

# WEKA Manager CE 3

Was ist neu?

CE-AKADEMIE • JÖRG ERTELT  
26. Juni 2017



# Startcockpit

Hilfe > Startcockpit

Öffnet im WMCE das Register *Projekte*

Öffnet die Fachinformationen

Öffnet den Dialog *Einstellungen*

Öffnet den Dialog *Gefährdungsbäume bearbeiten*

Blendet das Startcockpit dauerhaft aus.

Wenn das Startcockpit beim Starten von WMCE wieder eingeblendet werden soll: *Hilfe > Startcockpit > diese Option aktivieren*

by WEKA MEDIA GmbH & Co. KG  
WIKI: WEKA ist bemüht, ihre Produkte  
besten Erkenntnissen zu erstellen,  
sowie inhaltliche und technische  
Angaben ausdrücklich nicht zugesichert.  
Wir übernehmen keine Verantwortung für die Anwendbarkeit ihrer Produkte zu  
technischen Zwecken.  
Produkte, deren Einsatz und Nutzung  
außerhalb des Verantwortungsbereichs  
liegen, die sich ständig ergebenden  
Erkenntnissen darauf zu achten, dass das  
Produkt ausschließlich auf dem Stand seiner  
aktuellen Version verwendet wird.  
Ältere Versionen sollten nicht verwendet werden.

The screenshot shows the WEKA Manager CE software interface. At the top, there's a title bar with 'WEKA Manager CE' and '3.0.0.62'. Below it is a navigation bar with buttons: 'Zur Projektübersicht', 'Fachinformationen starten', 'Programmooptionen bearbeiten', and 'Gefährdungsbaum bearbeiten'. The main content area is divided into two columns. The left column has a header 'Informationen und Neuigkeiten' and contains text about CE-Kennzeichnung and a section for 'Juni 2017: WEKA Manager CE 3.0'. The right column has a header 'Termine und Veranstaltungen' and lists several dates and events, such as '09./10.5.17: Anwenderschulung WEKA Manager CE' and '20./21.6.17: Dt. Kongress für Maschinensicherheit 2017'. At the bottom, there's a toolbar with buttons: 'Ausschneiden', 'Einfügen', 'Importieren', 'Exportieren', 'Umbenennen', and 'Historie'. A dialog box is open at the bottom left with a checkbox 'Diesen Dialog nicht mehr anzeigen' and an 'OK' button.

Veranstaltungshinweise

Neuheiten

# Fachinformationen

## Fachinformation

Durchsucht die Fachinformation nach Suchbegriffen

Kategorien, repräsentieren die Informations-Kacheln

Informations-Kacheln, werden durch Kategorien dargestellt

Zurück / Vor: Navigation zwischen geöffneten Themen

Zuletzt geöffnete Dokumente: Enthält eine Liste der zuletzt geöffneten Dokumente.

Diese Liste wird beim Schließen der Fachinformation gelöscht.

Favoriten-Sammelmappe: enthält alle benutzerdefinierten Favoriten. Diese bleiben solange erhalten, bis sie vom Benutzer gelöscht werden.

# Fachinformationen

Fachinformation

Ein oder mehrere Dokumente drucken

Ein oder mehrere Dokumente drucken oder als PDF ausgeben

Link auf Dokument erzeugen und in der Favoriten-Sammelmappe ablegen

Navigations-Panel ein-/ausblenden



Brotkrümel-Navigation

# Eigene Produktbeschreibungsvorlagen hinterlegen

Optionen > Produktbeschreibungsvorlagen

■ Produkt beschreiben (verfügbar seit WMCE 2.4)

■ Bestimmungsgemäße Verwendung (verfügbar seit WMCE 2.4)

■ Vorhersehbare Fehlanwendung (verfügbar seit WMCE 2.4)

NEU:

