufwand.

Reinigung:

Bei auftretender Verschmutzung können Sie das Gehäuse mit einem trockenen, sauberen Tuch abwischen. Verwenden Sie keinerlei Flüssigreiniger wie beispielsweise Reinigungsbenzin, Verdünnungs- oder Spülmittel. Verwenden Sie niemals brennbare Reiniger.

Bedienungsanleitung:

Bewahren Sie die Bedienungsanleitung gut auf, falls Sie sie später noch einmal benötigen.

Flüssigkeiten und Fremdkörper:

Stellen Sie niemals Behältnisse mit Flüssigkeiten in der Nähe des Geräts auf. Wenn Flüssigkeit in das Gerät gelangt, können Beschädigung des Geräts, Feuer oder ein elektrischer Schlag die Folge sein. Beachten Sie, dass keinerlei Fremdkörper in das Gerät gelangen.

8. Rücknahme von Altgeräten:

Hat dieses Gerät ausgedient, senden Sie das Altgerät mit dem Hinweis zur Wiederverwertung an nachfolgende Adresse:

Meier EDV Beratung
Schwarzhölzstr 22r
D- 85757 Karlsfeld
+49 8131 6666390



Das nebenstehende Symbol bedeutet, dass das Altgerät getrennt vom Hausmüll zu entsorgen ist. Nach dem Elektro- und Elektronikgerätegesetz sind Besitzer von Altgeräten gesetzlich gehalten, alte Elektro- und Elektronikgeräte einer getrennten Abfallerfassung zuzuführen. Helfen Sie bitte mit und leisten einen Beitrag zum Umweltschutz, indem Sie das Altgerät nicht in den Hausmüll werfen

Haftung

MeierEDVBeratung übernimmt keine Haftung für die Fehlerfreiheit von YasXfer. Insbesondere übernimmt MeierEDVBeratung keine Gewähr dafür, dass YasXIO den Anforderungen und Zwecken des Benutzers genügt oder mit anderen von ihm ausgewählten Programmen zusammenarbeitet. Die Verantwortung für die richtige Auswahl und die Folgen der Benutzung von YasXIO und sowie der damit beabsichtigten oder erzielten Ergebnisse trägt der Benutzer. Gleiches gilt für das YasXfer begleitende Zubehör. MeierEDVBeratung haftet nicht für Schäden, es sei denn, dass ein Schaden durch Vorsatz oder grobe Fahrlässigkeit seitens MeierEDVBeratung verursacht worden ist. Eine Haftung wegen eventuell von MeierEDVBeratung zugesicherten Eigenschaften bleibt unberührt. Eine Haftung für Mangelfolgeschäden, die nicht von der Zusicherung ausgeschlossen sind, ist ausgeschlossen.

Gewährleistung

MeierEDVBeratung leistet 12 Monate ab dem Liefertag Gewähr für die einwandfreie Ausführung und Verarbeitung der Ware. Bei berechtigter Mängelrüge beschränkt sich die Gewährleistung nach Wahl von MeierEDVBeratung auf kostenlose Ersatzlieferung der mangelhaften Teile, die während der Gewährleistungsfrist ausgewechselt werden oder Nachbesserung. Dem Käufer bleibt bei fehlgeschlagener Nachbesserung oder Ersatzlieferung ausdrücklich das Recht vorbehalten, nach seiner Wahl die Rückgängigmachung des Vertrages (Wandlung) oder Herabsetzung des Preises (Minderung) zu verlangen. Alle darüber hinaus gehenden Ansprüche, gleich aus welchem Rechtsgrund, insbesondere auf Schadenersatz, sind ausgeschlossen, es sei denn, MeierEDVBeratung fällt Vorsatz oder grobe Fahrlässigkeit zur Last. Für das Verschulden von Erfüllungsgehilfen haftet MeierEDVBeratung nicht. Nicht unter Gewährleistung fallende unerhebliche Mängel sowie auch solche, die durch normalen Verschleiß, unsachgemäßen Gebrauch, Fahrlässigkeit, Unfälle, unberechtigten Einbau oder Anschluss oder Nichteinhaltung der in der Gebrauchsanweisung dokumentierten Vorschriften und Anleitungen eingetreten sind, sowie durch äußere Einwirkungen, Eingriffe Dritter, Störungen an elektrischen Leitungen. Eventuelle Mängel sind innerhalb von 14 Tagen nach Feststellung, spätestens aber innerhalb der vorgenannten Frist nach Lieferung geltend zu machen. Die Beanstandung des Käufers muss sämtliche Einzelheiten, sowie die Modell- und Seriennummer der beanstandeten Teile enthalten. Nimmt der Kunde an von MeierEDVBeratung gelieferten Geräten technische Änderungen vor, so erlöschen sämtliche Gewährleistungsansprüche.

