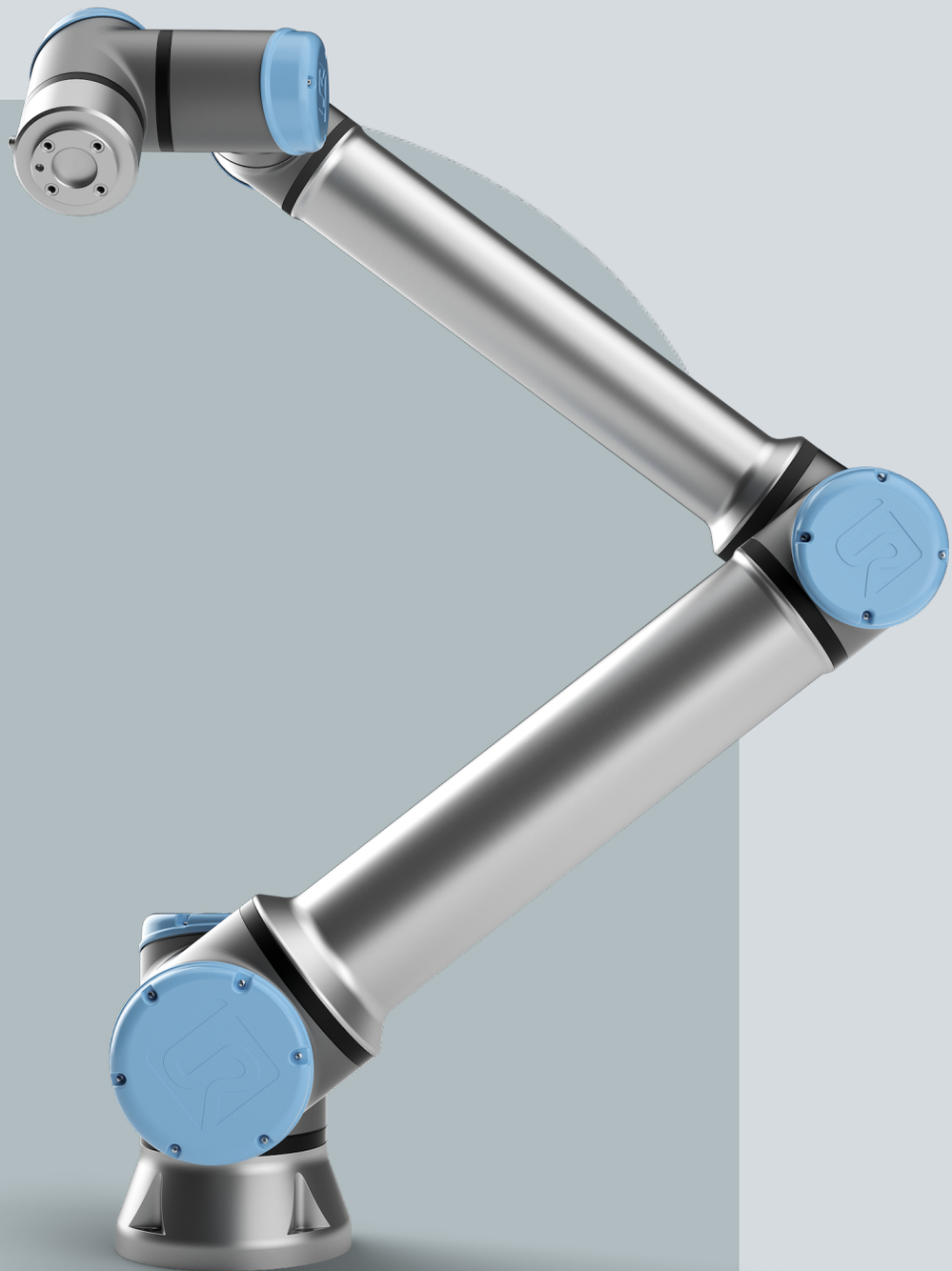
UNIVERSAL ROBOTS

Uživatelská příručka

UR10e PolyScope X



Překlad původního návodu (cs)

PolyScope X

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Informace obsažené v tomto dokumentu jsou majetkem společnosti Universal Robots A/S a bez předchozího písemného souhlasu Universal Robots A/S nesmí být reprodukovány jako celek ani zčásti. Zde obsažené informace podléhají změnám bez upozornění a nelze je vykládat jako závazek společnosti Universal Robots A/S. Tento dokument je pravidelně přezkoumáván a revidován.

Společnost Universal Robots A/S nezodpovídá za chyby a chybějící informace v tomto dokumentu.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S.

Logo Universal Robots je registrovaná ochranná známka společnosti Universal Robots A/S.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

1. Předmluva

Úvod

Gratulujeme k nákupu vašeho nového robota od Universal Robots, který se skládá z ramene robota (manipulátoru), ovládací jednotky a přenosného ovládacího terminálu.

Robotické rameno, které bylo původně navrženo tak, aby napodobovalo rozsah pohybu lidské ruky, se skládá z hliníkových trubek, které jsou spojeny šesti klouby, což umožňuje vysokou flexibilitu vaší automatizované instalace.
Patentované programovací rozhraní PolyScope od Universal Robots umožňuje vytvářet, načítat a spouštět automatizační aplikace.

Informace o tomto návodu

Tento návod obsahuje bezpečnostní informace, pokyny pro bezpečné používání a pokyny k montáži robotického ramene, ovládací jednotky a přenosného ovládacího terminálu. Najdete zde také návod, jak začít s instalací a naprogramováním robotu.

Přečtěte si informace o zamýšleném použití a dodržujte je. Proveďte posouzení rizik. Nainstalujte a používejte v souladu s elektrickými a mechanickými specifikacemi uvedenými v tomto uživatelském návodu.

Posouzení rizik vyžaduje pochopení nebezpečí, rizik a opatření ke snížení rizik pro robotickou aplikaci. Integrace robotů může vyžadovat základní úroveň vzdělání mechanice a elektrotechnice.

Zřeknutí se odpovědnosti za obsah

Společnost Universal Robots A/S nadále zlepšuje spolehlivost a výkonnost svých produktů, a proto si vyhrazuje právo upgradovat produkty a produktovou dokumentaci bez předchozího upozornění. Universal Robots A/S věnuje veškerou péči tomu, aby byl obsah uživatelského návodu přesný a správný, ale za případné chyby či chybějící informace nenese žádnou odpovědnost.

Tento návod neobsahuje informace o záruce.

Internetové příručky

Příručky, návody a manuály si můžete přečíst online. Velké množství dokumentů jsme shromáždili na adrese https://www.universal-robots.com/manuals

- Příručka k softwaru PolyScope s popisy a pokyny pro software
- Servisní příručka s pokyny pro odstraňování problémů, údržbu a opravy
- Adresář pro skriptování s ohledem na hloubkové programování

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

UR+

Online showroom UR+www.universal-robots.com/plus nabízí špičkové produkty pro přizpůsobení vaší aplikace s robotem UR. Vše potřebné najdete na jednom místě – od nástrojů a příslušenství až po software.

Produkty UR+ se připojují k robotům UR a spolupracují s nimi, což zajišťuje jednoduché nastavení a celkově bezproblémovou uživatelskou zkušenost. Všechny výrobky UR+ společnost UR pečlivě testuje.

Prostřednictvím naší softwarové platformy plus.universal-robots.com můžete zároveň přistupovat k partnerskému programu UR+ a navrhovat pro roboty UR uživatelsky přívětivější produkty.

Academy

Web UR Academy academy.universal-robots.com nabízí řadu vzdělávacích příležitostí.

myUR

Portál myUR vám umožňuje zaregistrovat všechny roboty, sledovat servisní případy a odpovídat na obecné dotazy týkající se podpory.

Pro přístup k portálu se přihlaste na myur.universal-robots.com.

Na portálu myUR se vašimi případy zabývá buď váš preferovaný distributor, nebo jsou eskalovány k týmům zákaznického servisu společnosti Universal Robots.
Můžete se také přihlásit k monitorování robotů a spravovat další uživatelské účty ve vaší společnosti.

Sada pro vývojáře

Sada UR Developer Suite universal-robots.com/products/ur-developer-suite je soubor všech nástrojů potřebných k vytvoření kompletního řešení, včetně vývoje URCaps, přizpůsobení koncových efektorů a integrace hardwaru.

Podpora

Stránka podpory www.universal-robots.com/support obsahuje ostatní jazykové verze tohoto návodu

Fóra UR

Fórum UR forum.universal-robots.com umožňuje nadšencům do robotiky všech úrovní dovedností spojit se se společností UR i mezi sebou navzájem, klást otázky a vyměňovat si informace. Ačkoli fórum UR Forum bylo vytvořeno společností UR+ a naši administrátoři jsou zaměstnanci společnosti UR, většinu obsahu vytváříte vy, uživatelé fóra UR Forum.

Oznámení o datech

V souladu s nařízením (EU) 2854/2023 („Akt o datech”) se oznámení o datech pro tento produkt spolu s pokyny pro získání snadno dostupných dat nachází na následující adrese: https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Adresa Universal Robots A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense Dánsko
Tel.: +45 89 93 89 89
Informace o regionálních pobočkách naleznete na oficiálních stránkách Universal Robots.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Obsah

1. Předmluva **6**

2. Odpovědnost a zamýšlené použití **15**

2.1. Omezení odpovědnosti 15

2.2. Účel použití 15

3. Váš robot **18**

3.1. Technické specifikace UR10e 18

3.2. Co obsahuje balení 19

3.2.1. Rameno robota 20

3.2.2. Ovládací jednotka 21

3.2.3. Přenosný ovládací terminál s Třípolohovým aktivačním zařízením 23

3.2.4. Kabely robota 28

4. Bezpečnost **30**

4.1. Obecné 30

4.2. Typy bezpečnostního hlášení 31

4.3. Všeobecná upozornění a varování 32

4.4. Integrace a odpovědnost 34

5. Zvedání a manipulace **35**

5.1. Rameno robota 39

5.2. Control Box and Teach Pendant 39

6. Montáž a upevnění **41**

6.1. Zajištění ramene robota 42

6.2. Dimenzování stojanu 44

6.3. Popis montáže 47

6.3.1. Montáž ovládací jednotky 48

6.3.2. Volný prostor kolem ovládací jednotky 49

6.4. Pracovní a provozní prostor 50

6.4.1. Singularita 51

6.4.2. Pevná a mobilní instalace 52

6.5. Připojení robota: Kabel základní příruby 53

6.6. Připojení robota: Kabel robota 54

6.7. Síťová připojení 55

7. První spuštění **57**

7.1. Zapnutí robota 57

7.2. Vložení sériového čísla 58

7.3. Ověření instalace 58

7.4. Spuštění ramene robota 62

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

7.5. Testování držáku a užitečného zatížení pomocí volnoběhu ... 63
7.6. Vypnutí robota ... 64
7.7. Přehled rozhraní PolyScope X ... 64
7.8. Karta Aplikace ... 68
7.9. Pohyb robota pomocí přenosného ovládacího terminálu 3PE ... 69
8. Instalace ... 71
8.1. Upozornění a varování ve vztahu k elektrickému zařízení ... 71
8.2. Připojovací porty ovládací jednotky ... 73
8.3. Ethernet ... 74
8.4. Instalace 3PE ovládacího terminálu ... 75
8.4.1. Instalace hardwaru ... 75
8.4.2. Instalace software ... 77
8.5. V/V rozhraní ovladače ... 78
8.5.1. Digitální vstup a výstup ... 80
8.5.2. Použití karty Kabelové I/O ... 82
8.5.3. Indikátor napájení pohonu ... 83
8.6. Bezpečnostní V/V ... 86
8.6.1. Signály bezpečnostních I/O ... 90
8.6.2. Nastavení I/O ... 95
8.6.3. Použití I/O pro výběr režimu ... 98
8.6.4. Třípolohové aktivační zařízení ... 100
8.7. Univerzální digitální vstupy/výstupy ... 101
8.7.1. Vzdálené ovládání zapnutí/vypnutí ... 102
8.8. Univerzální analogový vstup/výstup ... 103
8.9. Vzdálený režim v bezpečnostním přehledu ... 104
9. Integrace koncového efektoru ... 107
9.1. Maximální užitečné zatížení ... 107
9.2. Zabezpečení nástroje ... 109
9.3. Vstupy/výstupy nástroje ... 111
9.3.1. Specifikace instalace vstupů/výstupů nástroje ... 113
9.3.2. Zdroj napájení nástroje ... 114
9.3.3. Digitální vstupy nástroje ... 114
9.3.4. Digitální výstupy nástroje ... 116
9.3.5. Analogové vstupy nástroje ... 117
9.4. Nastavit náklad ... 118
9.4.1. Bezpečné nastavení aktivního užitečného zatížení ... 120
10. Bezpečnostní konfigurace ... 121
10.1. Bezpečnostní prvky a rozhraní ... 121
10.1.1. Konfigurovatelné bezpečnostní funkce ... 122

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.2. Nastavení ... 123
10.2.1. Heslo ... 123
10.2.2. Přístup k Secure Shell (SSH) ... 126
10.2.3. Oprávnění ... 127
10.2.4. Služby ... 128
10.3. Jak odemknout nastavení zabezpečení ... 128
10.4. Nastavení nabídky Bezpečnost ... 129
10.4.1. Mezní hodnoty robota ... 129
10.4.2. Omezení kloubu ... 133
10.4.3. Omezení polohy nástroje ... 134
10.4.4. Bezpečnostní roviny ... 137
10.4.5. I/O roviny ... 140
10.4.6. Hardware ... 144
10.4.7. Třípolohový ... 145
10.4.8. PROFIsafe ... 146
10.4.9. Bezpečný domov ... 152
10.4.10. Směr nástroje ... 159
11. První program ... 163
12. Posouzení kybernetických hrozeb ... 169
12.1. Obecná kybernetická bezpečnost ... 169
12.2. Požadavky na kybernetickou bezpečnost ... 170
12.3. Pokyny pro posílení kybernetické bezpečnosti ... 172
13. Komunikační sítě ... 173
13.1. MODBUS ... 174
13.2. Ethernet/IP ... 176
13.3. Profinet ... 179
13.4. UR Connect ... 183
14. Posouzení rizik ... 187
14.1. Nebezpečí přiskřípnutí ... 191
14.2. Brzdná doba a brzdná dráha ... 192
14.2.1. Scénář robota 1: 10 kg. ... 192
14.2.2. Scénář robota 2: 12,5 kg. ... 196
14.3. Kategorie zastavení ... 200
15. Nouzové události ... 201
15.1. Nouzové zastavení ... 201
15.2. Pohyb bez napájení pohonu ... 202
15.3. Provozní režim ... 203
16. Uvedení do provozu ... 206
17. Přeprava ... 207

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

17.1. Přeprava bez obalu ... 208
17.2. Uložení přenosného ovládacího terminálu ... 209
17.3. Dlouhodobé skladování ... 209
18. Údržba a opravy ... 210
18.1. Testování účinnosti zastavení ... 211
18.2. Čištění a kontrola ramene robota ... 211
18.3. Čištění přenosného ovládacího terminálu a ovládací jednotky ... 215
18.4. Instalace software ... 217
19. Likvidace a životní prostředí ... 218
20. Prohlášení a certifikace ... 220
20.1. Prohlášení o souladu (originál) ... 221
20.2. Prohlášení a certifikáty ... 223
20.3. Certifikace UR10e ... 225
20.4. Certifikáty UR10e ... 227
21. Tabulka s bezpečnostními funkcemi ... 233

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

2. Odpovědnost a zamýšlené použití

2.1. Omezení odpovědnosti

Popis

Žádné informace uvedené v tomto návodu nelze považovat za záruku ze strany společnosti UR, že průmyslový robot nezpůsobí úraz nebo škodu, a to ani v případě, že průmyslový robot dodržuje všechny bezpečnostní pokyny pro použití.

2.2. Účel použití

Popis

POZNÁMKA

Společnost Universal Robots nenese žádnou odpovědnost a nepřebírá žádnou odpovědnost za neschválené použití svých robotů nebo použití, pro které její roboty nejsou určeny, a společnost Universal Robots nebude poskytovat žádnou podporu pro nezamýšlené použití.

PŘEČTĚTE SI MANUÁL

Používání robotu v rozporu se zamýšleným použitím může vést ke vzniku nebezpečných situací.

- Přečtěte si a dodržujte doporučení pro zamýšlené použití a specifikace uvedené v uživatelské příručce.

Roboti Universal Robots jsou určeni pro průmyslové použití, k manipulaci s nástroji/koncovými efektory a přípravky nebo ke zpracování či přenosu dílů nebo výrobků.

Všechny roboty Universal Robots jsou vybaveny bezpečnostními funkcemi, které jsou primárně určeny ke kolaborativním aplikacím, ve kterých robot pracuje ve spolupráci s člověkem. Nastavení bezpečnostních funkcí musí být nastavena na vhodné hodnoty podle posouzení rizik aplikace robota.

Robot a ovládací jednotka jsou určeny pro vnitřní použití, kde obvykle dochází pouze k nevodivému znečištění, tj. Prostředí se stupněm znečištění 2.

Kolaborativní aplikace jsou určeny pouze pro aplikace, které nejsou nebezpečné, pokud je celá aplikace, včetně nástroje / koncového efektoru, obrobku, překážek a dalších strojů, nízkoriziková podle posouzení rizik konkrétní aplikace.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Používání robotů UR nebo výrobků UR mimo určené použití může mít za následek úraz, smrt a/nebo majetkovou újmu. Nepoužívejte robot UR ani výrobky UR k žádnému z níže uvedených nezamýšlených použití a aplikací:

- Lékařské použití, tj. použití v souvislosti s nemocí, úrazem nebo postižením člověka, včetně následujících účelů:
  - Rehabilitace
  - Posouzení
  - Kompenzace nebo zmírnění
  - Diagnostika
  - Léčba
  - Chirurgie
  - Zdravotní péče
  - Protézy a další pomůcky pro tělesně postižené osoby
  - Jakékoli použití v blízkosti pacientů
- Manipulace, zvedání nebo přeprava osob
- Jakékoli použití vyžadující dodržování specifických hygienických a/nebo sanitačních norem, jako je blízkost nebo přímý kontakt s potravinami, nápoji, farmaceutickými a/nebo kosmetickými výrobky.
  - UR kloubové mazivo uniká a může být také uvolněno jako pára do vzduchu.
  - UR kloubové mazivo není „potravinářské“.
  - Roboti UR nesplňují žádné normy pro potraviny, National Sanitization Foundation (NSF), Food and Drug Administration (FDA) ani hygienické normy.

  Hygienické normy, například ISO 14159 a EN 1672-2, vyžadují provedení posouzení hygienických rizik.
- Jakékoli použití nebo aplikace odchylující se od zamýšleného použití, specifikací a certifikací robotů UR nebo produktů UR.
- Nesprávné použití je zakázáno, protože důsledkem může být smrt, úraz osob a/nebo majetková újma

SPOLEČNOST UNIVERSAL ROBOTS SE ZŘÍKÁ JAKÉKOLI VÝSLOVNÉ NEBO IMPLIKOVANÉ ZÁRUKY, NAPŘ. VHODNOSTI PRO KONKRÉTNÍ ÚČEL.

VAROVÁNÍ

Pokud nebudou zohledněna dodatečná rizika vlivem dosahu, nosností, provozních točivých momentů a rychlostí souvisejících s aplikací robota, může dojít ke zranění nebo smrti.

- Posouzení rizik vaší aplikace musí zahrnovat rizika spojená s dosahem, pohybem, nákladem a rychlostí robotu, koncového efektoru a obrobku.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Koncové krytky robotů e-Series neupravujte ani neměňte. Jakákoliv úprava může mít za následek nepředvídatelná rizika. Veškeré autorizované demontáže a zpětné montáže se provádějí v servisním středisku UR nebo je mohou provádět kvalifikované osoby podle nejnovější verze příslušných servisních návodů.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

3. Váš robot

Popis Tato část poskytuje přehled komponent robotického systému, včetně hardwaru, připojovacího příslušenství a rozhraní potřebných pro instalaci, provoz a interakci s uživatelem.

3.1. Technické specifikace UR10e

Obecné specifikace

Maximální užitečné zatížení	10 kg / 22 lb nebo 12,5 kg / 27,6 lb
Dosah	1300 mm / 51,2 in
Stupně volnosti	6 rotačních spojů
Programování	PolyScope 5 GUI na 12" dotykové obrazovce nebo PolyScope X GUI na 12" dotykové obrazovce
Spotřeba (průměrná)	615 W Přibližně 350 W při použití typického programu
Rozmezí okolní teploty	0-50 °C. Při okolních teplotách nad 35 °C se může rychlost a výkon robotu snížit.
Bezpečnostní funkce	23 konfigurovatelných bezpečnostních funkcí. PLd kategorie 3 v souladu s: EN ISO 13849-1.

Výkon

Přesnost senzoru momentu	5,5 N

Pohyb

Rychlost	Základna a ramenní klouby: max. 120 °/s. Všechny ostatní klouby: Max 180 °/s. Maximální rychlost TCP: Přibližně 4 m/s / Přibližně 157,5 in/s.
Opakovatelnost pozice	± 0,05 mm / ± 0,0019 palce (1,9 milipalců) podle ISO 9283
Rozsahy kloubů	± 360 ° pro všechny klouby

Prvky

Klasifikace IP	IP54
Hluk	Rameno robota: méně než 60 dB(A) Ovládací jednotka: méně než 50 dB(A)
V/V porty nástroje	2 digitální vstupy, 2 digitální výstupy, 2 analogové vstupy
Napájení a napětí V/V nástroje	2 A (dvojpinové napájení) 1 A (jednopinové napájení) & 12 V / 24 V

Fyzický

Stopa	Ø190 mm / 7,5 in
Materiály	Hliník, PC/ASA plast
Hmotnost ramene robota	33,3 kg / 73,5 lb

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Ovládací jednotka

Zdroj napájecí ovládací jednotky	100-240 VAC, 47-440 Hz
Velikost ovládací jednotky (š × v × h)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 palce × 17,6 palce × 10 palců
V/V porty ovládací jednotky	16 digitálních vstupů, 16 digitálních výstupů, 2 analogové vstupy, 2 analogové výstupy
Napájení přes V/V ovládací jednotky	24 V 2 A v ovládací skříni
Frekvence aktualizace systému	500 Hz
Jmenovitý zkratový proud (SCCR)	200 A
Komunikace	MODBUS TCP & adaptér Ethernetnet/IP, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Komunikace s nástroji	RS-485

Kabel pro robota

Kabel OP: ovládací panel - ovládací jednotka	4,5 m / 177 palců
Kabel robota: Robotické rameno do ovládací skříně (volitelné)	Standardní (PVC) 1 m/39 in x 12,1 mm Standardní (PVC) 2 m/78,7 in x 12,1 mm. Standardní (PVC) 3 m/118 in x 12,1 mm Standardní (PVC) 6 m/236 in x 12,1 mm Standardní (PVC) 12 m/472,4 in x 12,1 mm High flex (PUR) 6 m/236 in x 13,4 mm High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 13,4 mm High flex (PUR) 6 m/236 in x 14,6 mm High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 14,6 mm

3.2. Co obsahuje balení

Popis Tato část popisuje obsah balení produktu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Balení obsahuje

- Rameno robota.
- Ovládací jednotka CB5.
- Přenosný ovládací terminál nebo přenosný ovládací terminál třípolohového aktivačního zařízení.
- Montážní držák pro ovládací jednotku.
- Montážní držák pro přenosný ovládací terminál.
- Klíč k otevření ovládací jednotky.
- Kabel pro připojení ramene robota k ovládací jednotce (k dispozici je několik variant v závislosti na velikosti robota).
- Napájecí kabel kompatibilní s vaší oblastí.
- Kruhový zvedací popruh nebo zvedací smyčka (v závislosti na velikosti robota).
- Adaptér kabelu nástroje (v závislosti na verzi robota).
- Tato dokumentace.

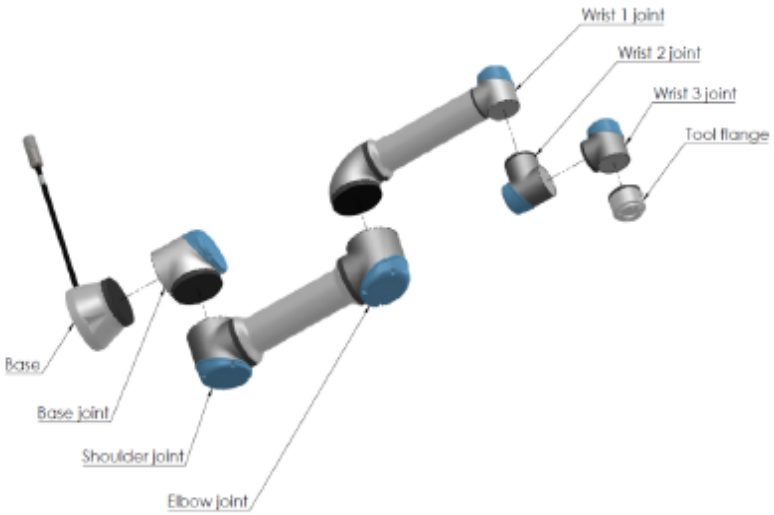
3.2.1. Rameno robota

O rameni robota

Klouby, základna a příruba nástroje jsou hlavními součástmi ramena robota. Ovladač koordinuje pohyb kloubů a pohybuje ramenem robota.

Připevnění koncového efektoru (nástroje) k přírubě nástroje na konci ramene robota umožňuje robotovi manipulovat s obrobkem. Některé nástroje mají širší využití než jen manipulaci s díly, například kontrolu kvality , nanášení lepidla a svařování.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.



Hlavní součásti ramene robota.

- **Základna**: místo, kde je robot namontován.
- **Rameno** a **Loket**: k provádění velkých pohybů.
- **Zápěstí 1** a **Zápěstí 2**: pro provádění jemnějších pohybů.
- **Zápěstí 3**: místo, kde je nástroj připevněn k přírubě nástroje.

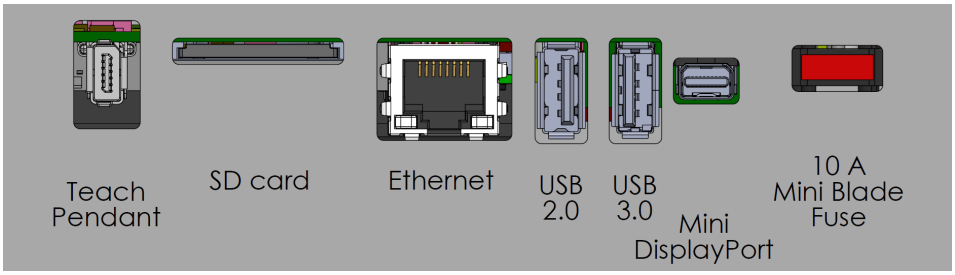
Robot je částečně dokončený stroj; z tohoto důvodu je k němu přiloženo Prohlášení o zabudování. Pro každou robotickou aplikaci je nutné provést posouzení rizik.

3.2.2. Ovládací jednotka

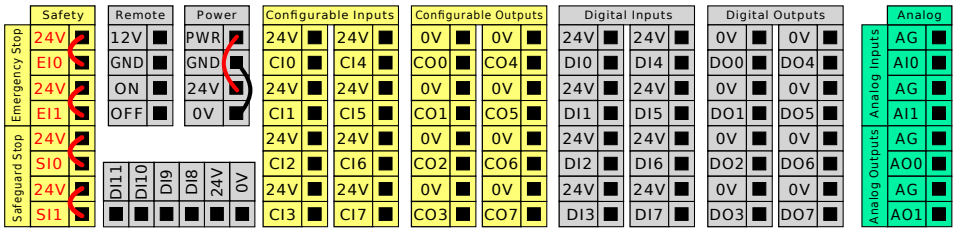
O ovládací jednotce

Ovládací jednotka obsahuje připojovací porty a vstupy a výstupy (I/O) řídicí jednotky, které se používají v programech a instalacích ramen robota. Připojovací porty slouží k externímu připojení. I/O jsou skupiny elektrických rozhraní používaných pro komunikaci a konfiguraci.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.



Porty pro externí připojení.



Skupiny vstupů a výstupů (I/O).

Podrobný popis připojovacích portů ovládací jednotky a vstupů a výstupů ovládací jednotky naleznete v kapitole Instalace.

Práce s SD kartou

Slot pro SD kartu je vybaven mechanismem, který-se uzamkne stisknutím-.

UPOZORNĚNÍ

Před vyjmutím SD karty vždy vypněte ovládací jednotku. Pokud tak neučiníte, dojde k poškození dat.

POZNÁMKA

Před opětovným vložením SD karty ji vždy zcela vyjměte. Částečné odstranění zabrání zasunutí západky.

Vložte SD kartu

Takto vložíte SD kartu:

1. Před vložením SD karty se ujistěte, že je karta orientována stejně jako na ovládací jednotce.
2. Jemně zasuňte SD kartu do slotu, dokud neucítíte cvaknutí.
3. Karta je nyní zajištěna a pevně drží na svém místě.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vyjměte SD kartu

Takto vyjmete SD kartu.

UPOZORNĚNÍ

SD kartu nevytahujte, aniž byste ji nejprve zatlačili dovnitř, aby se uvolnila západka. Vyjmutí karty bez použití posuvného mechanismu může vést ke zvýšenému opotřebení mechanismu slotu.

1. Zasuňte SD kartu, dokud neucítíte cvaknutí.
2. Uvolněte kartu; částečně se vysune.
3. Vytáhněte SD kartu úplně ven.

3.2.3. Přenosný ovládací terminál s Třípolohovým aktivačním zařízením

Popis

V závislosti na generaci robota může váš přenosný ovládací terminál obsahovat vestavěné 3PE zařízení. Nazývá se Přenosný ovládací terminál s třípolohovým aktivačním zařízením (3PE TP).
Roboti s vyšším užitečným zatížením mohou používat pouze 3PE TP.

Pokud používáte 3PE TP, tlačítka jsou umístěna na spodní straně přenosného ovládacího terminálu, jak je znázorněno níže. Můžete použít libovolné tlačítko podle svých preferencí.

Pokud je přenosný ovládací terminál odpojen, je nutné připojit a nakonfigurovat externí 3PE zařízení. Funkce 3PE TP se rozšiřují na rozhraní PolyScope, kde jsou v záhlaví uvedeny další funkce.

POZNÁMKA

- Pokud jste si zakoupili robota UR15, UR20, UR30, UR8 Long nebo UR18, nebude přenosný ovládací terminál bez třípolohového aktivačního zařízení fungovat. Viz tabulka kompatibility robotů **a třípolohového aktivačního zařízení TP** níže.
- Použití robotů UR15, UR20, UR30, UR8 Long nebo UR18 vyžaduje při programování nebo učení v dosahu robotické aplikace externí aktivační zařízení nebo přenosný ovládací terminál třípolohové aktivační zařízení. Viz ISO 10218-2.
- Přenosný ovládací terminál s třípolohovým aktivačním zařízením není součástí zakoupené ovládací jednotky OEM Control Box, proto není funkce aktivačního zařízení poskytována.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

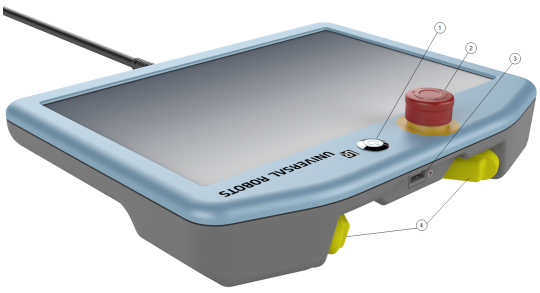
Tabulka kompatibility robotů a třípolohových aktivačních zařízení

Tabulka kompatibility pro generace robotů UR		
Generace robotů	**Standardní ovládací terminál**	**přenosný ovládací terminál**
e-Series	√	√
UR Series		√
Upozorňujeme, že roboty řady UR nejsou kompatibilní se standardním Přenosným ovládacím terminálem.		

Tabulka kompatibility pro jednotlivé roboty UR			
Model robotu*	**Standardní ovládací terminál**	**přenosný ovládací terminál**	**Přenosný ovládací terminál bez programovacího panelu**
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
**To zahrnuje jak standardní, tak OEM ovládací jednotku.*			

Přehled TP

1. Tlačítko napájení
2. Tlačítko nouzového zastavení
3. USB port (je dodáván s protiprachovým krytem)
4. Tlačítka 3PE



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Volnoběh Symbol volnoběžného režimu robota je umístěn pod každým tlačítkem 3PE, jak je znázorněno níže.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Dotyková obrazovka

Popis

Dotykový displej přenosného ovládacího terminálu je optimalizován pro použití v průmyslovém prostředí. Na rozdíl od spotřební elektroniky je citlivost dotykové obrazovky přenosného ovládacího terminálu konstrukčně odolnější vůči faktorům okolního prostředí, jako jsou:

- Kapky vody a/nebo kapky chladicího média stroje
- Emise rádiových vln
- Jiný šum vydávaný v provozním prostředí

Použití dotykové obrazovky

Citlivost na dotyk je navržena tak, aby se zabránilo nesprávnému výběru na PolyScope X a aby se zabránilo neočekávanému pohybu robota.
Nejlepších výsledků dosáhnete výběrem položek na obrazovce špičkou prstu. V tomto manuálu/příručce se tomu říká **klepnutí**.
V případě potřeby lze k výběru na obrazovce použít komerčně vyráběný stylus. V předchozí části jsou uvedeny a definovány ikony/karty a tlačítka v rozhraní PolyScope X.

Funkce tlačítek na 3PE ovládacím terminálu

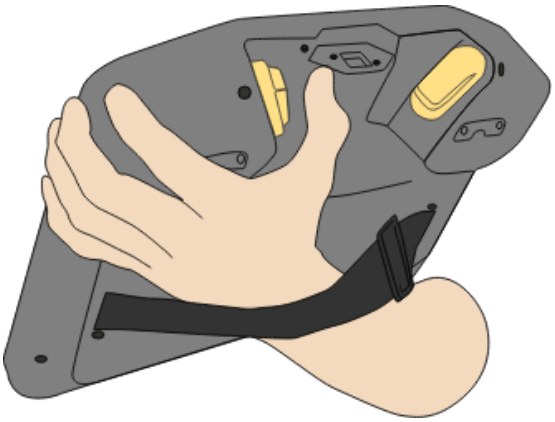
Popis

POZNÁMKA
Tlačítka 3PE jsou aktivní pouze v manuálním režimu. V automatickém režimu nevyžaduje pohyb robota žádnou interakci s 3PE.

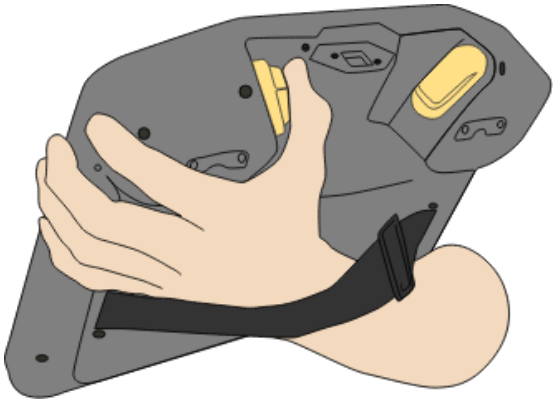
V následující tabulce jsou popsány funkce tlačítek na 3PE.

Poloha		Popis	Akce/úkon
1	Uvolnění	Na tlačítko na 3PE nepůsobí žádný tlak. Není stisknuto.	Pohyb robota je zastaven v ručním režimu. Napájení ramene robota není vypnuto a rameno je odbrzděné.
2	Lehký tlak (lehké uchopení)	Na tlačítko na 3PE působí určitý tlak. Je stisknuto do střední pozice.	Umožňuje přehrát váš program, když je robot v manuálním režimu.
3	Pevný tlak (pevné uchopení)	Na tlačítko na 3PE působí úplný tlak. Je stisknuto až dolů.	Pohyb robota je zastaven v ručním režimu. Robot je ve stavu 3PE Stop.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.



Puštění tlačítka



Stisk tlačítka

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

3.2.4. Kabely robota

Popis

Tato část uvádí seznam kabelů pro roboty řady e-a varuje před nesprávným výběrem kabelů a používáním nekompatibilních kabelů.

Varování

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Provádění instalace a/nebo údržby zařízení připojeného ke zdroji napájení může mít za následek zranění nebo smrt v důsledku úrazu elektrickým proudem.

- Před prováděním instalace nebo údržby odpojte zařízení od zdroje napájení.

POZNÁMKA

Nesprávný výběr kabelů, jejich použití nebo připojení může vést k výpadku napájení pro rameno robota.

- Nepoužívejte prodlužovací kabely a nepřipojujte více než jeden kabel mezi ovládací jednotkou a robotem.

POZNÁMKA

Přímé připojení kabelu z příruby základny k libovolné ovládací jednotce může vést k poškození zařízení a majetku.

- Nepřipojujte kabel z příruby základny k ovládací jednotce.
- K připojení příruby základny k ovládací jednotce vždy používejte kabel robota UR.

PŘEČTĚTE SI MANUÁL

Používání robotu v rozporu se zamýšleným použitím může vést ke vzniku nebezpečných situací.

- Přečtěte si a dodržujte doporučení pro zamýšlené použití a specifikace uvedené v uživatelské příručce.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Položka		200145	200146	165100	165101	166100	166101
Typ kabelu		Standardní (černá)				Vysoká flexibilita (modrá)	
Délka		1 m	2 m	6 m	12 m	6 m	12 m
Materiál		PVC				PUR	
Diameter		12,1 mm				13,4 mm	
Torze		n/a				±30 °/m	
Max. rychlost		n/a				120 m/min	
Maximální zrychlení		n/a				10 m/s²	
Maximální tahové napětí	statické	7 N/mm²				50 N/mm²	
	dynamické	10,3 N/mm²				20 N/mm²	
Ohýbání	rádius	7 x d (statická instalace)				4 x d (statická instalace) 8 x d (dynamická instalace)	
	cykly	n/a				5 mil. v rozměru 8 x d	
Spojovací cykly		500					

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4. Bezpečnost

Popis Přečtěte si bezpečnostní informace uvedené zde, abyste porozuměli klíčovým bezpečnostním pokynům, důležitým bezpečnostním upozorněním a vašim povinnostem při práci s robotem. Design a instalace systému zde zahrnuty nejsou.

4.1. Obecné

Popis Přečtěte si obecné bezpečnostní informace a pokyny týkající se posouzení rizik a zamýšleného použití. V následujících kapitolách jsou popsány a definovány funkce související s bezpečností, které jsou důležité zejména pro kolaborativní aplikace.

VAROVÁNÍ

Pro zajištění bezpečnosti personálu a zařízení musí být provedeno posouzení rizik aplikace.

Před prvním zapnutím robota si přečtěte specifické technické údaje týkající se montáže a instalace, ať dobře porozumíte integraci robotů UR.

Je důležité dodržovat všechny montážní pokyny uvedené v následujících částech tohoto návodu.

POZNÁMKA

Společnost Universal Robots se zříká veškeré odpovědnosti, pokud bude robot (ovládací jednotka ramene a/nebo přenosný ovládací terminál) jakýmkoliv způsobem poškozen, změněn či upraven. Společnost Universal Robots nenese odpovědnost za škody způsobené na robotovi či jiném zařízení v důsledku chyb v programování, neoprávněného přístupu k robotovi UR a jeho obsahu nebo nesprávného fungování robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4.2. Typy bezpečnostního hlášení

Popis

Bezpečnostní hlášení mají zdůraznit důležité informace. Přečtěte si všechny zprávy, pomůžete tím zajistit bezpečnost a zabráníte úrazu personálu a poškození produktu.

VAROVÁNÍ

Označuje nebezpečnou situaci, která může mít za následek smrt nebo vážný úraz, pokud se jí nepředejde.

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Označuje nebezpečný problém elektrické povahy, který může mít za následek smrt nebo vážný úraz, pokud se mu nepředejde.

VAROVÁNÍ: HORKÝ POVRCH

Označuje nebezpečně horký povrch, kde může dojít ke zranění v důsledku kontaktu i v bezkontaktní blízkosti.

UPOZORNĚNÍ

Označuje nebezpečnou situaci, která může vést k úrazu, pokud se jí nepředejde.

UZEMNĚNÍ

Označuje uzemnění.

OCHRANNÉ UZEMNĚNÍ

Označuje ochranné uzemnění.

POZNÁMKA

Označuje riziko poškození zařízení anebo informace, které je třeba zaznamenat.

PŘEČTĚTE SI MANUÁL

Označuje podrobnější informace, které by měly být nastudovány v příručce.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4.3. Všeobecná upozornění a varování

Popis Následující varovná hlášení se mohou opakovat, vysvětlovat nebo upřesňovat v následujících částech.

VAROVÁNÍ

Nedodržení níže uvedených obecných bezpečnostních zásad může mít za následek úraz nebo smrt.

- Zkontrolujte, zda jsou rameno a nástroj/koncový efektor robota správně a bezpečně přišroubovány.
- Ověřte, zda má robotická aplikace dostatek místa pro volný provoz.
- Ověřte, zda je personál chráněn po celou dobu životního cyklu robotické aplikace, včetně přepravy, instalace, uvedení do provozu, programování/výuky, provozu a používání, demontáže a likvidace.
- Ověřte, zda jsou bezpečnostní parametry konfigurace robotu nastaveny s ohledem na ochranu personálu, včetně lidí, kteří se mohou nacházet v dosahu robotické aplikace.
- Pokud je robot poškozený, nepoužívejte ho.
- Při práci s robotem nenoste volné oblečení ani šperky. Dlouhé vlasy si svažte dozadu.
- Nepokládejte prsty za vnitřní kryt ovládací jednotky.
- Informujte uživatele o všech nebezpečných situacích a poskytované ochraně, vysvětlete případná omezení ochrany a zbytková rizika.
- Zajistěte, aby byli uživatelé robota informováni o umístění tlačítek nouzového zastavení a také poučeni, jak aktivovat nouzové zastavení v případě nouze nebo abnormálních situací.
- Upozorněte osoby, aby se držely mimo dosah robotu, a to i v případě, že se robotická aplikace chystá ke spuštění.
- Dbejte na orientaci robotu, abyste pochopili směr pohybu při používání přenosného ovládacího terminálu.
- Dodržujte požadavky ISO 10218-2.