■ Nutzungsart

■ Einsatzbereich

■ Räumliche Grenzen

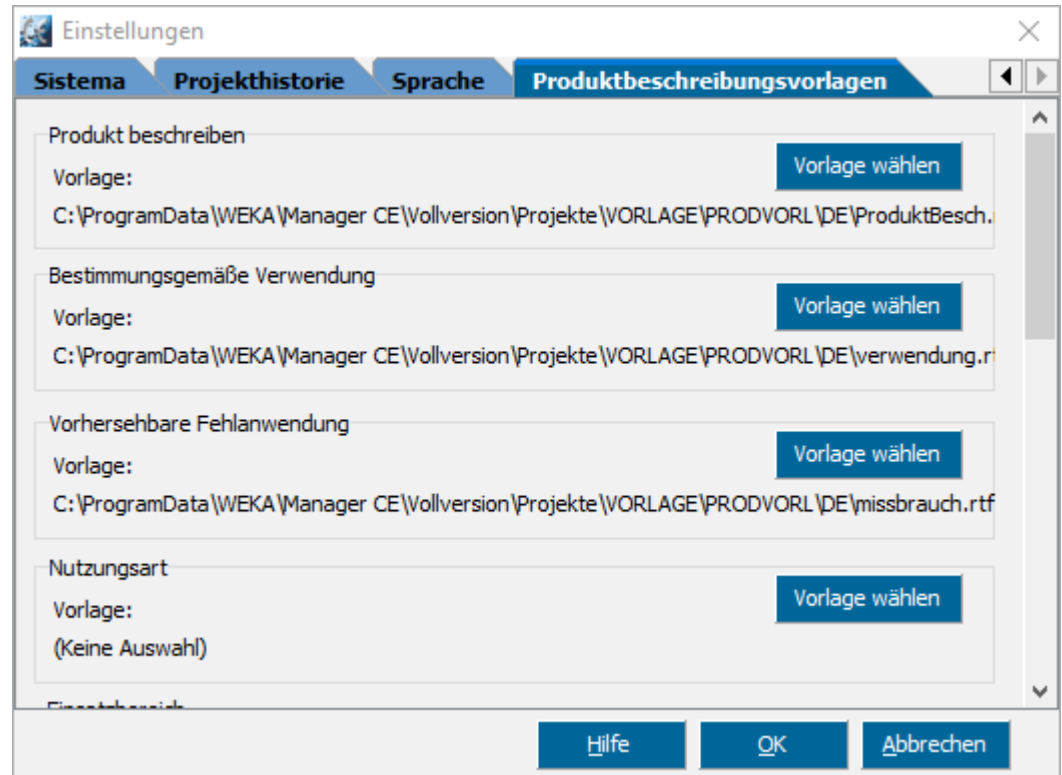
■ Schnittstellen

■ Zeitliche Grenzen

■ Umgebungsgrenzen

■ Stoffliche Grenzen

■ Sonstige Grenzen



# Eigene Gefährdungsbäume aufbauen

Optionen > Gefährdungsbäume

■ Vordefinierte Gefährdungsbäume:

WEKA

Gefährdungsbaum

Maschinen und WEKA

Gefährdungsbaum

elektr. Betriebsmittel

■ Frei definierbare

Gefährdungsbäume, z.

B. auf Basis einer

C-Norm

Sprache für den Gefährdungsbaum wählen

Gefährdungsbaum wählen, der bearbeitet werden soll

Gefährdungsbaum umbenennen

Gefährdungsbäume bearbeiten

Gefährdungsbaum

Sprache: Deutsch

Name: WEKA Gefährdungsbaum Maschinen

WEKA Gefährdungsbaum Maschinen

Neu

Kopieren

Abbrechen

Gruppen und Folgen Ursprünge Lebensphasen Orte Personen

Kurztext

Standardgefährdungen

- Mechanische Gefährdungen
  - Quetschen
  - Scheren
  - Schneiden, Abschneiden
  - Erfassen
  - Einziehen, Fangen
  - Stoß
  - Durchstich, Einstich
  - Reiben, Abschürfen
  - Eindringen von unter Druck stehenden Flüssigkeiten
  - Ersticken
  - Ausrutschen, Stolpern, Stürzen
- Elektrische Gefährdungen
- Thermische Gefährdungen
- Gefährdungen durch Lärm
- Gefährdungen durch Vibration
- Gefährdungen durch Strahlung
- Gefährdungen durch Materialien und Substanzen
- Ergonomische Gefährdungen
- Gefährdungen in Zusammenhang mit der Einsatzumgebung
- Feuer oder Explosion
- Unerwarteter Anlauf, unerwartetes Durchdrehen
- Fehlende Möglichkeit, die Maschine stillzusetzen (Not-Halt)
- Zusätzliche häufige Gefährdungen
- Security und Software
- Nahrungsmittelmachine
- Maschine für kosmetische oder pharmazeutische Erzeugnisse
- Handgehaltene und/oder handgeführte tragbare Maschine

Unter einer Quetschstelle ist eine Stelle oder Bereich zu verstehen, in der (dem) durch Quetschen ausgesetzt sind. Hervorgerufen wird diese Gefährdung, wenn bewegliches Teil sich auf ein festes Teil zubewegt. Zu Mindestabständen zur V...

Gruppe hinzufügen Folge hinzufügen Gruppe editieren Folge editieren Gruppe löschen Folge löschen Auf Ab

# Eigene Ursprünge definieren

Optionen > Gefährdungsbäume > Ursprünge

- Eigene Ursprünge definieren, z. B. auf Basis von C-Normen
- Bei der Durchführung der Risikobeurteilung stehen diese Ursprünge zur Auswahl zur Verfügung: Register *Risikobeurteilung* > *Gefährdungen* > Gefährdung markieren > Register *Beschreibung* > Register *Ursprung*

**Gefährdungsbäume bearbeiten**

Gefährdungsbaum

Sprache: Deutsch

Name: Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Neu Kopieren Löschen Speichern Abbrechen

**Gruppen und Folgen** **Ursprünge** Lebensphasen Orte Personen

Gefährdungsgruppe

Mechanische Gefährdungen

Bezeichnung

Bewegungen eines Teils des Roboterarms oder zusätzlicher Achsen

Bewegungen des Endeffektors

WEKA Manager CE - Einzelplatzversion 3.0

WEKA Fachinformation | Hilfe | Optionen

Projekt: Industrieroboter Produkt: 1 Verzeichnis

Projekte Stammdaten Richtlinien Anhang I Normen **Risikobeurteilung**

Mechanische Gefährdungen/Quetschen in beschränkter Raum/Instandhaltung: Roboter reparieren

Gefährdungen Beschreibung **Ursprung** Eingangsrisiko Schutzmaßnahmen Risiko

Ursprung (\*)

**Mechanische Gefährdungen**

Bewegungen eines Teils des Roboterarms oder zusätzlicher Achsen

Bewegungen des Endeffektors

**Eigener Ursprung**

# Eigene Lebensphasen definieren

Optionen > Gefährdungsbäume > Lebenshasen

■ Eigene Lebensphasen definieren, mit oder ohne Aufgaben

■ Bei der Durchführung der Risikobeurteilung stehen diese Lebensphasen zur

Auswahl zur Verfügung:  
Register

*Risikobeurteilung* >

Gefährdungen >

Gefährdung markieren

> Register *Beschreibung*

> Lebensphase:

*Hinzufügen*

**Gefährdungsbäume bearbeiten**

Gefährdungsbaum

Sprache: Deutsch

Name: Industrieroboter (EN ISO 102)

Industrieroboter (EN ISO 102)

Neu Speichern

Kopieren Abbrechen

Löschen

Gruppen und Folgen Ursprünge **Lebensphasen** Orte Personen

Lebensphase mit oder ohne Aufgabe

mit Aufgabe

Bezeichnung

- Transport: Aufladen/Abladen
- Transport: Außerbetrieblich transportieren
- Transport: Innerbetrieblich transportieren
- Teachen/Programmieren
- Instandhaltung: Roboter reinigen
- Instandhaltung: Roboter warten
- Instandhaltung: Roboter reparieren
- Instandhaltung: Roboter inspizieren
- Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung

**Lebensphase**

Bezeichnung:

Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung

Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung

Instandhaltung: Roboter inspizieren

Instandhaltung: Roboter reinigen

Instandhaltung: Roboter reparieren

Instandhaltung: Roboter warten

Teachen/Programmieren: Betriebsart Einrichtungbetrieb

Transport: Aufladen/Abladen

Transport: Außerbetrieblich transportieren

Transport: Innerbetrieblich transportieren

# Eigene Gefährdungsorte definieren

Optionen > Gefährdungsbäume > Ort

- Eigene Gefährdungsorte definieren, z. B. auf Basis einer C-Norm
- Bei der Durchführung der Risikobeurteilung stehen diese Gefährdungsorte zur Auswahl zur Verfügung: Register *Risikobeurteilung* > Gefährdungen > Gefährdung markieren > Register *Beschreibung* > Gefährdungsort: *Hinzufügen*

**Gefährdungsbäume bearbeiten**

Gefährdungsbaum

Sprache: Deutsch

Name: Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Neu Kopieren Löschen Speichern Abbrechen

**Gruppen und Folgen Ursprünge Lebensphasen Orte Personen**

Bezeichnung

- Eingeschränkter Raum
- Um feste Gegenstände in der Nähe des eingeschränkten Raums
- Steuerschrank, Anschlusskästen, Schaltpulte an der Maschine
- Programmierhandgerät
- Um Ausrüstungszubehör herum
- An Beschickungs-/Entnahmeposition von Werkstücken sowie Werkzeugmontage- und Einrichtpositionen
- An oder nahe der Roboterzelle
- An oder nahe der Roboterzelle, wo Robotererelemente in einem sicheren Zustand verbleiben

**Gefährdungsort**

Bezeichnung:

An von Werkstücken sowie Werkzeugmontage- und Einrichtpositionen

An Beschickungs-/Entnahmeposition von Werkstücken sowie Werkzeugmontage- und Einrichtpositionen

An oder nahe der Roboterzelle

An oder nahe der Roboterzelle, wo Robotererelemente in einem sicheren Zustand verbleiben

Eingeschränkter Raum

Programmierhandgerät

Steuerschrank, Anschlusskästen, Schaltpulte an der Maschine


Um Ausrüstungszubehör herum

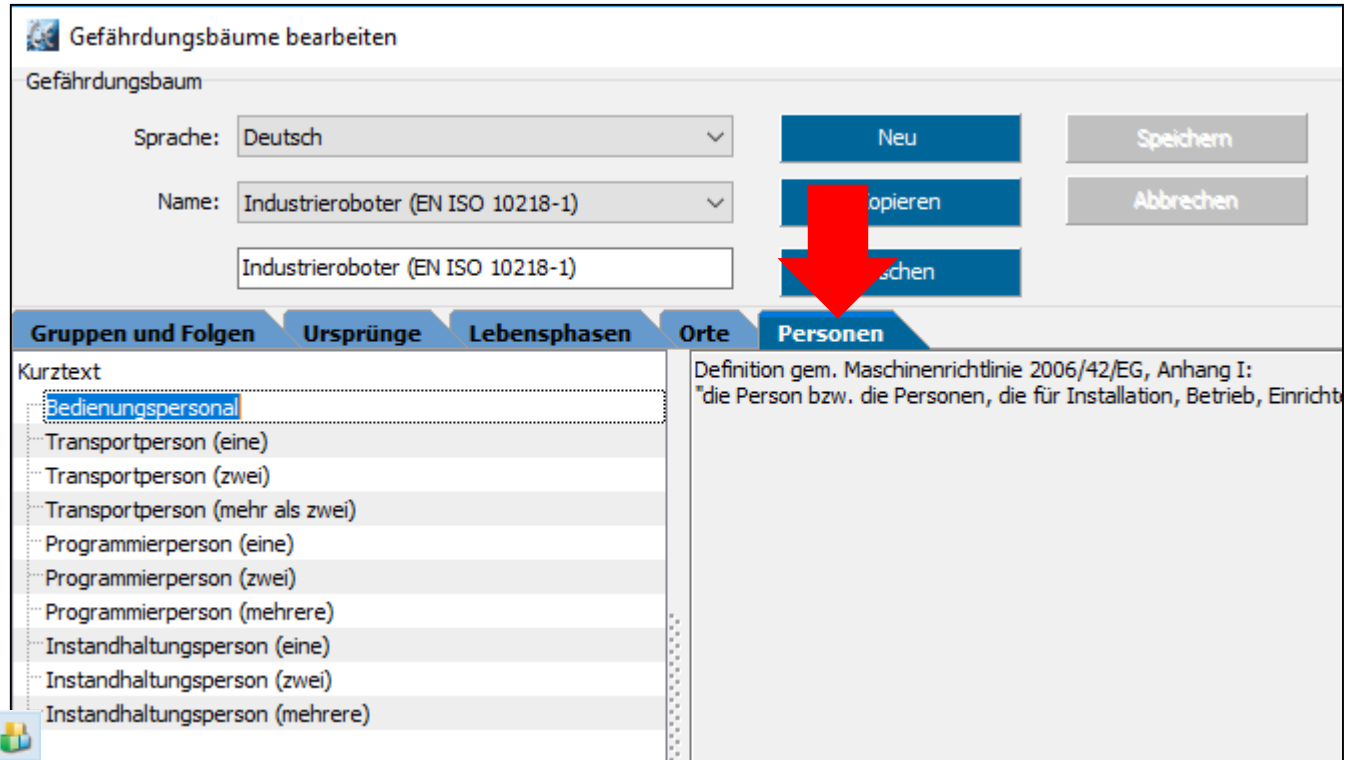
Um feste Gegenstände in der Nähe des eingeschränkten Raums