English

12. Function Description

By emulating a standard extension board, it is possible to easily integrate the YasXIO IO extension into an existing Yaskawa Motoman® robot controller. The additional inputs and outputs are accepted as internal signals directly in the controller.

No further configuration of bus systems is necessary.

Each YasXIO master occupies 40Bit IO signals regardless of whether 1 or 2 slaves are connected

13. Technical specifications:

13.1 Case

Master

Aluminium Case 127mm x 103mm x 32 mm

Black anodized and laser - printed front - cover

Slave

Aluminium Gehäuse 107mm x 124mm x 55 mm

Schwarz eloxierte und laserbeschriftete Front – Rückblenden

13.2 Connections

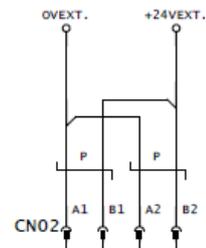
Master

Front side bus connection to the robot controller, standard power supply Yaskawa, internal external. This connector is referred as CN02 in the Yaskawa documentation



B1 B2 = + 24V

A1 A2 = 0V (Ground)



Backside M12 5 Polig, SLink inkl. LED Status Anzeige



Plug assignment S-Link

1=S-LinkH, 2= S-LinkL, 3=24V_Rob, 4=24V_extern, 5=0V

The cable should be shielded, the wires S-LinkH and S-LinkL twisted

Slave

Front side 4 X 8 IO connector with additionally 3X +24 and 0V as well as LED status display,

SLink incl. LED status display



Future

The system program is updatable by bootloader via serial interface to allow future options

For secure identification, an individual electronic unchangeable serial number is generated

13.3 Bus topology

Emulation of an XIO02B IO card or from YRC1000 of a YIU02-E on the internal mechatronics-like bus of the Yaskawa® robot controllers

Connection of power supply and internal bus (MLink connection) via standard plug Yaskawa

The bus address in the robot controller of the module is set via the rotary switch SW1, MLink LED shows communication with the robot controller

Bus address and config. Slave can be set via rotary switch SW2, max. 2 slaves per master

IO communicate with the slave via own SLink (M12 5 pin),

SLink LED shows communication with slave

The internal and external voltage of the robot controller is carried separately

All 32 signal states are indicated by LEDs.

13.4 Failure diagnostic

An LED informs about function and group error

Error states can be evaluated in the 5th input byte of the configured address range, one bit error per byte

EB1Slave1, EB2Slave1, AB1Slave1, AB2Slave1--- EB1Slave2, EB2Slave2, AB1Slave2, AB2Slave2

14. Configuration:

14.1 Master

14.1.1 IO Adress in the robot controller

Controller	Setting of SW1	Emulationboard
NX100 and NXC100	1-C	XIO02
DX100 and DX200	1-C	XIO02
YRC1000	E/F	YIU02



14.1.2 Slave configuration at Master

Setting for slave selection SW2

Slave with adress 0 availibl = 0

Slave with adress 1 available = 1

Slave with adress 0 and Slave with adress 1 = 2

Bus termination switch to used when last unit in line + 8

14.2 Slave

1. Slave with address 0 = 0

2. Slave with address 1 = 1

Bus termination switch to used when last unit in line + 8

15. Assembly:

15.1 DIN rail



The DIN rail adapter can be rotated by 90 degrees to achieve a good mounting position

16. Details Connection slave:

- • 16 inputs, byte-wise inserted, max. 1mm², each 1X + 24V and 1X 0V per plug
- • 16 outputs, byte-wise inserted, max. 1mm², 1X + 24V and 1X 0V per plug
- • All IO connectors coded against permutation (see picture on the right) and labeled
- • Output current limit 0.6A
- • Total current 4A
- • High common mode fluctuation immunity
- • Short-circuit protection, maximum current internally limited
- • Overload protection
- • overvoltage protection (including load shedding)
- • switching inductive loads
- • thermal shutdown with restart, thermal independence separate channels
- • Bus address and configuration Slave can be set via rotary switch ADR
- • Thermal independence of the separate channels
- • ERR LED indicates pending group error, flashing cycle indicates faulty byte
- • SLink LED shows connection to master
- • OK LED shows life bit of the slave, flashes in system OK