VAROVÁNÍ

Manipulace s nástroji/koncovými efektory, které mají ostré hrany a/nebo místa s potenciálem skřípnutí, může vést k úrazu.

- Zbavte nástroje/koncové efektory ostrých hran nebo odstraňte riziko skřípnutí.
- Mohou být vyžadovány ochranné rukavice a/nebo ochranné brýle.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ: HORKÝ POVRCH

Dlouhodobý kontakt s teplem generovaným robotickým ramenem a ovládacím jednotkou během provozu může vést k obtížím, které mohou vyústit ve zranění.

- S robotem při provozu nebo bezprostředně po ukončení provozu nemanipulujte ani se jej nedotýkejte.
- Než začnete s robotem manipulovat nebo se ho dotknete, zkontrolujte teplotu na přehledové obrazovce.
- Nechte robota vychladnout tím, že jej vypnete a jednu hodinu počkáte.

UPOZORNĚNÍ

Neprovedení posouzení rizik před integrací a provozem může vést ke zvýšení rizika úrazu.

- Před zahájením provozu proveďte posouzení rizik a snižte rizika.
- Pokud to bude stanoveno na základě posouzení rizik, nevstupujte během provozu do okruhu pohybu robota ani se nedotýkejte robotické aplikace. Nainstalujte ochranné prvky.
- Přečtěte si informace o posouzení rizik.

UPOZORNĚNÍ

Použití robotu s neodzkoušeným externím strojním zařízením nebo v neodzkoušené aplikaci může zvyšovat riziko úrazu osob.

- Otestujte všechny funkce a program robota zvlášť.
- Přečtěte si informace o uvedení do provozu.

POZNÁMKA

Velmi silná magnetická pole jej mohou poškodit.

- Robot nevystavujte stálým magnetickým polím.

PŘEČTĚTE SI MANUÁL

Zkontrolujte, zda jsou všechna mechanická a elektrická zařízení instalována v souladu s příslušnými specifikacemi a upozorněními.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4.4. Integrace a odpovědnost

Popis

Informace v tomto návodu se nezabývají návrhem, instalací, integrací ani provozem robotické aplikace ani různými periferiemi, které se mohou promítat do bezpečnosti robotické aplikace. Robotická aplikace musí být navržena a instalována v souladu s bezpečnostními požadavky stanovenými v příslušných normách a předpisech země, kde je robot nainstalován.

Za to, že budou dodržovány platné předpisy v dané zemi a že budou odpovídajícím způsobem omezena veškerá rizika v robotické aplikaci, nesou odpovědnost osoby zajišťující integraci robotu UR. Patří sem například (výčet není vyčerpávající):

- Provedení posouzení rizik pro celý robotický systém
- Propojení s jinými stroji a další zabezpečení (pokud je to důležité z hlediska posouzení rizik)
- Nastavení správných bezpečnostních nastavení v softwaru
- Dohled na tím, aby nedošlo k úpravě bezpečnostních opatření
- Ověření návrhu, instalace a integrace robotické aplikace
- Specifikovat návod k obsluze
- Označit instalaci robota relevantními značkami a umístit kontaktní údaje na osobu provádějící instalaci
- Uchovávání veškeré dokumentace; včetně posouzení rizik aplikace, tohoto návodu a další příslušné dokumentace.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

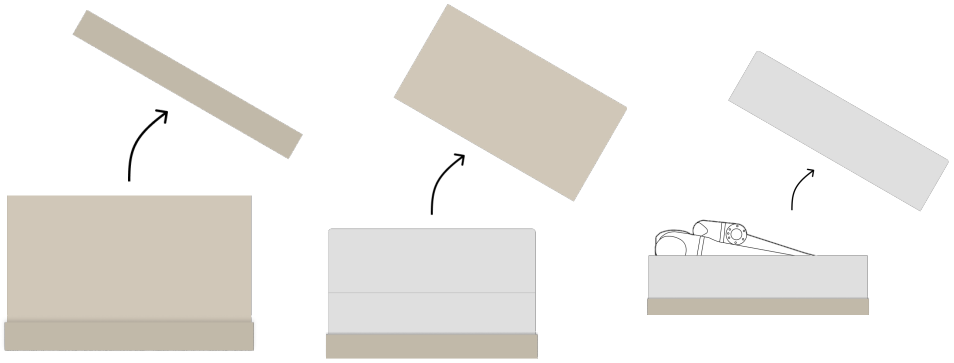
5. Zvedání a manipulace

Popis

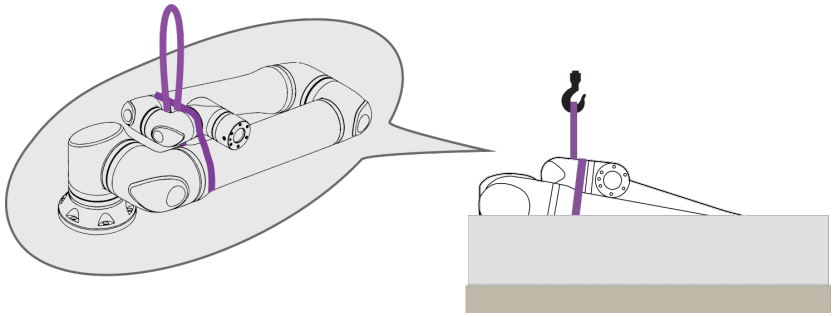
Ramena robotu se vyrábějí v různých velikostech a hmotnostech, proto je důležité pro každý model používat vhodné techniky zvedání a manipulace. Informace o bezpečném zvedání a manipulaci s robotem najdete zde.

Správné zvedání a manipulace

1. Robota dopravte na místo pomocí vysokozdvižného vozíku.
2. Otevřete krabici podle obrázku.

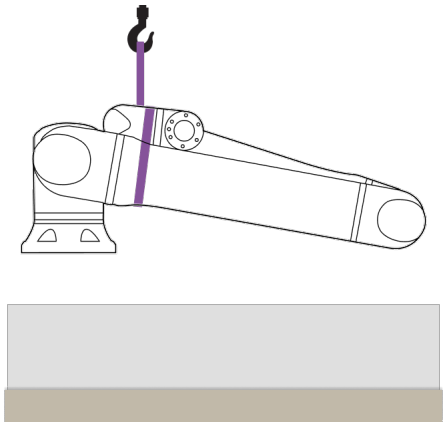


3. Rameno robota bezpečně připevněte pomocí zvedacího popruhu.



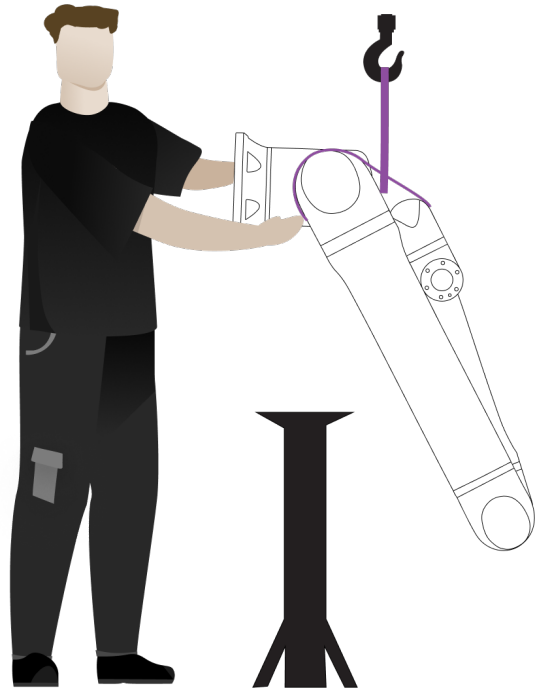
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4. Vyjměte rameno robota z krabice pomocí popruhu a háku.



> **UPOZORNĚNÍ**
> Při zvedání těžkého ramene robota používejte zvedací zařízení.

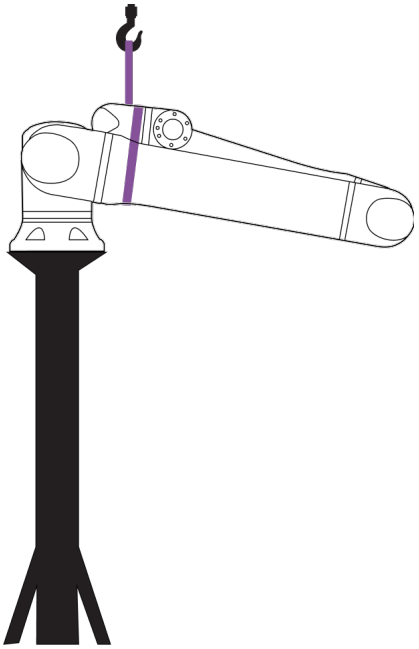
5. Když je robot zvednutý, podepřete ho, aby se otáčel a visel podle obrázku.



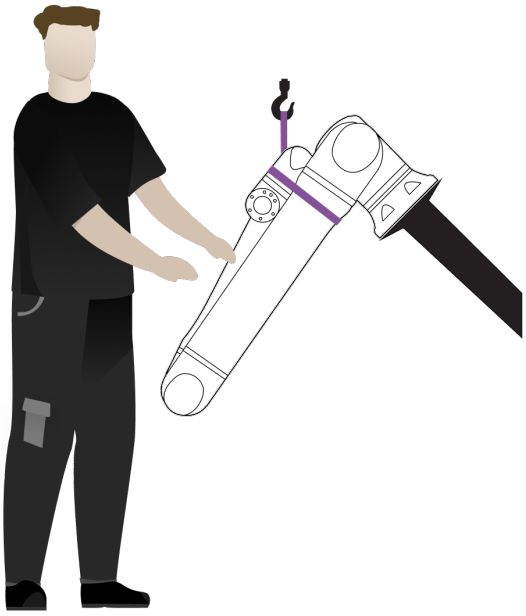
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Montáž ramene robota

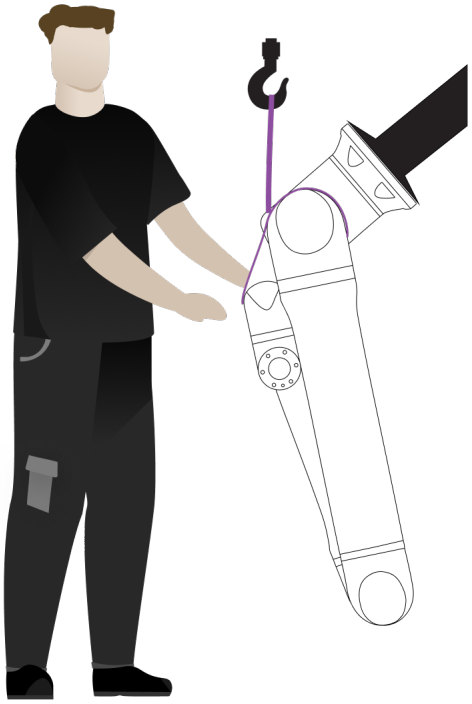
Rameno robota lze namontovat na stranu, vzhůru nohama nebo pod úhlem (±45°).



Boční montáž



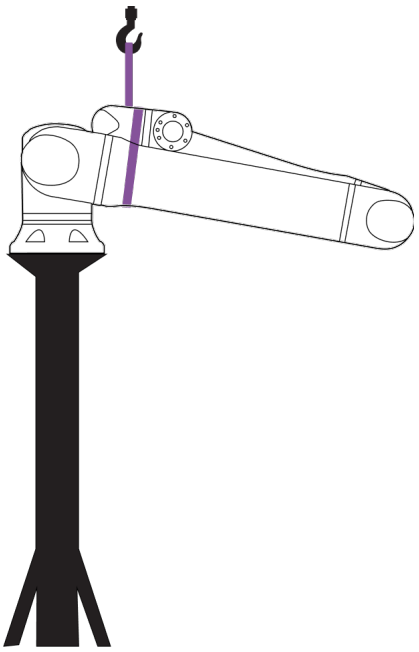
Úhlová montáž (±45°)



Montáž vzhůru nohama

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

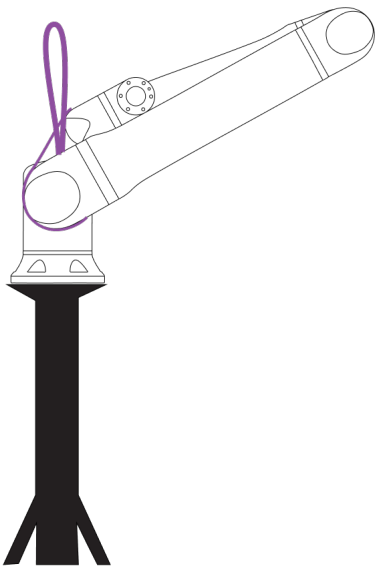
1. Montáž ramene robota. Utáhněte šrouby a použijte utahovací moment uvedený v příslušném návodu k použití.



2. Odstraňte popruh.
3. Zapněte robota a změňte polohu ramenního kloubu podle vašich potřeb.

> **POZNÁMKA**
> Při boční montáži není nutné robota zapínat.

4. Přemístěte popruh.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Zvedání nebo přesun těžkých částí může vést ke zranění.

- Mohou být zapotřebí zvedací zařízení/pomůcky.
- Vybalte rameno robota v požadovaném pracovním prostoru, abyste minimalizovali zvedání a manipulaci s těžkými díly.

VAROVÁNÍ

Nesprávná montáž součástí a/nebo zapojení může vést ke zranění.

- Mohou být vyžadovány osobní ochranné prostředky (obuv, brýle, rukavice).

POZNÁMKA

Ve vaší zemi mohou platit zvláštní předpisy pro zvedání břemen při montáži.

- Dodržujte místní předpisy a pokyny pro zvedání břemen.

Podrobný popis instalace naleznete v sekci Montáž.

5.1. Rameno robota

Popis Pokud není k dispozici popruh, může rameno robota v závislosti na jeho hmotnosti přenášet jedna nebo dvě osoby. Pokud popruh k dispozici je, je vyžadováno vybavení pro zvedání a přepravu.

5.2. Control Box and Teach Pendant

Popis Ovládací jednotku a přenosný ovládací terminál může nosit jedna osoba.
Během používání musí být všechny kabely smotány a připevněny, aby se zabránilo nebezpečí zakopnutí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6. Montáž a upevnění

Popis

Nainstalujte a zapněte rameno robota a ovládací skříň, abyste mohli začít používat PolyScope.

Sestavení robota

Před dalším pokračováním musíte sestavit rameno robota, ovládací jednotku a ovládací terminál.

1. Vybalte rameno a ovládací jednotku robota.
2. Rameno robota namontujte na pevný povrch bez vibrací.
3. Umístěte ovládací skříňku na nohu.
4. Připojte kabel robota k ramenu robota a ovládací skříni.
5. Vložte SD kartu do ovládací jednotky.
6. Zapojte síťový nebo hlavní napájecí kabel ovládací jednotky.

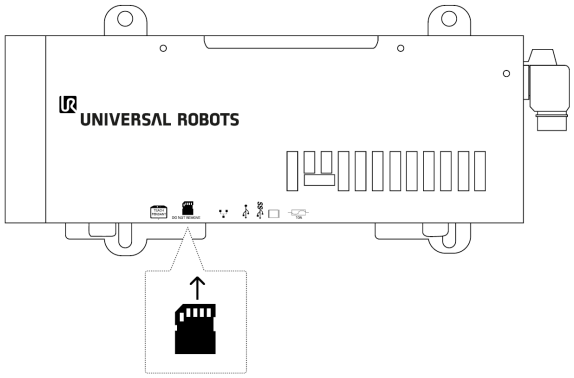
VAROVÁNÍ

Nezajištění ramene robota k pevnému povrchu může vést ke zranění způsobenému pádem robota.

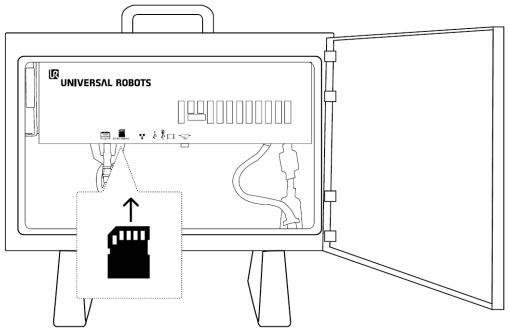
- Připevněte rameno robota k pevnému povrchu.

Vložte SD kartu

OEM ovládací jednotka



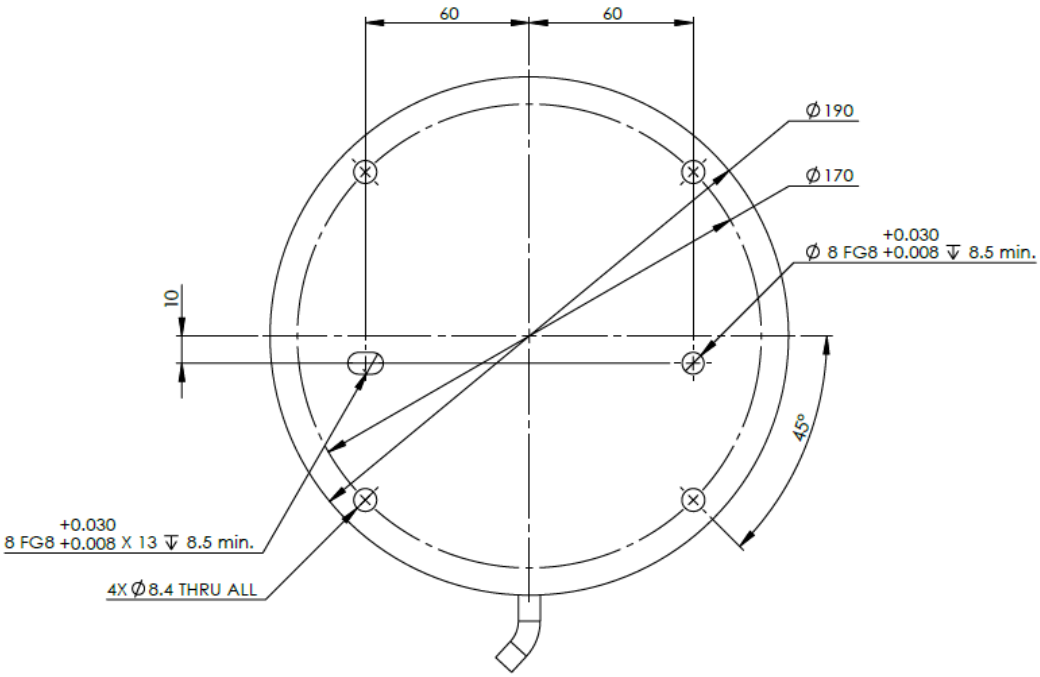
Ovládací jednotka



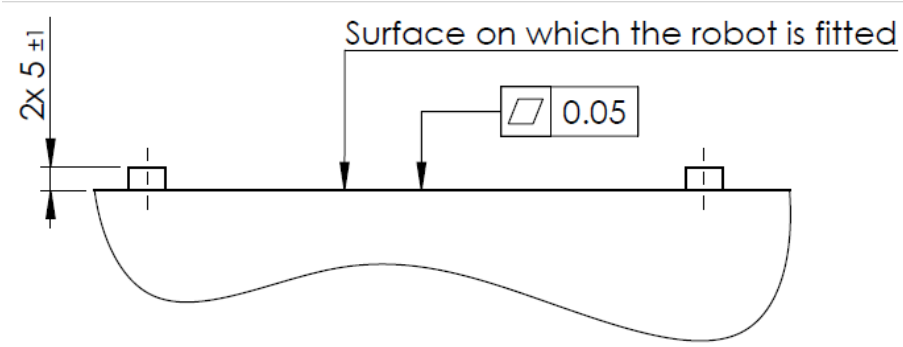
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.1. Zajištění ramene robota

Popis



1.1: *Pohled na základnu robota zespodu*



1.2: *Montážní deska pro základnu robota*

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vypnutí robotického ramene

VAROVÁNÍ

Neočekávané spuštění a/nebo pohyb mohou vést ke zranění.

- Vypněte rameno robota, abyste zabránili neočekávanému spuštění během montáže a demontáže.

1. Na levé straně zápatí klepněte na ikonu **Robot State** pro vypnutí ramene robota.

   Barva ikony se změní ze zelené na bílou.
2. Stisknutím vypínače na přenosném ovládacím terminálu vypnete ovládací jednotku.
3. Pokud se zobrazí dialogové okno **Vypnutí** , klepněte na **Vypnout**.

Nyní můžete:

- Odpojte napájecí kabel ze zásuvky.
- Počkejte 30 sekund, než robot vybije veškerou nahromaděnou energii.

Zajištění ramene robota

1. Umístěte rameno robotu na povrch, ke kterému má být přimontováno. Povrch musí být rovný a čistý.
2. Utáhněte čtyři šrouby M8 o pevnosti 8,8 na utahovací moment 20 Nm. (Hodnoty momentů byly v SW 5.18 aktualizovány. Starší tištěná verze může zobrazovat jiné hodnoty)
3. Pokud je třeba provést přesnou opětovnou montáž robotu, použijte otvor Ø 8 mm a drážku Ø 8 × 13 mm s odpovídajícími polohovacími piny Ø 8 h6 v montážní desce dle ISO 2338.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

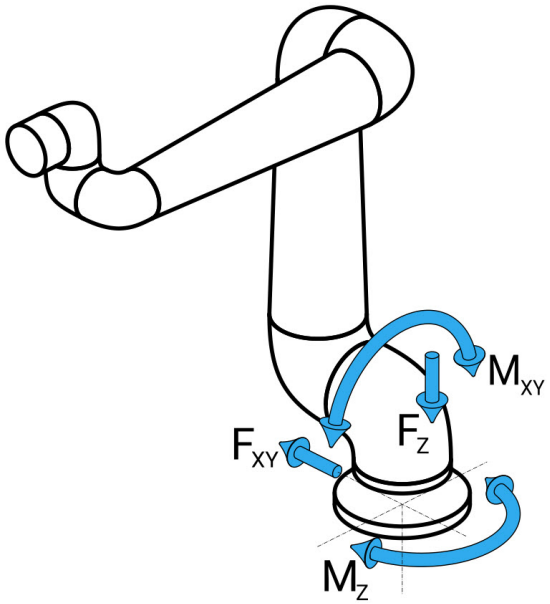
6.2. Dimenzování stojanu

Popis

Konstrukce (stojan), na které je rameno robotu namontováno, je důležitou součástí instalace robotu. Stojan musí být pevný a nesmí na něj působit vibrace z vnějších zdrojů.

Každý kloub robotu vytváří točivý moment, který posouvá a zastavuje robotické rameno. Při běžném nepřerušovaném provozu a při zastavení se momenty kloubů přenášejí na stojan robotu jako:

- Mz: Krouticí moment kolem základní osy z.
- Fz: Síla podél základní osy z.
- Mxy: Krouticí moment v libovolném směru v základní rovině xy.
- Fxy: Síla v libovolném směru v základní rovině xy.



Síla a moment v definici příruby základny.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Dimenzování stojanu

Velikost zatížení závisí na modelu robota, programu a mnoha dalších faktorech. Při dimenzování stojanu je třeba zohlednit zatížení, které rameno robota vyvíjí během běžného nepřetržitého provozu a během zastavovacích pohybů kategorie 0, 1 a 2.

Během zastavovacího pohybu mohou klouby překročit maximální jmenovitý provozní točivý moment. Zatížení při zastavovacím pohybu není závislé na typu kategorie zastavení. Hodnoty uvedené v následujících tabulkách představují maximální jmenovité zatížení při nejhorších možných pohybech vynásobené bezpečnostním faktorem 2,5. Skutečné zatížení nepřekračuje uvedené hodnoty.

Model robotu	Mz [Nm]	Fz [N]	M_{xy} [Nm]	F_{xy} [N]
UR10e	990	1700	1460	1160

Maximální krouticí momenty kloubů při zastaveních kategorie 0, 1 a 2.

Model robotu	Mz [Nm]	Fz [N]	M_{xy} [Nm]	F_{xy} [N]
UR10e	830	1450	860	860

Max. točivé momenty kloubů během běžného provozu.

Běžné provozní zatížení lze obecně omezit snížením mezních hodnot zrychlení kloubů. Skutečné provozní zatížení závisí na aplikaci a programu robota. Očekávané zatížení ve vaší konkrétní aplikaci můžete vyhodnotit pomocí programu URSim.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnostní rezervy

Můžete zahrnout dodatečné bezpečnostní rezervy a zohlednit následující konstrukční aspekty:

- **Statická tuhost**: Stojan, který není dostatečně tuhý, se při pohybu robotu vychýlí, což má za následek, že rameno robotu nedosáhne zamýšleného bodu trasy nebo dráhy. Nedostatečná statická tuhost může mít za následek také špatnou zkušenost s výukou volnoběhu nebo ochranné zastavení.
- **Dynamická tuhost**: Pokud se frekvence stojanu shoduje s frekvencí pohybu ramene robotu, může se celý systém dostat do rezonance, což navenek působí, jako by vibrovalo celé rameno robotu. Nedostatek dynamické tuhosti může vést i k ochrannému zastavení. Stojan by měl mít minimální rezonanční frekvenci 45 Hz.
- **Únava**: Stojan musí být dimenzován s ohledem na očekávanou provozní životnost a zátěžové cykly úplného systému.

VAROVÁNÍ

- Možné nebezpečí převrácení.
- Provozní zatížení robotického ramene může způsobit převrácení pohyblivých plošin, jako jsou stoly nebo mobilní roboty, což může vést k nehodám.
- Dejte prioritu bezpečnosti zavedením odpovídajících opatření, která za všech okolností zabrání převrácení pohyblivých plošin.

UPOZORNĚNÍ

- Pokud je robot namontován na vnější ose, nesmí být zrychlení této osy příliš vysoké.

  Pomocí skriptového příkazu set_base_acceleration () můžete nechat software robota kompenzovat zrychlení externích os: set_base_acceleration()

- Vysoké zrychlení může mít za následek, že robot provede bezpečnostní zastavení.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.3. Popis montáže

Popis

Příruba nástroje	K upevnění nástroje k přírubě nástroje slouží čtyři závitové otvory M6. Šrouby M6 s pevností 8,8 se utahují silou 8 Nm. Pro přesné polohování nástroje použijte čep v otvoru Ø6.
Ovládací jednotka	Ovládací jednotku lze zavěsit na zeď nebo umístit na zem.
Přenosný ovládací terminál/panel	Přenosný ovládací terminál se montuje na stěnu nebo se umisťuje na ovládací jednotku. Zkontrolujte, zda kabel nepředstavuje nebezpečí zakopnutí. Pro montáž ovládací jednotky a přenosného ovládacího terminálu lze zakoupit držáky navíc.

VAROVÁNÍ

Montáž a provoz robota v prostředí neodpovídajícím doporučenému stupni krytí IP může vést ke zranění.

- Namontuje robota v prostředí vhodném pro stupeň krytí IP. Robot se nesmí používat v prostředích překračujících hodnoty odpovídající stupnici IP pro robota (IP54), přenosný ovládací terminál (IP54) a ovládací jednotku (IP44)

VAROVÁNÍ

Nestabilní montáž může vést ke zranění.

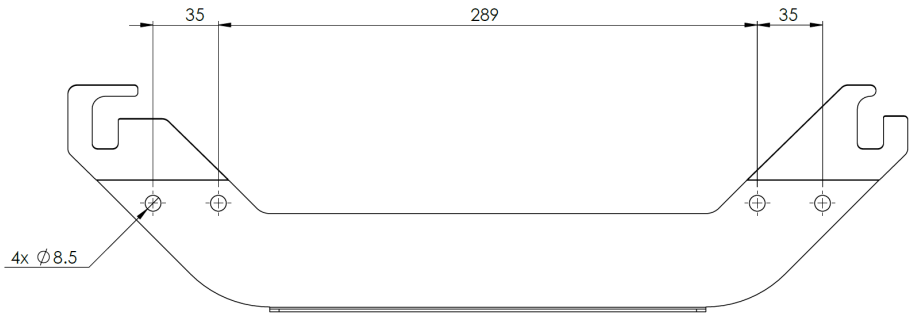
- Vždy se ujistěte, že jsou součásti robota správně a bezpečně namontovány a přišroubovány.

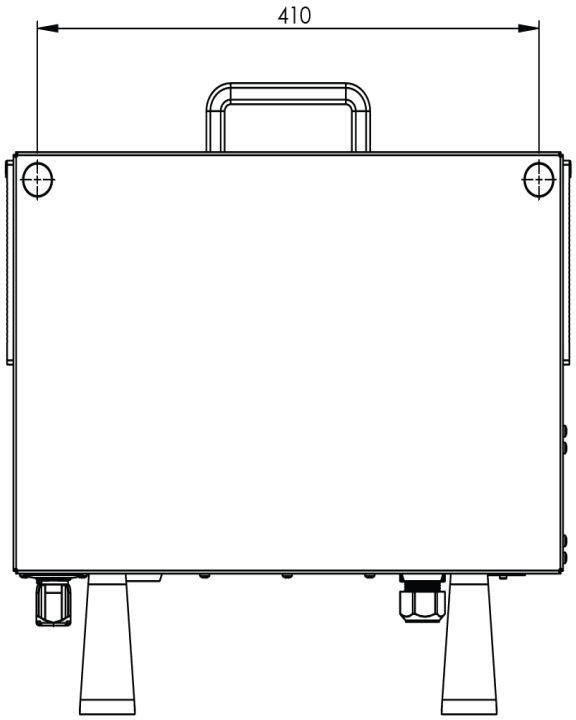
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.3.1. Montáž ovládací jednotky

Montáž ovládací jednotky na zeď

K montáži ovládací jednotky použijte držák dodávaný s robotem, který je uveden níže. Namontujte držák na stěnu a poté zavěste ovládací jednotku na držák pomocí montážních kolíků.



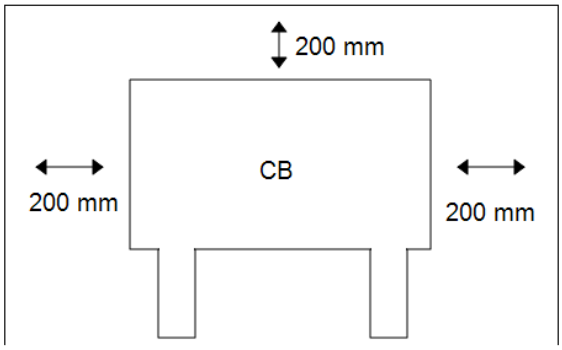


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.3.2. Volný prostor kolem ovládací jednotky

Popis

Proudění horkého vzduchu v ovládací jednotce může způsobit poruchu zařízení. Doporučená vzdálenost od ovládací jednotky je 200 mm z každé strany, aby byl zajištěn dostatečný přívod chladného vzduchu.



VAROVÁNÍ

Při kontaktu ovládací jednotky s vodou může dojít ke smrtelnému zranění.

- Zajistěte, aby se ovládací jednotka a kabely nedostaly do kontaktu s tekutinami.
- Umístěte ovládací jednotku (IP44) v prostředí odpovídajícím stupni krytí IP.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.4. Pracovní a provozní prostor

Popis

Pracovní prostor je rozsah plně vysunutého robotického ramene v horizontálním i vertikálním směru. Operační prostor je místo, kde má robot fungovat.

POZNÁMKA

Nerespektování pracovního a provozního prostoru robota může vést ke škodám na majetku.

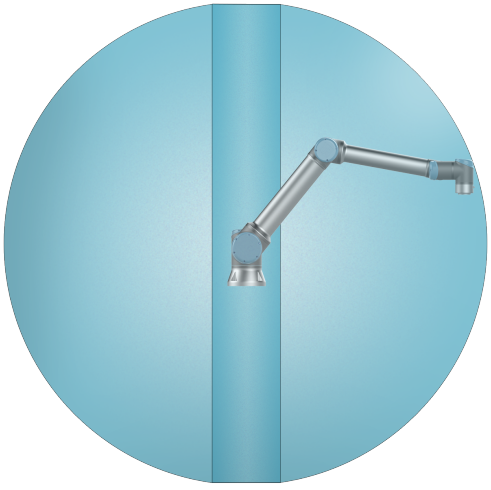
Při výběru místa pro montáž robota je nezbytné dbát na válcový prostor bezprostředně nad a pod základnou robota. Pohybu nástroje v blízkosti válcového prostoru je třeba se vyvarovat, protože to způsobuje rychlý pohyb kloubů, i když se nástroj pohybuje pomalu. To může způsobit, že robot pracuje neefektivně, a může to být překážkou při posuzování rizik.

POZNÁMKA

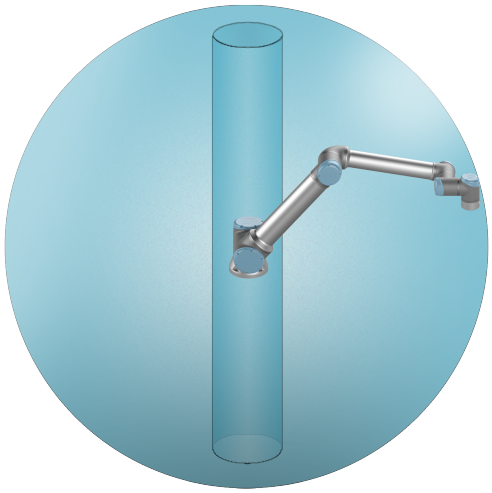
Pohyb nástroje v blízkosti hraničních pozic může způsobit, že se spoje budou pohybovat příliš rychle, což může vést ke ztrátě funkčnosti a poškození majetku.

- Nepohybujte nástrojem v blízkosti hraničních pozic, ani když se nástroj pohybuje pomalu.

Válcový prostor se nachází přímo nad a přímo pod základnou robota. Robot dosahuje do vzdálenosti až 1300 mm od základního kloubu.



Přední stěna



Se sklonem

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.4.1. Singularita

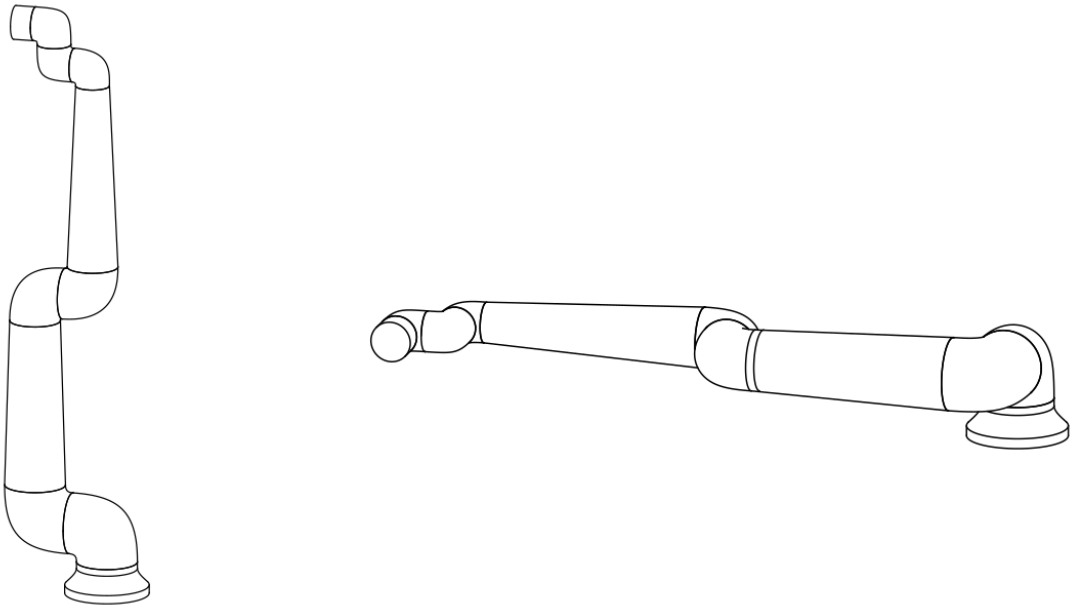
Popis

Singularita je pozice, která omezuje pohyb a možnost polohování robota. Rameno robota se může při dosažení a opuštění singularity zastavit nebo se pohybovat velmi prudce a rychle. Při umístění robota do pracovního prostoru a definování provozního prostoru je důležité vzít v úvahu níže uvedenou polohu singularity.

VAROVÁNÍ

Ujistěte se, že pohyb robota v blízkosti singularity nevytváří nebezpečí pro nikoho v dosahu ramene robota, koncového efektoru a obrobku.

- Nastavte bezpečnostní limity pro rychlost a zrychlení kloubu lokte.



Následující příčiny způsobují singularitu v rameni robota:

- Limit vnějšího pracovního prostoru
- Limit vnitřního pracovního prostoru
- Zarovnání zápěstí

Limit vnějšího pracovního prostoru

K singularitě dochází proto, že robot nedosáhne dostatečně daleko nebo dosáhne mimo maximální pracovní oblast.

Jak tomu zabránit: Uspořádejte zařízení kolem robota tak, aby se nedostalo mimo doporučený pracovní prostor.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Limit vnitřního pracovního prostoru

K singularitě dochází proto, že pohyby probíhají přímo nad nebo přímo pod základnou robota. To způsobuje, že je mnoho poloh/orientací nedosažitelných.

Jak tomu zabránit: Naprogramujte úlohu robota tak, aby nebylo nutné pracovat ve středovém válci nebo v jeho blízkosti. Můžete také zvážit upevnění základny robota na svislou plochu, abyste mohli otočit centrální válec ze svislé do vodorovné polohy a případně jej tak přesunout mimo kritické oblasti daného úkolu.

Zarovnání zápěstí

K této singularitě dochází, protože kloub zápěstí 2 rotuje ve stejné rovině jako rameno, loket a kloub zápěstí 1. To omezuje rozsah pohybu ramene robota bez ohledu na pracovní prostor.

Co je třeba se vyvarovat: Nastavte úkol robota tak, aby nebylo nutné takto vyrovnávat klouby zápěstí robota. Můžete také posunout směr nástroje tak, aby nástroj směřoval vodorovně bez problematického zarovnání zápěstí.

6.4.2. Pevná a mobilní instalace

Popis

Ať už je rameno robota pevné (připevněné ke stojanu, stěně nebo podlaze), nebo v mobilní instalaci (lineární osa, tlačný vozík nebo mobilní základna robota), musí být instalováno bezpečně, aby byla při každém pohybu zajištěna stabilita.

Konstrukce upevnění musí zajistit stabilitu při pohybech:

- ramene robota
- základny robota
- ramene i základny robota

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.5. Připojení robota: Kabel základní příruby

Popis

Tento pododdíl popisuje připojení ramene robota nakonfigurovaného s konektorem kabelu na přírubě základny.

Kabel z příruby základny

Kabel na přírubě základny slouží k připojení robota k rameni robota a ovládací jednotce. Kabel robota se na jednom konci připojuje ke kabelovému konektoru na přírubě základny a na druhém konci ke konektoru ovládací jednotky.
Po připojení robota můžete každý konektor uzamknout.

UPOZORNĚNÍ

Nesprávné připojení robota může vést k přerušení dodávky energie pro rameno robota.

- Neprodlužujte 12 metrový kabel robota.

POZNÁMKA

Přímé připojení kabelu z příruby základny k libovolné ovládací jednotce může způsobit poškození zařízení nebo škody na majetku.

- Nepřipojujte kabel z příruby základny přímo k ovládací jednotce.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.6. Připojení robota: Kabel robota

Popis

Tento pododdíl popisuje připojení ramene robota nakonfigurovaného s fixním 6 metrů dlouhým kabelem.

Připojení ramene a ovládací jednotky

Můžete otočit konektor doprava, aby jej bylo možné po zapojení kabelu snadněji uzamknout.

- Připojte rameno robota k ovládací jednotce pomocí kabelu robota.
- Kabel robota musí být připojen ke konektoru ve spodní části ovládací jednotky, jak je znázorněno níže, a uzamčen.
- Před spuštěním ramene robota otočte dvakrát konektor a zajistěte tak, aby byl konektor správně zapojen.

UPOZORNĚNÍ

Nesprávné připojení robota může vést k přerušení dodávky energie pro rameno robota.

- Kabel robota neodpojujte, pokud je rameno robota spuštěno.
- Neupravujte původní kabel robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

6.7. Síťová připojení

Popis

Kabel síťového napájení z ovládací jednotky je na konci vybaven standardní zástrčkou IEC. Na zástrčku IEC lze připojit zástrčku či kabel odpovídající standardu sítě v dané zemi.

POZNÁMKA

- IEC 61000-6-4: Rozsah platnosti kapitoly 1: „This part of IEC 61000 for emission requirement applies to electrical and electronic equipment intended for use within the environment of existing industrial (see 3.1.12) locations.“
- IEC 61000-6-4: Kapitola 3.1.12 průmyslové provozy: „Místa charakterizovaná samostatnou napájecí sítí, která je napájena z vysokonapěťového nebo středněnapěťového transformátoru, určeného pro napájení zařízení.”

Síťová připojení

V zájmu napájení robota musí být ovládací jednotka připojena k síti pomocí dodaného napájecího kabelu. Konektor IEC C13 na napájecí šňůře se připojuje k přívodu spotřebiče IEC C14 na spodní straně ovládací jednotky.

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Nesprávné umístění síťového připojení může mít za následek zranění.

- Napájecí zástrčka pro připojení do sítě musí být umístěna mimo dosah robota tak, aby bylo možné odpojit napájení, aniž by byl personál vystaven potenciálnímu nebezpečí.
- Pokud je zavedeno dodatečné zabezpečení, zástrčka pro připojení k síti musí být rovněž umístěna mimo zabezpečený prostor tak, aby bylo možné odpojit napájení bez vystavení jakémukoli potenciálnímu nebezpečí.

POZNÁMKA

Pro připojení k ovládací jednotce vždy používejte napájecí šňůru se zástrčkou určenou pro danou zemi.
V zemích s <200 Vac použijte napájecí kabel s proudovou zatížitelností 15 A.
V zemích s >200 Vac použijte napájecí kabel s proudovou zatížitelností 10 A.
Nepoužívejte adaptér.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

V rámci elektrické instalace zajistěte:

- Ukostření
- Pojistka síťového napájení
- Zařízení pro zbytkový proud
- Uzamykatelný spínač (ve vypnuté poloze)

Jako prostředek pro snadné uzamčení musí být nainstalován hlavní vypínač, kterým se vypnou všechna zařízení. Elektrické specifikace jsou zobrazeny v níže uvedené tabulce.

Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Vstupní napětí	90	-	264	V AC
Externí síťová pojistka (90-200 V)	15	-	16	A
Externí síťová pojistka (200-264 V)	8	-	16	A
Vstupní kmitočet	47	-	440	Hz
Napájení v pohotovostním stavu	-	-	<1.5	W
Nominální provozní příkon	90	250	500	W

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Nedodržení některého z níže uvedených pokynů může mít za následek vážné zranění nebo smrt v důsledku zasažení elektrickým proudem.

- Ujistěte se, že je robot správně uzemněn (elektrické spojení se zemí). Ke klasickému uzemnění veškerých zařízení v systému použijte nevyužité šrouby v ovládací jednotce označené symboly uzemnění. Jmenovitý proud zemnícího vodiče bude minimálně roven nejvyššímu proudu v systému.
- Ujistěte se, že je vstupní napájení do ovládací jednotky opatřeno proudovým chráničem (RCD) a správnou pojistkou.
- Pokud budete chtít během servisu provést úplnou instalaci robota, zajistěte uzamčení veškerého napájení.
- Zajistěte, aby V/V robota při uzamčení nenapájela jiná zařízení.
- Před zahájením napájení ovládací jednotky se ujistěte, že máte všechny kabely správně zapojené. Vždy používejte originální síťovou šňůru.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

7. První spuštění

Popis

První spuštění je počáteční sekvence akcí, které s robotem můžete po montáži provést. Tato počáteční sekvence vyžaduje, abyste:

- Zapnuli robota
- Vložili sériové číslo
- Ověření instalace
- Inicializovali rameno robota
- Otestujte držák a užitečné zatížení pomocí funkce volnoběhu
- Vypnuli robota

UPOZORNĚNÍ

Pokud před spuštěním ramene robota neověříte užitečné zatížení a instalaci, může dojít ke zranění osob anebo poškození majetku.

- Pokud jsou tato nastavení nesprávná, nebudou rameno robota ani ovládací jednotka fungovat správně a mohou představovat nebezpečí pro osoby i vybavení.

UPOZORNĚNÍ

Nesprávná nastavení užitečného zatížení a instalace brání správnému fungování ramene robota a ovládací jednotky.

- Vždy zkontrolujte, zda jsou nastavení užitečného zatížení a instalace správná.

POZNÁMKA

Spuštění robota při nízkých teplotách může vést ke snížení výkonu nebo k zastavení v důsledku viskozity oleje a maziva, která závisí na teplotě.

- Spuštění robota při nízkých teplotách může vyžadovat zahřívací fázi.

7.1. Zapnutí robota

Pro zapnutí robota

Zapnutím robota se zapne ovládací jednotka a načte se displej na obrazovce přenosného ovládacího terminálu.

1. Na přenosném ovládacím terminálu stiskněte tlačítko nouzového zastavení.
2. Stiskněte tlačítko napájení na Přenosném ovládacím terminálu (Teach Pendant) a zapněte robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

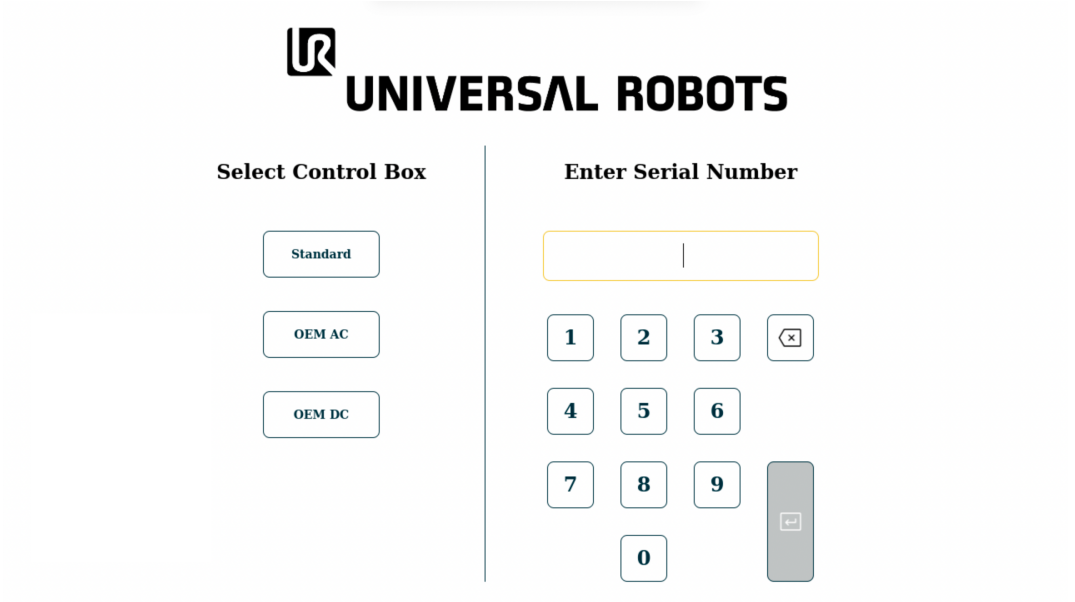
7.2. Vložení sériového čísla

Postup vložení sériového čísla

Při první instalaci robota je třeba zadat sériové číslo na rameni robota.
Tento postup je vyžadován také při přeinstalaci softwaru. Například při instalaci aktualizace softwaru.

1. Vyberte svou ovládací jednotku.
2. Doplňte sériové číslo ve formátu, v jakém je napsáno na rameni robota.
3. Klepněte na **OK** pro ukončení.

Načtení úvodní obrazovky může trvat několik minut.



7.3. Ověření instalace

Ověřte montáž robota

Nastavení montáže určuje, zda je robot namontován svisle, vodorovně nebo pod úhlem. Díky tomu může robot určit směr gravitace, což umožňuje plynulý a přesný pohyb.
Na této obrazovce můžete také určit orientaci základny robota vzhledem k pozorovateli, čímž zajistíte přesné zobrazení robota ve vizualizacích.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Pokud jsou tato nastavení nesprávná, nebudou rameno robota ani ovládací jednotka fungovat správně a mohou představovat nebezpečí pro osoby i vybavení. Pokud jsou tato nastavení nesprávná, nebudou rameno robota ani ovládací jednotka fungovat správně a mohou představovat nebezpečí pro osoby i vybavení.

UPOZORNĚNÍ

Ujistěte se že se robot nedotýká žádného předmětu (například stolu), neboť v případě kolize mezi ramenem robota a překážkou může dojít k poškození převodovky kloubu.

Chcete-li změnit nastavení upevnění ramene robota:

1. Na přenosném ovládacím terminálu stiskněte tlačítko nouzového zastavení.
2. Na přenosném ovládacím terminálu stiskněte tlačítko napájení a počkejte na spuštění systému a načtení PolyScope X.
3. Na obrazovce klepněte na **tlačítko OK** , jakmile se zobrazí dialogové okno Nouzové **zastavení** robota .
4. Klepněte na ikonu **Aplikace** v hlavní navigační liště na levé straně obrazovky přenosného ovládacího terminálu.

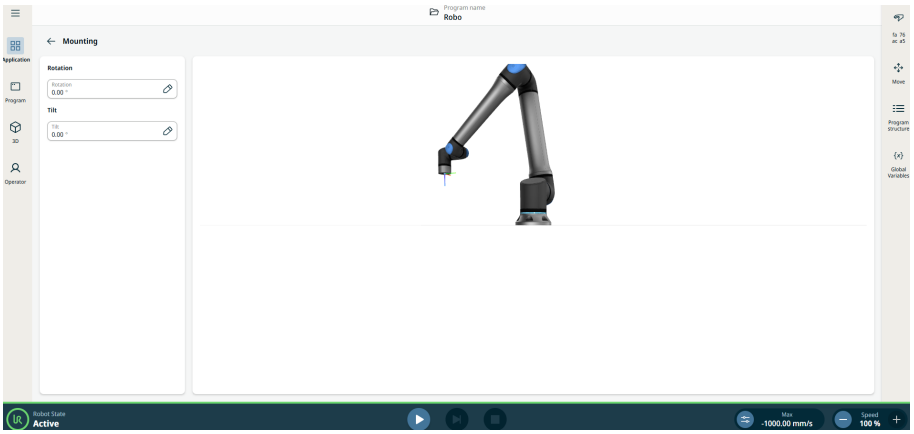
   Klepněte na ikonu **Montáž** .

   Zobrazí se obrazovka se dvěma poli na levé straně:

   Rotace. Vyrovnání vzhledem k napájecímu kabelu.

   Naklonění. Úhel základny ve stupních: 0 znamená montáž na vodorovnou podlahu, 90 znamená montáž na stěnu a 180 znamená montáž na strop.

   Rameno robota je vidět uprostřed obrazovky.



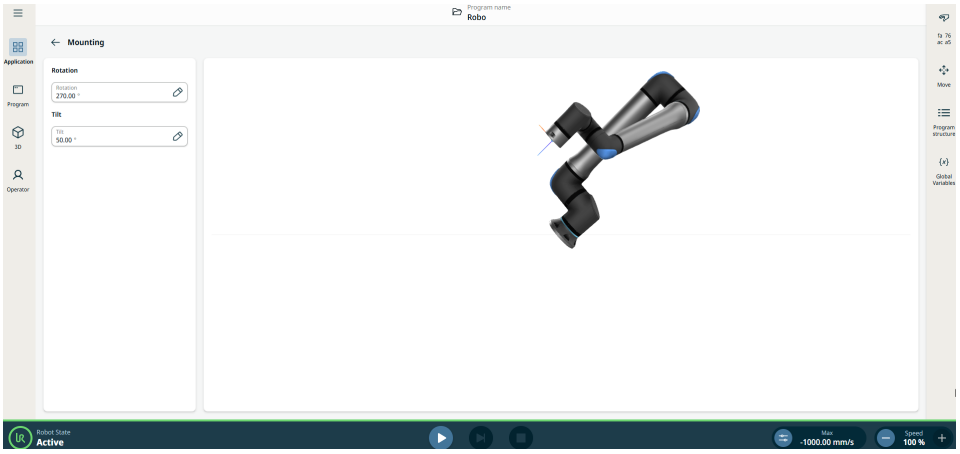
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

5. K nastavení zobrazení ramene robota můžete použít následující dotyková gesta. Změní se pouze aktuální zobrazení.
   - **Stiskněte a otáčejte** ve směru nebo proti směru hodinových ručiček.

     Funkce: Změní směr pohledu robota.
   - **Pinch .** Dotkněte se obrazovky dvěma prsty a přibližte je k sobě.

     Funkce: Zmenší zobrazení robota.
   - **Rozšířit .** Dotkněte se obrazovky dvěma prsty a roztáhněte je od sebe.

     Funkce: Zvětší zobrazení robota.
6. Klepněte na pole **„Rotace“**, zadejte hodnotu ve stupních a **potvrďte**.
7. Klepněte na pole **„Tilt“**, zadejte hodnotu ve stupních a **potvrďte**. Aktuální zobrazení se aktualizuje tak, aby odráželo odpovídající změnu v konfiguraci ramene robota.



8. Klepnutím na šipku zpět se vrátíte na předchozí obrazovku.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

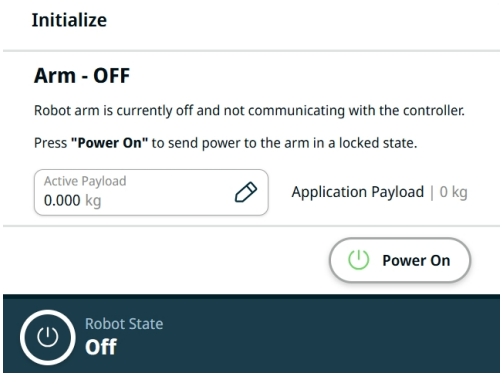
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Ověřit aktivní užitečné zatížení

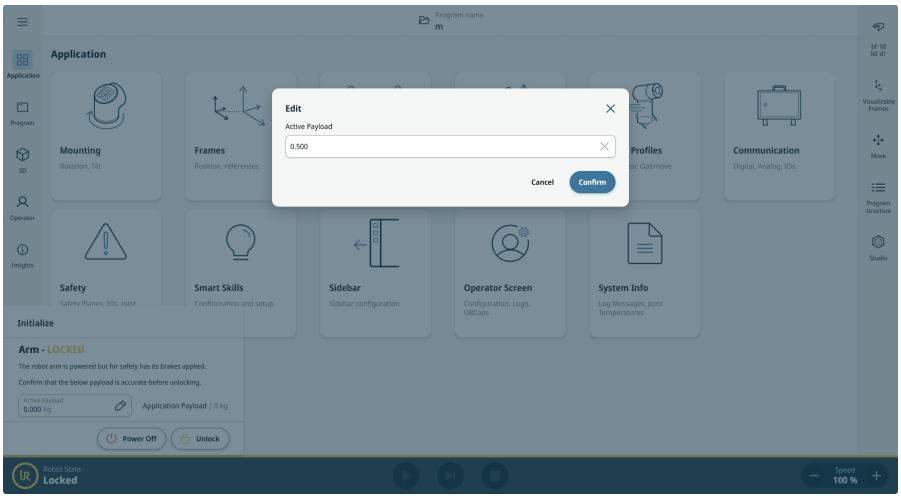
Spuštěním ramene robota se uvolní brzdový systém, což vám umožní začít s pohybem ramene robota a začít používat PolyScope X. Před zapnutím ramene robota je nutné ověřit, zda je nakonfigurováno správné aktivní užitečné zatížení.

1. Zkontrolujte stav robota **v** zápatí obrazovky.

   Pokud je **stav Nouzové zastavení**, podržte a otočte tlačítko nouzového zastavení, aby se systém resetoval. Rameno se poté přepne do **stavu Vypnuto** .
2. Vystupte mimo dosah (pracovní prostor) ramena robota.
3. Klepněte na tlačítko **napájení** na obrazovce.



4. V poli „Initialize“ klepněte na **„Power On“** . Při spuštění nového robota nebo při prvním spuštění po aktualizaci softwaru se může zobrazit dialogové okno **Aktualizace firmwaru**. Po dokončení aktualizace firmwaru ramene se stav robota změní na **Uzamčeno** .
5. V poli **Active Payload** zkontrolujte hmotnost užitečného zatížení.
6. Klepněte na **pole Active Payload** a na hlavní obrazovce se zobrazí pole **Edit** .
7. Zadejte aktuální užitečné zatížení a klepněte na **Potvrdit** .



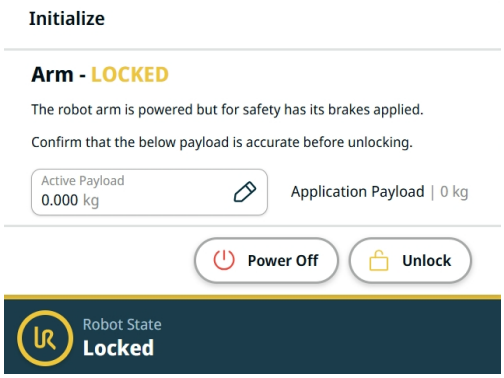
Nyní **můžete odblokovat** brzdy a začít pohybovat ramenem robota.

7.4. Spuštění ramene robota

Spuštění robota

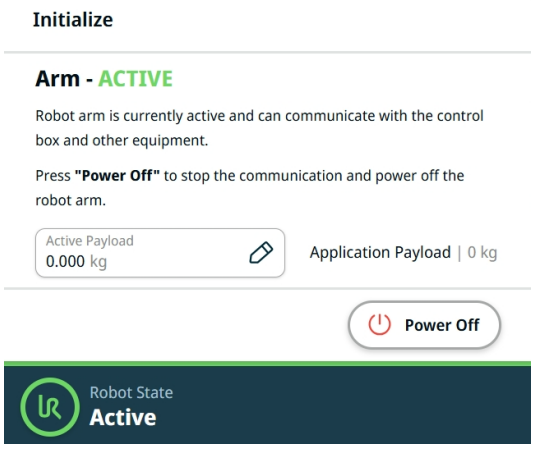
Spuštěním ramene robota se odpojí brzdný systém, což umožní začít pohybovat ramenem robota a začít používat systém PolyScope.

1. Na levé straně zápatí klepněte na ikonu napájení nebo ikonu **stavu robota**.
2. Pokud je stav ramene robota **„Vypnuto“**, klepněte v okně „Inicializace“ na položku **„Zapnout** “. Stav ramene robota se změní na **„Booting** “ a **„Locked**“.
3. Klepnutím na **Odemknout** uvolníte brzdy.



Inicializace ramene robota je doprovázena zvukem a mírnými pohyby při uvolnění brzd kloubů.

4. Stav ramene robota je nyní **Aktivní** a můžete začít používat rozhraní.



5. Chcete-li rameno robota vypnout, můžete klepnout na **možnost „Vypnout“**, nebo klepnutím na **možnost „Volnoběh“** zkontrolovat jeho upevnění.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

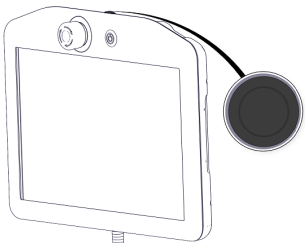
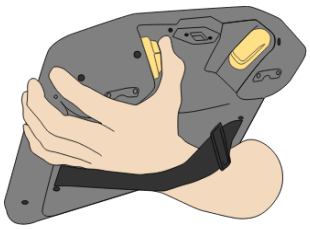
7.5. Testování držáku a užitečného zatížení pomocí volnoběhu

Popis

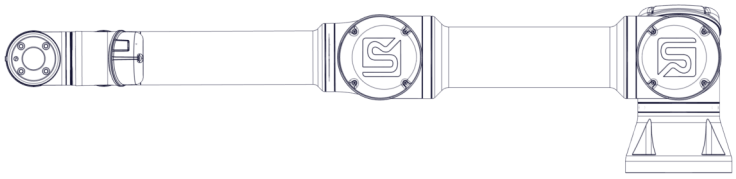
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

1. Set **Active Payload** to zero if there are no tools attached to the robot arm. Alternatively, set the **Active Payload**, TCP (tool center point) and CoG (center of gravity) according to tool specifications.
   See **Payload and Center of Gravity** for details.
2. To move the robot arm in Freedrive, see figure below.

Standard TP	třípolohové aktivační zařízení
On a standard teach pendant (TP), press and hold the Freedrive button.	On a 3PE TP, rapidly light-press, release, light-press again, and keep holding the 3PE button in this position.
	

3. Pull/Push the robot arm to a horizontally elongated position and release. See figure below.



Elongated horizontal position of UR robot

4. Verify the robot arm can maintain this position without support while you are pressing the Freedrive or 3PE button.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

7.6. Vypnutí robota

Vypnutí robotického ramene

VAROVÁNÍ

Neočekávané spuštění a/nebo pohyb mohou vést ke zranění.

- Vypněte rameno robota, abyste zabránili neočekávanému spuštění během montáže a demontáže.

1. Na levé straně zápatí klepněte na ikonu **Robot State** pro vypnutí ramene robota.

   Barva ikony se změní ze zelené na bílou.
2. Stisknutím vypínače na přenosném ovládacím terminálu vypnete ovládací jednotku.
3. Pokud se zobrazí dialogové okno **Vypnutí** , klepněte na **Vypnout**.

Nyní můžete:

- Odpojte napájecí kabel ze zásuvky.
- Počkejte 30 sekund, než robot vybije veškerou nahromaděnou energii.

7.7. Přehled rozhraní PolyScope X

Přehled

PolyScope X je software nainstalovaný na přenosném ovládacím terminálu, který ovládá rameno robota prostřednictvím dotykové obrazovky. Toto rozhraní PolyScope X umožňuje vytvářet, načítat a spouštět programy.

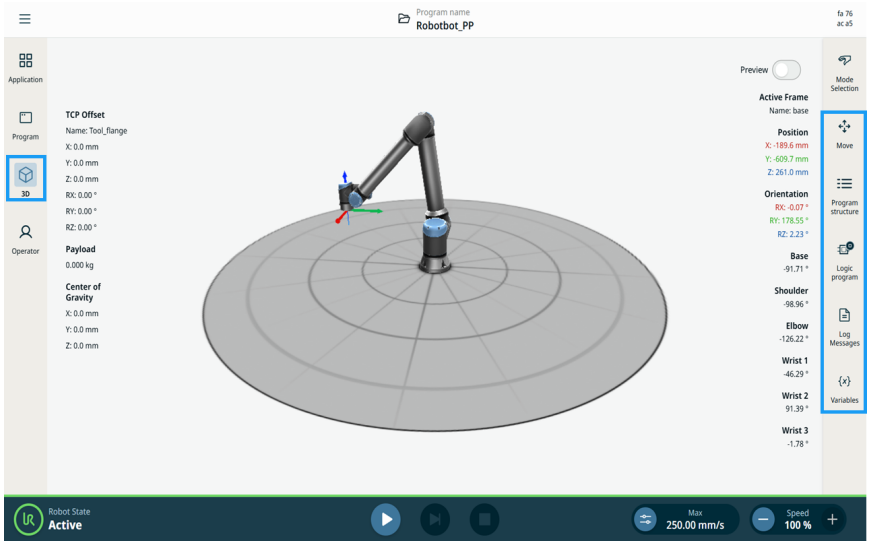
POZNÁMKA

Vždy aktualizujte software na nejnovější verzi.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Zobrazení hlavní obrazovky

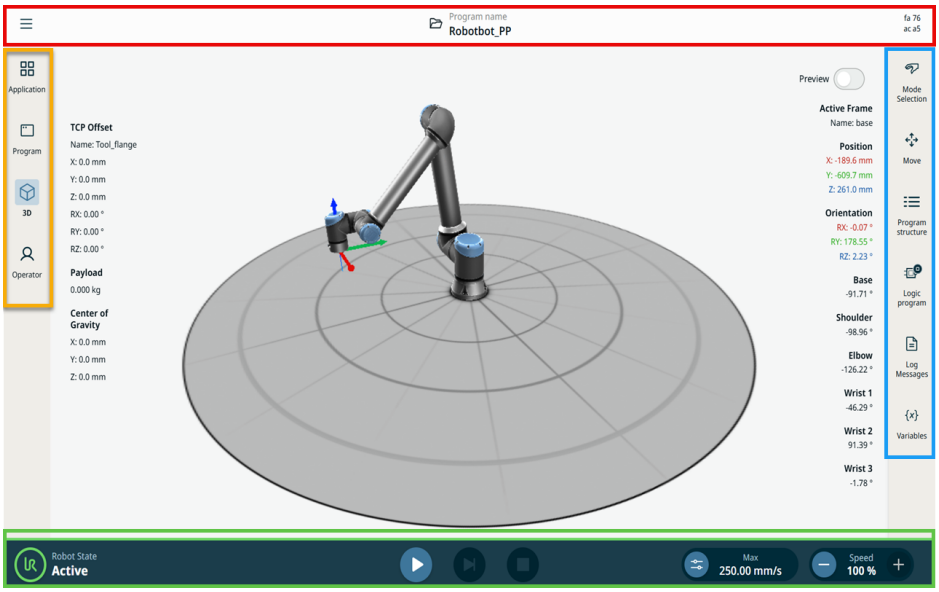
1. Klepněte na ikonu 3D prohlížeče v hlavní navigační liště. Získáte tak trojrozměrný pohled na robotické rameno v souřadném systému X-Y-Z.
2. Chcete-li maximalizovat plochu pro 3D zobrazení, sbalte obrazovku multitaskingu pomocí ikon na postranním panelu: , , , .
   - Jedním klepnutím přepínáte mezi panely obrazovky multitaskingu
   - Klepnutím na již vybranou ikonu zavřete obrazovku multitaskingu



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Obrazovka Rozvržení

Rozhraní obrazovky PolyScope X je rozděleno tak, jak ukazuje následující obrázek:



- **Záhlaví** – v rámečku s červeným okrajem. Nazývá se také správce systému ,který obsahuje složku pro načítání, vytváření a úpravy programů a přístup k URCaps.

  Obsahuje tři ikony:

  - Ikona nabídky možností
  - Správce systému
  - Bezpečnostní kontrolní součet
- **Hlavní navigace** – v rámečku s oranžovým okrajem. Nazývá se také **navigační centrum**.

  Obsahuje ikonu/pole pro výběr hlavní obrazovky:

  - Aplikace
  - Program
  - 3D prohlížeč
  - Obrazovka obsluhy
- **Postranní panel** – v rámečku s modrým okrajem. Také nazývaná **obrazovka** pro více úloh .

  Obsahuje ikonu/pole pro výběr obrazovky multitaskingu:

  - Výběr režimu
  - Pohyb
  - Struktura programu
  - Logický program
  - Zprávy protokolu
  - Proměnné
- **Zápatí** – v rámečku se zeleným okrajem. Nazývá se také **ovládací lišta robota**.

  Obsahuje tlačítka pro ovládání stavu robota, rychlosti a spuštění/přehrávání programu.

  - Inicializace stavu robota
  - Přehrát/pozastavit/zastavit
  - Ruční režim vysoké rychlosti
  - Posuvník rychlosti

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Kombinace obrazovek

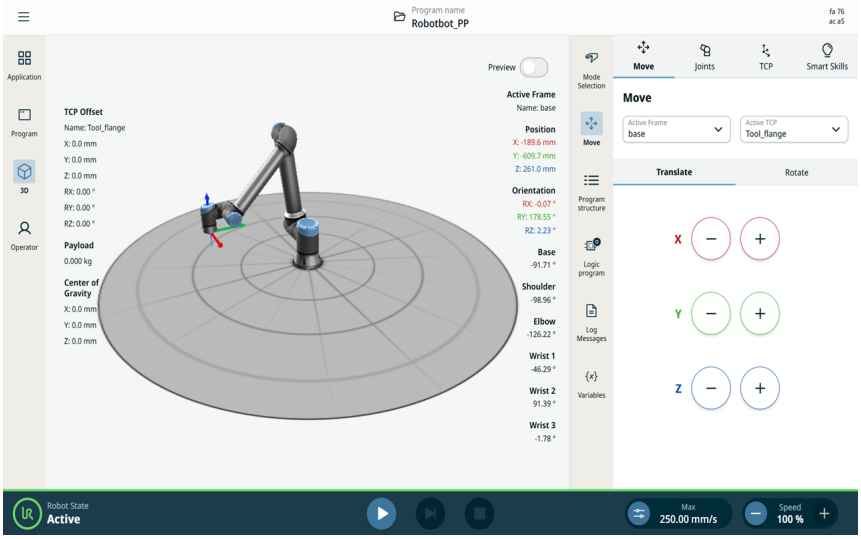
Hlavní obrazovka a obrazovka multitaskingu tvoří kombinaci ovládací obrazovky pro robota.
Obrazovka multitaskingu je nezávislá na hlavní obrazovce, takže můžete úlohy provádět samostatně. Můžete například nakonfigurovat program na hlavní obrazovce a současně pohybovat ramenem robota na obrazovce multitaskingu. Obrazovku multitaskingu můžete také skrýt, pokud není potřeba.

- **Hlavní obrazovka**

  Obsahuje pole a možnosti, které řídí a monitorují akce robota.

- **Obrazovka multitaskingu**

  Obsahuje pole a možnosti často spojené s hlavní obrazovkou.



Hlavní obrazovka a obrazovka Multitask

Zobrazení/skrytí obrazovky multitaskingu

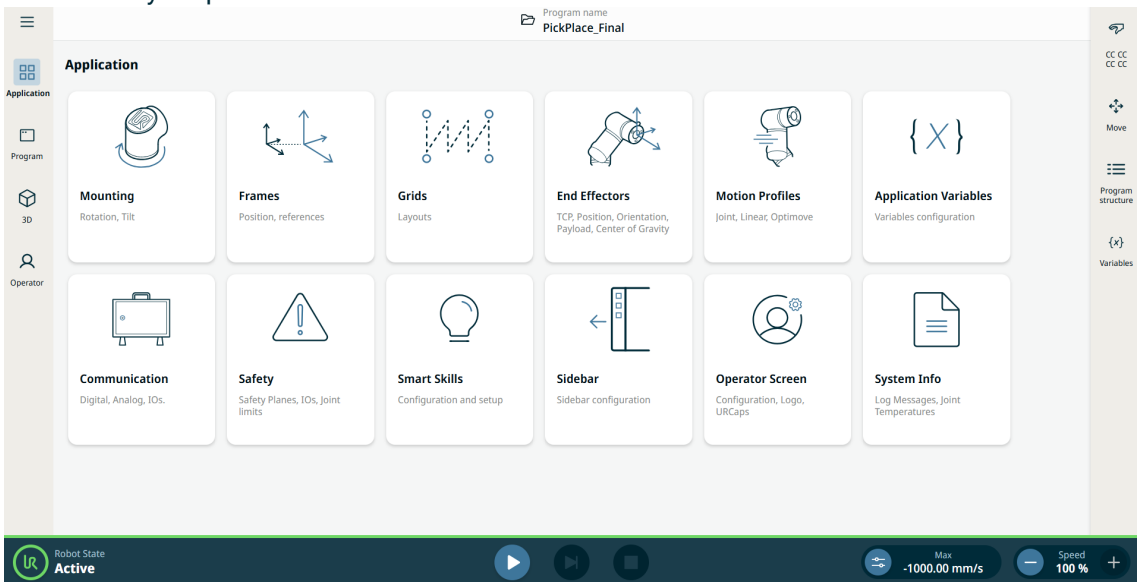
1. V postranním panelu klepněte na libovolnou ikonu, aby se zobrazila obrazovka multitaskingu.

   Postranní panel se rozbalí do středu obrazovky, a tím se zobrazí obrazovka multitaskingu.

2. Klepnutím na aktuálně vybranou ikonu v postranním panelu skryjete obrazovku multitaskingu.

7.8. Karta Aplikace

Karta Aplikace vám umožňuje konfigurovat nastavení, která ovlivňují celkový výkon robota a rozhraní PolyScope X.



Číslo 1.3: *Obrazovka Aplikace zobrazující tlačítka aplikace.*

Pomocí karty Aplikace získáte přístup k následujícím obrazovkám konfigurace.

- Montáž
- Rámce
- Aplikace Grids
- Aplikace koncových efektorů
- Profily pohybu
- Proměnné aplikace
- Komunikace
- Bezpečnost
- Aplikace Smart Skills
- Postranní panel na kartě Aplikace
- Aplikace na obrazovce operátora
- Systémové informace

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

7.9. Pohyb robota pomocí přenosného ovládacího terminálu 3PE

Popis

Volnoběh umožňuje manuální přemístění ramena robota do požadovaných pozic
Pro většinu velikostí robotů je nejtypičtějším způsobem aktivace Volnoběhu stisknutí tlačítka Volnoběh na přenosném ovládacím terminálu. Další způsoby aktivace a používání Volnoběhu jsou popsány v následujících částech.
Při volnoběhu se klouby ramen robota pohybují s malým odporem, protože brzdy jsou odbrzděny. Odpor se zvyšuje, když se rameno robota při volnoběhu přiblíží k předem definovanému limitu nebo rovině. To způsobuje, že je tažení robotického ramene do dané pozice poměrně těžké.

VAROVÁNÍ

V důsledku neočekávaného pohybu může dojít k úrazu obsluhy.

- Ověřte, zda nakonfigurované užitečné zatížení odpovídá používanému užitečnému zatížení.
- Ověřte, zda je správné užitečné zatížení bezpečně připevněno k přírubě nástroje.

Aktivace volnoběhu

Režim Freedrive lze aktivovat následujícími způsoby:

- Použitím 3PE Přenosného ovládacího terminálu.
- Použitím volnoběhu na robotu.
- Použitím akcí I/O.

POZNÁMKA

Aktivace funkce Volnoběhu během pohybu ramene robota může způsobit vychýlení a poruchy.

- Nepovolujte volnoběh ve chvíli, kdy na robota vyvíjíte tlak nebo jste s ním v kontaktu.

přenosný ovládací terminál

Použití tlačítka na ovládacím panelu 3PE k aktivaci volnoběhu ramene robota:

1. Rychle lehce stiskněte, uvolněte, pak znovu lehce stiskněte a podržte tlačítko 3PE v této poloze.

Nyní můžete rameno robota přetáhnout do požadované polohy, přičemž je udržováno lehké stisknutí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Freedrive na robotu

Použijte **volnoběh na robotu** k pohybu ramene robota v PolyScope:

1. V hlavní navigaci klepněte na **Aplikace**a poté klepněte na **Bezpečnost**.
2. Klepněte na **Odemknout** a zadejte heslo.
3. V části Bezpečnostní vstupy/výstupy klepněte na **Vstupy**.
4. V rozevíracím menu **Funkce** přejděte dolů na položku **Vstup s povoleným systémem volnoběhu**.
5. Klepnutím na **Apply** (Použít) a **Apply and Restart** (Použít a restartovat) restartujte rameno robota.
6. Klepněte na **Potvrdit konfiguraci**.
7. Přesuňte rameno robota podle potřeby.

Zpětné řízení

Během inicializace ramena robotu, lze při odbrzdění pozorovat menší vibrace. V některých situacích, například když je robot blízko kolize, jsou tyto vibrace nežádoucí. Použijte zpětný chod k vynucenému nastavení konkrétních kloubů do požadované polohy bez uvolnění všech brzd v rameni robota.

Heavy volnoběh

Pokud je rameno robota zapnuté a brzdy jsou uvolněné, lze klouby pohybovat silou. Síla potřebná k zahájení pohybu závisí na mezních hodnotách síly zadaných v nastavení bezpečnosti.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8. Instalace

Popis Instalace robota může vyžadovat konfiguraci a použití vstupních a výstupních signálů (I/O). Tyto různé typy vstupů/výstupů a jejich použití jsou popsány v následujících částech.

8.1. Upozornění a varování ve vztahu k elektrickému zařízení

Varování Dodržujte následující varování pro všechny skupiny rozhraní, včetně návrhu a instalace aplikace.

VAROVÁNÍ

Nedodržení některého z níže uvedených pokynů může mít za následek vážné zranění nebo smrt, protože může dojít k přemostění bezpečnostní funkce.

- Nikdy nepřipojujte bezpečnostní signály k programovatelnému logickému automatu (PLC), který není v rámci správné bezpečnostní úrovně bezpečnostním PLC. Je důležité oddělit signály bezpečnostního rozhraní od signálů normálního V/V rozhraní.
- Veškeré bezpečnostní signály by měly být vytvořeny jako redundantní (dva nezávislé kanály).
- Ponechte oba nezávislé kanály oddělené, aby jediná chyba nemohla vést k selhání bezpečnostní funkce.

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Nedodržení některého z níže uvedených pokynů může mít za následek vážné zranění nebo smrt v důsledku zasažení elektrickým proudem.

- Zajistěte, aby veškerá zařízení, která se nesmí dostat do kontaktu s vodou, zůstala suchá. Dostane-li se do výrobku voda, zastavte jeho chod, odpojte veškeré napájení a kontaktuje místní servis Universal Robots.
- Používejte pouze originální kabely dodávané s robotem. Nepoužívejte robota k aplikacím, při kterých dochází k ohýbání kabelů.
- Při instalaci kabelů rozhraní do vstupů/výstupů robota dbejte zvýšené opatrnosti. Kovová deska v dolní části je určena pro kabely rozhraní a konektory. Než začnete vrtat díry, desku odmontujte. Před zpětnou montáží desky důkladně odstraňte všechny špony. Nezapomeňte použít těsnění správné velikosti.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

UPOZORNĚNÍ

Rušivé signály, které překračují mez definovanou ve specifických normách IEC, mohou u robota způsobit neočekávané chování. Mějte na paměti následující:

- Robot má atestaci v souladu s mezinárodními normami IEC pro oblast **elektromagnetické kompatibility (EMC)**. Velmi vysoké meze signálů či nadměrná expozice mohou robota trvale poškodit. K problémům v oblasti EMC dochází obvykle při svařování a běžně jsou uvedeny v protokolu chybovou zprávou. Společnost Universal Robots nemůže být zodpovědná za všechny škody způsobené problémy v oblasti elektromagnetické kompatibility.
- V/V kabely vedoucí od ovládací jednotky k jinému stroji nebo továrnímu vybavení nesmí být delší než 30 m, pokud nebyly provedeny další testy.

UZEMNĚNÍ

Záporné přípojky jsou označeny zkratkou GND (kostra) a jsou připojeny ke štítu robota a ovládací jednotky. Veškeré uvedené přípojky GND slouží pouze k napájení a signalizaci. Na PE (ochranné uzemnění) použijte šroubové spoje velikosti M6 v ovládací jednotce, které jsou označeny symboly uzemnění. Jmenovitý proud zemnícího vodiče bude minimálně roven nejvyššímu proudu v systému.

PŘEČTĚTE SI MANUÁL

Některé vstupy/výstupy uvnitř ovládací jednotky je možné nakonfigurovat buď na normální, nebo bezpečné vstupy/výstupy. Přečtěte si a pochopte celou kapitolu o elektrickém rozhraní.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.2. Připojovací porty ovládací jednotky

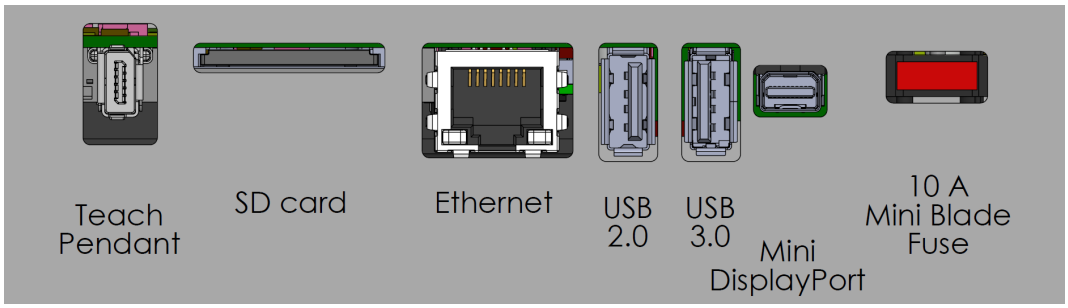
Popis

Spodní strana skupin rozhraní I/O na ovládací jednotce je vybavena externími připojovacími porty a pojistkou, jak je popsáno níže. Ve spodní části skříně ovládací jednotky jsou otvory s krytkami, kterými lze vést kabely externích konektorů pro přístup k připojovacím portům.

Externí připojovací porty

Porty pro externí připojení jsou následující:

- Port pro přenosný ovládací terminál pro použití přenosného ovládacího terminálu k ovládání nebo programování ramene robota.
- Port SD karty pro vložení SD karty.
- Ethernetový port umožňující připojení typu ethernet.
- Mini DisplayPort pro podporu monitorů využívajících DisplayPort. Tento port vyžaduje aktivní převodník, aby mohl podporovat DVI nebo HDMI.
- Malá nožová pojistka se používá při připojení externího napájecího zdroje.



POZNÁMKA

Připojení nebo odpojení přenosného ovládacího terminálu při zapnuté ovládací jednotce může způsobit poškození zařízení.

- Přenosný ovládací terminál nepřipojujte, pokud je ovládací jednotka zapnutá.
- Před připojením přenosného ovládacího terminálu vypněte ovládací jednotku.

POZNÁMKA

Nezapojení aktivního adaptéru před zapnutím ovládací jednotky může bránit výstupu na displej.

- Před zapnutím ovládací jednotky zapojte aktivní adaptér.
- V některých případech musí být externí monitor zapnutý před ovládací jednotkou.
- Použijte aktivní adaptér, který podporuje revizi 1.2, protože ne všechny adaptéry fungují ihned po vybalení.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.3. Ethernet

Popis

Rozhraní Ethernet lze použít pro:

- MODBUS, EtherNet/IP a PROFINET.
- Vzdálený přístup a ovládání.

Ethernetový kabel připojíte tak, že ho protáhnete otvorem v základně ovládací jednotky a zapojíte do ethernetového portu na spodní straně držáku.
Krytku v základně ovládací jednotky vyměňte za vhodnou kabelovou průchodku, abyste kabel připojili k ethernetového portu.

Elektrické specifikace jsou zobrazeny v níže uvedené tabulce.

Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Rychlost komunikace	10	-	1000	Mb/s

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.4. Instalace 3PE ovládacího terminálu

Popis

Přenosný ovládací terminál s třípolohovým aktivačním zařízením (3PE TP) je rozhraní s kritickým významem pro bezpečnost, které bylo navrženo za účelem vylepšení ručního ovládání. Tlačítka 3PE, která jsou integrována přímo do přenosného ovládacího terminálu, zajišťují, že pohyb robota lze spustit pouze tehdy, když obsluha provádí kontrolovaný úchop.

8.4.1. Instalace hardwaru

Odstranění přenosného ovládacího terminálu

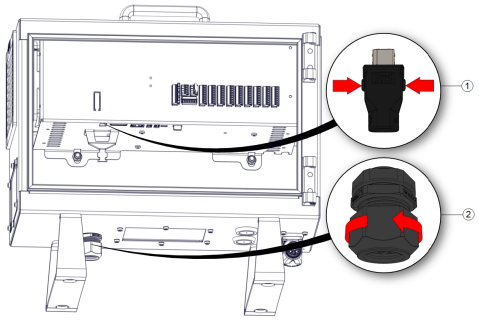
POZNÁMKA

Výměna přenosného ovládacího terminálu může vést k tomu, že systém při spuštění ohlásí chybu.

- Vždy vyberte správnou konfiguraci pro typ Přenosného ovládacího terminálu.