# Eigene Personen definieren

Optionen > Gefährdungsbäume > Personen

- Eigene Gefährdungsorte definieren
- Bei der Durchführung der Risikobeurteilung stehen diese Gefährdungsorte zur Auswahl zur Verfügung: Register *Risikobeurteilung* > Gefährdungen > Gefährdung markieren > Register *Beschreibung* > *Gefährdeten* *Personenkreis* beschreiben > Klick auf 



**Gefährdungsbäume bearbeiten**

Gefährdungsbaum

Sprache: Deutsch

Name: Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Industrieroboter (EN ISO 10218-1)

Neu Kopieren Löschen Speichern Abbrechen

Gruppen und Folgen Ursprünge Lebensphasen Orte **Personen**

Kurztext

Bedienungspersonal

Transportperson (eine)

Transportperson (zwei)

Transportperson (mehr als zwei)

Programmierperson (eine)

Programmierperson (zwei)

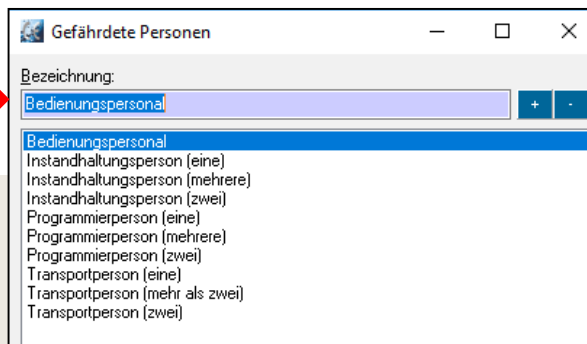
Programmierperson (mehrere)

Instandhaltungsperson (eine)

Instandhaltungsperson (zwei)

Instandhaltungsperson (mehrere)

Definition gem. Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang I:  
"die Person bzw. die Personen, die für Installation, Betrieb, Einricht...



**Gefährdete Personen**

Bezeichnung: Bedienungspersonal

Bedienungspersonal

Instandhaltungsperson (eine)

Instandhaltungsperson (mehrere)

Instandhaltungsperson (zwei)

Programmierperson (eine)

Programmierperson (mehrere)

Programmierperson (zwei)

Transportperson (eine)

Transportperson (mehr als zwei)

Transportperson (zwei)

# Gefährdungsbaum verwenden

Register Projekte > Neues Projekt > Projektdaten > Gefährdungsbaum

Beim Anlegen eines Projekts wird ein Gefährdungsbaum gewählt. Dabei kann es sich um einen WEKA-Standard-Gefährdungsbaum oder um einen eigenen Gefährdungsbaum handeln. Eigene Gefährdungsbäume definieren: Register Projekte > Optionen > Gefährdungsbäume

WEKA Manager CE - Einzelplatzversion 3.0

Projekt: (Neues Projekt) Produkt: (Neues Produkt) Verzeichnis: (Neues Projekt)

Stammdaten | Richtlinien | Anhang I | Normen | Risikobeurteilung | Betriebsanleitung

Ordner: Akademie Art: Hauptprojekt Übergeordnetes Objekt:

Projektdaten | Projektteam | Produktbeschreibung | Verwendungsgrenzen | Räumliche Grenzen | Weitere Grenzen

Produkt		Hersteller	
Projektname: *	Produktionslinie	Firma: *	CE-Akademie
Produktbezeichnung: *	PL1	Anschrift: *	Ulrichstraße 1 73240 Wendlingen
Modell:			
Typ:			
Seriennummer:			
Handelsbezeichnung:			
Baujahr: *	2017		
Beschreibung des Produkts (dieser wird in die Zulassungs- bzw. Erklärungsunterlagen eingetragen):			
Gefährdungsbaum: *	Produktionslinie-Schnittstellen		
Risikobeurteilung wird bei	WEKA Gefährdungsbaum Maschinen		
	WEKA Gefährdungsbaum elektr. Betriebsmittel		
	Produktionslinie-Schnittstellen		
	Industrieroboter (EN ISO 10218-1)		
	GSGA Maschinenrichtlinie 2006/42/EG		

Kunde  Lieferant

Firma:

Anschrift:

Kundenr.:

Nach dem Speichern des Projekts ist diese Auswahlliste nicht mehr verfügbar, d.h. die nachträgliche Änderung der Auswahl eines Gefährdungsbaums ist nicht möglich