17. Appendix:

Precautions

Location

Using the unit in the following locations can result in a malfunction:

- In direct sunlight
- Locations of extreme temperature or humidity
- Excessively dusty or dirty locations
- Close to magnetic fields

Power supply:

Be sure to turn the power switch to OFF when the unit is not in use. Remove the battery in order to prevent it from leaking when the unit is not in use for extended periods.

Handling:

To avoid breakage, do not apply excessive force to the switches or controls.

Care:

If the exterior becomes dirty, wipe it with a clean, dry cloth. Do not use liquid cleaners such as benzene or thinner, or dish liquid or any other flammable polishes.

Operating manual:

Keep the operating instructions well if you need them later once again.

Keeping foreign matter out of your equipment:

Never set any container with liquid in next to this equipment. If liquid gets into the equipment, it could cause a breakdown, fire, or electrical shock. Be careful not to let metal objects get into the equipment

18. Returning of waste electronic equipment:

Please send back old devices to the following address with reference to recycling:

Meier EDV Beratung
Schwarzhölzstr 22r
D- 85757 Karlsfeld
+49 8131 6666390



The alongside symbol means that the old device is to be disposed separately of the domestic waste. According to the Electrical and Electronic Equipment Act owners of old devices are legally obliged to dispose any electric appliances separately. Please help to support the environmental protection by separating your old device from the domestic waste.

Liability

MeierEDVBeratung assumes no liability for the accuracy of YasXIO. In particular, MeierEDVBeratung does not guarantee for the fact that YasXIO meets the user's requirements and purposes or co-operates with other programs chosen. The user assumes responsibility for the correct use as well as the corresponding results of the use of YasXfer. Same is valid for the accessories of YasXIO.

MeierEDVBeratung does not assume liability for any damages unless they were caused by gross carelessness or intention of MeierEDVBeratung.

MeierEDVBeratung does not assume liability for the quality guaranteed. Liability for consequential harm caused by a defect is not included.

Warranty:

Warranty is valid for 12 months from the day of delivery. In case of claims

20. Beispiele / Sample

20.1 NXC100, NX100, DX100, DX200

02	0040	0040	-	-	XOI02
03	-	-	-	-	NONE
04	-	-	-	-	NONE

20.1.1 1X Master ->1X Slave

<p>Master</p>  <p>SW1 = 2 (Address in robot Controller) SW2 = 8 (Slave ADR 0 + 8 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1=8 (Slave ADR 0 +8 for End resistor)</p> 	
--	--

20.1.2 1X Master ->1X Slave ->1XSlave

<p>Master</p>  <p>SW1 = 2 (Address in robot Controller) SW2 = A (2 Slaves +8 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1=0 (0 + 0 for End resistor)</p>  <p>ADR Slave 2=9 (1 + 8 for End resistor)</p> 	
--	--

20.1.3 1X Slave ->1X Master ->1X Slave

<p>Master</p>  <p>SW1 = 2 (Address in robot Controller) SW2 = 2 (2 Slaves +0 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1 = 8 (0 +8 for End resistor)</p> 	
---	--

ADR Slave 2 = 9 (1 +8 for End resistor)



20.2 YRC 1000
 20.2.1 1X Master ->1X Slave

13	-	-	-	-	NONE
14	0040	0040	-	-	YIU02
15	-	-	-	-	NONE

<p>Master</p>  <p>SW1 = E (Address in robot Controller) SW2 = 8 (Slave ADR 0 + 8 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1=8 (Slave ADR 0 +8 for End resistor)</p> 	
--	--

20.2.2 1X Master ->1X Slave ->1X Slave

<p>Master</p>  <p>SW1 = E (Address in robot Controller) SW2 = A (2 Slaves +8 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1=0 (0 + 0 for End resistor)</p>  <p>ADR Slave 2=9 (1 + 8 for End resistor)</p> 	
--	---