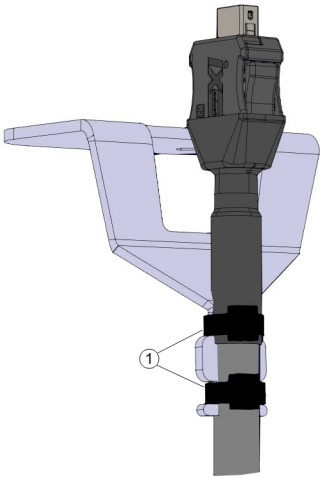
Demontáž standardního přenosného ovládacího terminálu:

1. Vypněte řídící jednotku a odpojte síťový kabel od zdroje napájení.
2. Odstraňte a vyhoďte dvě kabelové stahovací pásky použité pro upevnění kabelů ovládacího přenosného terminálu.
3. Stiskněte svorky na obou stranách zástrčky přenosného ovládacího terminálu (viz obrázek) a tahem dolů ji odpojte od portu terminálu.
4. Zcela otevřete/uvolněte plastovou průchodku ve spodní části ovládací jednotky a odpojte konektor a kabel přenosného ovládacího terminálu.
5. Opatrně odpojte kabel i přenosný ovládací terminál.



1	Klipy	2	Plastová průchodka

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.



1	Stahovací pásky

Instalace přenosného ovládacího terminálu s 3PE

1. Protáhněte konektor a kabel přenosného ovládacího terminálu skrz spodní část ovládací jednotky a zcela uzavřete/utáhněte plastovou průchodku.
2. Připojte zástrčku přenosného ovládacího terminálu do portu v terminálu.
3. K upevnění kabelů přenosného ovládacího terminálu použijte dvě nové stahovací pásky.
4. Připojte síťový kabel ke zdroji napájení a zapněte ovládací jednotku.

S přenosným ovládacím terminálem je vždy spojena určitá část kabelu, která při nesprávném uložení představuje riziko zakopnutí.

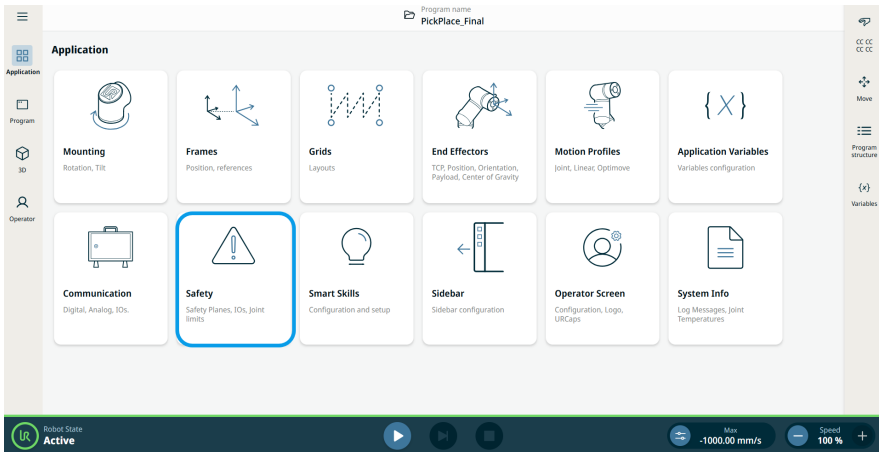
- Přenosný ovládací terminál a kabel nezapomeňte správně uložit, ať nehrozí nebezpečí zakopnutí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

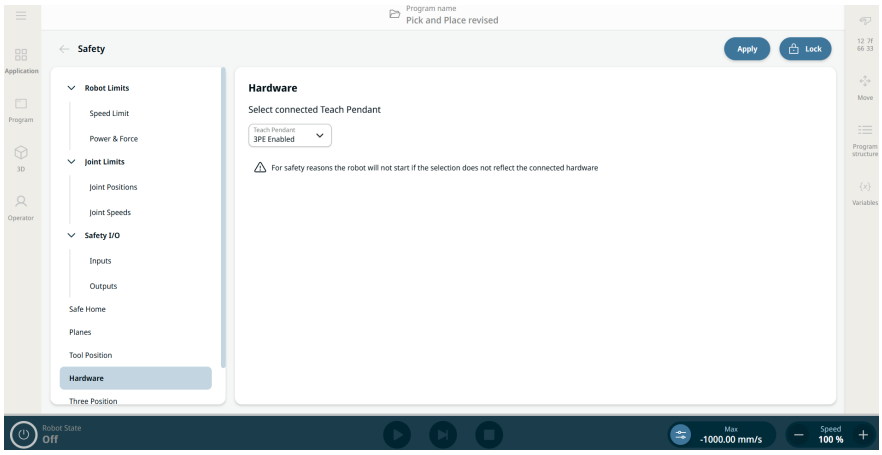
8.4.2. Instalace software

Konfigurace softwaru pro třípolohový ovládací terminál

1. V PolyScope klepněte v levém menu na položku **Aplikace** a vyberte **Bezpečnost**.



2. Klepněte na **Hardware** a tlačítko **Odemknout**.



3. Zadejte heslo a klepněte na **Potvrdit**. Přenosný ovládací terminál je nyní aktivován.
4. Klepnutím na **Použít** restartujte systém. PolyScope pokračuje v činnosti.
5. Klepněte na **Použít a restartovat** a poté na **Potvrdit konfiguraci**, čímž dokončíte instalaci softwaru pro 3PE Přenosný ovládací terminál.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

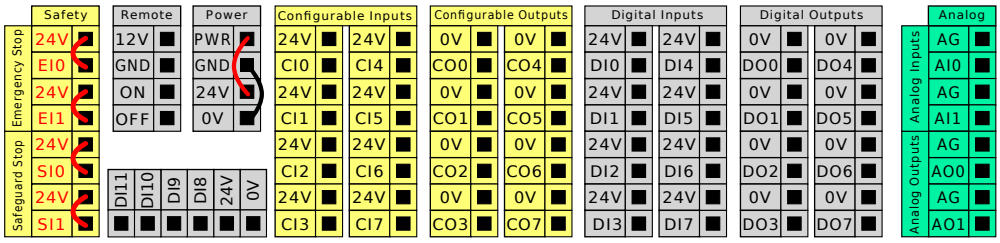
8.5. V/V rozhraní ovladače

Popis

Elektrické rozhraní uvnitř ovládací jednotky se skládá ze skupin vstupů a výstupů **I/O**, které umožňují komunikaci a konfiguraci mezi ramenem robota a různými typy zařízení. Skupiny I/O zahrnují:

- Digitální (24 V)
- Konfigurovatelný (24 V)
- Analogový
- Bezpečnostní (24 V)

Ilustrace níže ukazuje uspořádání skupin elektrického rozhraní uvnitř ovládací jednotky. Sledujte a dodržujte účel barevného schématu, jak je znázorněno níže.



Žlutá s červeným textem	Vyhrazené bezpečnostní signály
Žlutá s černým textem	Konfigurovatelné pro účely bezpečnosti
Šedá s černým textem	Víceúčelové digitální vstupy/výstupy
Zelená s černým textem	Víceúčelový analogový vstup/výstup

Skupiny I/O

Robota můžete naistalovat podle elektrických specifikací, které jsou stejné pro všechny tři uvedené vstupy.

- Bezpečnostní V/V.
- Konfigurovatelné vstupy/výstupy.
- Univerzální vstupy/výstupy.

POZNÁMKA

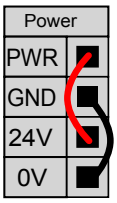
Konfigurovatelné I/O jsou I/O nakonfigurované jako bezpečnostní I/O nebo normální I/O. Jedná se o žluté svorky s černým textem.

Digitální I/O lze napájet z vnitřního 24V zdroje napájení nebo z externího zdroje napájení nakonfigurováním svorkovnice označené **Power**. Tento blok sestává ze čtyř terminálů/svorek. Horní dvě (PWR a GND) jsou 24V a jsou uzemněné z vnitřního 24V zdroje napájení. Spodní dvě svorky (24 V a 0 V) v bloku slouží jako 24V vstup pro napájení vstupů/výstupů. Výchozí konfigurace používá interní zdroj napájení.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

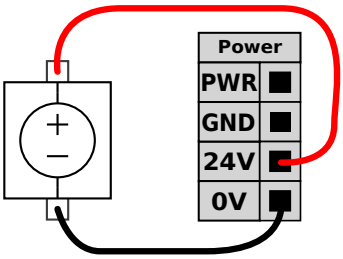
Výchozí nastavení napájení

V tomto příkladu výchozí konfigurace používá interní zdroj napájení



Externí napájení

Pokud je zapotřebí více proudu, můžete připojit externí zdroj napájení podle znázornění níže.
Používá se malá nožová pojistka s maximálním jmenovitým proudem 10 A. a minimálním jmenovitým napětím 32 V. Pojistka musí mít označení UL. Pokud je pojistka přetížena, je třeba ji vyměnit.



V tomto příkladu konfigurace využívá externí zdroj napájení pro větší proud.

Specifikace napájení

Elektrické specifikace pro vnitřní i externí zdroj napájení jsou znázorněny níže.

Svorky	Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Vnitřní 24V napájecí zdroj					
[PWR - GND]	Napětí	23	24	25	V
[PWR - GND]	Proud	0	-	2*	A
Požadavky na externí 24V vstup					
[24 V - 0 V]	Napětí	20	24	29	V
[24 V - 0 V]	Proud	0	-	6	A

* 3,5 A pro 500 ms nebo 33% pracovní cyklus.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Specifikace digitálních I/O

Digitální vstupy/výstupy jsou navrženy v souladu s IEC 61131-2. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

Svorky	Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Digitální výstupy					
[COx / DOx]	Proud*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Pokles napětí	0	-	0,5	V
[COx / DOx]	Svodový proud	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Funkce	-	PNP	-	Typ
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	Typ
Digitální vstupy					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Napětí	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Oblast OFF (vyp)	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Oblast ON (zap)	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Proud (11-30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funkce	-	PNP +	-	Typ
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Typ

*Pro odporové zatížení nebo indukční zatížení max. 1H.

8.5.1. Digitální vstup a výstup

Výstup nástroje

Výstup nástroje obsahuje dvě digitální výstupní pole, indikátor výstupního napětí nástroje a napájecího proudu a přepínač Dvoupinové napájení.

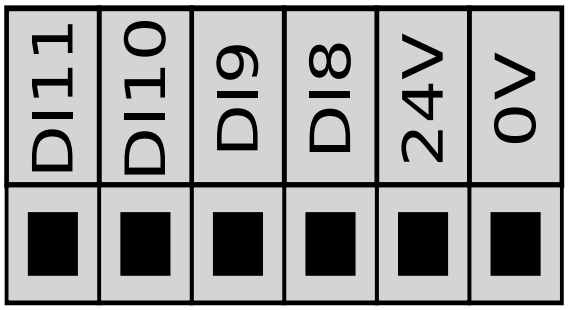
- **Digitální výstup (DO)** - lze nezávisle nastavit jako vysoký nebo nízký
- **Výstupní napětí nástroje** - volitelné 0V, 12V a 24V. Toto nastavení zůstává zachováno i po restartu ovladače robota
- **Napájení** - indikátor odběru proudu
- **Dvoupinové napájení.** - slouží k přepínání mezi digitálními výstupy a zdrojem energie pro nástroj. Povolení dvoupinového napájení zakáže výchozí digitální výstupy (DO) nástroje

Změny se projeví po výběru nové konfigurace výstupů. Aktuálně načtená instalace je upravena tak, aby odrážela novou konfiguraci. Po ověření správné funkce výstupů nástroje nezapomeňte instalaci uložit, aby nedošlo ke ztrátě změn.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Digitální vstup

Pro kvadraturní kódování Sledování dopravníku můžete použít horizontální blok digitálních vstupů (DI8-DI11) zobrazený níže.



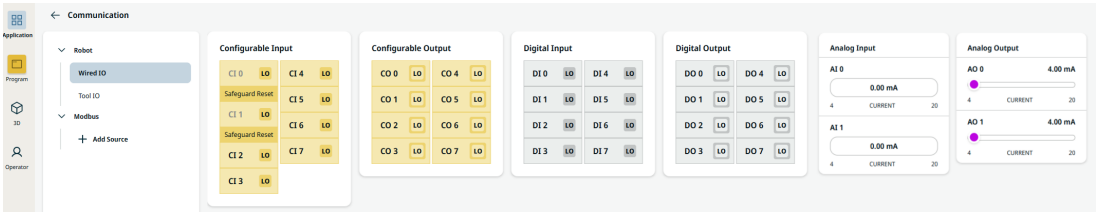
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.5.2. Použití karty Kabelové I/O

Popis

Pomocí obrazovky karty Kabelové I/O můžete sledovat a nastavovat aktuální signály I/O z/do ovládací jednotky.

Obrazovka zobrazuje aktuální stav I/O, a to i během provádění programu. Pokud se během provádění něco změní, program se zastaví. Při zastavení programu si všechny výstupní signály zachovají aktuální stav. Obnovovací frekvence obrazovky je 10 Hz, takže velmi rychlý signál se nemusí zobrazit správně.



Konfigurovatelné I/O

Konfigurovatelné I/O lze rezervovat pro speciální bezpečnostní nastavení definovaná v nastavení I/O. Pod těmi, které jsou rezervovány, bude místo výchozího nebo uživatelem definovaného názvu uveden název bezpečnostní funkce.

Konfigurovatelné vstupy, které jsou vyhrazeny pro bezpečnostní nastavení, nelze přepínat a zobrazí se pouze jako stavové indikátory.

Pro nerezervované I/O jsou k dispozici následující možnosti:

- Spustit program
- Zastavit program
- Pozastavit program
- Volnoběh

Digitální vstupy/výstupy

DI má následující možnosti:

- Spustit program
- Zastavit program
- Pozastavit program
- Volnoběh

Všechna DI jsou přednastavena na Nízké.
Všechna DO je nezávisle nastavena na hodnotu Vysoké nebo Nízké.

Analogové vstupy/výstupy

Analogové vstupy/výstupy lze nastavit na výstup proudu [4-20mA] nebo napětí [0-10V] . Tato nastavení zůstávají zachována i po restartu ovladače robota a jsou uložena v instalaci.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.5.3. Indikátor napájení pohonu

Popis

Indikátor napájení pohonu je kontrolka, která se rozsvítí, když je rameno robota zapnuté nebo když je kabel robota pod proudem. Když je rameno robota vypnuté, indikátor napájení pohonu zhasne.

Indikátor napájení pohonu je připojen přes digitální výstupy. Nejedná se o bezpečnostní funkci a nepoužívá bezpečnostní vstupy/výstupy.

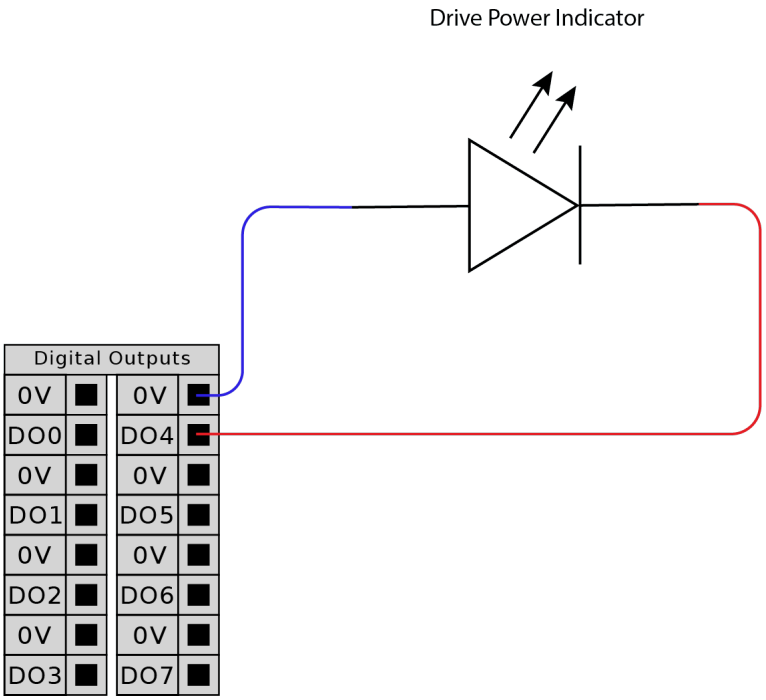
Indikátor

Indikátorem napájení pohonu může být světlo, které může fungovat při 24 V DC.

Postup nastavení indikátoru

Nastavení indikátoru vyžaduje světlo a kabeláž pro výstupy.

1. Připojte indikátor napájení pohonu k digitálním výstupům, jak je znázorněno na obrázku níže.
2. Zkontrolujte, zda je indikátor napájení pohonu správně připojen.
   - Můžete zapnout rameno robota a ověřit, zda se světlo rozsvítí.
   - Rameno robota můžete vypnout a ověřit, zda světlo zhasne.

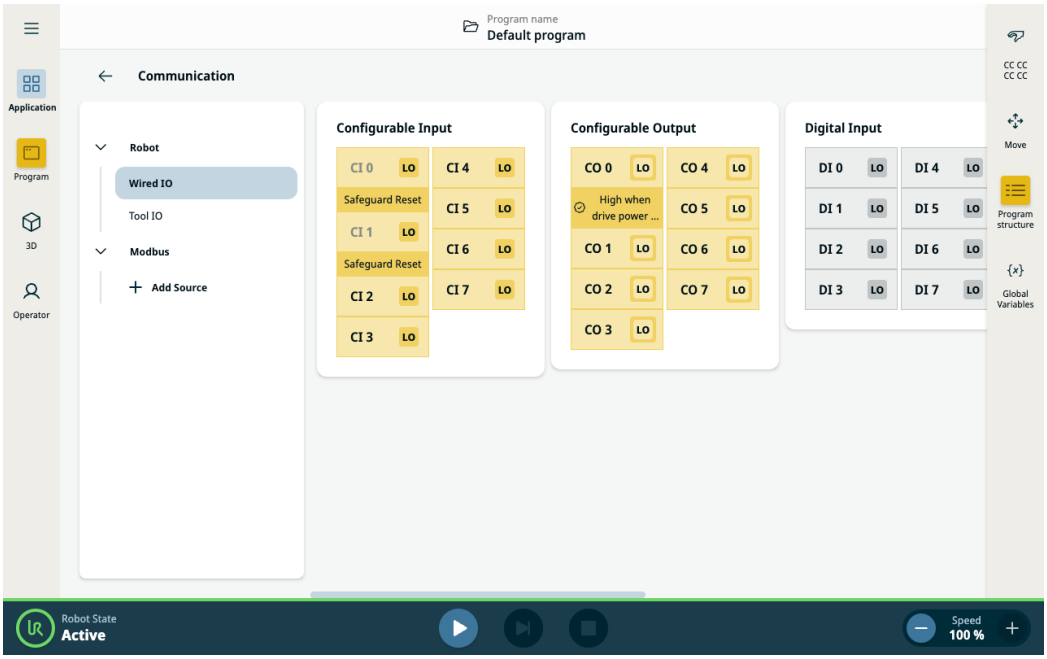


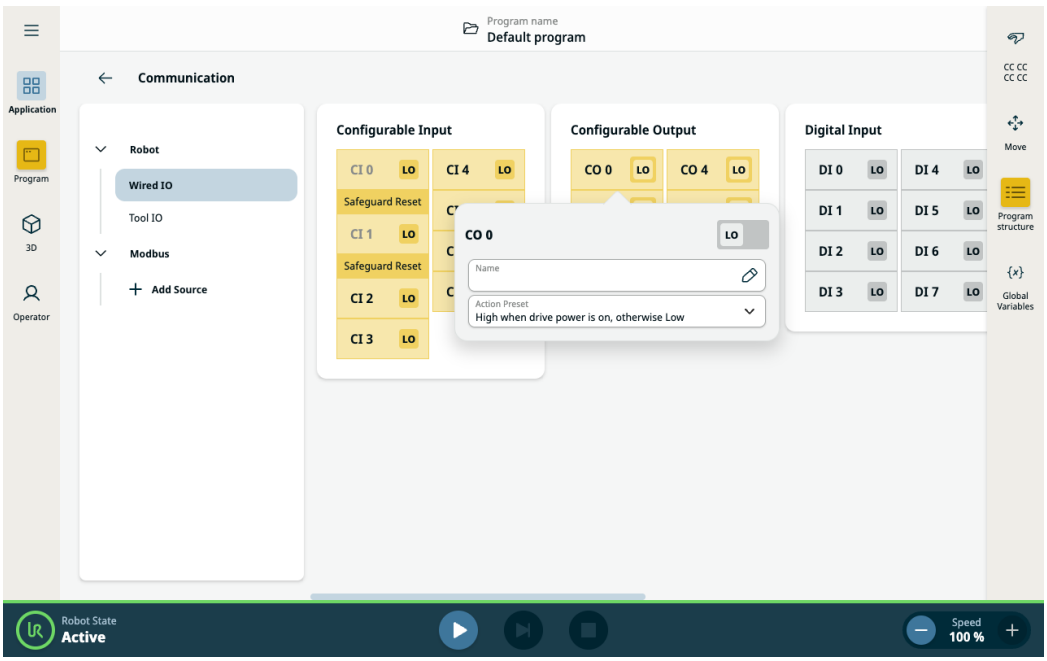
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Konfigurace indikátoru

1. V navigační nabídce klepněte na **Aplikace**.
2. Vyberte **Komunikace**.
3. V postranní nabídce vyberte **Kabelové IO**.
4. Přejděte na požadovaný typ výstupu a klepnutím vyberte jednu z následujících možností:
   - Konfigurovatelný výstup
   - Digitální výstup
   - Analogový výstup
5. Vyberte **Předvolba akce**

   Vybraný výstup můžete pojmenovat
6. V rozevírací nabídce vyberte možnost **Vysoké (high), pokud je pohon zapnutý. Jinak Nízké (low)**.





Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.6. Bezpečnostní V/V

Bezpečnostní V/V

Tato část popisuje vyhrazené bezpečnostní vstupy (žlutá svorka s červeným textem) a konfigurovatelné vstupy/výstupy (žluté svorky s černým textem), když jsou konfigurované jako bezpečnostní vstupy/výstupy.
Bezpečnostní přístroje a zařízení musí být nainstalovány podle bezpečnostních pokynů a posouzení rizik viz kapitola Bezpečnost.
Všechny bezpečnostní V/V jsou párové (redundantní), takže jedna porucha nezpůsobí ztrátu celé bezpečnostní funkce. Bezpečnostní vstupy a výstupy však musí být vedeny jako dvě samostatné větve.

Typy stálých bezpečnostních vstupů jsou:

- **Nouzové zastavení robota** pouze pro zařízení nouzového zastavení.
- **Ochranné zastavení** pro ochranná zařízení

Tabulka

Funkční rozdíl je znázorněn níže.

	Nouzové zastavení	Bezpečné zastavení	Zastavení 3PE
Robot ukončí pohyb.	Ano	Ano	Ano
Vykonávání programu	Pozastaveno	Pozastaveno	Pozastaveno
Hnací výkon	Vypnout	Zapnout	Zapnout
Obnovit	Manuální	Automaticky nebo ručně	Automaticky nebo ručně
Četnost použití	Zřídka	V každém cyklu až zřídka	V každém cyklu až zřídka
Vyžaduje opětovnou inicializaci	Pouze uvolnění brzd	Ne	Ne
Kategorie zastavení (IEC 60204-1)	1	2	2
Úroveň výkonnosti monitorovací funkce (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

Bezpečnostní upozornění

Použijte konfigurovatelné vstupy/výstupy k nastavení dalších bezpečnostních funkcí vstupů/výstupů, např. výstup nouzového zastavení. Pomocí rozhraní PolyScope definujte sadu konfigurovatelných vstupů/výstupů pro bezpečnostní funkce.

UPOZORNĚNÍ

Pokud nebudou bezpečnostní funkce pravidelně ověřovány a testovány, může to vést k nebezpečným situacím.

- Před uvedením robota do provozu je nutné zkontrolovat bezpečnostní funkce.
- Je nutné pravidelně testovat bezpečnostní funkce.

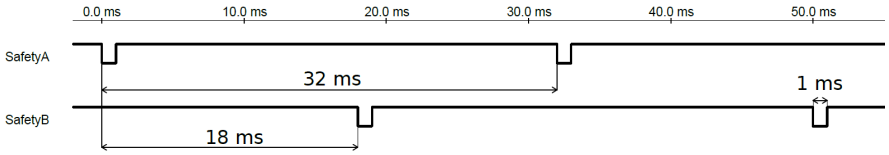
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Signály OSSD

Veškeré konfigurované a trvalé bezpečnostní vstupy jsou filtrovány tak, aby umožňovaly použití bezpečnostního zařízení OSSD s délkou impulzu do 3ms. Bezpečnostní vstup je vzorkován každou milisekundu a stav vstupu je dán nejčastěji zaznamenaným vstupním signálem za posledních 7 milisekund.

Bezpečnostní signály OSSD

Ovládací skříňku můžete nakonfigurovat tak, aby výstupovala impulzy OSSD, když je bezpečnostní výstup neaktivní/vysoký. Impulzy OSSD detekují schopnost ovládací skříně aktivovat/snížit bezpečnostní výstupy. Pokud jsou pro výstup povoleny impulzy OSSD, na bezpečnostním výstupu se jednou za 32 ms vygeneruje nízký puls 1 ms. Bezpečnostní systém detekuje, když je výstup připojen k napájení a vypne robota. Níže uvedený obrázek ukazuje: čas mezi impulsy na kanálu (32 ms), délku impulsu (1 ms) a čas od impulzu na jednom kanálu k impulzu na druhém kanálu (18 ms)

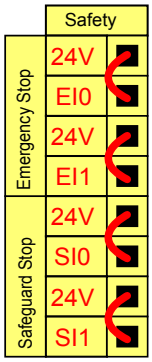


Jak povolit OSSD pro bezpečnostní výstup

1. V záhlaví klepněte na **Instalace** a vyberte **Bezpečnost**.
2. Pod **Bezpečnost**vyberte **I/O**.
3. Na obrazovce I/O v části Výstupní signál zaškrtněte požadované políčko OSSD. Chcete-li povolit zaškrtávací políčka OSSD, musíte přiřadit výstupní signál.

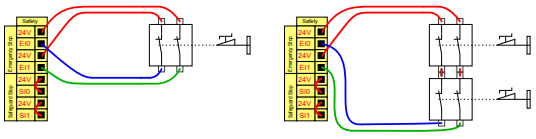
Výchozí bezpečnostní konfigurace

Robot je dodáván s výchozí konfigurací, která umožňuje provoz bez dalšího bezpečnostního vybavení.



Připojení tlačítka nouzového zastavení

Téměř u všech použití robota je vyžadováno připojení jednoho či více externích tlačítek nouzového zastavení. Ilustrace níže znázorňuje způsob připojení jednoho nebo dvou tlačítek nouzového zastavení.



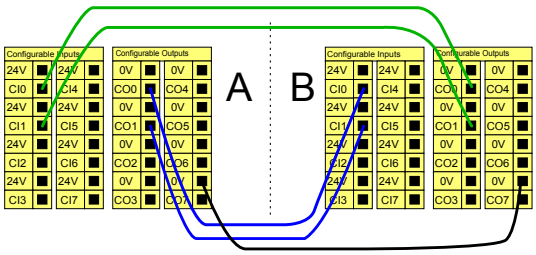
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Sdílení nouzového zastavení s jinými stroji

Můžete nastavit sdílenou funkci nouzového zastavení mezi robotem a dalšími stroji konfigurováním následujících funkcí vstup/výstup prostřednictvím rozhraní GUI. Vstup nouzového zastavení robota nelze používat pro účely sdílení. Pokud je nutné spojit více než dva roboty UR nebo jiné stroje, vyžaduje se bezpečnostní PLC automat k ovládání signálů nouzového zastavení.

- Konfigurovatelný pár vstupů: Externí nouzové zastavení.
- Konfigurovatelný pár výstupů: Zastavení systému.

Ilustrace níže znázorňuje sdílení funkce nouzového zastavení dvěma roboty UR. V tomto příkladu jsou použitými konfigurovanými vstupy/výstupy CI0-CI1 a CO0-CO1.

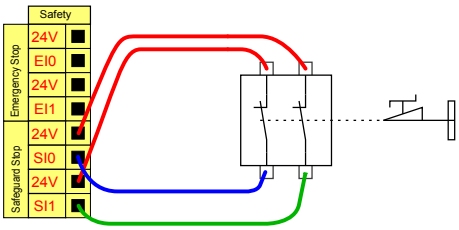


Bezpečnostní zastavení s automatickým pokračováním

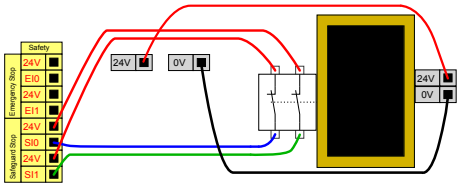
Tato konfigurace se používá pouze v případech, kde obsluha nemůže projít dveřmi a zavřít je za sebou. Konfigurovatelné vstupy/výstupy se používají k nastavení resetovacího tlačítka vně dveří k reaktivaci pohybu robota. Robot automaticky pokračuje v pohybu poté, co je znovu zajištěn signál.

VAROVÁNÍ

Tuto konfiguraci nepoužívejte, pokud lze signál zajistit z vnitřní strany bezpečnostního obvodu.



V tomto příkladu je dveřní spínač použit jako základní ochranné zařízení, které zastaví robota při otevření dveří.

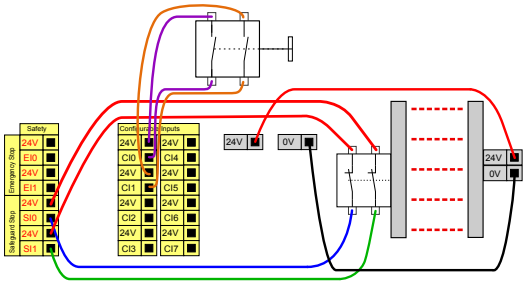


V tomto příkladu je bezpečnostní rohož použita jako bezpečnostní zařízení, u kterého je vhodné nastavit automatické obnovení činnosti. Tento příklad platí i pro bezpečnostní laserový skener.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnostní zastavení s resetovacím tlačítkem

Pokud je bezpečnostní rozhraní použito k interakci se světelným závěsem, vyžaduje se reset mimo bezpečnostní obvod. Resetovací tlačítko musí být dvoukanálového typu. V tomto příkladu jsou pro resetování nakonfigurované vstupy/výstupy CI0-CI1.

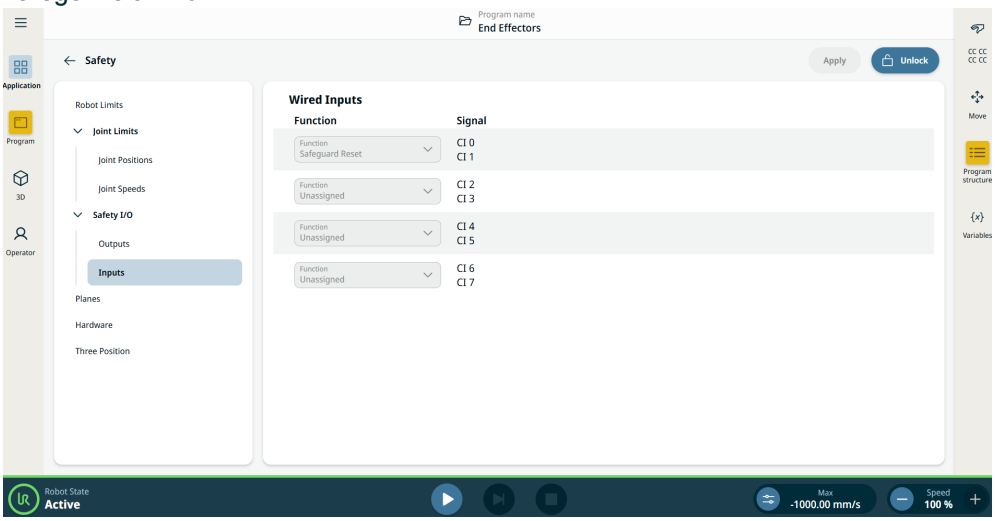


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

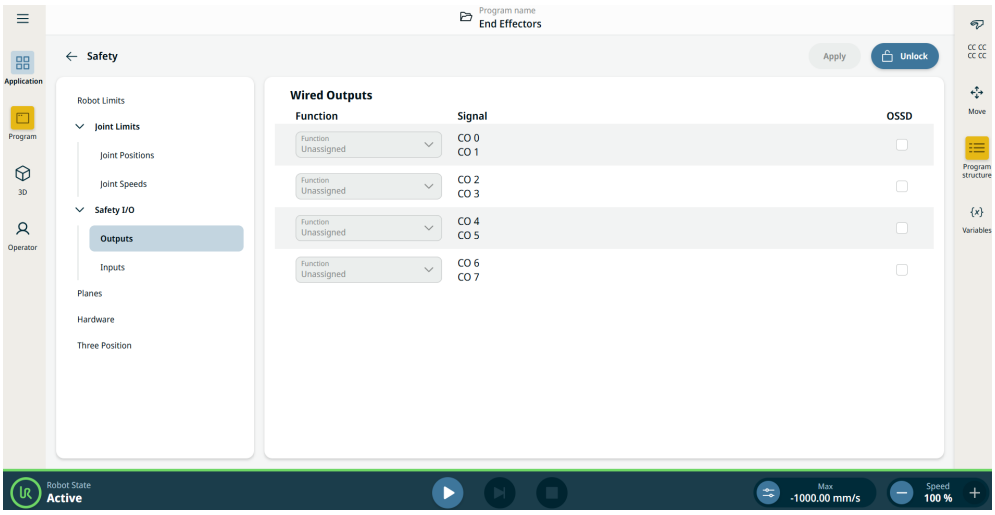
8.6.1. Signály bezpečnostních I/O

Popis

I/O se dělí na vstupy a výstupy a jsou spárovány tak, aby každá funkce poskytovala možnosti kategorii 3 a PLd.



Číslo 1.4: *Obrazovka PolyScope X zobrazující vstupní signály.*



POZNÁMKA

Při spouštění programů přes V/V nebo sběrnicový vstup může robot zahájit pohyb z aktuální polohy, není nutný žádný ruční přesun k prvnímu bodu trasy přes PolyScope.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Ovládací jednotka Vstupy

Vstupy jsou popsány v následujících tabulkách:

Tlačítko nouzového zastavení	Provede se zastavení kategorie 1 (IEC 60204-1), čímž ostatní stroje informuje pomocí výstupu systémového zastavení, pokud je tento výstup definován. Zastavení se spustí u všech součástí připojených k výstupu.
Nouzové zastavení robota	Provede se zastavení kategorie 1 (IEC 60204-1) pomocí vstupu ovládací jednotky, čímž ostatní stroje informuje pomocí výstupu systémového nouzového zastavení, pokud je tento výstup definován.
Externí nouzové zastavení	Provede se zastavení kategorie 1 (IEC 60204-1) pouze na robotu.
Omezený	Pokud robot používá konfiguraci **Běžná** nebo **Omezená**, lze použít všechny bezpečnostní limity. Nízký signál vysílaný do vstupů po nakonfigurování způsobí, že se bezpečnostní systém převede do omezené konfigurace. Rychlost ramene robota se sníží dle nastavených omezených parametrů. Bezpečnostní systém zaručuje, že robot přejde do mezních hodnot za méně než 0,5 s po vyslání vstupního signálu. Pokud rameno robota nadále porušuje některý z omezených limitů, spustí se kategorie zastavení 0. Spouštěcí roviny mohou také způsobit přechod na omezenou konfiguraci. Bezpečnostní systém stejným způsobem přejde na normální konfiguraci.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Ovládací jednotka Vstupy

Vstupy jsou popsány v následující tabulce:

Provozní režim	Při použití externího výběru režimu se přepíná mezi režimy **Automatický** a **Manuální**. Pokud je vstup na *nízké* úrovni, robot bude v automatickém režimu a pokud je tento vstup na *vysoké* úrovni, robot bude v manuálním režimu.
Reset ochranného opatření	Robot se vrátí ze stavu Bezpečnostní zastavení při náběžné hraně na vstupu bezpečnostního resetu. Pokud dojde k Ochrannému zastavení, tento vstup zajišťuje setrvání stavu Ochranného zastavení, dokud se nespustí resetování.
Zabezpečení	Zastavení vyvolané bezpečnostním vstupem. Provádí zastavení kategorie 2 (IEC 60204-1) ve všech režimech, když je vyvoláno zabezpečením.
Automatický režim Ochranné zastavení	Provede se zastavení kategorie 2 (IEC 60204-1), ale POUZE v automatickém režimu. *Ochranné zastavení automatického režimu* lze vybrat pouze v případě, že je nakonfigurováno a nainstalováno třípolohové aktivační zařízení.
Reset ochranného krytu automatického režimu	Robot se vrátí ze stavu Ochranné zastavení v automatickém režimu při náběžné hraně na vstupu bezpečnostního resetování v automatickém režimu.
Freedrive na robotu	Vstup volnoběhu můžete nakonfigurovat tak, abyste volnoběh mohli aktivovat a používat bez stisknutí tlačítka volnoběhu na standardním přenosném ovládacím terminálu nebo bez nutnosti dlouze stisknout některé z tlačítek na přenosném ovládacím panelu 3PE v poloze pro lehké stisknutí.
Třípolohové aktivační zařízení	V manuálním režimu musí být pro pohyb robota stisknuto a přidrženo ve středové poloze externí Třípolohové aktivační zařízení. Pokud používáte vestavěné Třípolohové aktivační zařízení, pro pohyb robota musí být tlačítko stisknuto a přidrženo ve středové poloze.

VAROVÁNÍ

Pokud je výchozí resetování zabezpečení vypnuto, automatické resetování proběhne, jakmile zabezpečení přestane vyvolávat zastavení.
K tomu může dojít, pokud osoba projde bezpečnostním polem.
Pokud osoba není detekována bezpečnostními prvky a je vystavena nebezpečí, automatické resetování není podle normy možné.

- Abyste zajistili resetování pouze v případě, že osoba není vystavena nebezpečí, použijte externí reset.

VAROVÁNÍ

Pokud je povoleno ochranné zastavení v automatickém režimu, bezpečnostní zastavení se v manuálním režimu nespustí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Výstupy ovládací jednotky

V případě porušení nebo poruchy bezpečnostního systému jsou všechny bezpečnostní výstupy nízké. To znamená, že výstup zastavení systému iniciuje zastavení, i když nebylo stisknuto tlačítko nouzového zastavení.
Můžete použít následující výstupní signály bezpečnostních funkcí. Jakmile skončí stav, který spustil vysoký signál, vrátí se veškeré signály na nízké hodnoty:

[1]Systémové zastavení	Signál je *Nízký* pokud byl v bezpečnostním systému spuštěn stav zastavení vstupem Nouzového zastavení robota nebo tlačítkem Nouzového zastavení. Pokud je vstupem zastavení systému spuštěn stav Nouzového zastavení, nízký signál se nevyšle, aby nedošlo k zablokování.
Pohyb robota	Signál je *Nízký*, když je robot v pohybu, jinak je vysoký.
Robot se nezastavuje	Signál je *Vysoký* v případě zastavení nebo zastavování robota z důvodu nouzového nebo ochranného zastavení. Jinak je logická hodnota nízká.
Omezený	Signál je *nízký*, pokud jsou aktivní omezené parametry nebo pokud je bezpečnostní vstup nakonfigurován pomocí omezeného vstupu a signál je momentálně nízký. V ostatních případech je signál vysoký.
Neomezený	Jedná se o opak Omezeného (viz definice výše).
Bezpečný domov	Signál je *Vysoký*, pokud se rameno robota zastaví a nachází se v nakonfigurované bezpečné základní poloze. Jinak je signál *Nízký*. Tato možnost se často používá při integraci robotů UR s mobilními roboty.
Zastaveno 3polohovým aktivačním zařízením	Když je zastavení pomocí třípolohového zařízení aktivní, signál je nízký, v opačném případě je vysoký.
Zastaveno jiným způsobem než 3polohovým aktivačním zařízením	Když je zastavení pomocí třípolohového zařízení neaktivní, signál je nízký, v opačném případě je vysoký.

POZNÁMKA

Jakékoliv externí zařízení ve stavu Nouzového zastavení od robotu prostřednictvím výstupu Systémového zastavení musí vyhovovat normě ISO 13850. Toto je obzvlášť důležité v sestavách, kde je vstup Nouzového zastavení robota připojen k externímu zařízení pro nouzové zastavení. V takových případech bude na výstupu Systémového zastavení při uvolnění externího zařízení pro nouzové zastavení vysoký signál. To znamená, že stav nouzového zastavení u externího zařízení bude resetován bez potřeby manuálního zásahu obsluhy robota. Dle bezpečnostních norem se u externího zařízení vyžaduje pro pokračování v chodu manuální zásah.

[1]Zastavení systému bylo u robotů Universal Robots dříve označováno jako „nouzové zastavení systému“. PolyScope může zobrazit „Nouzové zastavení systému“.

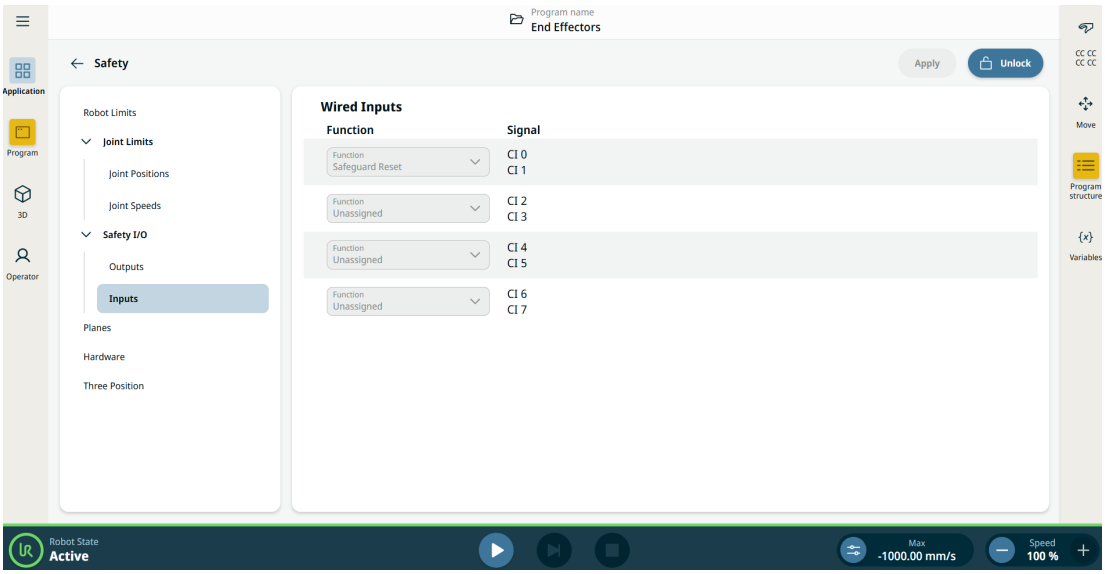
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.6.2. Nastavení I/O

Popis

Pomocí obrazovky I/O Setup (Nastavení vstupů/výstupů) definujte vstupně-výstupní signály a nakonfigurujte akce pomocí ovládacího prvku I/O . Typy vstupních/výstupních signálů jsou uvedeny v části **Vstup** a **Výstup**.