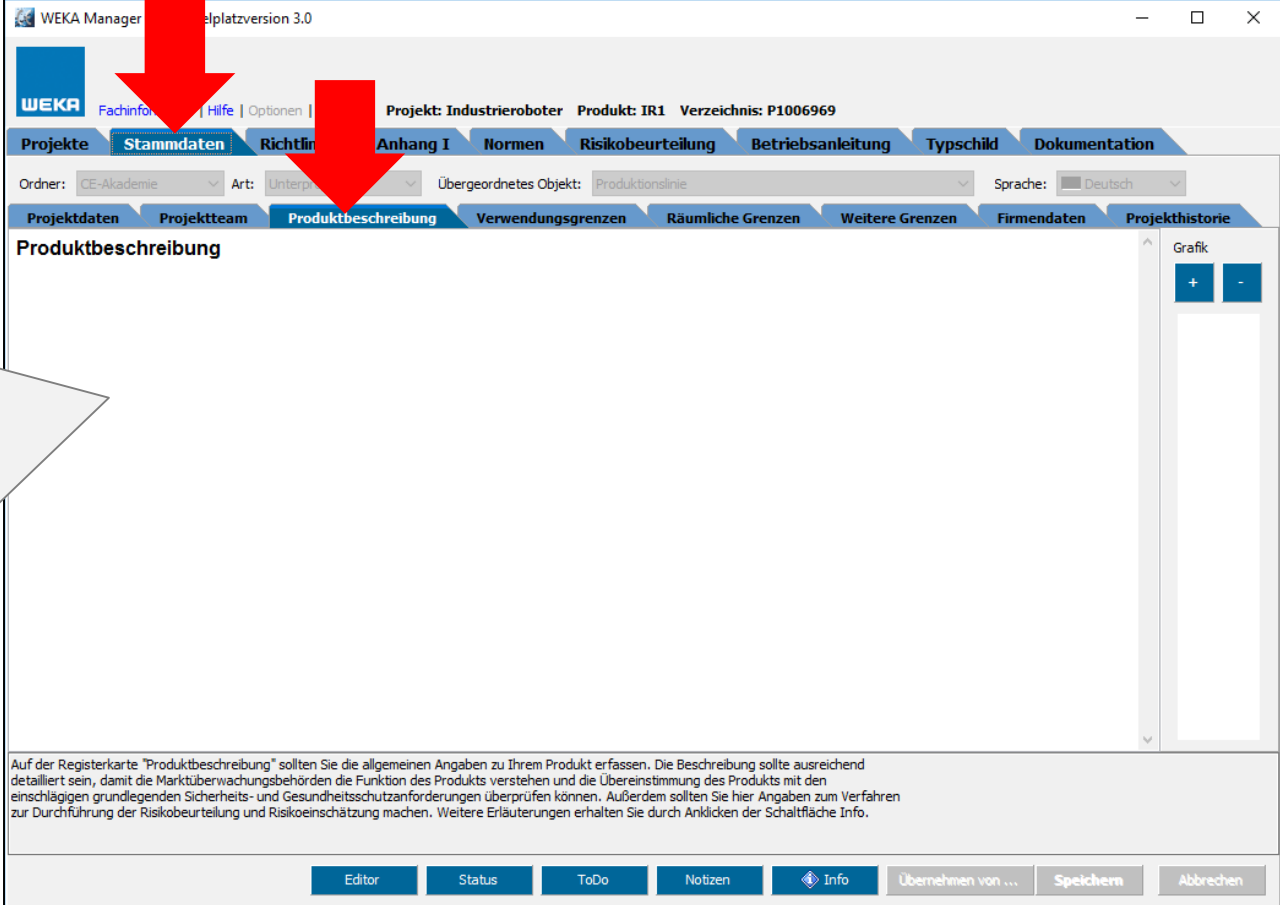


# Produktbeschreibung

Register Stammdaten > Produktbeschreibung

Der Inhalt von *Produktbeschreibung* kann durch eine eigene Vorlage gesteuert werden.

Diese Vorlage wird in den Programm-Optionen hinterlegt:  
*Optionen* >  
*Produktbeschreibungsvorlagen* > *Produkt beschreiben*



WEKA Manager Arbeitsplatzversion 3.0

WEKA Fachinfo | Hilfe | Optionen | Projekt: Industrieroboter Produkt: IR1 Verzeichnis: P1006969

Projekte Stammdaten Richtf Anhang I Normen Risikobeurteilung Betriebsanleitung Typschild Dokumentation

Ordner: CE-Akademie Art: Unterp Übergeordnetes Objekt: Produktionslinie Sprache: Deutsch

Projektdaten Projektteam **Produktbeschreibung** Verwendungsgrenzen Räumliche Grenzen Weitere Grenzen Firmendaten Projekthistorie

**Produktbeschreibung**

Grafik + -

Auf der Registerkarte "Produktbeschreibung" sollten Sie die allgemeinen Angaben zu Ihrem Produkt erfassen. Die Beschreibung sollte ausreichend detailliert sein, damit die Marktüberwachungsbehörden die Funktion des Produkts verstehen und die Übereinstimmung des Produkts mit den einschlägigen grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen überprüfen können. Außerdem sollten Sie hier Angaben zum Verfahren zur Durchführung der Risikobeurteilung und Risikoinschätzung machen. Weitere Erläuterungen erhalten Sie durch Anklicken der Schaltfläche Info.

Editor Status ToDo Notizen Info Übernehmen von ... Speichern Abbrechen

# Verwendungsgrenzen

Register Stammdaten > Verwendungsgrenzen

Die Inhalte von *Bestimmungsgemäßer Verwendung*, *Nutzungsart*, *Einsatzbereich*, *Vernünftigerweise vorhersehbare Fehlanwendung* können durch entsprechende eigene Vorlagen gesteuert werden.