20.2.3 1X Slave ->1X Master ->1X Slave

<p>Master</p>  <p>SW1 = E (Address in robot Controller) SW2 = 2 (2 Slaves +0 for End resistor)</p> <p>ADR Slave 1 = 8 (0 +8 for End resistor)</p>  <p>ADR Slave 2 = 9 (1 +8 for End resistor)</p> 	
--	--

21. Anschluß / Connection

Grundsätzlich immer die Dokumentation der einzelnen Controller bezüglich der Strombelastbarkeit hinzuziehen. Der interne Mechatrolink Bus von der Robotersteuerung muss immer mit einem Buswiderstand abgeschlossen werden, wenn ein Steckplatz nicht belegt ist.

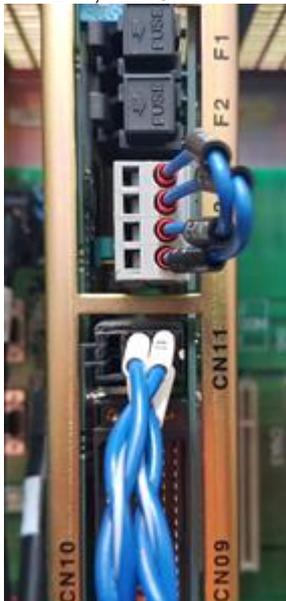
Always refer to the documentation of the individual controllers regarding the current carrying capacity. The internal Mechatrolink bus from the robot controller must always be terminated with a bus resistor if a slot is not occupied.

21.1 NX100

Cabinet



24V, NIF-CN11



Bus NIF-CN3



21.2 NXC100
Cabinet



24V, extern

Bus NIF-CN3



21.3 DX100

Cabinet



24V, YIU02-CN300



Bus YIU02-CN300



21.4 DX200

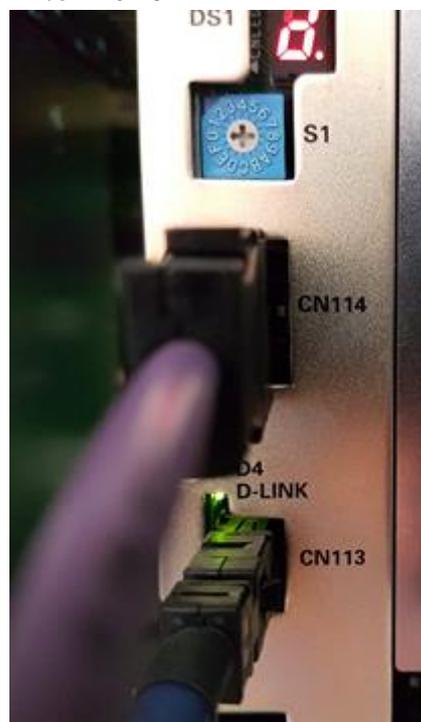
Cabinet



24V, -CN304



Bus YIF01-CN114

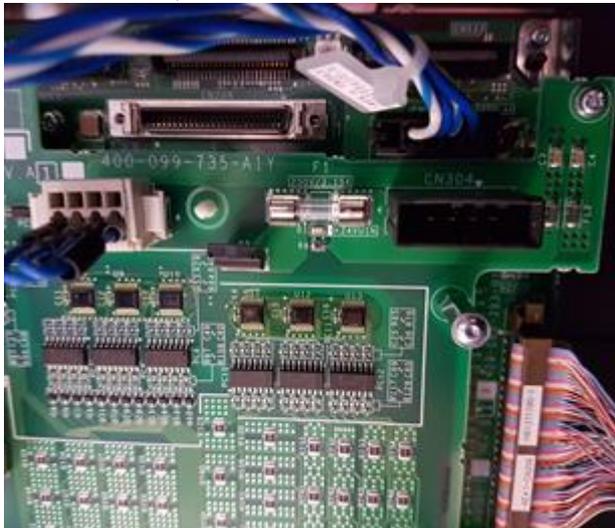


21.5 YRC1000

Cabinet



24V, IO2-CN304



Bus ACP01E-CN112



22. CE Konformitätserklärung



Meier EDV Beratung EG Konformitätserklärung



Der Hersteller Meier EDV Beratung
Schwarzhölzlstraße 22r
85757 Karlsfeld

erklärt hiermit, dass das Produkt
YasXIO

Beschreibung IO Erweiterung für Roboter Controller als Master Slave System

mit den Bestimmungen der nachfolgenden EU-Richtlinien übereinstimmen:

2014/30/EU Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

2011/65/EU Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährliche Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten

und dass die nachfolgenden harmonisierten Europäischen Normen zur Anwendung gelangt sind:

EN 60950-1:2006/A2:2013 Einrichtungen der Informationstechnik – Sicherheitsanforderungen

EN 55022:2010/AC:2011 Einrichtungen der Informationstechnik – Funkstöreigenschaften

EN 50581 Technische Dokumentation zur Beurteilung von Elektro- und Elektronikgeräten hinsichtlich der Beschränkung gefährlicher Stoffe

Diese Erklärung wird abgegeben durch

Meier EDV Beratung
Schwarzhölzlstraße 22 r
85757 Karlsfeld

Frank Meier
Geschäftsführer

Karlsfeld, 15.10.2020

23. RoHS

Birkenstock Technical Products

RoHS Konformitätserklärung (Richtlinien 2011/65/EU & 2015/863/EU)

Hiermit bescheinigt Birkenstock Technical Products, das entsprechend heutigem Wissensstand alle von Birkenstock Technical Products verkauften Produkte (wenn nicht ausdrücklich gekennzeichnet) der Richtlinie 2011/65/EU und der Erweiterung 2015/863/EU entsprechen.

Unsere Produkte erfüllen die derzeitigen Anforderungen der RoHS Direktiven für alle zehn benannten Materialien (max. 0,1% des Gewichtes in homogenem Material für Blei, Quecksilber, sechswertiges Chrom, polybromiertes Biphenyl (PBB), polybromiertes Diphenylether (PBDE), Bis(2-Ethylhexyl)Phthalat DEHP), Benzylbutylphthalat (BBP), Dibutylphthalat (DBP, Diisobutylphthalat (DIBP), und max. 0,01% des Gewichtes für Cadmium) bzw. zählen zu der speziellen Ausnahmen, die im Anhang III der RoHS Richtlinie 2011/65/EU aufgelistet sind.

Diese Erklärung wird abgegeben durch

Birkenstock Technical Products
Hauptstraße 128
35625 Hüttenberg

Peter Birkenstock
Geschäftsführer

Hüttenberg, 15.10.2020

24. REACH

Birkenstock Technical Products

REACH Erklärung Birkenstock Technical Products

Birkenstock Technical Products ist als Hersteller von elektronischen Produkten im Sinne von REACH ein sogenannter „nachgeschalteter Anwender“. Sie beziehen von uns ausschließlich nicht-chemische Produkte (Erzeugnisse).

Zudem soll aus den von Ihnen bezogenen Erzeugnissen unter normalen und vernünftigerweise vorhersehbaren Verwendungsbedingungen kein Stoff freigesetzt werden. Somit unterliegt Birkenstock Technical Products weder der Registrierungspflicht noch der Pflicht zur Erstellung von Sicherheitsdatenblättern.

Darüber hinaus werden wir Sie umgehend gemäß REACH – Art. 33 informieren, falls Inhaltsstoffe unserer Produkte (ab einem Gehalt von > 0,1%) von der Europäischen Chemikalienagentur (ECHA) als besonders besorgniserregend eingestuft werden. Nach heutigem Stand gehen wir jedoch davon aus, dass das nicht eintreffen wird.

Unabhängig davon verfolgen wir im eigenen Interesse und zur Gewährleistung einer hohen Produktsicherheit für unsere Kunden intensiv die Umsetzung von REACH auf Seite unserer Lieferanten.

Wir stehen in enger Kommunikation mit unseren Zulieferern von chemischen Stoffen sowie Zubereitungen (z.B. Roh-, Hilfs- und Betriebsstoffe für die Herstellung, Be- und Verarbeitung unserer Produkte oder Anwendung bei anderweitigen betrieblichen Prozessen) und werden die Vorregistrierung bzw. spätere Registrierung der relevanten Stoffe in REACH in unsere Lieferantenqualifikation einbinden.

Diese Erklärung wird abgegeben durch

Birkenstock Technical Products
Hauptstraße 128
35625 Hüttenberg

Peter Birkenstock
Geschäftsführer

Hüttenberg, 15.10.2020