POZNÁMKA

Při spouštění programů přes V/V nebo sběrnicový vstup může robot zahájit pohyb z aktuální polohy, není nutný žádný ruční přesun k prvnímu bodu trasy přes PolyScope.

Vstupy

1. Přejděte na kartu aplikace.
2. Přejděte na Bezpečnost.
3. Klepněte na **Vstupy** v sekci **Bezpečnostní vstupy**.
4. Odemkněte nastavení.
5. Přiřaťe funkci ke skupině signálů.

Popis bezpečnostní funkce naleznete v části Bezpečnostní I/O signály.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Dostupné vstupní akce/úkony

Příkaz	Akce
Start	Spustí nebo obnoví aktuální program na náběžné hraně (povoleno pouze na dálkovém ovládání)
Stop	Zastaví aktuální program na stoupající hraně
Pozastavit	Pozastaví aktuální program na stoupající hraně
Volnoběh	Když je vstup vysoký, robot přejde do režimu Volnoběhu (podobně jako při stisknutí tlačítka **Volnoběh**). Pokud jiné podmínky znemožňují použití Volnoběhu, je vstup ignorován.

VAROVÁNÍ

Pokud je robot zastaven při použití vstupní akce Start, robot se před spuštěním tohoto programu pomalu přesune na první bod programu. Pokud je robot pozastaven při použití akce Start input, robot se před obnovením tohoto programu pomalu přesune do polohy, kde byl pozastaven.

Výstupy

1. Přejděte na kartu aplikace.
2. Přejděte na Bezpečnost.
3. V sekci Bezpečnostní I/O klepněte na položku Výstupy.
4. Odemkněte nastavení.
5. Přiřaťe funkci ke skupině signálů.

OSSD můžete aktivovat pro každý výstupní signál.
Popis bezpečnostní funkce naleznete v části Bezpečnostní I/O signály.

Dostupné výstupní akce/úkony

Akce	Výstupní stav	Stav programu
Nízká, když neběží	Nízká	Zastaveno nebo pozastaveno
Vysoká, když neběží	HI	Zastaveno nebo pozastaveno
Vysoká při běhu, nízká při zastavení	Nízká HI	Spuštěno, Zastaveno nebo pozastaveno
Nízká neplánovaná zastávka	Nízká	Program ukončen neplánovaně
Nízká neplánovaná zastávka, jinak vysoká	Nízká HI	Program ukončen neplánovaně Spuštění, zastavení nebo pozastavení
Kontinuální puls	Střídání mezi vysokým a nízkým	Spuštění (pozastavení nebo zastavení programu pro udržení stavu pulsu)

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Příčina ukončení programu

K neplánovanému ukončení programu může dojít z některého z uvedených důvodů:

- Zastavení robota
- Porucha
- Porušení
- Výjimka runtime

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.6.3. Použití I/O pro výběr režimu

Popis

Robota lze nakonfigurovat tak, aby přepínal mezi provozními režimy bez použití přenosného ovládacího terminálu. To znamená, že při přepínání z automatického do manuálního režimu a z manuálního do automatického režimu je zakázáno používat přenosný ovládací terminál.

Přepínání režimů bez použití přenosného ovládacího terminálu vyžaduje konfiguraci bezpečnostních vstupů/výstupů a sekundární zařízení jako přepínač režimů.

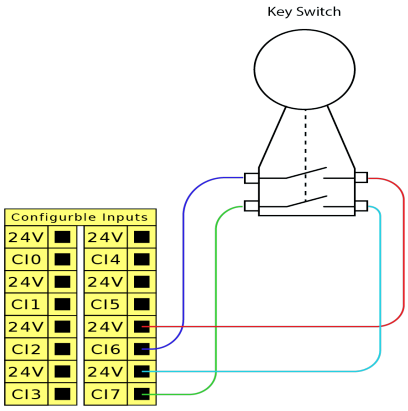
Přepínač režimů

Přepínač režimů může být klíčový spínač s redundantním elektrickým schématem nebo se signály z vyhrazeného bezpečnostního PLC.

Pokud chcete použít přepínač režimů

Použití přepínače režimů, například klíčového spínače, zabraňuje použití přenosného ovládacího terminálu k přepínání mezi režimy.

1. Připojte přepínač režimů ke vstupům, jak je znázorněno na obrázku níže.
2. Ověřte, zda je přepínač režimů správně připojen a nakonfigurován.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Konfiguraci připojených bezpečnostních vstupů

Konfigurace bezpečnostních vstupů pro připojení sekundárního zařízení vyžaduje odemknutí obrazovky bezpečnostních vstupů/výstupů.

1. V hlavní navigaci klepněte na **Aplikace**.
2. Vyberte **Bezpečnost** a klepněte na **Odemknout**.

   Po vyzvání zadejte heslo a odemkněte obrazovku Bezpečnost.

   Pokud jste dosud heslo nenastavili, použijte výchozí heslo: `ursafe`.
3. V části Bezpečnostní vstupy/výstupy vyberte **Vstupy**.
4. Klepnutím na jednu z možností v rozevírací nabídce „Vstup“ vyberte jeden ze vstupních signálů.
5. V rozevíracím seznamu vyberte **Provozní režim**.
6. Klepněte na **Použít** a povolte restart robota.
7. Klepněte na **Potvrdit bezpečnostní konfiguraci**.

   Nyní můžete sekundární zařízení používat pouze k výběru a/nebo přepínání mezi provozními režimy.

Jakmile je vstup přiřazen sekundárnímu zařízení, přepínání režimů prostřednictvím přenosného ovládacího terminálu je zakázáno. Při pokusu o přepnutí režimu pomocí přenosného ovládacího terminálu se zobrazí zpráva, že jej ke změně provozního režimu nelze použít.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

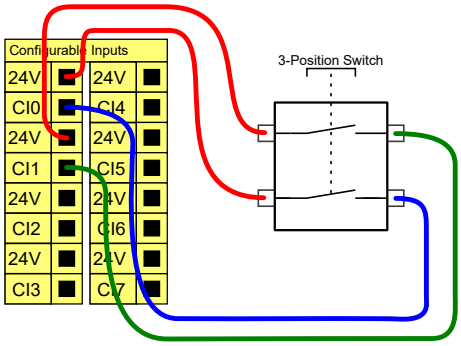
8.6.4. Třípolohové aktivační zařízení

Popis

Robot je vybaven aktivačním zařízení v podobě 3PE přenosného ovládacího terminálu. Ovládací jednotka Control Box podporuje následující konfigurace aktivačního zařízení:

- přenosný ovládací terminál
- Externí třípolohové aktivační zařízení
- Externí třípolohové zařízení a přenosný ovládací terminál 3PE

Na obrázku níže je znázorněn způsob připojení třípolohového aktivačního zařízení.



Poznámka: Dva vstupní kanály pro vstup třípolohového aktivačního zařízení mají toleranci nesouladu 1 s.

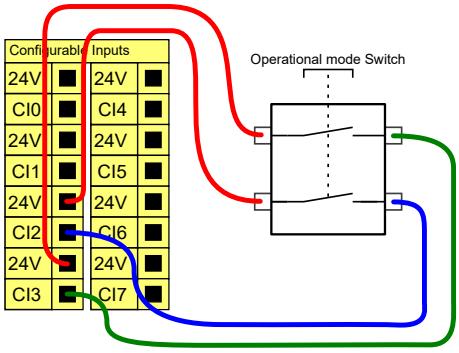
POZNÁMKA

Bezpečnostní systém robotu UR nepodporuje více externích třípolohových aktivačních zařízení.

Spínač provozního režimu

Použití třípolohového aktivačního zařízení vyžaduje použití spínače provozního režimu.

Na obrázku níže je přepínač provozního režimu.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.7. Univerzální digitální vstupy/výstupy

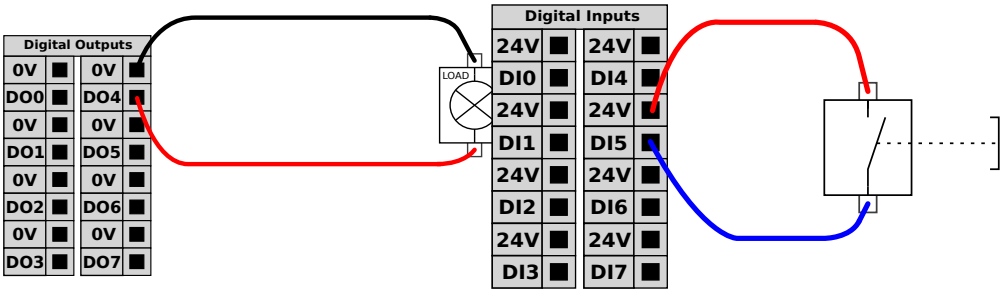
Popis

Obrazovka Spuštění obsahuje nastavení pro automatické načtení a spuštění výchozího programu, a pro automatickou inicializaci ramene robota při zapnutí.

Víceúčelové digitální vstupy/výstupy

V této části se popisuje všeobecný účel 24V vstupů/výstupů (šedé svorky) a konfigurovatelných vstupů/výstupů (žluté svorky s černým textem), když nejsou konfigurované jako bezpečnostní vstupy/výstupy.

Všeobecným účelem vstupů/výstupů může být přímé ovládání zařízení, jako jsou pneumatická relé, nebo komunikace s jinými PLC systémy. Veškeré digitální výstupy lze deaktivovat automaticky, když je zastaveno provádění programu.
V tomto režimu je výstup vždy nízký, když není program spuštěný. Příklady jsou uvedeny v následujících podkapitolách.
Tyto příklady využívají běžné digitální výstupy, ale je možné použít i jakékoliv konfigurovatelné výstupy, pokud nejsou nakonfigurovány k provádění bezpečnostní funkce.

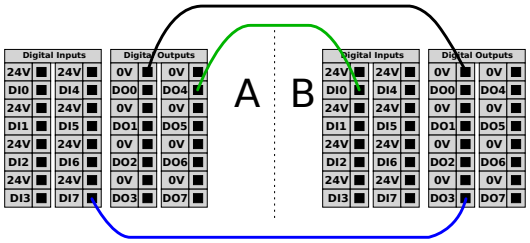


V tomto příkladu je zátěž po připojení řízena digitálními výstupy.

V tomto příkladu je k digitálnímu vstupu připojeno jednoduché tlačítko.

Komunikace s jinými stroji či automaty PLC

Digitální vstupy/výstupy můžete použít ke komunikaci s jiným zařízením, pokud je zajištěn běžný GND (0V) a pokud stroj používá PNP technologii, jak je popsáno níže.



POZNÁMKA

Pro připojení digitálních vstupů/výstupů použijte stíněné kabely.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.7.1. Vzdálené ovládání zapnutí/vypnutí

Popis

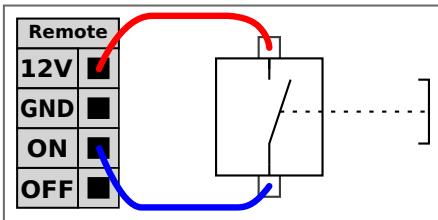
Použijte dálkový vypínač **ZAP/VYP** k zapínaní a vypínání ovládací jednotky bez použití přenosného ovládacího panelu. Obvykle se používá:

- Když není přístupný přenosný ovládací panel.
- Když PLC systém vyžaduje plné ovládání.
- Když je nutné zapnout nebo vypnout několik robotů současně.

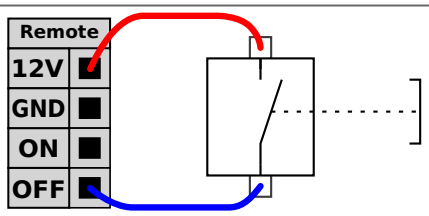
Dálkové ovládání

Dálkový vypínač **ZAP/VYP** poskytuje přídavné 12V napájení, které je udržováno aktivní, když je ovládací jednotka vypnutá. Vstup **ZAP** je určen pouze ke krátkodobé aktivaci a funguje stejným způsobem jako tlačítko **POWER**. Vstup **VYP** lze pozdržet podle potřeby. Použijte funkci softwaru k automatickému načtení a spuštění programů.
Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

Svorky	Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
[12V - GND]	Napětí	10	12	13	V
[12V - GND]	Proud	-	-	100	mA
[ON / OFF]	Neaktivní napětí	0	-	0,5	V
[ON / OFF]	Aktivní napětí	5	-	12	V
[ON / OFF]	Vstupní proud	-	1	-	mA
[ON]	Doba aktivace	200	-	600	ms



Tento příklad znázorňuje zapojení vzdáleného tlačítka **ZAP**.



Tento příklad znázorňuje zapojení vzdáleného tlačítka **VYP**.

UPOZORNĚNÍ

Stisknutím a podržením tlačítka napájení se ovládací jednotka vypne, aniž by se uložily jakékoliv změny.

- Vstup **ZAP** nebo tlačítko **POWER** nemůžete stisknout a podržet, protože by došlo k vypnutí ovládací jednotky bez uložení.
- Pro uložení otevřených souborů a správné vypnutí ovládací jednotky pomocí dálkového vypínače použijte vstup **VYP**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8.8. Univerzální analogový vstup/výstup

Popis

Rozhraní analogových vstupů/výstupů představuje zelená svorka. Používá se k měření napětí (0-10 V) nebo proudu (4-20 mA) na jiné nebo z jiného zařízení.
K dosažení co nejvyšší přesnosti se doporučuje provést následující opatření.

- Použijte svorku AG, která je nejblíže ke vstupům/výstupům. Pár sdílí stejný CMF obvod.
- Použijte stejné uzemnění (0 V) pro zařízení i ovládací jednotku. Analogový vstup/výstup není galvanicky izolovaný od ovládací jednotky.
- Použijte stíněný kabel. Zapojte stíněný kabel do svorky GND ve svorce označené **Power**.
- Použijte zařízení, které pracuje v proudovém režimu. Proudové signály jsou méně citlivé na rušení.

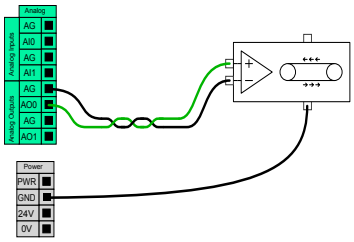
Elektrické specifikace

Vstupní režimy lze volit v rozhraní GUI. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

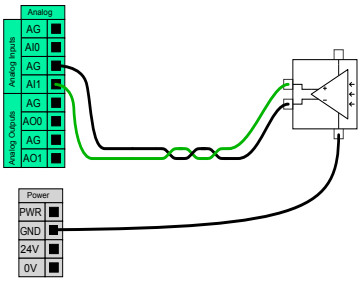
Svorky	Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Analogový vstup v proudovém režimu					
[AIx - AG]	Proud	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Odpor	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Rozlišení	-	12	-	bit
Analogový vstup v napěťovém režimu					
[AIx - AG]	Napětí	0	-	10	V
[AIx - AG]	Odpor	-	10	-	kOhm
[AIx - AG]	Rozlišení	-	12	-	bit
Analogový výstup v proudovém režimu					
[AOx - AG]	Proud	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Napětí	0	-	24	V
[AOx - AG]	Rozlišení	-	12	-	bit
Analogový výstup v napěťovém režimu					
[AOx - AG]	Napětí	0	-	10	V
[AOx - AG]	Proud	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Odpor	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Rozlišení	-	12	-	bit

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Analogový výstup a analogový vstup



Příklad níže ukazuje ovládání pásu dopravníku analogovým vstupem pro regulaci rychlosti.



Tento příklad ilustruje připojení analogového senzoru.

8.9. Vzdálený režim v bezpečnostním přehledu

Popis Pokud je aktivován, umožňuje vzdálený režim připojení externích zařízení ke klíčovým službám, jako je Primární rozhraní.

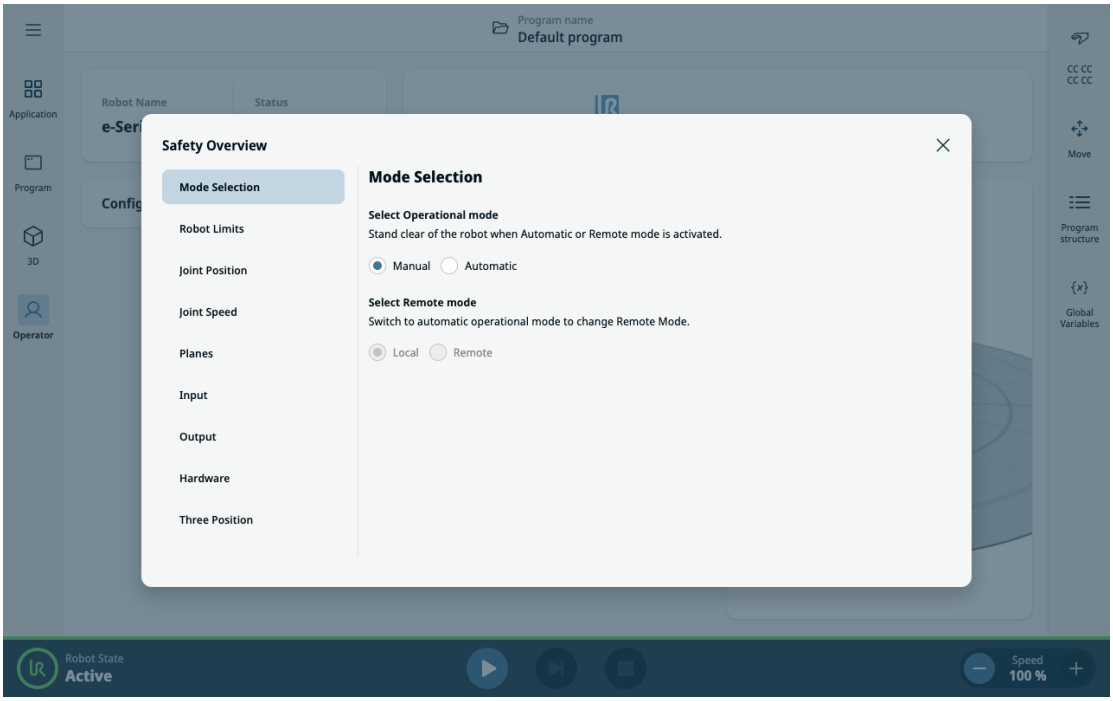
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

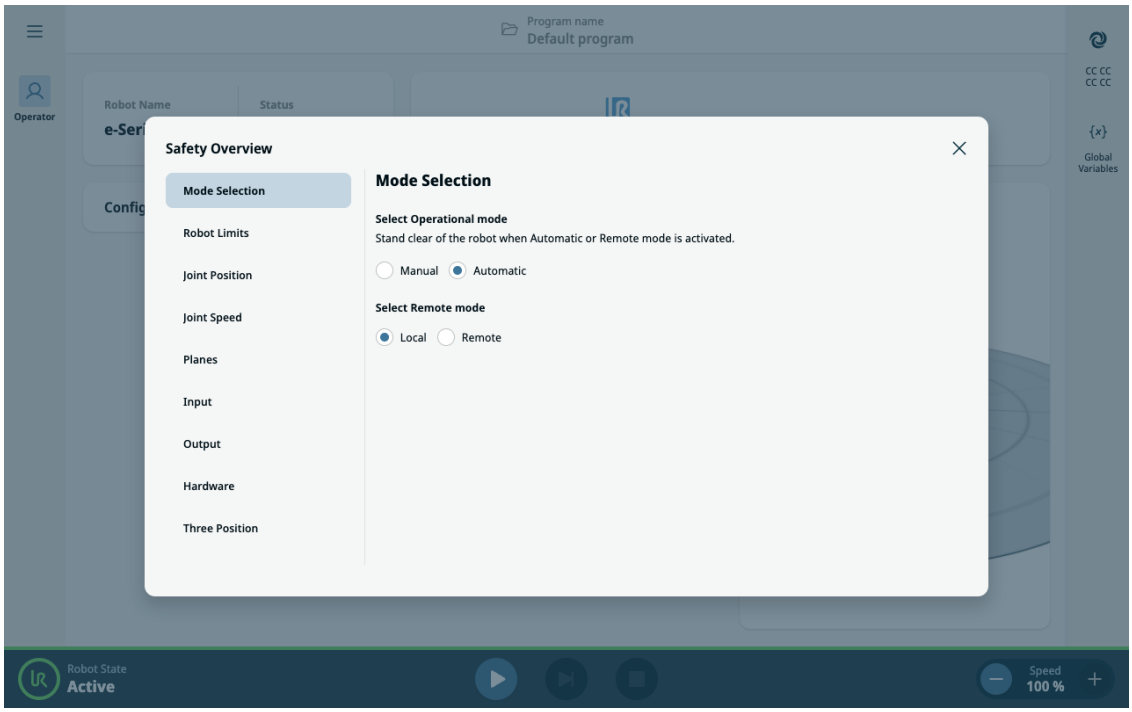
Vzdálený režim lze přepnout pomocí vyhrazeného přepínače v dialogovém okně Bezpečnostní přehled.

1. Přejděte na Bezpečnostní přehled na hlavní obrazovce.
2. Klikněte na Mode Selection (Výběr režimu).
3. Nyní můžete vybrat možnost Automatic (Automaticky) a poté Remote (Vzdálený).

Možnost „Local“ (Místní) je nastavena jako výchozí.
Možnost „Remote“ (Vzdálený) je aktivní pouze v případě, že je aplikace v automatickém režimu.

Přepnutí přístupu

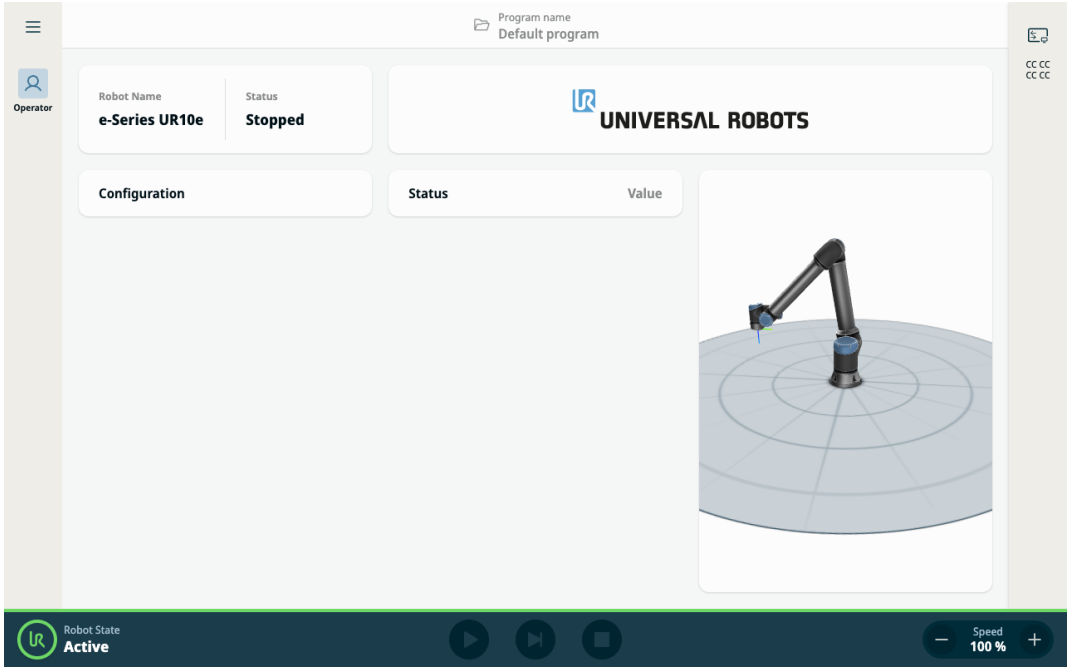




Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

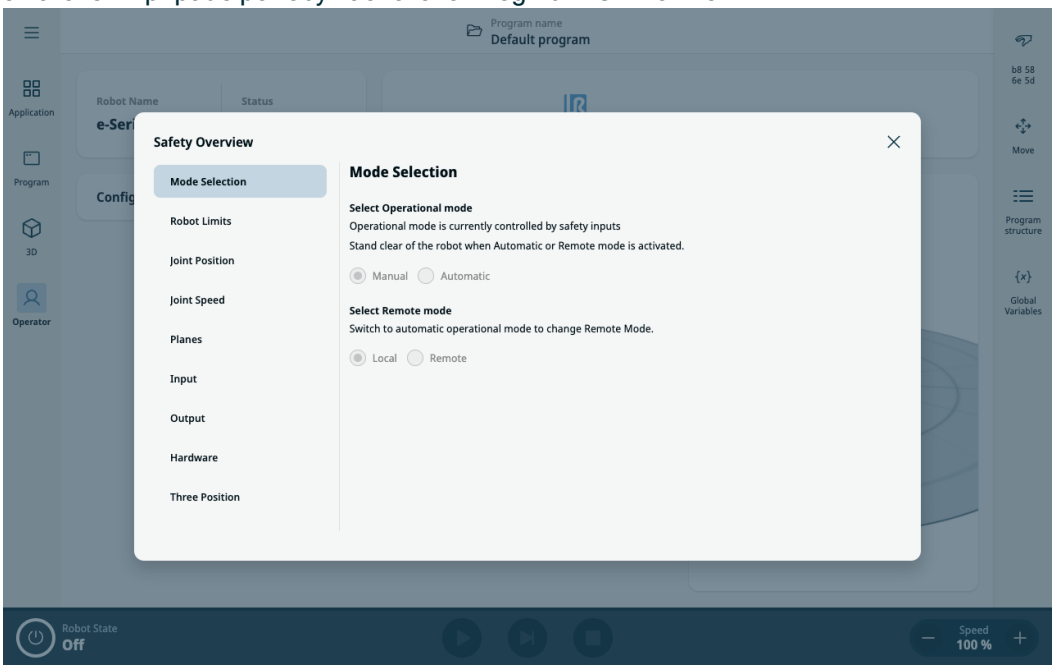
Bezpečné uzamčení

Ve vzdáleném režimu přejde rozhraní PolyScope X do bezpečného stavu pouze pro čtení. Všechny akce ovládání a úprav jsou zakázány a přístupná zůstává pouze obrazovka obsluhy v režimu pouze zobrazení. Nad bezpečnostním kontrolním součtem se navíc zobrazuje ikona vzdáleného režimu, která jasně ukazuje, že systém je pod vzdáleným dohledem.



Bezpečnost řízená pomocí I/O

Pokud je provozní režim robota řízen signálem I/O, přepnutí do manuálního režimu prostřednictvím I/O automaticky vrátí vzdálený režim zpět do místního režimu. Tato funkce zajišťuje bezpečné a strukturované prostředí pro vzdálené monitorování a zároveň v případě potřeby zachovává integritu místního řízení.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9. Integrace koncového efektoru

Popis Koncový efektor může být v této příručce označován také jako nástroj a obrobek.

> **POZNÁMKA**
> UR poskytuje dokumentaci pro koncový efektor, který má být integrován s ramenem robota.
>
> - Informace o montáži a připojení naleznete v dokumentaci ke koncovému efektoru / nástroji / obrobku.

9.1. Maximální užitečné zatížení

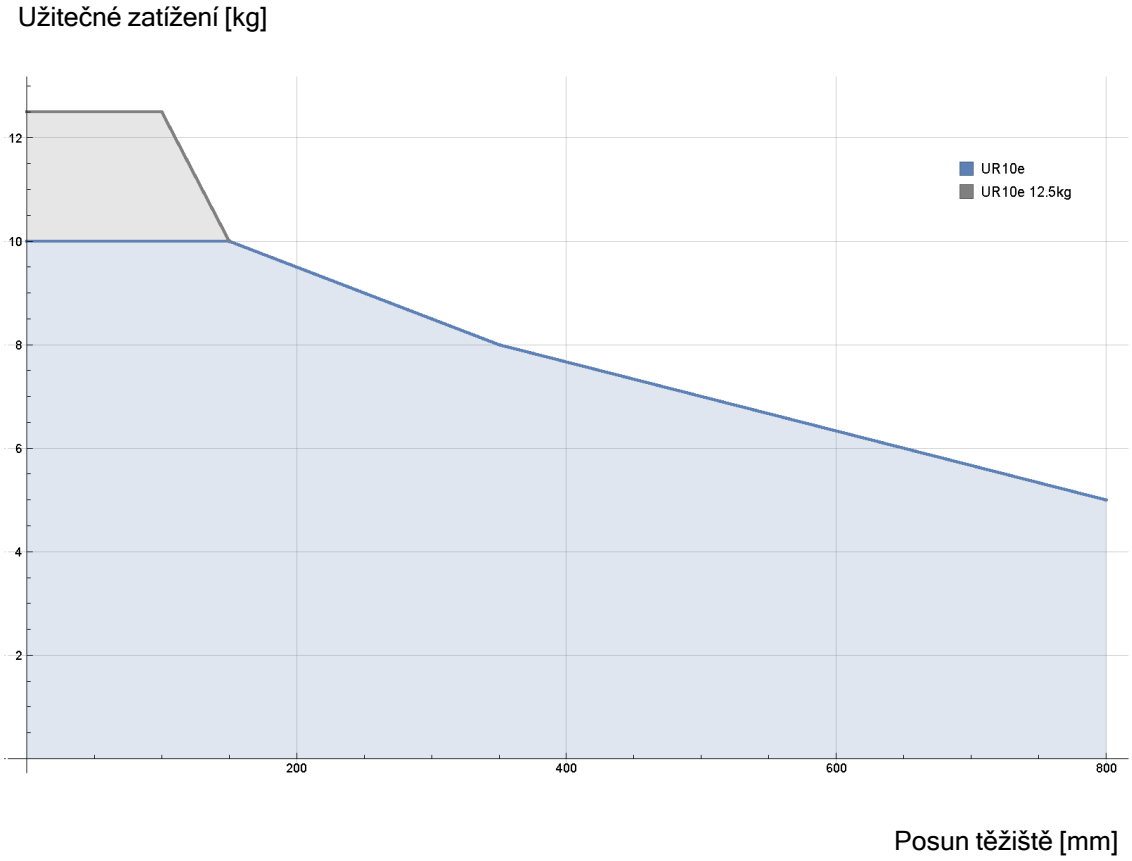
Popis Jmenovité užitečné zatížení ramene robota závisí na posunu těžiště (CoG) užitečného zatížení, jak je uvedeno níže. Posun těžiště je definován jako vzdálenost od středu příruby nástroje k těžišti připojeného zatížení.

Rameno robota se může přizpůsobit dlouhému posunu těžiště, pokud je užitečné zatížení umístěno pod přírubou nástroje. Například při výpočtu hmotnosti užitečného zatížení v aplikaci uchopit a umístit berte v úvahu jak svěrák, tak obrobek.

Schopnost robota zrychlovat se může snížit, pokud těžiště užitečného zatížení přesahuje dosah robota a jeho užitečné zatížení. Dosah a užitečné zatížení robota si můžete ověřit v technických specifikacích.

UR10e 10 kg / 12,5 kg Kapacitu užitečného zatížení robota můžete ověřit podle štítku na rameni robota. Užitečná zatížení nad 10 kg jsou vysunuta vodorovně směrem od kloubu lokte.
Zvýšení maximálního užitečného zatížení může způsobit, že se robot bude pohybovat nižší rychlostí a nižším zrychlením.
Pohyb s vysokým užitečným zatížením je s nástrojem orientovaným svisle dolů, jak je tomu v aplikacích paletizace nejčastěji.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.



Vztah mezi jmenovitým užitečným zatížením a posunem těžiště.

Setrvačnost užitečného zatížení

Pokud je zatížení správně nastaveno, můžete nakonfigurovat zatížení s vysokou setrvačností.
Software řídicí jednotky zrychlení upravuje automaticky, pokud jsou správně nakonfigurovány následující parametry:

- Užitečné zatížení
- Těžiště
- Setrvačnost

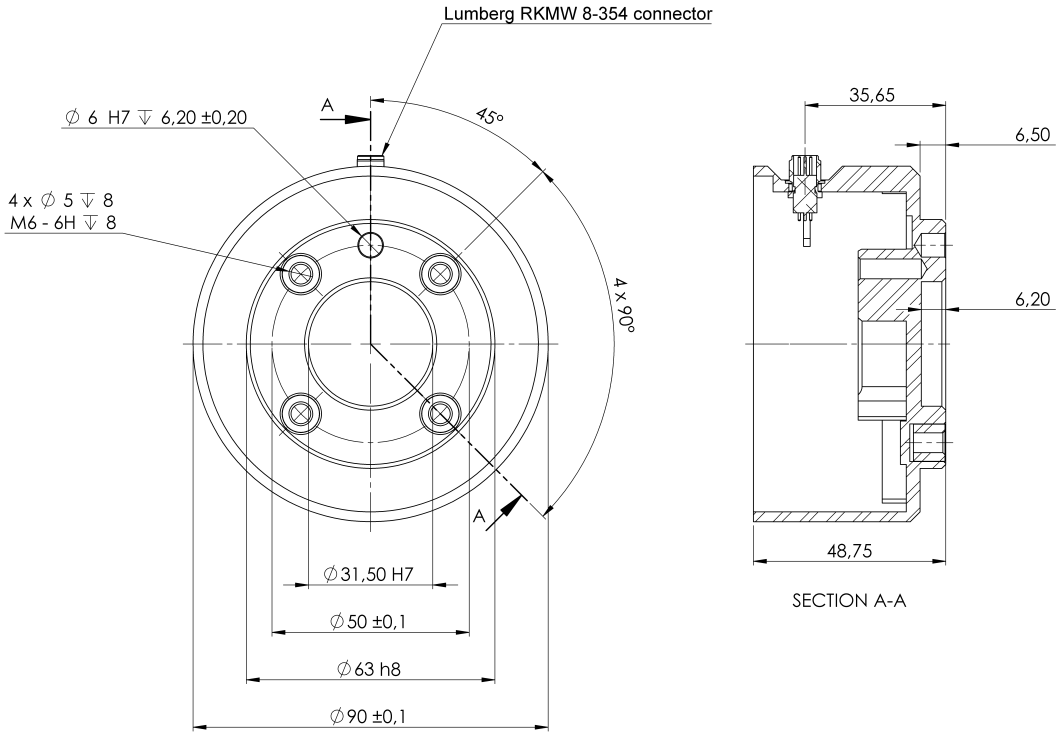
Pomocí URSim můžete vyhodnotit zrychlení a dobu cyklu pohybů robota s určitým užitečným zatížením.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.2. Zabezpečení nástroje

Popis

Nástroj nebo obrobek je připevněn k výstupu příruby nástroje (ISO) na samém konci robota.



Rozměry a rozmístění otvorů v přírubě nástroje. Všechny míry jsou uvedeny v milimetrech.

Příruba nástroje

Příruba výstupu nástroje (ISO 9409-1) se nachází v místě, kde je nástroj připevněn k robotu.

- ISO 9409-1-50-4-M6 pro malé ramena robota
- ISO 9409-1-80-6-M8 pro velká ramena robota

Pro polohovací kolík se doporučuje použít otvor s radiální drážkou, aby se zabránilo nadměrnému omezení pohybu a zároveň byla zachována přesná poloha.

UPOZORNĚNÍ

Velmi dlouhé šrouby M6 mohou tlačit na spodní část příruby nástroje a způsobit zkrat robota.

- Při montáži nástroje nepoužívejte šrouby, které přesahují o více než 8 mm.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Pokud šrouby nebudou správně utaženy, může dojít ke zranění v důsledku uvolnění příruby adaptéru a/nebo koncového efektoru.

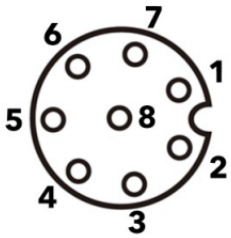
- Zkontrolujte, zda je nástroj správně a bezpečně přišroubován.
- Zkontrolujte, zda je nástroj sestaven tak, aby nemohlo dojít k nebezpečné situaci z důvodu padajících součástí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.3. Vstupy/výstupy nástroje

Konektor nástroje

Konektor nástroje znázorněný níže zajišťuje napájení a ovládací signály pro chapadla a senzory, použité na konkrétním nástroji robota. Konektor nástroje má osm otvorů a je umístěn vedle příruby nástroje na zápěstí 3.
Osm vodičů uvnitř konektoru má různé funkce, jak je uvedeno v tabulce níže:

	Č. pinu	Signál	Popis
	1	AI0 / RS485-	Analogový v 0 nebo RS485-
	2	AI1 / RS485+	Analogový v 1 nebo RS485+
	3	TO0/PWR	Digitální výstupy 0 nebo 0 V/12 V/24 V
	4	TO1/GND	Digitální výstupy 1 nebo kostra
	5	POWER	0 V/12 V/24 V
	6	TI0	Digitální vstup 0
	7	TI1	Digitální vstupy 1
	8	GND	Ukostření

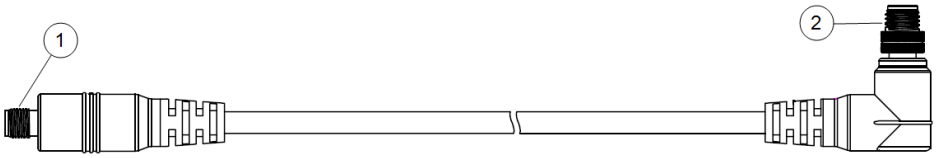
POZNÁMKA

Konektor nástroje musí být utažen ručně na maximálně 0,4 Nm.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Adaptér kabelu nástroje

Adaptér kabelu nástroje je elektronické příslušenství, které umožňuje kompatibilitu mezi vstupem/výstupem nástroje a nástroji e-Series.



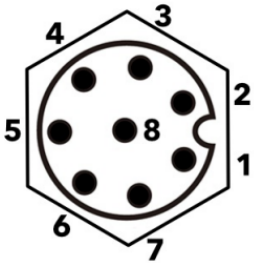
1 Připojuje se k nástroji/koncovému efektoru.
2 Připojuje se k robotu.

VAROVÁNÍ

Připojení adaptéru kabelu nástroje k robotu, který je pod napětím, může vést ke zranění.

- Před připojením adaptéru k robotu připojte adaptér k nástroji / koncovému efektoru.
- Pokud adaptér kabelu nástroje není připojen k nástroji / koncovému efektoru, robot nesmí být napájen.

Osm vodičů uvnitř adaptéru kabelu nástroje má různé funkce, jak je uvedeno v tabulce níže:

	Č. pinu	Signál	Popis
	1	AI0 / RS485+	Analogový v 0 nebo RS485+
	2	AI1 / RS485-	Analogový v 1 nebo RS485-
	3	TI1	Digitální vstupy 1
	4	TI0	Digitální vstup 0
	5	POWER	0 V/12 V/24 V
	6	TO1/GND	Digitální výstupy 1 nebo kostra
	7	TO0/PWR	Digitální výstupy 0 nebo 0 V/12 V/24 V
	8	GND	Ukostření

UZEMNĚNÍ

Příruba nástroje je připojena ke konektoru GND (je uzemněna).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.3.1. Specifikace instalace vstupů/výstupů nástroje

Popis

Elektrické specifikace jsou uvedeny níže. Na kartě Instalace otevřete I/O nástroje pro nastavení interního napájení na 0 V, 12 V nebo 24 V.

Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Napájecí napětí ve 24V režimu	23,5	24	24,8	V
Napájecí napětí ve 12V režimu	11,5	12	12,5	V
Napájecí proud (jeden kolík)*	-	1000	2000**	mA
Napájecí proud (dva kolíky)*	-	2000	2000**	mA
Napájecí kapacitní zátěž	-	-	8000**	uF

* Pro induktivní zátěže se důrazně doporučuje použít ochrannou diodu.

** Špička po dobu max. 1 s, pracovní cyklus max.: 10 %. Průměrný proud za 10 s nesmí překročit typický proud.

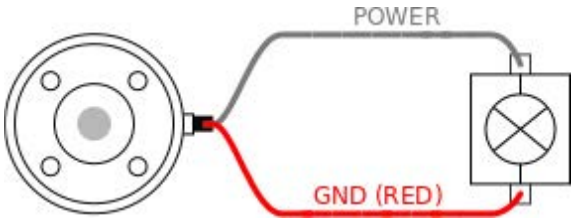
*** Po zapnutí napájení nástroje začne běžet doba měkkého startu 400 ms, která umožňuje připojit k napájení nástroje při startu kapacitní zátěž 8000 uF. Připojení kapacitní zátěže za provozu není povoleno.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.3.2. Zdroj napájení nástroje

Popis

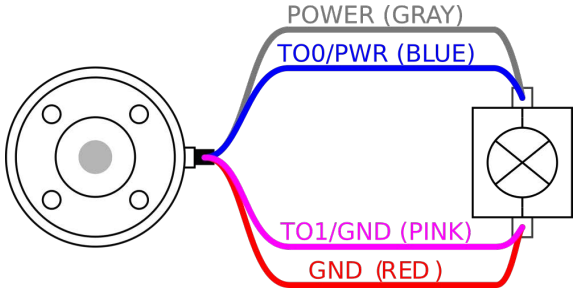
Přístup k I/O nástroje najdete na kartě Instalace



Duální napájecí zdroj

V režimu duálního napájení vývodu lze zvýšit výstupní proud podle části I/O nástroje.

1. V záhlaví klepněte na **Instalace**.
2. Vlevo dole klepněte na **Konec**.
3. Klepněte na **IO nástroje** a zvolte **Dvojpinové napájení**.
4. Vodiče napájení (šedé) připojte k TO0 (modrý) a uzemnění (červený) k TO1 (růžový).



POZNÁMKA

V případě nouzové zastavení robot se napětí nastaví na 0V pro oba napájecí kolíky (napájení je vypnuto).