Diese Vorlage wird in den Programm-Optionen hinterlegt: *Optionen > Produktbeschreibungsvorlagen > ...*

WEKA Manager Helpplatzversion 3.0

WEKA Fachinfo | Hilfe | Optionen | Projekt: Industrieroboterprodukt: IR1 Verzeichnis: P1006969

Projekte Stammdaten Richtlinien Anhang I Normenrisikobeurteilung Betriebsanleitung Typschild Dokumente

Ordner: CE-Akademie Art: Unterprojekt Übergeordnetes Produktionslinie Sprache: Deutsch

Projektteam Produktbeschreibung Verwendungsgrenzen Räumliche Grenzen Weitere Grenzen Firmendaten Historie

Bestimmungsgemäße Verwendung:

**Bestimmungsgemäße Verwendung**  
**Verwendungszweck**

Nutzungsart:

Nutzungsart	
ja / nein	
im Freien (ohne Schutz vor Witterungseinflüssen)	

Einsatzbereich:

Einsatzbereich	
Bereich	ja / nein
Industriebereich	

Vernünftigerweise vorhersehbare Fehlanwendung:

Vernünftigerweise vorhersehbare Fehlanwendung EN ISO 12100, 5.4 c)	
Fehlanwendung / unbeabsichtigtes Verhalten	Beschreibung

Auf der Registerkarte "Verwendungsgrenzen" sollten Sie Angaben zu den Verwendungsgrenzen des Produkts erfassen. Die beinhalten die bestimmungsgemäße Verwendung und die vernünftigerweise vorhersehbare Fehlanwendung mit ein. Die zu berücksichtigenden Aspekte umfassen Folgendes: die verschiedenen Betriebsarten der Maschine und unterschiedlichen Eingriffsmöglichkeiten des Benutzers, den Einsatzbereich der Maschine, das vorausgesetzte Niveau in Hinblick auf Ausbildung, Erfahrungen oder Fähigkeiten des Benutzers sowie weitere Personen, die den Gefahren im Zusammenhang mit der Maschine ausgesetzt sein können, so wie andere Personen, die durch Anklippen der Schaltfläche Info.

Verwendung: + - Fehlanwendung: + -

Lebensphasen

Mit Aufgabe

- Transport: Aufladen/Abladen
- Transport: Außerbetrieblich transportieren
- Transport: Innerbetrieblich transportieren
- Teachen/Programmieren: Betriebsart Einrichtbetrieb
- Instandhaltung: Roboter reinigen
- Instandhaltung: Roboter reparieren
- Instandhaltung: Roboter inspizieren
- Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung

Hinzufügen Löschen Ändern

Editor Status ToDo Notizen Info Übernehmen von ... Speichern Abbrechen

Auflistung eigener Lebensphasen, wenn diese in einen eigenen Gefährdungsbaum mit oder ohne Aufgaben angelegt wurden.

In die Auswahl können weitere Lebensphasen hinzugefügt werden, die nicht in den jeweiligen Gefährdungsbaum geschrieben werden,

# Räumliche Grenzen

Register Stammdaten > Räumliche Grenzen

Die Inhalte von *Räumliche Grenzen* und *Schnittstellen* können durch entsprechende eigene Vorlagen gesteuert werden.

Diese Vorlage wird in den Programm-Optionen hinterlegt: *Optionen > Produktbeschreibungsvorlagen > ...*

WEKA Manager Arbeitsplatzversion 3.0

WEKA Fachinformation | Hilfe | Optionen | Projekt: Industrieroboter Produkt: IR1 Ver... P1006969

Projekte Stammdaten Richtlinien Anhang I Normen Risikobeurteilung Arbeitsanleitung Typschild Dokumente

Ordner: CE-Akademie Art: Unterprojekt Übergeordnetes Objekt: Produktionslinie Sprache: Deutsch

Projektinformationen Projektteam Produktbeschreibung Verwendungsgrenzen **Räumliche Grenzen** Weitere Grenzen Firmendaten Historie

Räumliche Grenzen:

### Räumliche Grenzen EN ISO 12100, 5.3.3

Grenze	Beschreibung
Erforderliche Stellfläche einschl. Bewegungs-/ Verfahrbereiche einschl. Sicherheitsabständen	
Aufstellgrenzen	
Platzbedarf für Montage	
Bewegungsraum an den Arbeitsplätzen	
Bewegungsraum für Zuzugänge für die	

Schnittstellen:

### Schnittstellen

Art	Beschreibung
Maschine - Maschine	
Maschine - Energieversorgung	
Maschine - Medienversorgung	
Maschine - Abprodukte	
Maschine - Materialzuführung	
Maschine - Gebäude	

Gefährdungsorte

Eingeschränkter Raum  
Um feste Gegenstände in der Nähe des eingeschr. Steuerschrank, Anschlusskästen, Schaltschrank an d. Programmierhandgerät  
Um Ausrüstungszubehör herum  
An Beschickungs-/Entnahmeposition von Werkstück  
An oder nahe der Roboterzelle  
An oder nahe der Roboterzelle, wo Roboterlemer...

Hinzufügen Löschen Ändern

Editor Status ToDo Notizen Info Übernehmen von ... Speichern Abbrechen

Auflistung eigener Gefährdungsorte, wenn diese in einen eigenen Gefährdungsbaum angelegt wurden.

In die Auswahl können weitere Gefährdungsorte hinzugefügt werden, die nicht in den jeweiligen Gefährdungsbaum geschrieben werden,

# Weitere Grenzen

Register Stammdaten > Weitere Grenzen

Die Inhalte von *Weiteren Grenzen* können durch entsprechende eigene Vorlagen gesteuert werden.

Diese Vorlage wird in den Programm-Optionen hinterlegt:  
*Optionen > Produktbeschreibungsvorlagen > ...*

WEKA Manager Arbeitsplatzversion 3.0

WEKA Fachinformation Hilfe | Optionen | Projekt: Industrieroboter Produkt: IR1 Verzeichnis: P1006969

Projekte Stammdaten Richtlinien Anhang I Normen Risikobeurteilung Betriebsanlei Typschild Dokumentation

Ordnung: CE-Akademie Art: Unterprojekt Übergeordnetes Objekt: Produktionslinie Sprache: Deutsch

Projektdaten Projektteam Produktbeschreibung Verwendungsgrenzen Räumliche Grenzen Weitere Grenzen Firmendaten Projekthistorie

**Zeitliche Grenzen:**

**Zeitliche Grenzen EN ISO 12100, 5.3.4**

Grenze	Beschreibung
Lebensdauer in Jahren	

**Umgebungsgrenzen:**

**Umgebungsgrenzen EN ISO 12100, 5.3.5 (Weitere Grenzen)**

Grenze	Beschreibung
Temperaturbereich	

**Stoffliche Grenzen:**

**Stoffliche Grenzen**

Grenze	Beschreibung
Hilfs- und Betriebsstoffe	

**Sonstige Grenzen:**

**Sonstige Grenzen**

Grenze	Beschreibung

Auf der Registerkarte "Weitere Grenzen" sollten Sie Angaben zu den weiteren Grenzen erfassen. Zeitliche Grenzen umfassen u. a. die "Grenze der Lebensdauer" der Maschine und/oder einiger von deren Bauteilen (Werkzeuge, Verschleißteile, elektrische Bauteile etc.) und empfohlene Wartungsintervalle. Beispiele für weitere Grenzen, Eigenschaften des zu verarbeitenden Materials bzw. der zu verarbeitenden Materialien, der erforderliche Reinlichkeitsgrad sowie die empfohlenen Mindest- und Höchsttemperaturen, die Tatsache, ob der Betrieb im Innenraum oder im Freien, unter trockenen oder nassen Witterungsbedingungen, bei direkter Sonneneinstrahlung, staub- und nässeverträglich, stattfinden kann.

Editor Status ToDo Notizen Info Übernehmen von ... Speichern Abbrechen

# Produkt spezifizieren

Register Richtlinien > Maschinenrichtlinie 2006/42/EG > Produkt spezifizieren

Das Register *Produkt spezifizieren* wurde wegen der thematischen Zugehörigkeit zur Maschinenrichtlinie verlegt von *Stammdaten* > *Produkt spezifizieren* nach *Richtlinien* > *Maschinenrichtlinie 2006/42/EG* > *Produkt spezifizieren*

The screenshot shows the WEKA Manager CE interface. The 'Richtlinien' tab is active, displaying a table of directives. A red arrow points to the 'Richtlinien' tab, and another red arrow points to the 'Produkt spezifizieren' dialog box.

Relevant	Nicht relevant	Richtlinie	Status	Begründung
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Maschinenrichtlinie 2006/42/EG	relevant	Anforderungen prüfen
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	EMV-Richtlinie 2014/30/EU	relevant	Anforderungen prüfen
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU	nicht relevant	
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Funkanlagenrichtlinie 2014/53/EU	nicht relevant	
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Druckbehälterrichtlinie 2014/29/EU	nicht relevant	
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Druckgeräterichtlinie 2014/68/EU	nicht relevant	
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	ATEX-Richtlinie 2014/34/EU	nicht relevant	
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Lärmschutz 2000/14/EG	nicht relevant	

**Produkt spezifizieren**  
Maschinengattung nach Maschinenrichtlinie: \*

- Nahrungsmittelmaschine
- Maschine für kosmetische oder pharmazeutische Erzeugnisse
- Handgehaltene und/oder handgeführte tragbare Maschine
- Tragbare Befestigungsgeräte und andere Schussgeräte
- Maschine zur Bearbeitung von Holz und von Werkstoffen mit ähnlichen physikalischen Eigenschaften
- Maschinen zur Ausbringung von Pestiziden
- Gefährdungen, die von der Beweglichkeit der Maschine ausgehen
- Durch Hebevorgänge bedingte Gefährdungen
- Maschinen, die zum Einsatz unter Tage bestimmt sind
- Gefährdungen durch das Heben von Personen
- Keine Spezifizierung zutreffend

Im Anhang I der Maschinenrichtlinie sind eine Reihe von Produkten genannt, von denen besondere Gefährdungen ausgehen oder an die besondere Anforderungen gestellt werden. Sie sehen hier eine Liste dieser Maschinengattungen.  
Neu mit 2.3: Die erstmalige Auswahl einer oder mehrerer Maschinengattungen wirkt sich direkt auf die Liste der grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen im Reiter „Anhang I“ aus. D.h. Sie müssen im Reiter „Anhang I“ nur für die zutreffenden Maschinengattungen die entsprechenden Teile des Anhang I bearbeiten, für nicht-zutreffende Maschinengattungen werden die entsprechenden Teile des Anhang I automatisch auf „nicht relevant“ gesetzt. Hinweis: Nachträgliche Änderungen im Reiter „Produkt spezifizieren“ haben keine Auswirkung auf die Liste der grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen im Reiter „Anhang I“; in diesem Fall müssen erforderliche Änderungen im Reiter „Anhang I“ nebenbei manuell eingetragen werden.