9.3.3. Digitální vstupy nástroje

Popis

Obrazovka Spuštění obsahuje nastavení pro automatické načtení a spuštění výchozího programu, a pro automatickou inicializaci ramene robota při zapnutí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

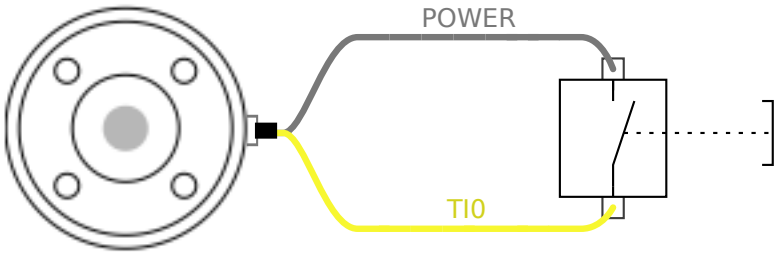
Tabulka

Digitální vstupy jsou zapojeny jako PNP se slabými snižovacími odpory. To znamená, že plovoucí vstup má vždy nízkou hodnotu. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

Parametr	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Vstupní napětí	-0,5	-	26	V
Logické nízké napětí	-	-	2,0	V
Logické vysoké napětí	5,5	-	-	V
Vstupní odpor	-	47 k	-	Ω

Použití digitálních vstupů nástroje

Tento příklad znázorňuje zapojení jednoduchého tlačítka.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.3.4. Digitální výstupy nástroje

Popis

Digitální výstupy podporují tři různé režimy:

Režim	Aktivní	Neaktivní
Sinking (NPN)	Nízká	Otevřít
Sourcing (PNP)	HI	Otevřít
Push / Pull	HI	Nízká

Na kartě Instalace otevřete Nástroj I/O a nastavte výstupní režim každého kolíku. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže:

Parametr	Min.	Typ.	Max.	Jednotka
Napětí při rozpojení	-0,5	-	26	V
Napětí při sepnutí a proudu 1 A	-	-	0,09	V
Proud při napájení/odběru, nepřetržitý	0	-	600	mA
Proud při napájení/odběru, špičkový proud	0	-	1000*	mA
Proud přes GND, trvalý	0	-	2000	mA
Proud přes GND, špičkový	0	-	3000*	mA

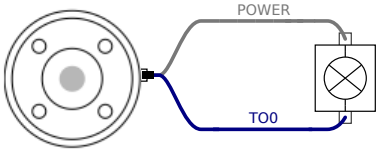
* Špičkový výkon po dobu maximálně 1 sekundy, maximální pracovní cyklus: 10 %. Průměrný proud za 10 sekund nesmí překročit trvalý proud.

UPOZORNĚNÍ

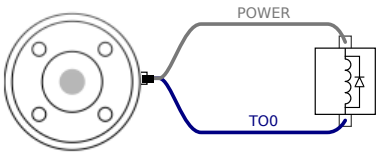
Digitální výstupy v tomto nástroji nejsou proudově omezené. Přepsání zadaných údajů může způsobit trvalé poškození.

Použití digitálních výstupů nástroje

Tento příklad ilustruje zapnutí zátěže pomocí interního napájecího zdroje 12 V nebo 24 V. Na záložce I/O je nutné definovat výstupní napětí. Mezi připojením POWER a stíněním/zemí je napětí, i když je zátěž vypnutá.



Při připojování indukčních zátěží je nutné použít ochrannou diodu, jak je znázorněno níže.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

9.3.5. Analogové vstupy nástroje

Popis

Analogové vstupy nástroje jsou nediferenciální a lze je nastavit buď na napětí (0-10 V), nebo proud (4-20 mA) na kartě vstupů/výstupů. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

Parametr	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Vstupní napětí v napěťovém režimu	-0,5	-	26	V
Vstupní odpor při rozsahu 0V až 10V	-	10,7	-	kΩ
Rozlišení	-	12	-	bit
Vstupní napětí v proudovém režimu	-0,5	-	5,0	V
Vstupní proud v proudovém režimu	-2,5	-	25	mA
Vstupní odpor při rozsahu 4mA až 20mA	-	182	188	Ω
Rozlišení	-	12	-	bit

V následujících podkapitolách jsou uvedeny dva příklady použití analogových vstupů.

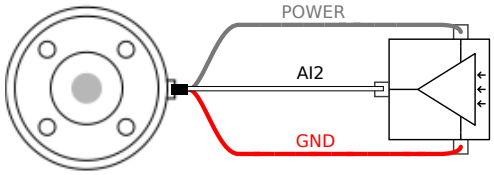
Výstraha

UPOZORNĚNÍ

V proudovém režimu nejsou analogové vstupy chráněny proti přepětí. Překročení mezní hodnoty v elektrické specifikaci může způsobit trvalé poškození vstupu.

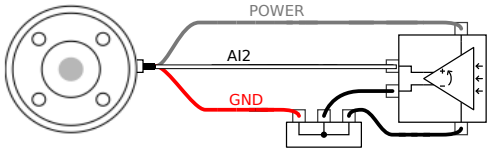
Použití analogových vstupů nástrojů, nediferenciálních

Tento příklad ukazuje připojení analogového senzoru s nediferenciálním výstupem. Výstup snímače může být buď proud, nebo napětí, pokud je vstupní režim tohoto analogového vstupu nastaven na stejnou hodnotu na kartě I/O.
Poznámka: Můžete zkontrolovat, zda snímač s napěťovým výstupem může řídit vnitřní odpor nástroje nebo zda je měření neplatné.



Použití analogových vstupů nástrojů, diferenciálních

Tento příklad ukazuje připojení analogového senzoru s diferenciálním výstupem. Připojení záporné části výstupu ke kontaktu GND (0 V), který bude fungovat stejně jako nediferenciální senzor.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

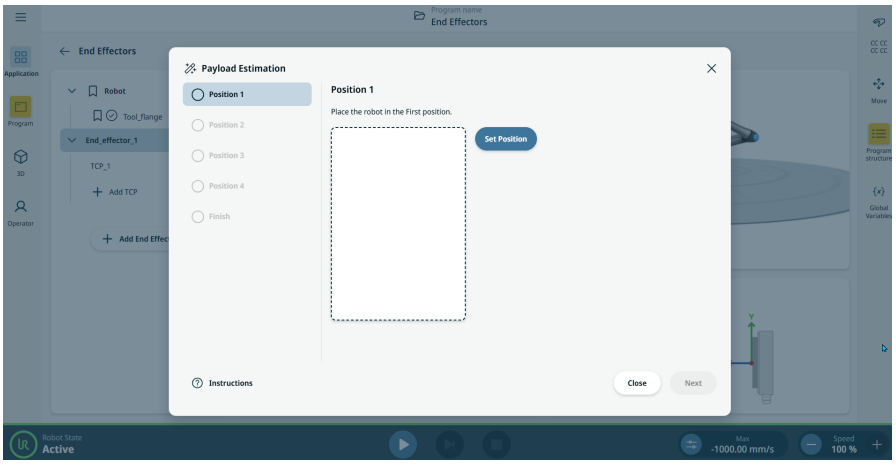
9.4. Nastavit náklad

Popis

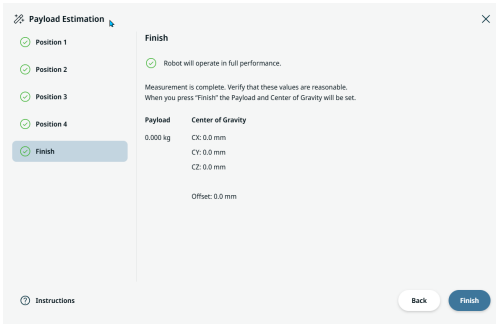
Nový průvodce odhadem užitečného zatížení umožňuje robotovi pomoci uživateli nastavit správné užitečné zatížení a Těžiště (CoG) obrobku, jako je například nástroj nebo kombinace přídavných zařízení připevněných k přírubě nástroje.

Průvodce užitečným zatížením a těžištěm (CoG)

1. Na levém panelu klepněte na End_effector_1.
2. Payload Na centrálním panelu klepněte na ikonu průvodce užitečným zatížením a zobrazí se vyskakovací okno Odhad užitečného zatížení.



3. Díky tomu, že uživatel naučí robota čtyři různé polohy, může robot automaticky odhadnout hmotnost užitečného zatížení a Těžiště. V posledním kroku průvodce se zobrazí informace o tom, zda vypočítaná hmotnost užitečného zatížení nebo kombinace hmotnosti užitečného zatížení a posunu Těžiště může způsobit snížení výkonu robota.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Stejně jako v průvodci polohami TCP bude uživatel informován, pokud je třeba polohy znovu naučit, protože naučené polohy nejsou dostatečně rozmanité.
Vyskakovací okno s pokyny lze otevřít kdykoli, stejně jako v průvodcích TCP.

POZNÁMKA

Pro dosažení co nejlepších výsledků odhadu užitečného zatížení dodržujte tato pravidla:

- Polohy TCP se musí navzájem co nejvíce lišit
- Proveďte měření v krátkém časovém úseku
- Netahejte za nástroj anebo připojené zatížení před odhadem a v průběhu odhadu
- Při instalaci musí být správně nadefinováno uchycení a úhel robota

Přejmenování, duplikování a mazání užitečných zatížení

Nové Užitečné zatížení můžete začít konfigurovat pomocí následujících akcí:

- Klepnutím ✎ můžete přejmenovat užitečné zatížení.
- Klepnutím ⧉ duplikujte užitečné zatížení.
- Klepnutím 🗑 odstraníte vybrané užitečné zatížení. Poslední Užitečné zatížení nelze odebrat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

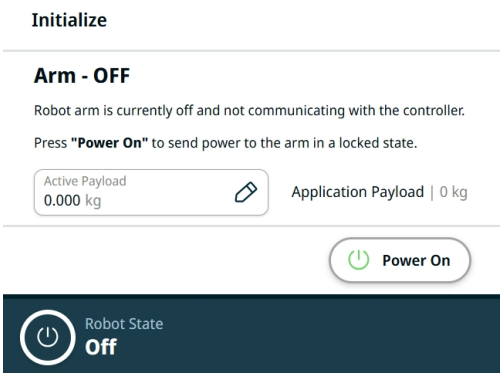
9.4.1. Bezpečné nastavení aktivního užitečného zatížení

Ověřit aktivní užitečné zatížení

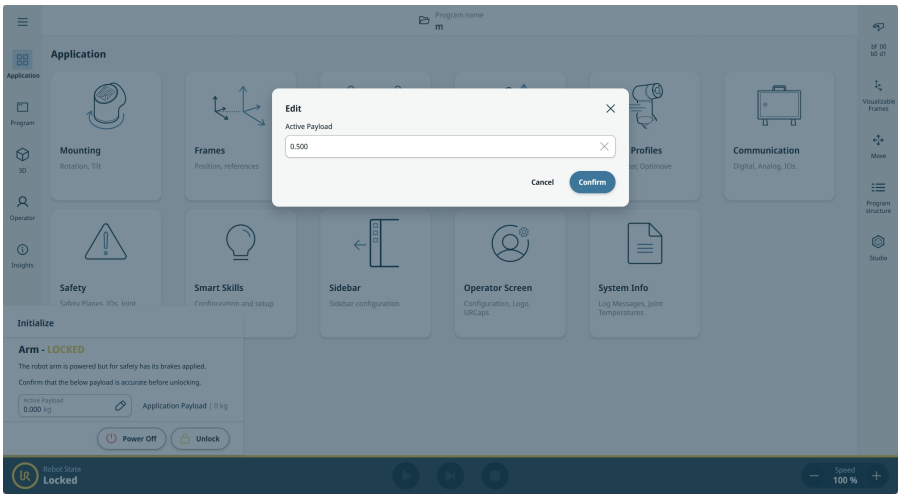
Spuštěním ramene robota se uvolní brzdový systém, což vám umožní začít s pohybem ramene robota a začít používat PolyScope X. Před zapnutím ramene robota je nutné ověřit, zda je nakonfigurováno správné aktivní užitečné zatížení.

1. Zkontrolujte stav robota **v** zápatí obrazovky.

   Pokud je **stav Nouzové zastavení**, podržte a otočte tlačítko nouzového zastavení, aby se systém resetoval. Rameno se poté přepne do **stavu Vypnuto** .
2. Vystupte mimo dosah (pracovní prostor) ramena robota.
3. Klepněte na tlačítko **napájení** na obrazovce.



4. V poli „Initialize“ klepněte na **„Power On“** . Při spuštění nového robota nebo při prvním spuštění po aktualizaci softwaru se může zobrazit dialogové okno **Aktualizace firmwaru**. Po dokončení aktualizace firmwaru ramene se stav robota změní na **Uzamčeno** .
5. V poli **Active Payload** zkontrolujte hmotnost užitečného zatížení.
6. Klepněte na **pole Active Payload** a na hlavní obrazovce se zobrazí pole **Edit** .
7. Zadejte aktuální užitečné zatížení a klepněte na **Potvrdit** .



Nyní **můžete odblokovat** brzdy a začít pohybovat ramenem robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10. Bezpečnostní konfigurace

PopisTato část popisuje bezpečnostní konfiguraci, která je možná na kartě aplikace.

10.1. Bezpečnostní prvky a rozhraní

Popis

Roboty Universal Robots jsou vybaveny řadou integrovaných bezpečnostních funkcí a také bezpečnostních vstupů/výstupů a digitálních a analogových ovládacích signálů na elektrické rozhraní či z něj, sloužících k připojení dalších strojů a dalších ochranných zařízení. Každá bezpečnostní funkce a I/O jsou vytvořeny podle EN ISO13849-1 s úrovní výkonu d (PLd) s použitím architektury kategorie 3.

VAROVÁNÍ

Použití parametrů bezpečnostní konfigurace, které se liší od parametrů stanovených jako nutných pro snížení rizika, může vést k nebezpečím, která nelze přiměřeně eliminovat, nebo k rizikům, která nelze dostatečně snížit.

- Zajistěte správné připojení nářadí a chapadel, abyste předešli nebezpečí způsobenému přerušením napájení.

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Chyby v programu a/nebo chyby v elektrické instalaci mohou způsobit změnu napětí z 12V na 24V, což může vést k poškození zařízení požárem.

- Ověřte použití 12V a postupujte opatrně.

POZNÁMKA

- Při používání a konfigurování bezpečnostních funkcí a rozhraní je nutno postupovat podle procedur posuzování rizika pro každou aplikaci robota.
- Doba zastavování by měla být brána v úvahu v rámci posouzení rizik aplikace
- Pokud robot zaznamená poruchu nebo narušení bezpečnostního systému (např. je přerušen jeden z kabelů v okruhu nouzového zastavení nebo byl přesažen některý bezpečnostní limit), zahájí se zastavení kategorie 0.

POZNÁMKA

Koncový efektor není chráněn bezpečnostním systémem UR. Fungování koncového efektoru a připojovacího kabelu není monitorováno

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.1.1. Konfigurovatelné bezpečnostní funkce

Popis

Bezpečnostní funkce Universal Robots, které jsou uvedeny v tabulce níže, jsou vestavěny v robotu a jsou určeny k ovládání robotického systému, tj. robota s připojeným nástrojem/koncovým efektorem. Bezpečnostní funkce robota se používají ke snížení rizika robotického systému, určeného posouzením rizik. Polohy a rychlosti jsou vzhledem k základně robota.

Bezpečnostní funkce

Bezpečnostní funkce	Popis
Mezní hodnota polohy kloubu	Nastavuje horní a spodní limit přípustné polohy kloubu.
Mezní hodnota rychlosti kloubu	Nastavuje horní limit rychlosti kloubu.
Bezpečnostní roviny	Definuje roviny v prostoru, omezující polohu robota. Bezpečnostní roviny omezují buď samotný nástroj/koncový efektor nebo nástroj/koncový efektor i loket.
Orientace nástroje	Definuje přípustné limity orientace pro nástroj.
Rychlostní limit	Omezuje maximální rychlost robota. Rychlost je omezena v lokti, na přírubě nástroje/koncového efektoru a uprostřed uživatelsky definovaných poloh nástroje/koncového efektoru.
Limit síly	Omezuje maximální sílu vyvíjenou nástrojem robota/koncovým efektorem a loktem při upínání. Síla je omezena na přírubě nástroje/koncového efektoru a uprostřed uživatelsky definovaných poloh nástroje/koncového efektoru.
Mezní hybnost	Omezuje maximální hybnost robota.
Mezní napětí	Omezuje mechanickou práci vykonanou robotem.
Časový limit zastavení	Omezuje maximální dobu používanou robotem k zastavení po iniciování ochranného zastavení.
Mezní vzdálenost zastavení	Omezuje maximální vzdálenost, kterou robot urazí po iniciování ochranného zastavení.

Posouzení rizik

Při provádění posouzení rizika používání robota je nutno brát v úvahu pohyb robota po spuštění procesu zastavení. Pro usnadnění tohoto postupu lze použít bezpečnostní funkce *Mezní doba zastavení* a *Mezní vzdálenost zastavení*.
Tyto bezpečnostní funkce dynamicky snižují rychlost pohybu robota tak, že jej lze vždy zastavit v rámci mezních hodnot. Meze polohy kloubu, bezpečnostní roviny a limity orientace nástroje / koncového efektoru je zohledněna očekávaná vzdálenost uražená do zastavení, tzn. pohyb robota se před dosažením mezní polohy zpomalí.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.2. Nastavení

Popis Nastavení v aplikaci PolyScope X jsou přístupná prostřednictvím hamburger menu v hlavní navigaci.
Máte přístup k následujícím sekcím:

- Obecné
- Heslo
- Připojení
- Bezpečnost

Obecná nastavení V obecných nastaveních můžete změnit preferovaný jazyk, měrné jednotky atd. V obecných nastaveních můžete také aktualizovat software.

Nastavení hesla V nastavení hesel najdete výchozí hesla a způsob jejich změny na požadovaná a bezpečná hesla.

Nastavení připojení V nastavení připojení můžete nastavit síťová nastavení, například IP adresu, server DNS atd. Zde se také nachází nastavení související s UR Connect.

Nastavení zabezpečení Nastavení zabezpečení týkající se SSH, oprávnění hesla správce a povolení/zakázání různých služeb v softwaru.

10.2.1. Heslo

Popis V nastavení hesla v aplikaci PolyScope X najdete tři různé typy hesel.

- Provozní režim
- Bezpečnost
- Správce

Ve všech třech případech je možné nastavit stejné heslo, ale pro oddělení přístupu a možností je také možné nastavit tři různá hesla.

Heslo – správce

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Popis

Všechny možnosti v části Bezpečnost jsou chráněny heslem správce. Obrazovky chráněné heslem správce jsou uzamčeny průhledným překrytím, které znemožňuje přístup k nastavení. Přístup k Zabezpečení umožňuje konfigurovat nastavení v následujících sekcích:

- Secure Shell
- Oprávnění
- Služby

Nastavení může měnit pouze určený správce.
Odemknutím některé z možností v části Bezpečnost se odemknou i ostatní možnosti, dokud neukončíte nabídku Nastavení.

Výchozí heslo

Výchozí heslo správce je: easybot

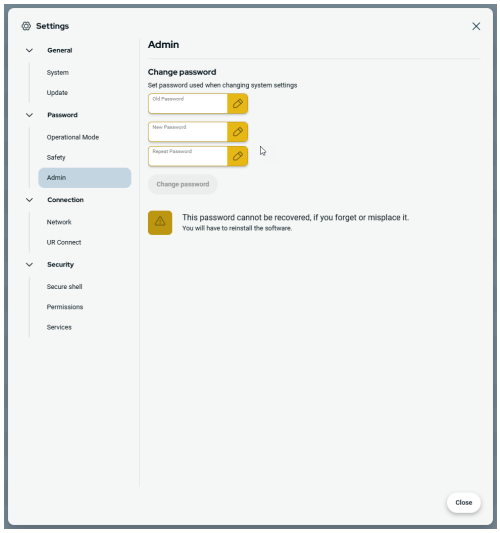
POZNÁMKA

Pokud heslo správce zapomenete, nelze jej nahradit ani obnovit. Budete muset přeinstalovat software.

Nastavení hesla správce

Než budete moci použít heslo správce k odemknutí chráněných obrazovek, musíte změnit výchozí heslo.

1. Přejděte na hamburger menu a zvolte položku **Nastavení**.
2. V části Heslo zvolte **Správce**.
3. Změňte aktuální heslo správce na nové.
   - Pokud to děláte poprvé, změňte výchozí heslo správce z „easybot“ na nové heslo. Nové heslo musí mít alespoň 8 znaků.
4. Pomocí nového hesla odemkněte nabídku Nastavení a získejte přístup k možnostem v části Bezpečnost.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Opuštění nabídky Nastavení

Po odemčení jedné z možností Bezpečnosti se tlačítko Zavřít v pravém dolním rohu nabídky Nastavení změní. Tlačítko Zavřít je nahrazeno tlačítkem Zamknout a zavřít, které signalizuje, že zabezpečení je odemčeno.

1. V nabídce Nastavení vyhledejte tlačítko **Zamknout a zavřít** a klepněte na něj.

Heslo – provozní režim

Výchozí heslo

Výchozí heslo pro provozní režim: operator

POZNÁMKA

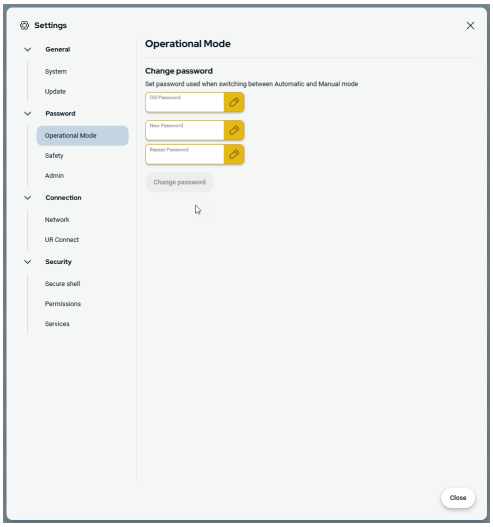
Pokud heslo zapomenete, nelze jej nahradit ani obnovit.
Budete muset přeinstalovat software.

Při první změně hesla musíte použít výchozí heslo.

Změna hesla provozního režimu

Heslo pro provozní režim se v nastavení PolyScope X změní tímto způsobem.

1. V hlavní navigaci klepněte na nabídku možností.
2. Klepněte na Nastavení.
3. V části Heslo klepněte na Provozní režim.
4. Pokud jste tu poprvé, zadejte výchozí heslo.
5. Zadejte požadované heslo, které musí mít alespoň 8 znaků.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Heslo – Bezpečnost

Výchozí heslo

Výchozí heslo pro zabezpečení: **ursafe**

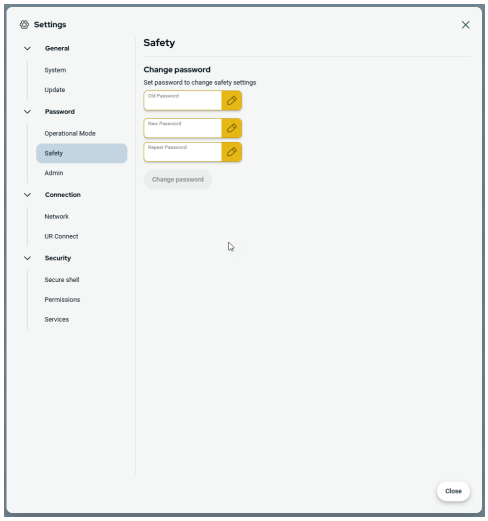
> **POZNÁMKA**
> Pokud heslo zapomenete, nelze jej nahradit ani obnovit.
> Budete muset přeinstalovat software.

Při první změně hesla musíte použít výchozí heslo.

Změna hesla zabezpečení

Heslo pro zabezpečení se v nastavení PolyScope X změní tímto způsobem.

1. V hlavní navigaci klepněte na nabídku možností.
2. Klepněte na Nastavení.
3. V části Heslo klepněte na Bezpečnost.
4. Pokud jste tu poprvé, zadejte výchozí heslo.
5. Zadejte požadované heslo, které musí mít alespoň 8 znaků.



10.2.2. Přístup k Secure Shell (SSH)

Popis

Vzdálený přístup k robotu můžete spravovat pomocí Secure shell (SSH). Obrazovka nastavení zabezpečení Secure shell umožňuje správcům povolit nebo zakázat SSH přístup k robotovi.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Zapnutí/vypnutí SSH

1. Přejděte na hamburger menu a zvolte položku **Nastavení**.
2. V části Bezpečnost klepněte na **Secure Shell**.
3. Zadejte heslo pro **odemknutí** nastavení.
4. Posuňte přepínač **Povolit přístup SSH** do polohy zapnuto.

Napravo od přepínacího tlačítka Povolit přístup SSH se na obrazovce zobrazuje port používaný pro komunikaci SSH.

Ověření SSH

Ověřování může probíhat pomocí hesla a/nebo předem sdíleného autorizovaného klíče. Bezpečnostní klíče lze přidat klepnutím na tlačítko **Přidat klíč** a výběrem souboru bezpečnostního klíče. Dostupné klíče jsou uvedeny společně. Pomocí ikony koše můžete vybraný klíč ze seznamu odstranit.

10.2.3. Oprávnění

Popis

Přístup k obrazovkám Networking, Správa URCap a Aktualizace PolyScope X je ve výchozím nastavení omezen, aby se zabránilo neoprávněným změnám v systému. Nastavení oprávnění můžete změnit tak, aby byl přístup k těmto obrazovkám povolen. Pro přístup k oprávněním je vyžadováno heslo správce.

Pro přístup k oprávněním

1. Přejděte na hamburger menu a zvolte položku **Nastavení**.
2. Přejděte na Bezpečnost a klepněte na **Oprávnění**.

Další systémová oprávnění

Pomocí hesla správce můžete také uzamknout i další důležité obrazovky/funkce. Na obrazovce Oprávnění v sekci Bezpečnost v nabídce Nastavení je možné určit, které další obrazovky mají být chráněny heslem správce a které obrazovky jsou k dispozici všem uživatelům. Následující obrazovky/funkce lze volitelně uzamknout:

- Nastavení sítě
- Aktualizace nastavení
- Sekce URCaps ve Správci systému
- UR Connect

Povolení/zakázání systémových oprávnění

1. Oprávnění k přístupu, jak bylo popsáno výše. Chráněné obrazovky jsou uvedeny v části Oprávnění.
2. Požadovanou obrazovku zapněte posunutím přepínače zapnuto/vypnuto do polohy zapnuto.
3. Požadovanou obrazovku vypnete posunutím přepínače Zap/Vyp do polohy Vypnuto.

Jakmile je přepínač v poloze Vypnuto, obrazovka se opět zamkne.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.2.4. Služby

Popis

Služby umožňují správcům povolit nebo zakázat vzdálený přístup ke standardním službám UR, které jsou na robotu spuštěny, jako jsou primární/sekundární klientská rozhraní, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 atd.

Pomocí obrazovky Služby můžete omezit vzdálený přístup k robotovi tak, že povolíte externí přístup pouze k těm službám robota, které konkrétní aplikace robota skutečně používá. Všechny služby jsou ve výchozím nastavení zakázány, aby byla zajištěna maximální bezpečnost. Komunikační porty pro každou službu jsou vpravo od přepínacího tlačítka On/Off v seznamu služeb.

Povolení ROS2

Když je na této obrazovce povolena služba ROS2, můžete zadat ID domény ROS (hodnoty 0-9). Po změně ID domény se systém restartuje, aby se změna projevila.

10.3. Jak odemknout nastavení zabezpečení

Popis

Pokud chcete bezpečnostní nastavení změnit, musíte je nejprve odemknout.

> **POZNÁMKA**
> Bezpečnostní nastavení jsou chráněna heslem.

Výchozí heslo pro zabezpečení: **ursafe**.

Jak odemknout nastavení zabezpečení

1. V hlavní navigaci PolyScope X klepněte na kartu Aplikace.
2. Na obrazovce pracovní buňky klepněte na ikonu Zabezpečení.
3. Všimněte si, že se zobrazí obrazovka Limity robota, ale nastavení nejsou přístupná.
4. Zadejte bezpečnostní heslo a klepnutím na ODBLOKOVAT získáte přístup k nastavení.
5. Klepnutím na ZAMKNOUT nebo opuštěním nabídky Zabezpečení znovu uzamknete všechna nastavení zabezpečení.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.4. Nastavení nabídky Bezpečnost

Popis

Limity bezpečnostního systému jsou definovány v bezpečnostní konfiguraci . Bezpečnostní systém obdrží hodnoty ze vstupních polí a v případě překročení detekuje jakékoliv narušení těchto hodnot. Řídicí jednotka robota zabráňuje jakémukoli narušení zastavením robota nebo snížením rychlosti.

UPOZORNĚNÍ

Použití jiných parametrů bezpečnostní konfigurace, než které jsou uvedeny v posouzení rizik, může vést k rizikům, která nejsou přiměřeně vyloučena, nebo k rizikům, která nejsou dostatečně zmírněna.

10.4.1. Mezní hodnoty robota

Popis

Mezní hodnoty robota omezují obecné pohyby robota.

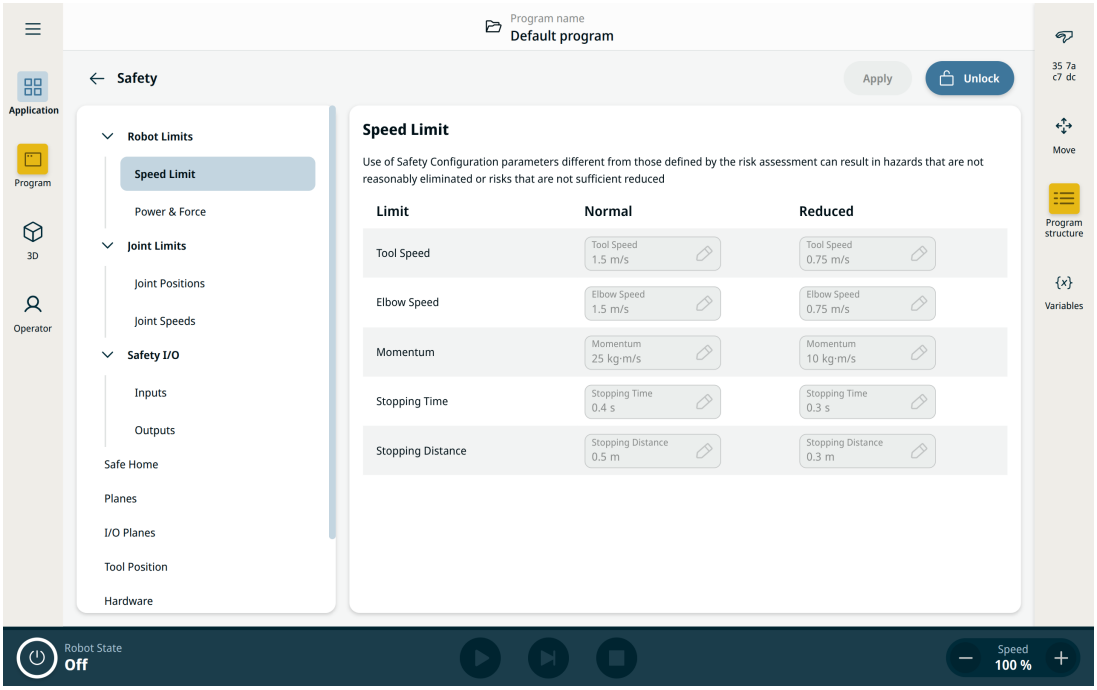
- Změňte hodnoty v limitech robota (normální a snížené) a použijte je, abyste použité změny viděli v bezpečnostním kontrolním součtu.
- Ověřte, zda hodnoty režimu „snížené“ jsou vždy nižší než hodnoty v režimu „normální“.

POZNÁMKA

Bezpečnostní limity omezují síly a pohyby na přírubě nástroje a ve středu dvou uživatelsky definovaných poloh nástroje

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Mezní rychlosti



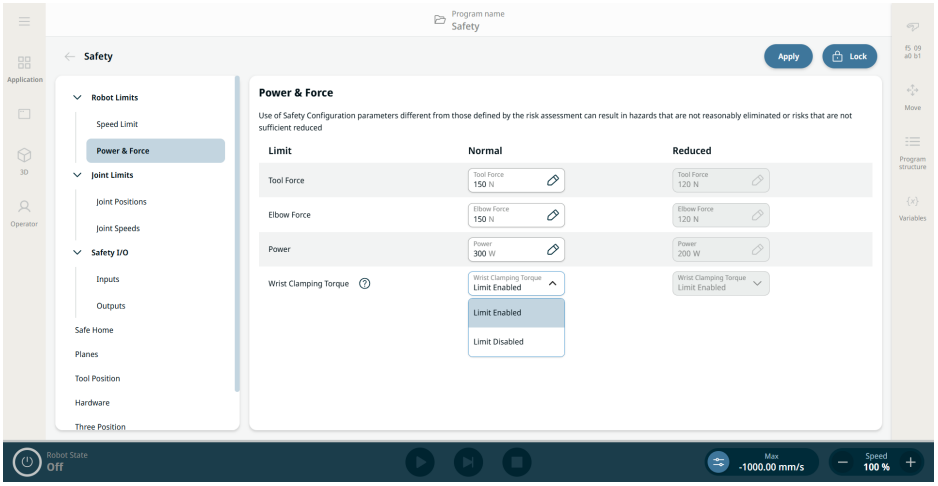
POZNÁMKA

Omezení doby zastavení a vzdálenosti ovlivňuje celkovou rychlost robota. Pokud je například doba zastavení nastavena na 300 ms, maximální rychlost robota je omezena, což umožňuje, aby se robot zastavil do 300 ms.

Mezní hodnota	Popis
Rychlost nástroje	Omezuje maximální rychlost nástroje robota.
Rychlost lokte	Omezuje maximální rychlost lokte robota.
Momentum	Omezuje maximální hybnost robota.
Čas zastavení	Omezuje maximální dobu do zastavení robota, např. po aktivaci nouzového zastavení.
Brzdná vzdálenost	Omezuje vzdálenost, kterou může nástroj nebo loket robota urazit při zastavování.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Výkon a síla



POZNÁMKA

Pokud je bezpečnostní funkce „točivý moment při sevření zápěstí“ vypnutá, síly nástroje a lokte mohou být překročeny třemi klouby zápěstí

Mezní hodnota	Popis
Síla nástroje	Omezuje maximální sílu vyvíjenou nástrojem robota při upínání.
Síla lokte	Omezuje maximální sílu, kterou loket robota vyvíjí na prostředí.
Výkon	Omezuje maximální mechanickou práci vyvíjenou robotem v prostředí. Tento limit považuje užitečné zatížení za součást robota a nikoli životního prostředí.
Točivý moment při sevření zápěstí	Omezuje točivý moment, který může zápěstí vyvinout při tlačení. Ve výchozím nastavení povoleno.

Bezpečnostní režim

Když nejsou aktivní žádná ochranná zastavení, pracuje bezpečnostní systém v Bezpečnostním režimu se sadou bezpečnostních mezních hodnot:

Bezpečnostní režim	Funkce
Normální	Tato konfigurace je ve výchozím nastavení aktivní.
Omezené	Tato konfigurace se aktivuje, když je středový bod nástroje (TCP) umístěn mimo spouštěcí rovinu omezeného režimu nebo když je spuštěn pomocí konfigurovatelného vstupu.

Limit točivého momentu při sevření zápěstí

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Popis **Limit točivého momentu při sevření zápěstí** je nastavení, které povoluje nebo zakazuje omezení maximálního točivého momentu při sevření zápěstí robotu. Toto omezení je ve výchozím nastavení aktivováno. Tato bezpečnostní funkce omezuje točivý moment, který může zápěstí vyvinout při tlačení.

Podrobnosti limitu točivého momentu pro sevření zápěstí

Když je tato funkce **zapnutá**, robot omezuje točivý moment v kloubech zápěstí, aby zabránil sevření mezi zápěstím, břemenem a dolním ramenem robota.

POZNÁMKA

Pokud je toto nastavení zapnuté, definuje také horní limit bez posouzení bezpečnosti pro okna aplikovaného točivého momentu kloubů základny, ramene a lokte. V aplikacích řízení síly mohou být dosažitelné kontaktní síly výrazně nižší než síly stanovené v bezpečnostních funkcích **Limitech síly nástroje** a **Limitech síly lokte**.

Pokud je tato funkce **vypnutá**, robot může v zápěstních kloubech použít vyšší tlačné síly, například pro aplikace s řízenou silou. Pokud je tato funkce deaktivována, je nutné riziko sevření mezi zápěstím, břemenem a spodní částí ramene robota snížit jinými způsoby.

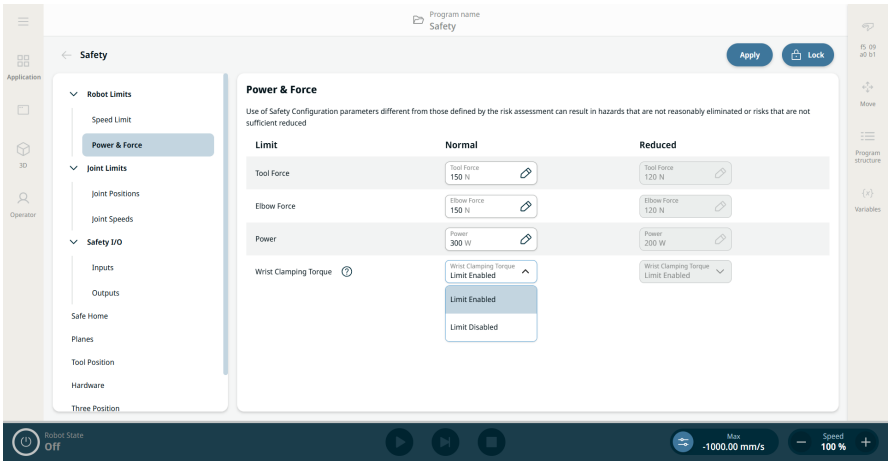
POZNÁMKA

Tato bezpečnostní funkce je ve výchozím nastavení povolena u všech robotů. V PolyScope X verze 10.12 a vyšší je možné tuto bezpečnostní funkci zakázat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Zapínání a vypínání omezení točivého momentu při sevření zápěstí

1. Přejděte na kartu **Aplikace** a vyberte **Bezpečnost**.
2. V části **Limity robota** klepněte na **Výkon a síla**. Odemkněte, zadejte bezpečnostní heslo a potvrďte.
3. Nyní můžete vybrat možnost **Limit aktivován** nebo **Limit deaktivován** pro zvolení normálního nebo omezeného režimu.



4. Pro použití bezpečnostní konfigurace a restart bezpečnostního systému klepněte na **Použít**.
5. Zobrazí se vyskakovací okno, ve kterém můžete konfiguraci vrátit zpět nebo potvrdit.

10.4.2. Omezení kloubu

Popis

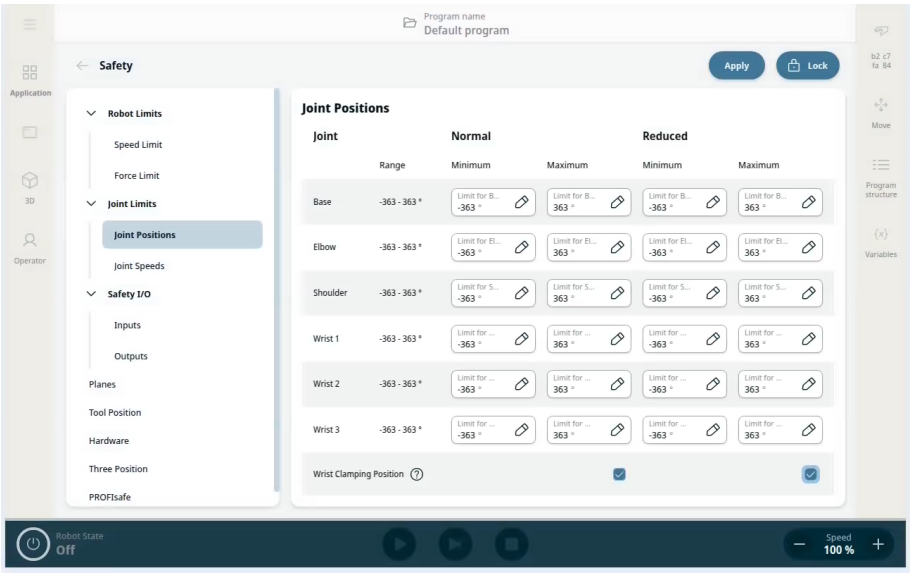
Omezení kloubů umožňují omezit pohyby jednotlivých kloubů robota v prostoru kloubů, tj. polohu a rychlost otáčení kloubů. Omezení kloubů lze taky označit jako softwarové omezení os.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

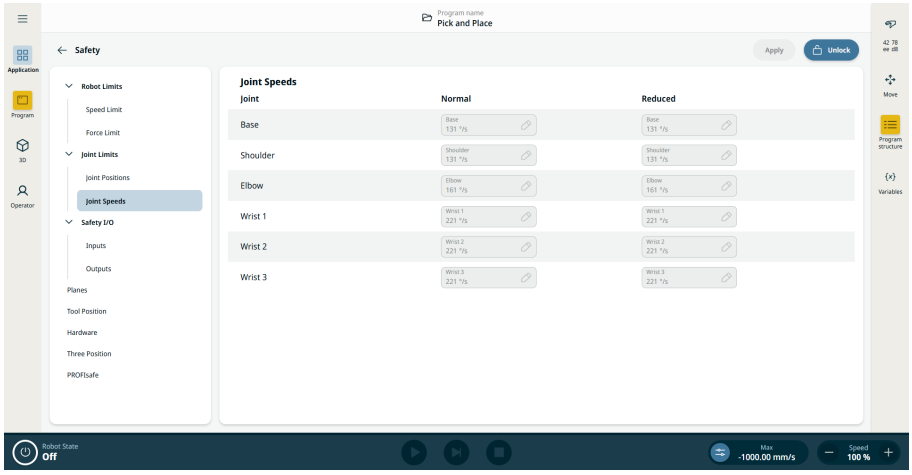
Společné pozice

Takto zjistíte polohy a rychlosti kloubů.