Wesentliche Veränderung von Maschinen / Anlagen ?

Hinweis: Falls Sie im Rahmen der Relevanzprüfung zur Maschinenrichtlinie entscheiden müssen, ob eine „Wesentliche Veränderung“ der Maschine/Anlage vorliegt, können Sie unter dem Reiter „Wesentliche Veränderung“ eine gesonderte Prüfung durchführen.

Status Notizen Info

# Risikobeurteilung: Gefährdungsorte und Lebensphasen gruppieren

Register Risikobeurteilung > Beschreibung > Gefährdungsort bzw. Lebensphase: Hinzufügen

Mehrfach selektierte Gefährdungsorte bzw. Lebensphase werden gruppiert und nicht mehr untereinander aufgelistet.

WEKA Manager CE - Einzelplatzversion 3.0

WEKA Fachinformation | Hilfe | Optionen | Projekt: Industrieroboter Produkt: Verzeichnis: P10069

Projekte Stammdaten Richtlinien Anhang I Normen **Risikobeurteilung** Betriebsanleitung Typschild Dokumentation

Mechanische Gefährdungen/Quetschen/Eingeschränkter Raum/Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung, Instandha..

Beschreibung Ursprung Schutzmaßnahmen Risikoerschätzung Gesamtrisiko

Gefährdungsort und Lebensphasen

**Eingeschränkter Raum**

Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung, Instandhaltung: warten/Reparieren/Programmieren: Betriebsart Einrichtbet...

**Lebensphase**

Bezeichnung:

Instandhaltung: Roboter warten

Instandhaltung: Fehlersuche/-behebung

Instandhaltung: Roboter inspizieren

Instandhaltung: Roboter reinigen

Instandhaltung: Roboter reparieren

Instandhaltung: Roboter warten

Teachen/Programmieren: Betriebsart Einrichtbetrieb

Transport: Aufladen/Abladen

Transport: Außerbetrieblich transportieren

Transport: Innerbetrieblich transportieren

Gefährdungsort Hinzufügen... Entfernen... Kopieren von...

Lebensphase Hinzufügen... Entfernen... Kopieren von...

Lebensphasen mit Aufgaben Info OK Abbrechen

**Mit der Schaltfläche "Hinzufügen" legen Sie zunächst einen Gefährdungsort und anschließend eine "Lebensphase" an!**

Maßnahmen-Assistent

Hier können Sie sich alle Maßnahmen anzeigen lassen, die zu dieser Gefährdungskombination (Gruppe - Folge) bereits in der Datenbank vorhanden sind.

Über die Filterfunktion können Sie schnell und einfach prüfen, ob eine passende Maßnahme für die aktuelle Gefährdung dabei ist.

Maßnahmen-Assistent starten ...

Status Notizen Info Speichern Abbrechen

# Risikobeurteilung: Maßnahmenkatalog zur Übernahme von Lösungen

Register Risikobeurteilung > Beschreibung > Maßnahmen-Assistent starten

Der Maßnahmen-Assistent listet alle Projekte auf, die Maßnahmen zu einer Gefährdung enthalten. Die entsprechenden Maßnahmen können mit *Anzeigen* in einer Vorschau betrachtet werden.

Die Übernahme in ein Projekt erfolgt mit *Auswahl übernehmen*.

WEKA Manager CE - Einzelplatzversion 3.0

Projekt: Industrieroboter Produkt: R1 Verzeichnis: P10069

**Risikobeurteilung**

Mechanische Gefährdungen/Quetschen/Eingeschränkter Raum/Instandhaltung: Roboter reparieren

Gefährdungen Beschreibung Ursprung Eingangsrisiko Schutzmaßnahmen Risikoeinschätzung Gesamtrisiko

Gefährdungsort und Lebensphasen i Gefährdung beschreiben (\*) i Grafik

Eingeschränkter Raum  
Instandhaltung: Roboter reparieren

Vorschläge für Schutzmaßnahmen

Ordner	Projekt	Produkt	Baujahr	Ort	Lebensphase
	Montageautomat Verteilerdosen	MA	2017	Montagebereich: IO-/NIO-A	Betrieb: Prozessüberwachung

Auswahl übernehmen Anzeigen Schließen

Gefährdungsort: Hinzufügen... Entfernen... Kopieren von...

Lebensphase: Hinzufügen... Entfernen... Kopieren von...

Mit der Schaltfläche "Hinzufügen" legen Sie zunächst einen Gefährdungsort und anschließend eine "Lebensphase" an!

Maßnahmen-Assistent starten...

Status Notizen Info Speichern Abbrechen

# CE-AKADEMIE<sup>D</sup> Was wir für Sie tun können.

Wir können Sie unterstützen. Vor Ort. An Ihren Maschinen.

- Bei der Umsetzung der Product Compliance für Maschinen
- Bei der Durchführung der Konformitätsbewertung und CE-Kennzeichnung
- Bei der Durchführung der Risikobeurteilung
- Bei der Erstellung der Betriebsanleitung

Mehr erfahren unter: [www.ce-akademie.eu](http://www.ce-akademie.eu)

# CE-AKADEMIE<sup>D</sup> KONTAKT

CE-AKADEMIE • JÖRG ERTELT  
Ulrichstraße 1  
73240 Wendlingen am Neckar  
+49 (0) 7024 40 47 46  
[www.ce-akademie.eu](http://www.ce-akademie.eu)  
[joerg.ertelt@ce-akademie.eu](mailto:joerg.ertelt@ce-akademie.eu)