1. Přejděte do aplikace.
2. Přejděte na Bezpečnost.
3. V levé nabídce vyberte nastavení.



Rychlosti kloubů



10.4.3. Omezení polohy nástroje

Popis

Obrazovka Poloha nástroje umožňuje uživatelům lépe kontrolovat omezení nástrojů a/nebo příslušenství umístěných na konci ramene robota tím, že umožňuje definovat polohy nástrojů s poloměrem, který bude interagovat s bezpečnostními rovinami buď detekcí kolize s polohou nástroje a rovinou, nebo přechodem do redukovaného režimu, když nástroj vstoupí do roviny.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Detaily

Poloha nástroje má dvě klíčové výhody:

- Podporuje dvě uživatelské konfigurace k určení, kde reagovat na bezpečnostní roviny.
- Vizualizuje polohy nástroje ve 3D modelu.

> **POZNÁMKA**
> Můžete definovat, konfigurovat a spravovat až dvě polohy nástrojů.

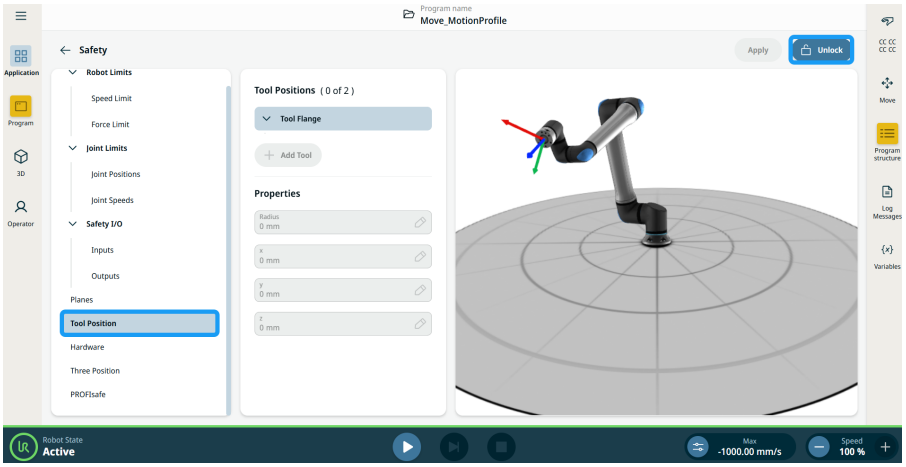
Uživatelem definované nástroje

U uživatelsky definovaných nástrojů může uživatel změnit:

- Rádius pro změnu poloměru sféry nástroje. Při použití bezpečnostních letadel se bere v úvahu poloměr.
- Polohy X, Y, Z pro změnu polohy nástroje vzhledem k přírubě nástroje robota. Poloha se zohledňuje pro bezpečnostní funkce rychlosti nástroje, síly nástroje, brzdné dráhy a bezpečnostních rovin.

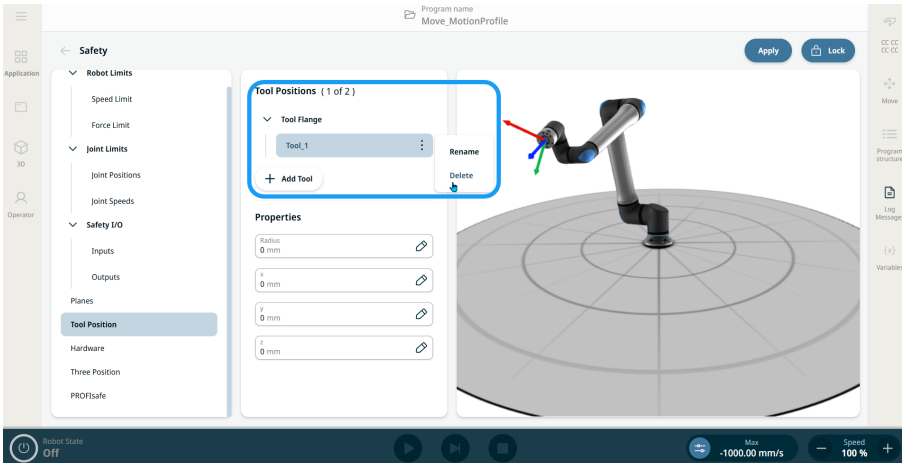
Pro přístup k poloze nástroje

1. Přejděte do části **Bezpečnostní** aplikace.
2. Na levém panelu klepněte na **Poloha nástroje**. V pravém horním rohu hlavní obrazovky klepněte na **Odemknout**, aby se aktivovalo přidávání nástrojů. Zadejte bezpečnostní heslo a **Potvrďte**.

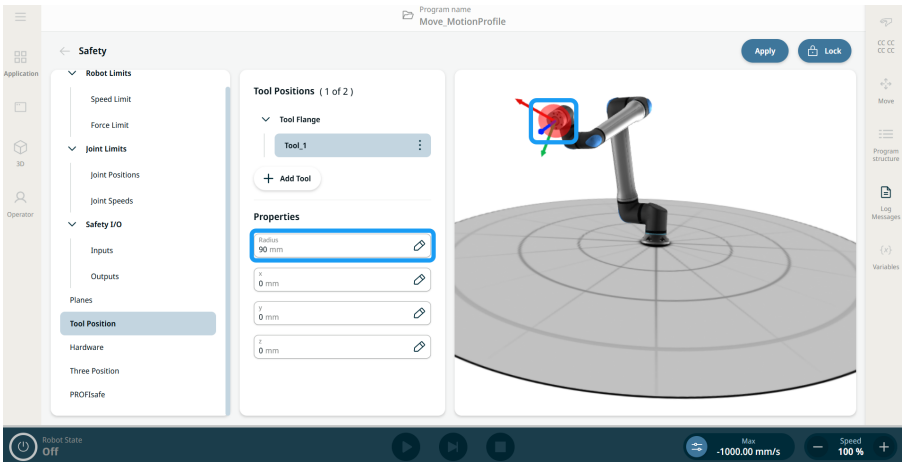


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

3. Na centrálním panelu ve sloupci **Polohy nástrojů** klepněte na **+ Přidat nástroj**. Přidaný nástroj **Tool_1** (nástroj_1) se zobrazí pod **stromem Příruba nástroje**.
4. U přidaného nástroje klepněte na **ikonu tří teček** a přejmenujte jej na něco, co bude lépe rozpoznatelné. Také jej můžete smazat.



5. Na centrálním panelu ve sloupci **Vlastnosti** naleznete čtyři upravitelná pole pro **rádius, pozice x, y a z**. Klepnutím na pole můžete změnit poloměr a souřadnice x, y, z podle svých potřeb. Koule na pravém panelu se v 3D modelu aktualizuje v reálném čase, aby usnadnila přesné umístění.
6. V pravé horní části hlavní obrazovky klepněte na **Použít**.



7. Robot bude nyní interagovat s bezpečnostními rovinami, jakmile se s nimi dostanou do kontaktu sféry polohy nástroje.

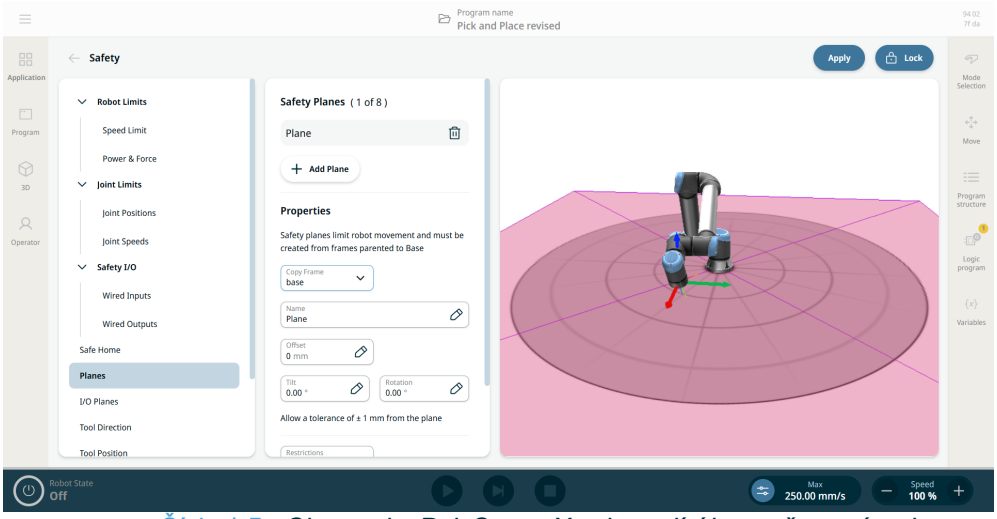
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.4.4. Bezpečnostní roviny

Popis

Bezpečnostní roviny omezují pracovní prostor robota, nástroj a loket.

> **VAROVÁNÍ**
>
> Definování bezpečnostních rovin omezuje pouze definované koule nástroje a koleno, nikoli celkový limit pro rameno robota.
> Definování bezpečnostních rovin nezaručuje, že ostatní části ramene robota budou tento typ omezení dodržovat.



Číslo 1.5: *Obrazovka PolyScope X zobrazující bezpečnostní roviny.*

Konfigurace bezpečnostní roviny

Bezpečnostní roviny můžete nakonfigurovat s níže uvedenými vlastnostmi:

- **Název**. Toto je název používaný k identifikaci bezpečnostní roviny.
- **Posun od základny**. Jedná se o výšku roviny od základny. Měřeno ve směru Y.
- **Naklonění**. Jedná se o naklonění roviny. Měřeno od napájecího kabelu.
- **Rotace**. Toto je rotace roviny. Měří se ve směru hodinových ručiček.

Každou rovinu můžete nakonfigurovat s níže uvedenými omezeními:

- **Normální**. Když je bezpečnostní systém v normálním režimu, je aktivní normální rovina a působí jako přísný limit polohy.
- **Omezené**. Když je bezpečnostní systém v redukovaném režimu, je aktivní rovina redukovaného režimu a působí jako přísný limit polohy.
- **Obojí**. Pokud je bezpečnostní systém buď v normálním nebo sníženém režimu, je aktivní normální a snížená rovina režimu a působí jako přísný limit polohy.
- **Spouštění Omezeného režimu**. Bezpečnostní rovina způsobí přepnutí bezpečnostního systému do sníženého režimu, pokud je robotický nástroj nebo koleno umístěno nad ním.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Omezení kloubu lokte

Tato funkce je ve výchozím nastavení aktivována.
Použitím možnosti Omezit loket lze kloubu lokte robota zamezit přechod přes definované roviny.
Zakažte možnost Omezit průchod loktem skrz roviny.

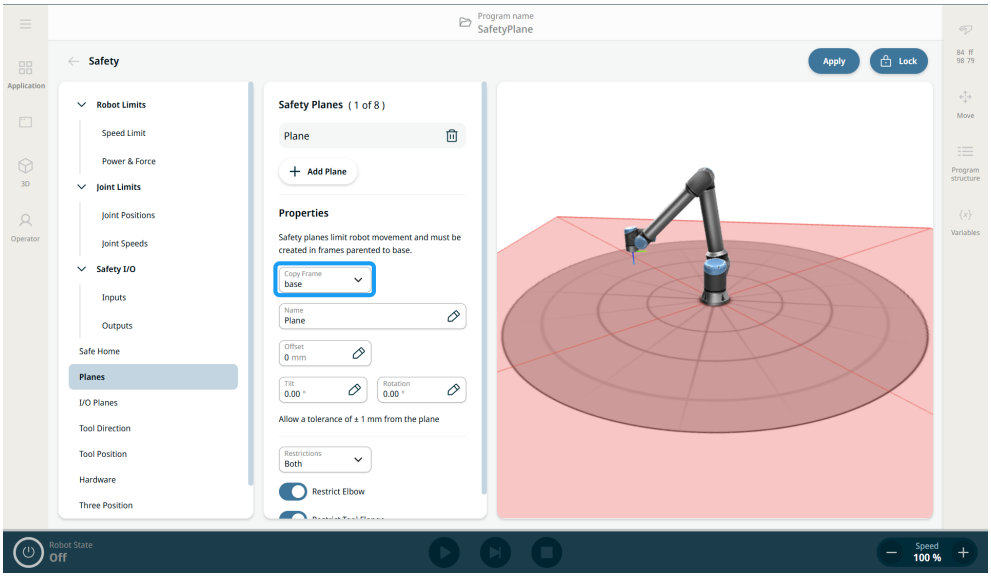
Omezení příruby nástroje

Omezení příruby nástroje zabraňuje situaci, kdy příruba nástroje a připojený nástroj překročí bezpečnostní rovinu. Když omezíte přírubu nástroje, uvnitř bezpečnostní roviny bude oblast bez omezení, kde příruba nástroje pracuje normálně.
Příruba nástroje nesmí překročit omezenou oblast mimo bezpečnostní rovinu.
Odstranění omezení umožňuje, aby příruba nástroje překročila bezpečnostní rovinu do omezené oblasti, zatímco připojený nástroj zůstává uvnitř bezpečnostní roviny.
Omezení příruby nástroje můžete odstranit, pokud pracujete s velkým posunem nástroje. Tím zajistíte větší vzdálenost pro pohyb nástroje.
Omezení příruby nástroje vyžaduje vytvoření prvku roviny. Prvek roviny slouží k pozdějšímu nastavení bezpečnostní roviny v nastavení bezpečnosti.

Vytvoření bezpečnostní roviny pomocí rámce

Popis

K definování bezpečnostní roviny můžete použít existující rám. To poskytuje intuitivnější způsob zadávání parametrů roviny z předdefinované polohy a rotace (X, Y, Z, RX, RY, RZ).
Vyberte rámec v rozevíracím menu **Kopírovat rámec**.



Rozbalovací nabídka **Kopírovat rámec** se nachází v parametrech definice bezpečnostní roviny na obrazovce **Roviny**. Tento seznam obsahuje rámce definované na obrazovce **Rámečky**. Když vyberete rámeček, použije se jako definice bezpečnostní roviny.
Pokud zadáte parametry posunu, náklonu a otáčení, budou použity na vybraný rámec (viz „Konfigurace bezpečnostní roviny“). Výsledná bezpečnostní rovina kombinuje všechny parametry.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

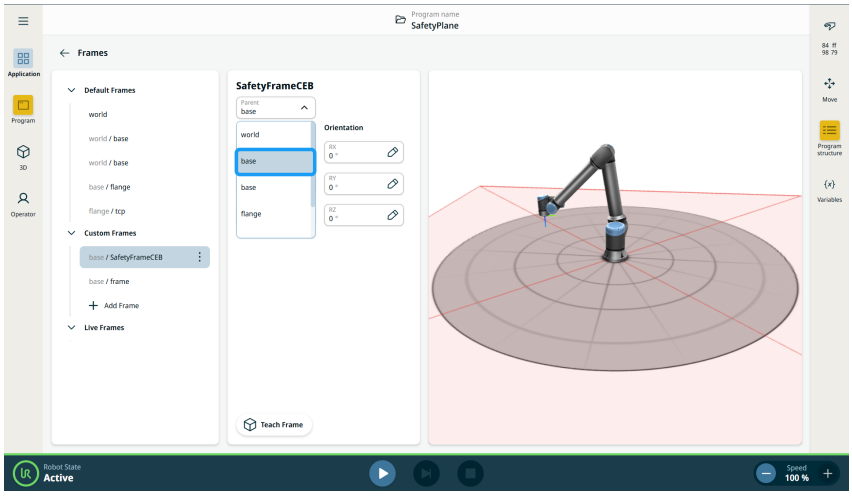
Viz část „Rámce“ v příručce k softwaru.

Vytváření bezpečnostních rovin pomocí rámců

1. Na kartě **Aplikace** vyberte **Rámce**.
2. Klepněte na **+ Přidat rámec** pod **Vlastní rámce**, poté přejmenujte rámec pomocí **tří svislých teček** (**ikona kebabu**).

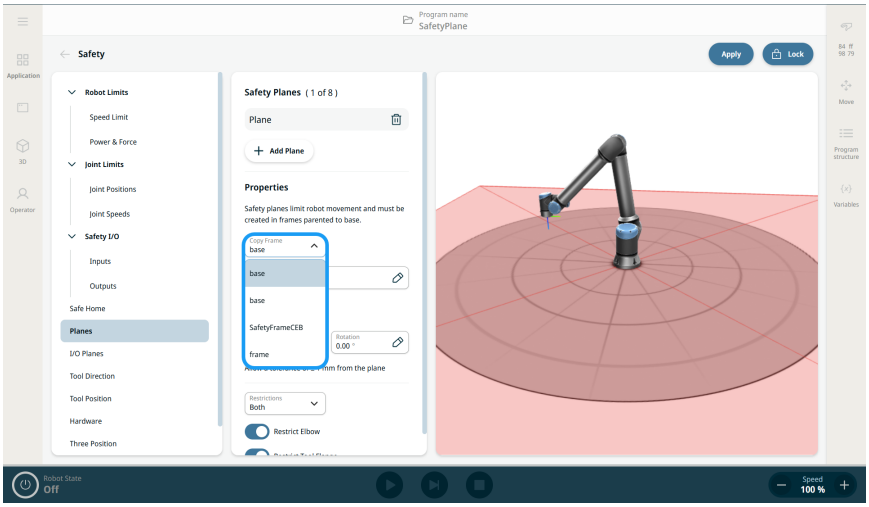
> **POZNÁMKA**
> Rámce se vytvářejí relativně k **základně** .

3. V poli **Parent** vyberte **základna**.



Výběr referenčního rámce v bezpečnostní rovině

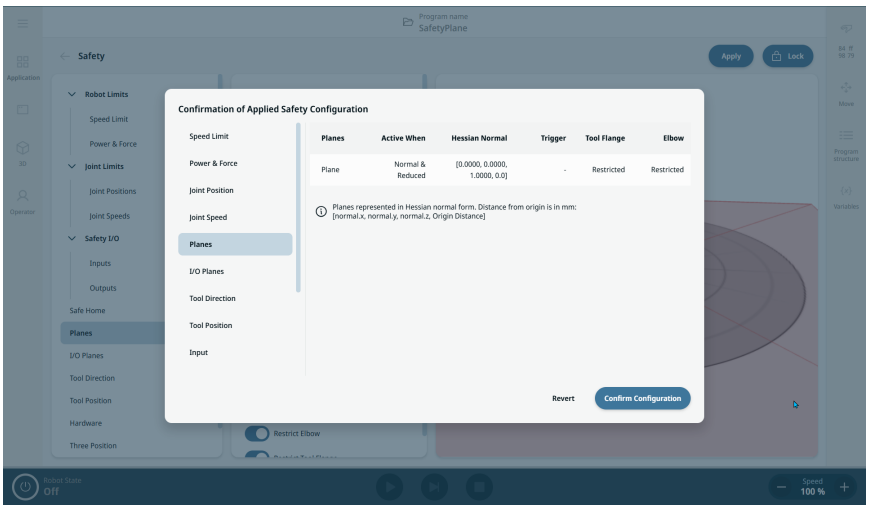
1. V **aplikaci**přejděte do části **Bezpečnost**, vyberte položku **Bezpečnostní rovinya** klepněte na **Odemknout**.
2. Na obrazovce **Bezpečnostní roviny** vyberte rámec v rozevíracím menu **Kopírovat rámec** . Můžete také použít posun, naklonění a otočení.



3. Klepněte na tlačítko **Použít**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4. Nakonfigurované roviny jsou uvedeny v tabulce přiřazení funkcí v dialogovém okně s **přehledem Potvrzení použité bezpečnostní konfigurace**.



POZNÁMKA

Rámec používaný pro bezpečnostní rovinu může být otočený oproti tomu, co byste očekávali. Pokud je robot umístěn na straně, která porušuje rovinu, přidejte náklon o 180 stupňů.
Omezení týkající se konfigurací rovin, omezení loketního kloubu a omezení příruby nástroje najdete v části „Bezpečnostní roviny“.

10.4.5. I/O roviny

Popis Funkce **I/O Planes** umožňuje flexibilnější použití bezpečnostních rovin v porovnání se standardem. Safety Planes funkce. Umožňuje aktivovat a deaktivovat bezpečnostní roviny pomocí koncových vstupů a/nebo generovat výstupní signál, když bezpečnostní koule překročí bezpečnostní rovinu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

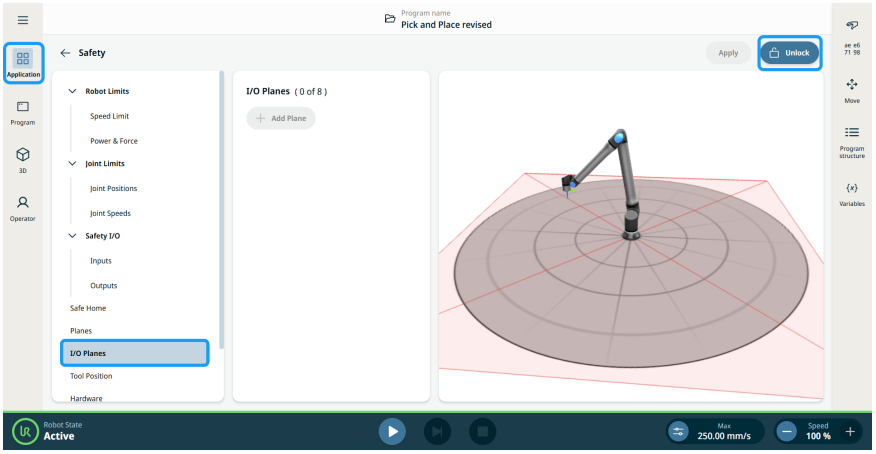
Vstupní/stop rovina

Trigger Stop spustí zastavení roviny I/O. Lze jej ztlumit pomocí bezpečnostního vstupu. Pokud není ztlumen, pohyb směrem k letadlu způsobí, že se robot zastaví a počká, dokud bezpečnostní vstup neztlumí letadlo.

POZNÁMKA

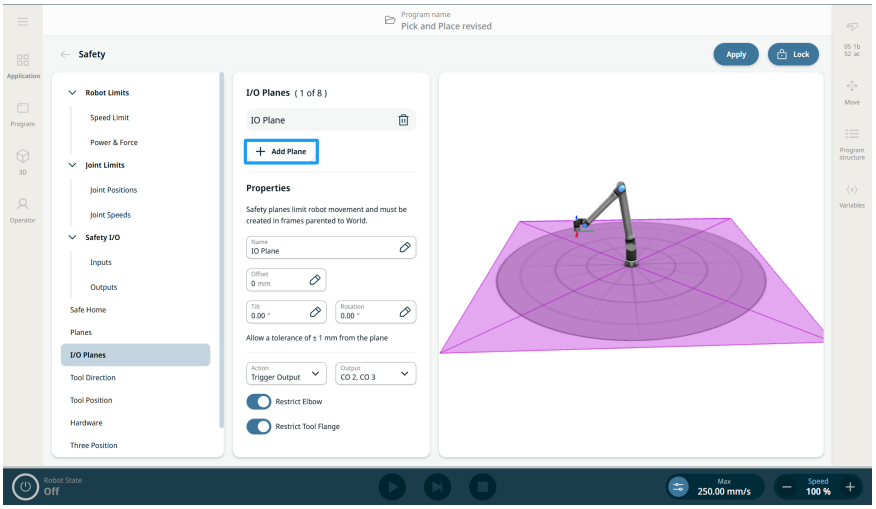
Když je rovina neaktivní, robot se může volně pohybovat.
Pokud je rovina aktivní a robot ji nepřejel, zastaví se před jejím přejetím.
Pokud je rovina aktivována, zatímco se robot pohybuje na okraji roviny, může se stát, že robot rovinu přejede a v nejhorším případě se zastaví podle nastavených limitů vzdálenosti a doby zastavení.
Když je rovina aktivována a robot ji přejede, robot zastaví podle nastavených limitů brzdné dráhy a doby zastavení.

1. Přejděte do části Bezpečnost na kartě Aplikace **a** klepněte na položku I/O **roviny .**

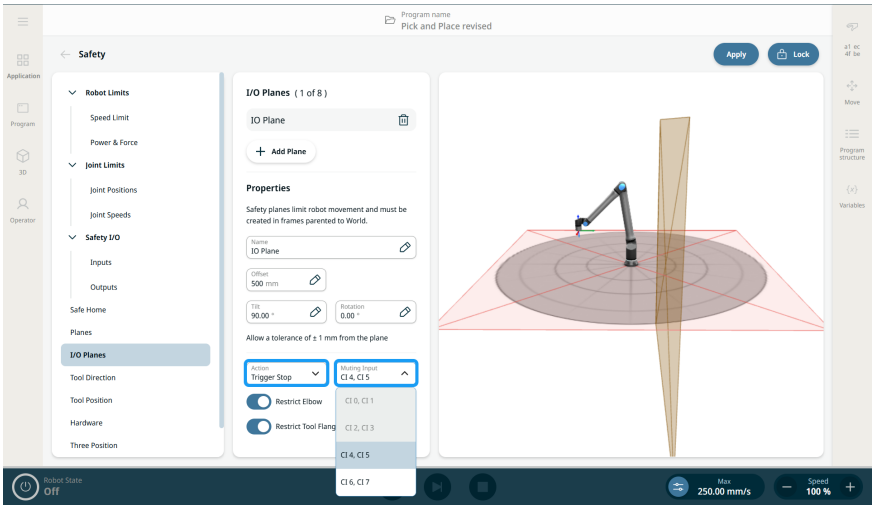


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

2. **Odemkněte** a klepněte na položku **Přidat letadlo**. Zobrazí se několik polí a karet vlastností vstupně-výstupních rovin.



3. Zadejte hodnotu **Offset** a **Tilt**.
4. V poli **Akce** vyberte možnost **Zastavení spouštěče**.
5. V poli **Muting Input** vyberte **CI4** a **CI5**. Klepněte na možnost **Použít**.



6. Když přepnete fyzický spínač připojený ke vstupu, rovina zmizí z 3D prohlížeče. Klepněte na tlačítko „ **“ (Přehrát) a „** “ (Přehrát) a robot se bude volně pohybovat z jedné strany roviny na druhou.
7. Opětovným přepnutím přepínače zrušíte ztlumení letadla a robot přejde do režimu I/O stop.

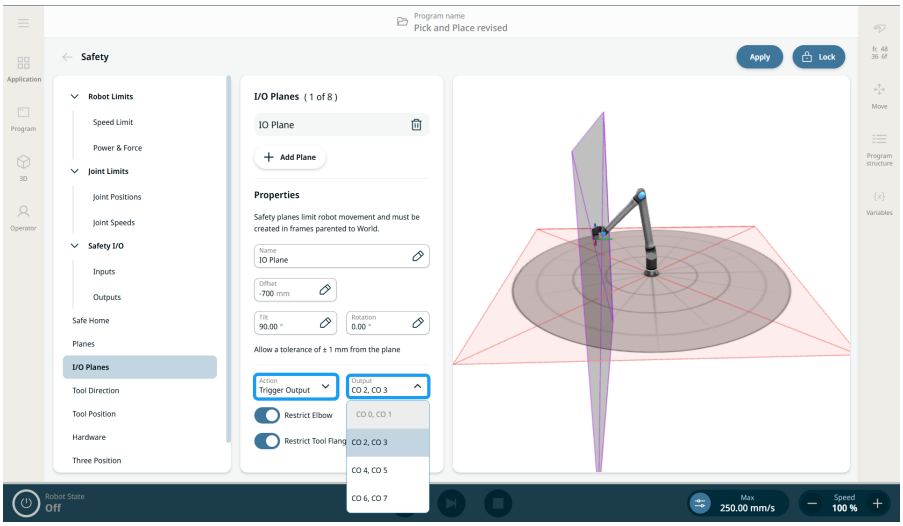
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Výstupní rovina

Spouštěcí výstup generuje bezpečnostní výstup na základě toho, zda jedna nebo více bezpečnostních koulí překročily rovinu.
Když jedna nebo více bezpečnostních koulí překročí rovinu definovanou jako spouštěcí výstup, aktivuje se bezpečnostní výstup odpovídající této rovině. "Aktivováno" znamená, že bezpečnostní výstupy jsou elektricky nastaveny na "Low".

> **POZNÁMKA**
> Když některá z bezpečnostních sfér překročí rovinu definovanou jako spouštěcí výstup, aktivuje se bezpečnostní výstup odpovídající této rovině.

1. Zadejte hodnotu **Offset** a **Tilt**.
2. V poli **Akce** vyberte možnost **Spouštěcí výstup**.
3. V poli **Výstup** vyberte možnost **CO2, CO3**. Klepněte na možnost **Použít**.



4. Když přehrajete program robota, uvidíte výstupy "LOW" a "HIGH" v okně. Komunikace na kartě Komunikace.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.4.6. Hardware

Popis

V sekci **Hardware** mohou uživatelé vybrat typ přenosného ovládacího terminálu (TP) připojeného k jejich robotu. Dostupné volby jsou:

- **3PE povoleno**. Přenosný ovládací terminál s třípolohovým aktivačním zařízením (3PE TP)
- **Žádné**. Díky tomu lze robot bezpečně zapnout, aniž by byl k ovládací jednotce připojen přenosný ovládací terminál.

> **POZNÁMKA**
>
> Pokud výběr neodpovídá připojenému hardwaru, robot se z bezpečnostních důvodů nespustí.

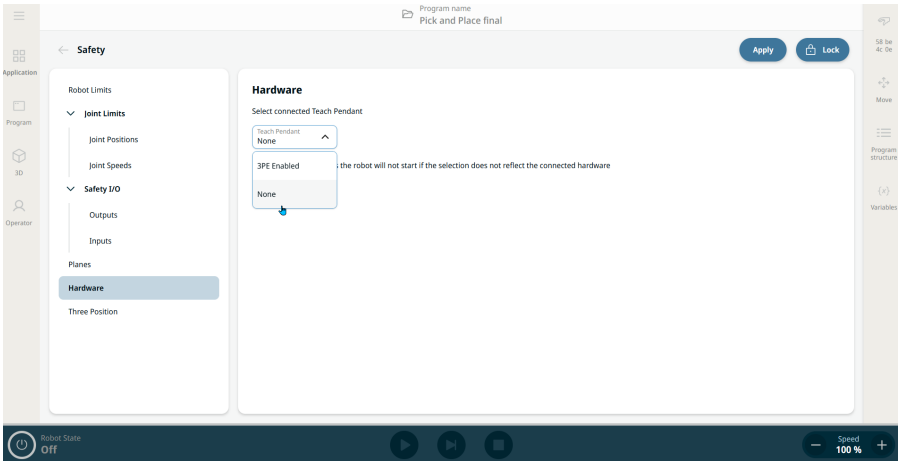
Účel volby „Žádné“

Možnost **Žádné** podporuje nastavení, kde není vyžadován nebo fyzicky přítomen přenosný ovládací terminál, což umožňuje efektivnější a flexibilnější nasazení, zejména v automatizovaných nebo dálkově ovládaných prostředích.
Uživatelům to přináší tři klíčové výhody:

- Podporuje konfigurace bez ovládacího panelu, kde se nepoužívá přenosný ovládací terminál.
- Zjednodušuje hardwarové požadavky pro minimální konfigurace.
- Zlepšuje flexibilitu spouštění tím, že odstraňuje závislost na použití přenosného ovládacího terminálu.

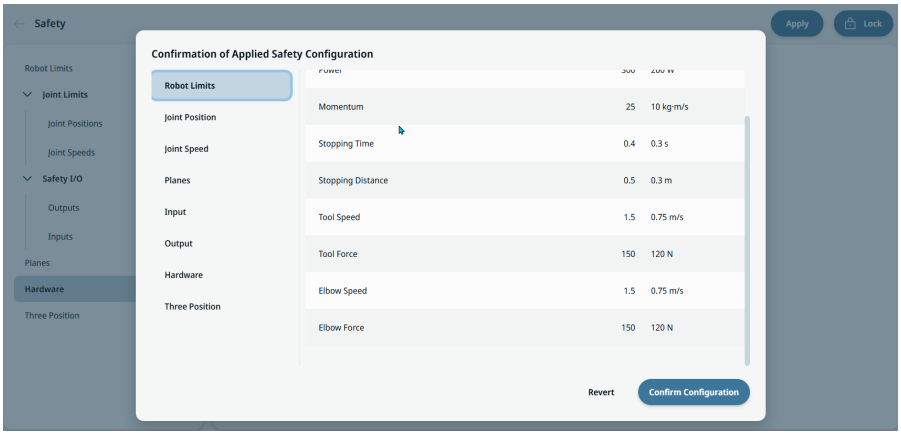
Pro přechod na možnost Žádné

1. Klepněte na **Hardware** na levém panelu obrazovky bezpečnostní aplikace.
2. Odemkněte hlavní obrazovku v pravém horním rohu, zadejte své bezpečnostní heslo a **potvrďte**.
3. Na prostředním panelu klepněte na pole **Přenosný ovládací terminál** a vyberte možnost **Žádný**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4. Klepněte na **Použít** vedle tlačítka Zamknout na hlavní obrazovce.
5. V okně Použít bezpečnostní konfiguraci klepněte na **Použít a restartovat**.
6. Zobrazí se vyskakovací okno Potvrzení použité bezpečnostní konfigurace, kde můžete buď **Vrátit** změny zpět nebo **Potvrdit konfiguraci**.



10.4.7. Třípolohový

Popis

Režim ručního vysokorychlostního provozu umožňuje dočasné překročení rychlosti nástroje i rychlosti loketního kloubu nad 250 mm/s. Je k dispozici pouze v případě, že je robot v manuálním režimu a je nakonfigurováno Třípolohové aktivační zařízení.
Pokud nedojde k žádné interakci s třípolohovým aktivačním zařízením během pěti minut, budou zvýšené hodnoty resetovány na 250 mm/s.

Přístup k třem polohám

1. Na levém panelu klepněte na **Tři polohy**.
2. Klepněte na **Odemknout** v pravém horním rohu hlavní obrazovky.
3. Zadejte bezpečnostní heslo a **Potvrďte**.
4. Na centrálním panelu posuňte přepínač na **Povolit ruční vysokou rychlost**.
5. Klepněte na **Použít** v pravém horním rohu hlavní obrazovky.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

10.4.8. PROFIsafe

Popis

Síťový protokol PROFIsafe (implementovaný ve verzi 2.6.1) umožňuje robotovi komunikovat s bezpečnostním PLC v souladu s požadavky normy ISO 13849, kategorie 3, úroveň PLd.
Robot přenáší informace týkající se bezpečnosti do bezpečnostního PLC a přijímá informace týkající se bezpečnosti.
Komunikace související s bezpečností může mít formu stavových zpráv nebo může sloužit ke spuštění bezpečnostní funkce (např. snížení nastavení, zastavení). Příkazy k zastavení jsou popsány podle normy IEC 60204-1, kde nouzové zastavení představuje zastavení kategorie 1 a bezpečnostní zastavení zastavení kategorie 2.

Rozhraní PROFIsafe poskytuje bezpečnou síťovou alternativu k připojení vodičů k bezpečnostním IO kolíkům ovládací skříně robota.
Použití rozhraní PROFIsafe zachovává specifikace funkční bezpečnosti robotů UR (PL, kategorie a PFH). Podrobnosti najdete v části „Tabulka bezpečnostních funkcí“ v příručce UR. Například „bezpečnostní zastavení“ spadá do kategorie PLd 3 s hodnotou PFH menší než 1,8E-07 (1,8 x 10-7).

PROFIsafe je k dispozici pouze u robotů, kteří mají povolovací licenci, kterou můžete získat kontaktováním místního obchodního zástupce. Po získání licence si ji stáhněte z myUR.
Informace týkající se registrace robota a aktivace licence naleznete v části „Registrace robota a soubory licence URCap“.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Výstup bezpečnostního PLC

Řídicí zpráva odeslaná řídicím PLC bezpečnostního systému robotu obsahuje informace uvedené v následující tabulce.

Signál	Popis
E-Stop podle systému	• 0: Potvrzuje systémové nouzové zastavení. • 1: Vymaže nouzové zastavení systému.
Ochranné zastavení	• 0: Potvrzuje bezpečnostní zastavení. • 1: Normální provozní stav. **Poznámka**: Viz také popis signálu „Reset bezpečnostního zastavení“.
Resetovat bezpečnostní zarážku	Resetuje stav bezpečnostního zastavení při přechodu z 0 na 1, pokud je signál „bezpečnostní zastavení“ již nastaven na 1.
Zabezpečení stop auto	• 0: Potvrzuje bezpečnostní zastavení, pokud robot pracuje v automatickém režimu. • 1: Normální provozní stav. Funkce Safeguard stop auto se smí používat pouze v případě, že je nakonfigurováno 3polohové zařízení umožňující (3PE). Pokud není nakonfigurováno žádné zařízení 3PE, bezpečnostní stop auto funguje jako normální bezpečnostní stop vstup. **Poznámka**: Viz také popis signálu „Reset bezpečnostního zastavení v automatickém režimu“.
Resetovat bezpečnostní stop auto	Resetuje stav bezpečnostního zastavení v automatickém režimu při přechodu z 0 na 1, pokud je signál „bezpečnostní zastavení v automatickém režimu“ již nastaven na 1.
Omezený	• 0: Aktivuje omezené bezpečnostní limity. • 1: Aktivuje bezpečnostní limity "normálního režimu". Bezpečnostní systém zaručuje, že robot přejde do mezních hodnot za méně než 0,5 s po aktivaci vstupního signálu. Pokud rameno robota nadále porušuje některý z omezených limitů, spustí se kategorie zastavení 0.
Provozní režim	• 0: Aktivuje manuální provozní režim. • 1: Aktivuje automatický provozní režim. Pokud je bezpečnostní konfigurace „Volba provozního režimu pomocí PROFIsafe“ deaktivována, toto pole musí být vynecháno ze zprávy PROFIsafe Control.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vstup bezpečnostního PLC

Zpráva o stavu odeslaná robotem do řídicího PLC obsahuje informace uvedené v následující tabulce.

Signál	Popis
Přestaň, kat. 0	• 0: Robot provádí nebo dokončil bezpečnostní zastavení kategorie 0. Hrubé zastavení okamžitým odpojením napájení ramene a motorů. • 1: Normální provozní stav.
Přestaň, kat. 1	• 0: Robot provádí nebo dokončil bezpečnostní zastavení kategorie 1. Řízené zastavení, po kterém jsou motory ponechány ve vypnutém stavu s aktivovanými brzdami. • 1: Normální provozní stav.
Přestaň, kat. 2	• 0: Robot provádí nebo dokončil bezpečnostní zastavení kategorie 2. Řízené zastavení, po kterém jsou motory ponechány v zapnutém stavu. • 1: Normální provozní stav.
Porušení	• 0: Robot je zastaven, protože bezpečnostní systém nesplnil stanovené limity aktivní bezpečnosti. • 1: Normální provozní stav.
Porucha	• 0: Robot byl zastaven z důvodu neočekávané, výjimečné chyby v bezpečnostním systému. • 1: Robot nevykazuje neočekávanou, výjimečnou chybu v bezpečnostním systému.

E-stop podle systému	• 0: Robot je zastaven z důvodu jedné z následujících podmínek:
	  • Bezpečnostní PLC připojené přes PROFIsafe potvrdilo nouzové zastavení na úrovni systému.
	  • Modul IMMI připojený k ovládací jednotce zajistil nouzové zastavení na úrovni systému.
	  • Jednotka připojená ke konfigurovatelnému bezpečnostnímu vstupu nouzového zastavení v ovládací jednotce zajistila nouzové zastavení na úrovni systému.
	• 1: Robot není v systémovém nouzovém zastavení.

E-stop pomocí robota	• 0: Robot je zastaven z důvodu jedné z následujících podmínek:
	  • Stiskne se tlačítko e-stop na přívěsku Teach.
	  • Stiskne se tlačítko e-stop připojené k robotu e-stop nekonfigurovatelný bezpečnostní vstup ovládací skříně.
	• 1: Robot není v nouzovém zastavení aktivovaném robotem.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Signál	Popis

Ochranné zastavení	• 0: Robot je zastaven kvůli jedné z následujících podmínek:
	  • Bezpečnostní PLC připojené přes PROFIsafe potvrdilo bezpečnostní zarážku.
	  • Jednotka připojená k nekonfigurovatelnému vstupu bezpečnostního zastavení na ovládací jednotce potvrdila bezpečnostní zastavení.
	  • Jednotka připojená ke konfigurovatelnému bezpečnostnímu vstupu ochranného dorazu ovládací skříně potvrdila ochranný doraz.
	• 1: Robot není zastaven kvůli bezpečnostnímu zastavení.
	Poznámka: Viz také popis signálu „Reset bezpečnostního zastavení“. PROFIsafe vynucuje použití funkce resetování bezpečnostního zastavení.

Zabezpečení stop auto	0: Robot je zastaven, protože pracuje v automatickém režimu a z důvodu jedné z následujících podmínek: • Bezpečnostní PLC připojené přes PROFIsafe prosadilo bezpečnostní stop auto. • Jednotka připojená k zabezpečovacímu automatickému zastavení konfigurovatelného bezpečnostního vstupu ovládací skříně potvrdila zabezpečovací automatické zastavení. 1: Robot není zastaven kvůli bezpečnostnímu zastavení v automatickém režimu. **Poznámka**: Viz také popis signálu „Reset bezpečnostního zastavení v automatickém režimu“. PROFIsafe vynucuje použití funkce resetování bezpečnostního zastavení.

3PE stop	• 0: Robot je zastaven, protože pracuje v manuálním režimu a z důvodu jedné z následujících podmínek:
	  • Jakékoli třípolohové aktivační zařízení je stlačeno do střední polohy a vstup volnoběhu je aktivní.
	  • Ne všechna třípolohová aktivační zařízení jsou stlačena do střední polohy.
	• 1: Robot není zastaven kvůli třípolohovému aktivačnímu zařízení.

Provozní režim	Indikace aktivního provozního režimu robota. • 0: Zakázáno • 1: Automatický • 2: Manuální
Omezený	• 0: Omezené bezpečnostní limity jsou aktivní. • 1: Normální bezpečnostní limity jsou aktivní.

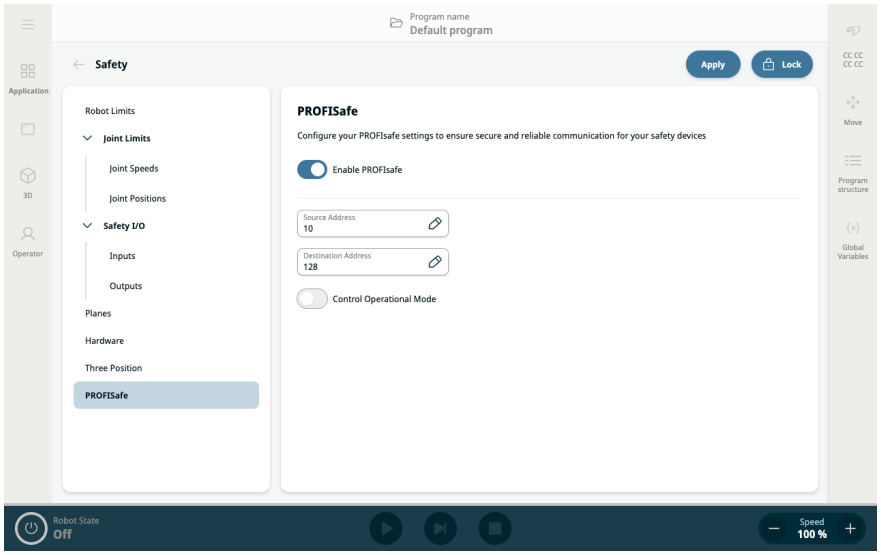
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Signál	Popis
Aktivní limit nastaven	Aktivní sada bezpečnostních limitů. • 0: Normální • 1: Omezený • 2: Obnovení
Pohyb robota	• 0: Robot se hýbe. Pokud se některý kloub pohybuje rychlostí 0,02 rad/s nebo vyšší, systém předpokládá, že se robot pohybuje. • 1: Robot stojí v klidu.
Bezpečná výchozí poloha	• 0: Robot je v klidu (nepohybuje se) a v poloze definované jako bezpečná výchozí pozice. • 1: Robot není v klidu nebo se nenachází v poloze definované jako bezpečná výchozí pozice.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Konfigurace PROFIsafe

1. Na obrazovce Bezpečnostní aplikace klepněte v levém panelu na **PROFIsafe**.
2. V pravé horní části hlavní obrazovky klepněte na **Odemknout**, aby se funkce PROFIsafe aktivovala. Zadejte bezpečnostní heslo a **Potvrďte**.



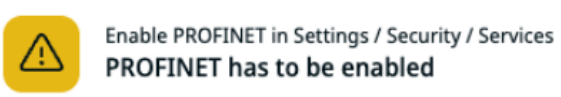
Pravý panel zobrazuje dvě pole a dvě tlačítka pro konfiguraci PROFIsafe:

- Tlačítko povolit PROFIsafe
- Pole Zdrojová adresa
- Pole Cílová adresa
- Ovládání provozního režimu

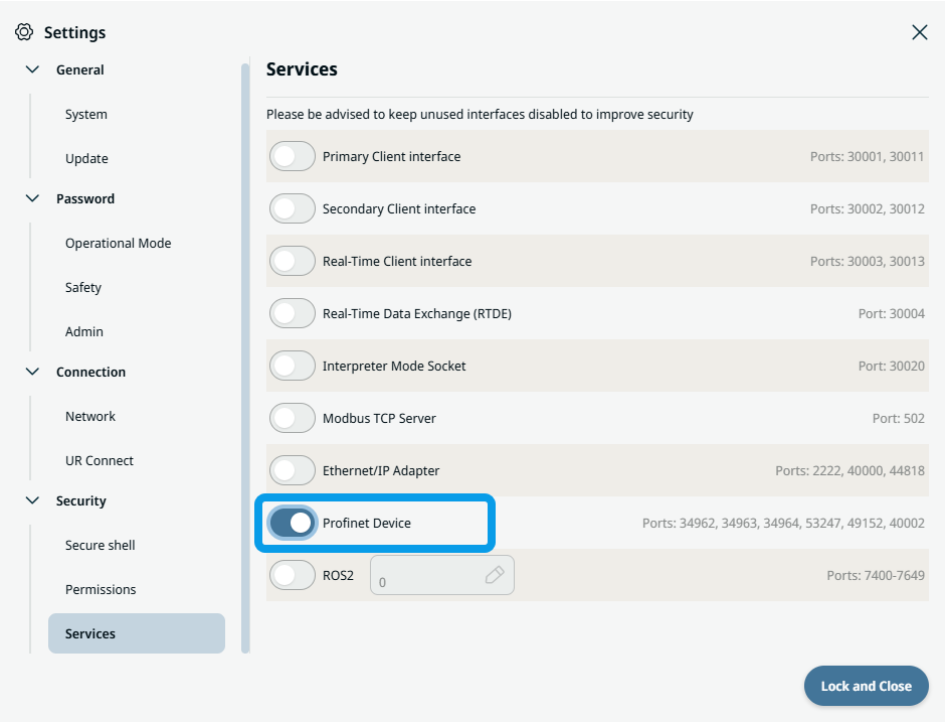
3. Posuňte tlačítko **Povolit PROFIsafe** doprava.
4. Klepněte na pole **Zdrojová adresa** a **Cílová adresa** a zadejte adresy, které budou robot a bezpečnostní PLC používat ke vzájemné identifikaci.
5. Klepnutím na **Ovládání provozního režimu** můžete povolit PLC PROFIsafe, který slouží k ovládání provozního režimu robota.

POZNÁMKA

Aby bylo možné konfigurovat a používat PROFIsafe, musí být v nabídce nastavení bezpečnostních služeb povoleno **Zařízení Profinet**.



Přečtěte si podrobnosti a umístění rozhraní „Profinet“.



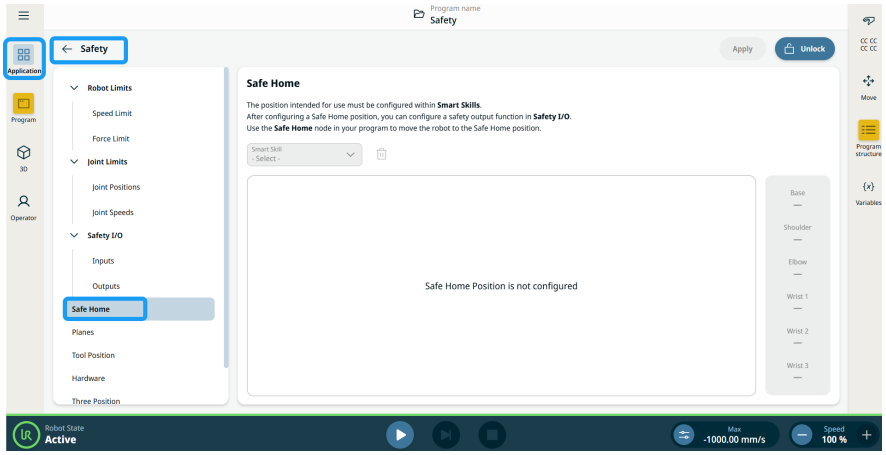
10.4.9. Bezpečný domov

Popis **Bezpečná výchozí poloha** je funkce PolyScope X, která uživatelům umožňuje definovat bezpečnostní výstup, když robot dosáhne nakonfigurované bezpečné výchozí polohy. Uživatel v rozevíracím seznamu dostupných pozic chytrých dovedností vybere **Výchozí poloha**, kterou lze přiřadit jako referenci pro Bezpečnou výchozí polohu.

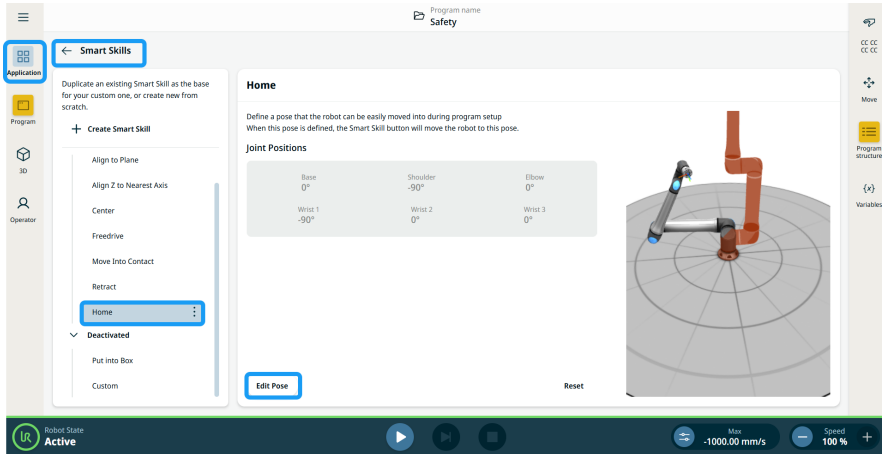
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Přístup k bezpečné výchozí pozici

1. Klepněte na **kartu Aplikace** a vyberte **Bezpečnostní aplikace**. V levém panelu vyberte **Bezpečná výchozí pozice**.

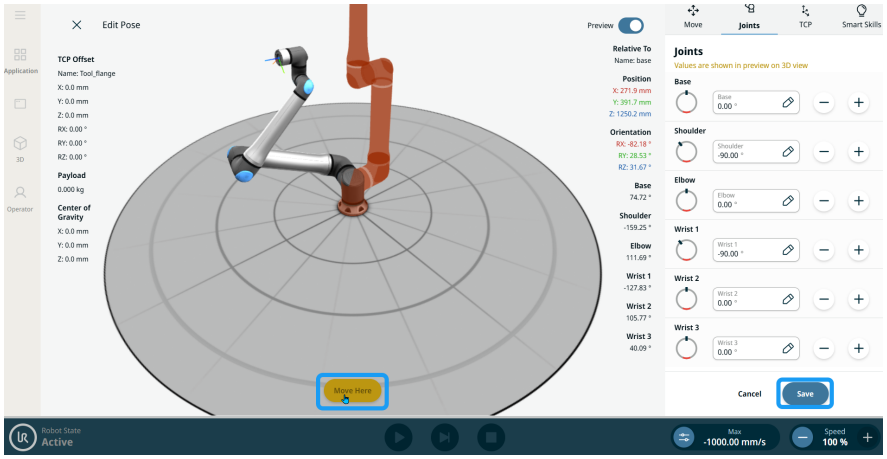


2. Pro nastavení polohy robota přejděte do **aplikace Chytré dovednosti** a vyberte možnost **Výchozí pozice**.
3. Klepněte na tlačítko **Upravit pozici** a zobrazí se 3D pohled na rameno robota.

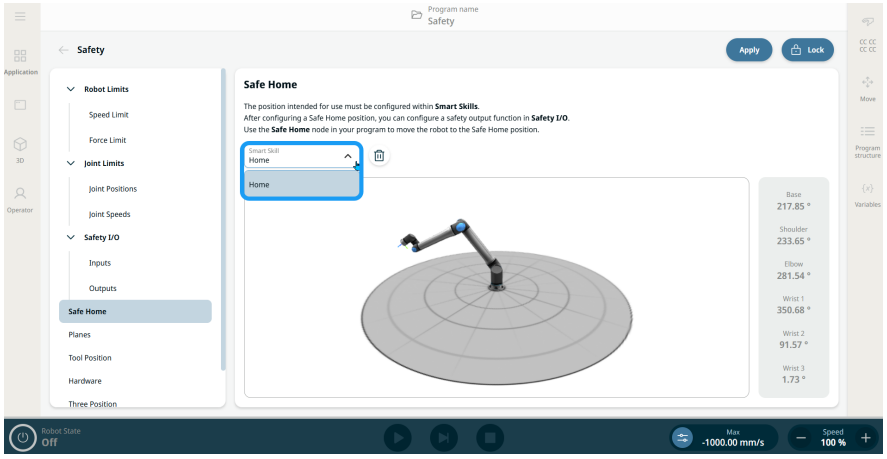


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4. Přesuňte robota do požadované polohy pomocí tlačítek **Pohyb**, **Klouby** a **TCP**.
5. Dlouze stiskněte žluté tlačítko **Přesunout sem**, dokud se náhled obrázku nepřesune do nové konfigurace.
6. Pro dokončení konfigurace klepněte na **Uložit**.



7. V **Bezpečnostní aplikaci** přejděte zpět na **Bezpečnou výchozí pozici** a zadejte bezpečnostní heslo.
8. V aktivovaném poli **Chytrá dovednost** vyberte **Výchozí pozice** a na hlavní obrazovce se zobrazí nakonfigurovaná poloha robota.
9. Klepněte na **Použít** a vyberte **Použít a restartovat**. Poté klikněte na **Potvrdit konfiguraci**.



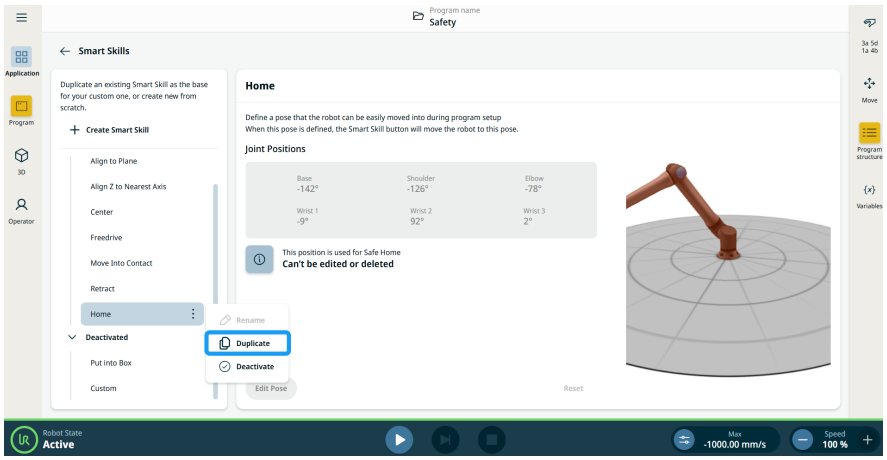
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

POZNÁMKA

Pokud je jako referenční poloha pro Safe Home vybrána funkce Position Smart Skill:

- Zprávové okno se zobrazí na stránce Position Smart Skill.
- Funkci Position Smart Skill nakonfigurovanou jako Safe Home nelze přejmenovat, upravit ani odstranit, pokud uživatel neodstraní nebo neodpřisoudí Safe Home z obrazovky **Safety > Safe Home**.

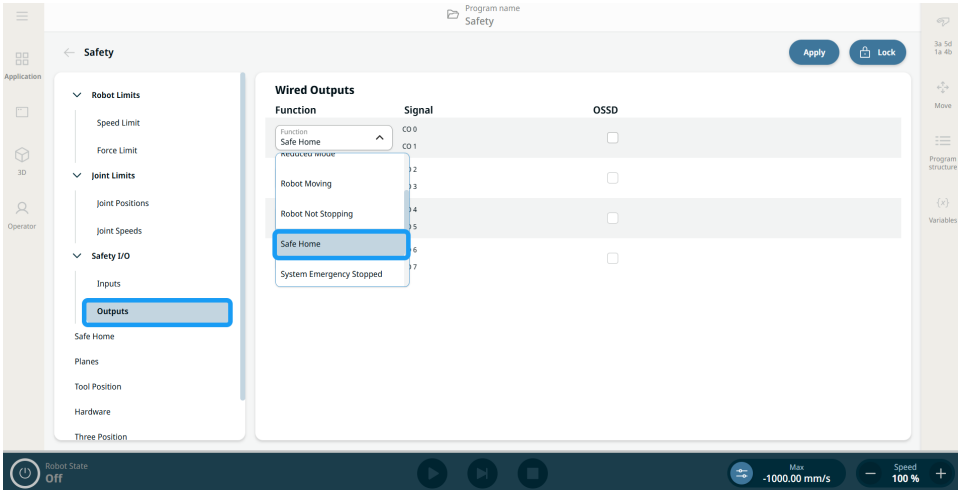
10. Na obrazovce Chytré dovednosti lze Výchozí pozici duplikovat a upravovat. Všechny nově vytvořené Chytré dovednosti lze také nakonfigurovat jako Bezpečnou výchozí pozici.



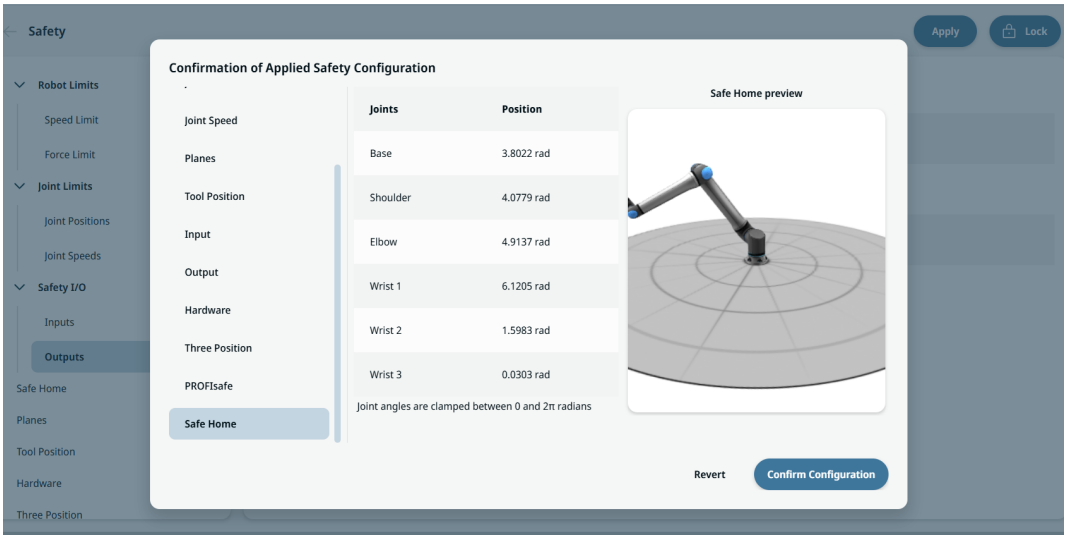
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Funkce bezpečné výchozí pozice ve výstupech

Pokud je **Výchozí pozice** přiřazena k pozici chytré dovednosti v části **Bezpečnost**, rozevírací nabídka bezpečnostní výstupní funkce obsahuje **Bezpečná výchozí pozice** jako nové přiřazení funkce.
V poli **Funkce** v části **Výstupy** bezpečnostních I/O vyberte možnost Bezpečná výchozí pozice.



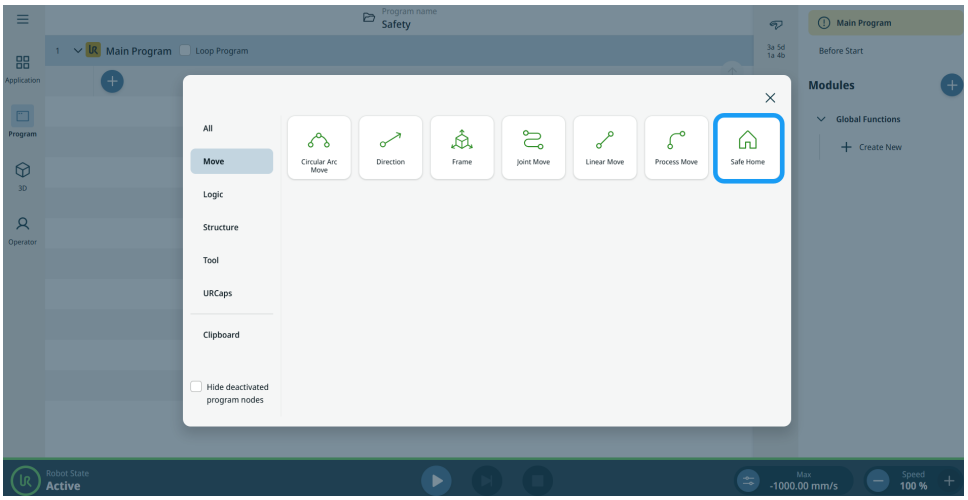
Bezpečnou výchozí pozici lze vidět v tabulce přiřazení funkcí v dialogovém okně **Potvrzení použité bezpečnostní konfigurace**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

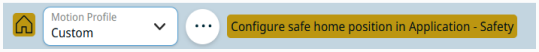
Bezpečná výchozí pozice jako uzal programu

Programový uzel **Bezpečná výchozí poloha** se nachází v kategorii **Pohybové uzly** v části **Příkazové uzly**. Tento uzel slouží k vydávání příkazů robotu, aby přešel do předem definované bezpečné výchozí pozice, nakonfigurované v nastavení bezpečnostní aplikace pro bezpečnou výchozí pozici.

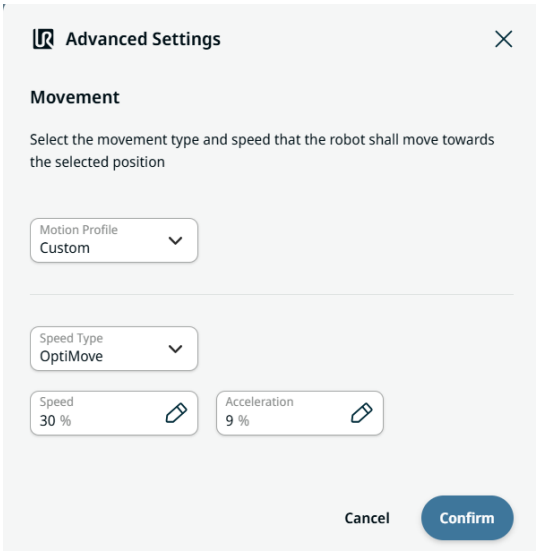


POZNÁMKA

Pokud přidáte uzel bez nakonfigurované Bezpečné výchozí pozice v nastavení bezpečnosti, uzel bude označen žlutě.



Příkazový uzel Bezpečná výchozí poloha obsahuje možnosti pohybových profilů a další pokročilá nastavení, která se zobrazí po klepnutí na ikonu s třemi tečkami .



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Pokročilá nastavení

Uživatelé mohou vytvářet profily pohybu v pokročilých nastaveních pomocí dvou karet a dvou polí:

- Profil pohybu
- Typ rychlosti
- Záložka Rychlost
- Karta Zrychlení

Profil pohybu je funkce, která uživatelům umožňuje nastavit předdefinované profily pohybu v uzlech pohybu: Pohyb kloubu, Lineární pohyb, Otáčivý pohyb po kružnici, Procesní pohyb a Směr. **Vlastní** profil pohybu umožňuje uživatelům definovat data pohybu v uzlu pohybu.
V poli **Typ rychlosti** je výchozí volbou **OptiMove**. Zvolte možnost **„Klasický** pohyb“, pokud chcete zadávat rychlost a zrychlení ve stupních za sekundu nebo v milimetrech za sekundu. Nastavení OptiMove je uvedeno v procentech, aby bylo používání a nastavení jednodušší.
Uživatelé mohou na kartě **Rychlost** nastavit preferovanou rychlost v procentech, čímž se nastaví cílová rychlost jízdy jako procento maximální rychlosti robota.
Uživatelé mohou nakonfigurovat procento preferovaného zrychlení na **kartě Zrychlení**, které nastavuje cílové limity točivého momentu během zrychlení a zpomalení jako procento maximálního výkonu robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

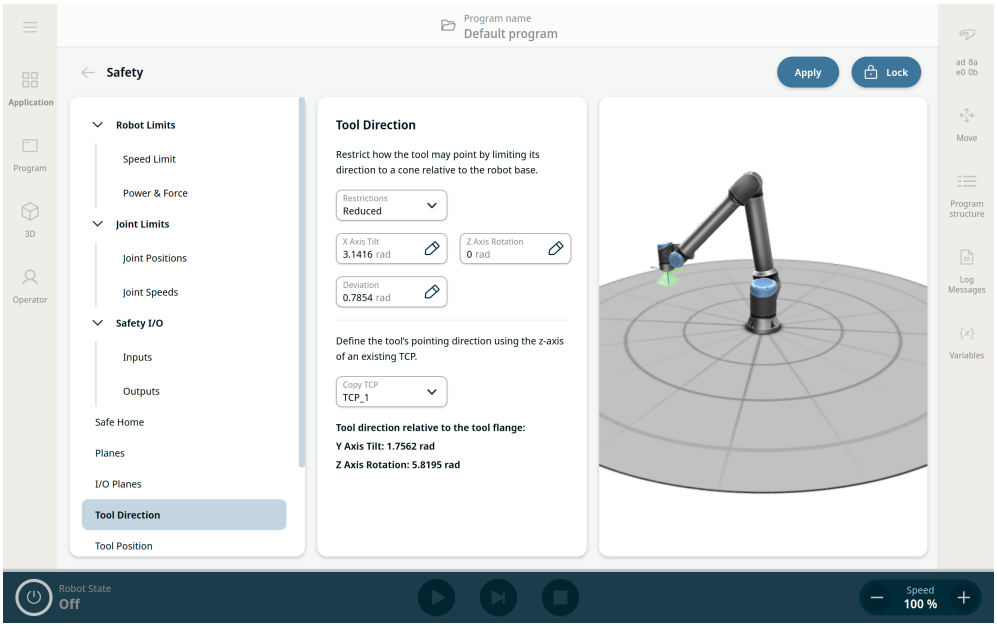
10.4.10. Směr nástroje

Popis

Obrazovka Směr nástroje umožňuje nakonfigurovat bezpečnostní funkci, která omezuje úhel, pod kterým smí nástroj směřovat. Můžete vidět omezení směru nástroje, které je přidáno do bezpečnostních nastavení. Limit je definován kuželem, který má pevnou orientaci vzhledem k základně rámce ramene robota. Při pohybu ramene robota je směr nástroje omezen tak, aby zůstal v rámci definovaného kužele.

POZNÁMKA

Omezení lze deaktivovat nebo nakonfigurovat tak, aby se uplatňovala v omezeném režimu, v normálním režimu nebo v obou.



POZNÁMKA

Funkce Tool Direction umožňuje zvýšit bezpečnost aplikace při použití nástroje, který může způsobit škodu nebo zranění, pokud je nasměrován určitým směrem.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vlastnosti mezních hodnot

Mezní hodnota směru nástroje má tři konfigurovatelné vlastnosti:

1. **Naklonění**: Můžete definovat úhel otevření kužele od středového (referenčního) směru.
2. **Otáčení**: Můžete definovat, jak se kužel otáčí kolem své středové osy.
3. **Odchylka**: Můžete definovat maximální úhlové posunutí, které je povoleno mezi požadovaným směrem a jakýmkoli směrem uvnitř kužele.

Zakázaná mezní hodnota Směru nástroje	Není nikdy aktivní
Normální mezní hodnota Směru nástroje	Je aktivní pouze v případě, že je bezpečnostní systém v **Běžném režimu**
Omezená mezní hodnota Směru nástroje	Je aktivní pouze v případě, že je bezpečnostní systém v **Omezeném režimu**
Obojí (normální i snížený limit směru nástroje)	Je aktivní v případě, že je bezpečnostní systém v **Běžném režimu** anebo taky v **Omezeném režimu**.

Směr nástroje se zadává pomocí TCP nakonfigurovaného v **nastavení aplikace End Effectors**.

Vlastnosti nástroje

Nástroj ve výchozím nastavení směřuje stejným směrem jako osa Z vnější příruby nástroje. Můžete jej upravit zadáním dvou úhlů:

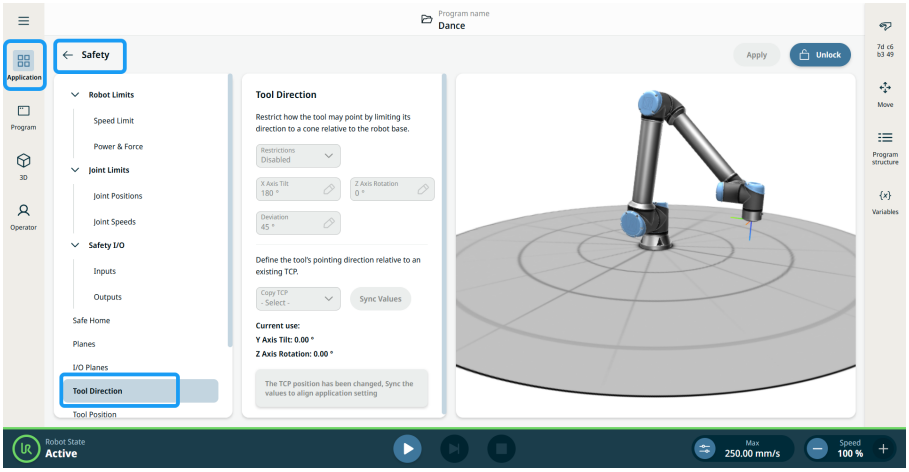
- **Úhel náklonu**: Míra náklonu osy Z vnější příruby směrem k ose X vnější příruby.
- **Otáčení osy Z**: O kolik se má nakloněná osa Z otočit kolem osy Z původní výstupní příruby.

Alternativně můžete zkopírovat osu Z existujícího TCP výběrem daného TCP z rozevíracího menu.

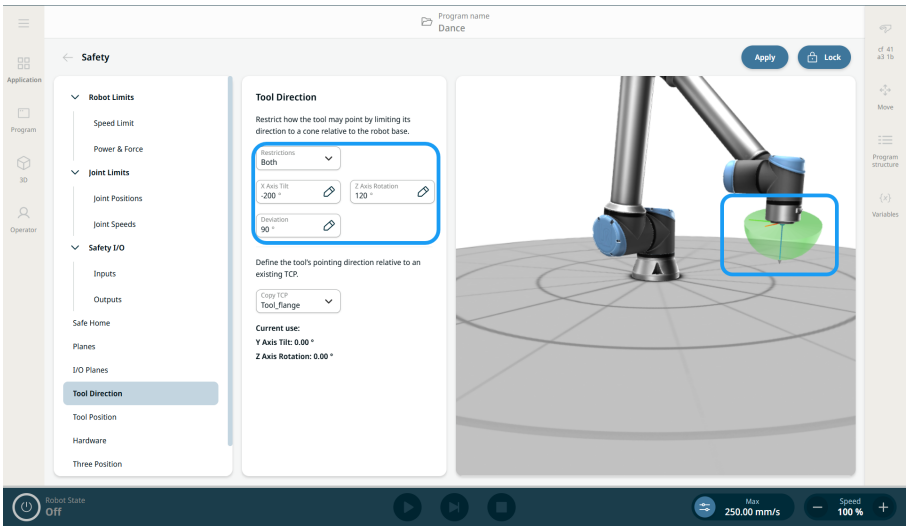
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Přístup k nástroji Směr

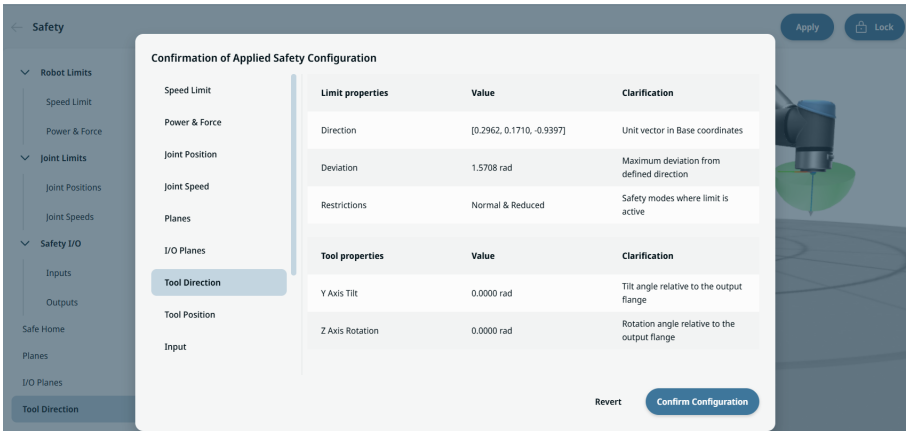
1. Klikněte na kartu aplikace „ “ a vyberte bezpečnostní aplikaci „ “. V levém panelu vyberte **Směr nástroje**.



2. **Odemkněte** a zadejte bezpečnostní heslo.
3. Když zaškrtnete políčko **Omezení** , zpřístupní se ostatní políčka. V TCP se objeví zelený kužel, který ukazuje směr, kterým nástroj míří.



4. Klepněte na tlačítko **Použít**.
5. Můžete vidět **Směr nástroje** v tabulce přiřazení funkcí v **Potvrzení použité bezpečnostní konfigurace** přehledovém dialogovém okně.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

11. První program

Popis

První vytvoření programu v PolyScope X vám umožňuje naučit rameno robota, jak se pohybovat, pomocí řady bodů trasy, které určují dráhu, po které se má pohybovat. Na konec ramene by měl být připevněn nástroj koncového efektoru.
Informace o konfiguraci nástrojů na konci ramene najdete v části **Použití** koncových efektorů v příručce k softwaru.

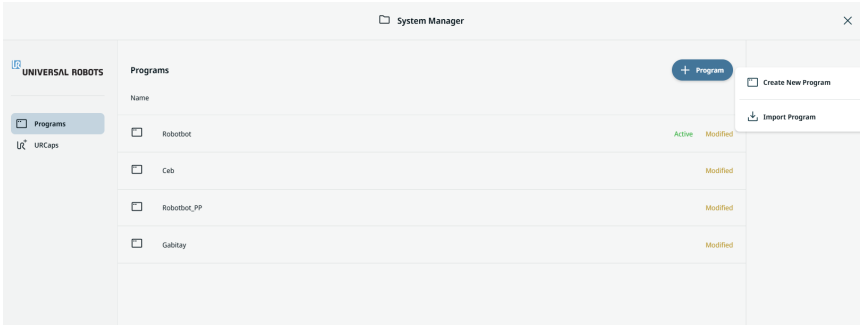
Vytvoření jednoduchého programu

Toto jsou procesy tohoto prvního programu:

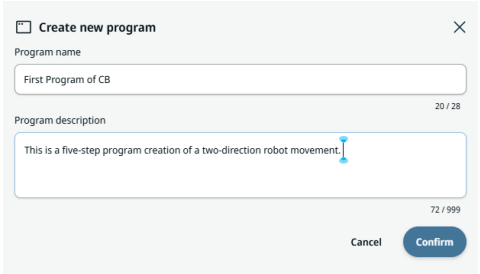
1. Přesuňte se do polohy A.
2. Nastavte IO.
3. Počkejte 3 sekundy.
4. Zrušte nastavení IO.
5. Přesuňte se do polohy B.

Přístup do správce systému

1. Na hlavní obrazovce klepněte na **záhlaví** , čímž otevřete Správce systému.
2. Klepněte na ikonu **Přidat program** na obrazovce **Správce** systému a vyberte **možnost Vytvořit nový program** .



3. Do dvou polí v okně **„Vytvořit nový program“** zadejte **název programu** a jeho **popis**. Klepněte na **Potvrdit** .



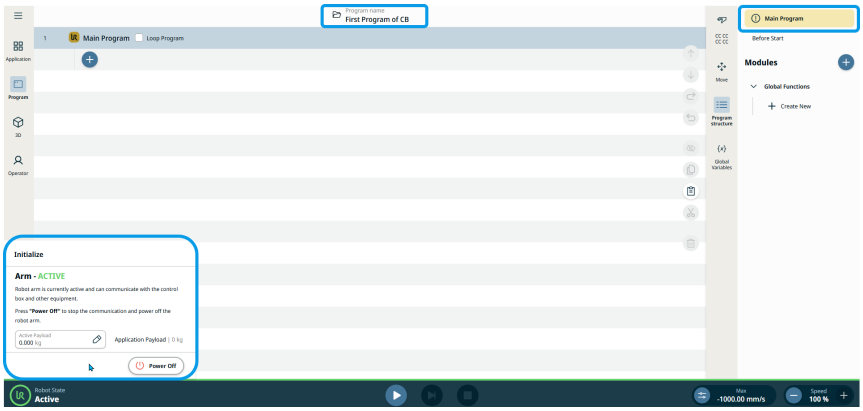
Na hlavní obrazovce se nyní zobrazuje název vašeho programu. Na obrazovce multitask uvidíte žlutě zvýrazněnou záložku **Hlavní program** , což znamená, že je třeba zahájit tvorbu programu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Inicializovat robota

4. V levé části zápatí klepněte na položku **Stav** robota pro inicializaci.

5. Klepněte na **Zapnout**a poté na **Odemknout** . Poté uvidíte stav robota jako Aktivní a aktivovaná tlačítka/posuvníky Přehrát ,Manuální režim s vysokou **rychlostí**a Rychlost .



6. V hlavní navigační liště klepněte na ikonu **nabídky Program** .

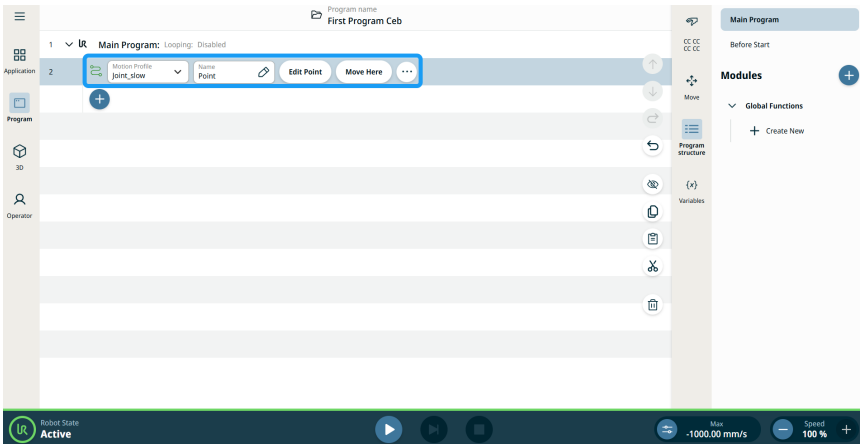
   Viz popis **Základní příkazové uzly** v příručce k softwaru.

První příkaz: Pohyb kloubu

Akce: přesunout se do polohy A

7. Klepněte na příkaz **Pohyb** kloubu . Upozorňujeme, že v PolyScope X je uzel bodu trasy sloučen s tímto příkazem.

   Viz popis uzlu příkazu **pohybu** kloubu v příručce k softwaru.

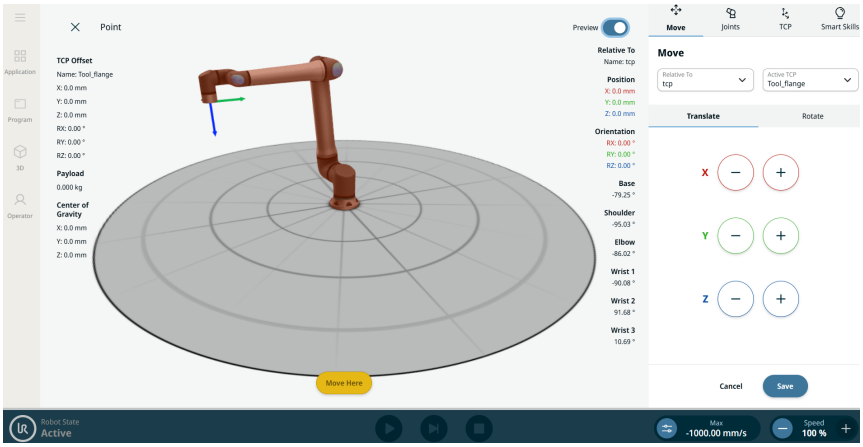


Do programového stromu jsou vložena dvě editovatelná pole, dvě záložky a ikona tří teček:

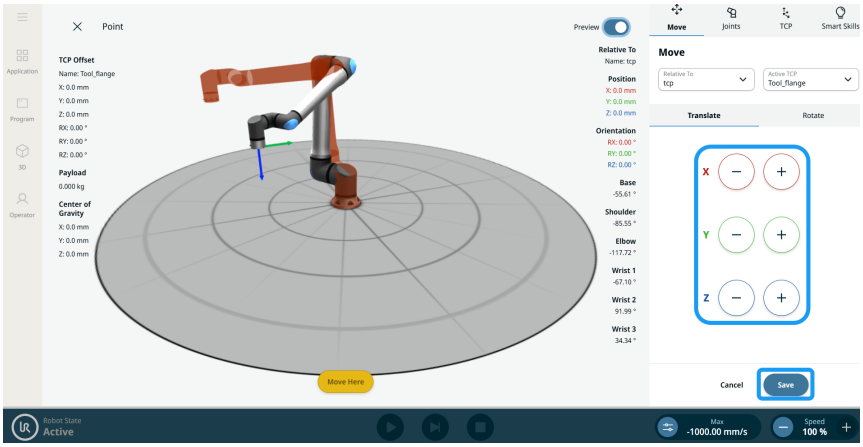
- Profil pohybu
- Název
- Upravit bod
- Přesunout sem

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

8. Klepněte na **kartu Upravit bod** . Objeví se obrazovka s ramenem robota ve 3D. Vpravo na obrazovce vidíte nabídku Pohyb.

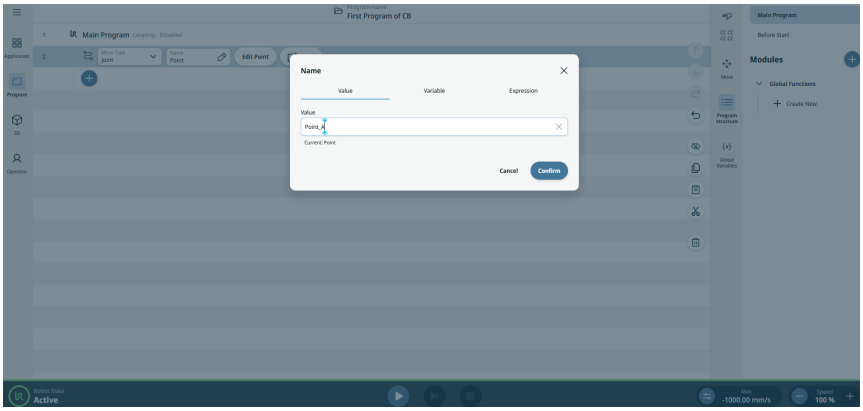


9. Pomocí tlačítek plus **a minus na** osách X, Y a Z posuňte robota a nastavte polohu bodu trasy a klikněte na **„Uložit“.**



Pojmenujte první bod trasy

10. Do pole **Název** zadejte **Point_A** jako název na kartě **editoru Hodnota** a klikněte **na Potvrdit** .

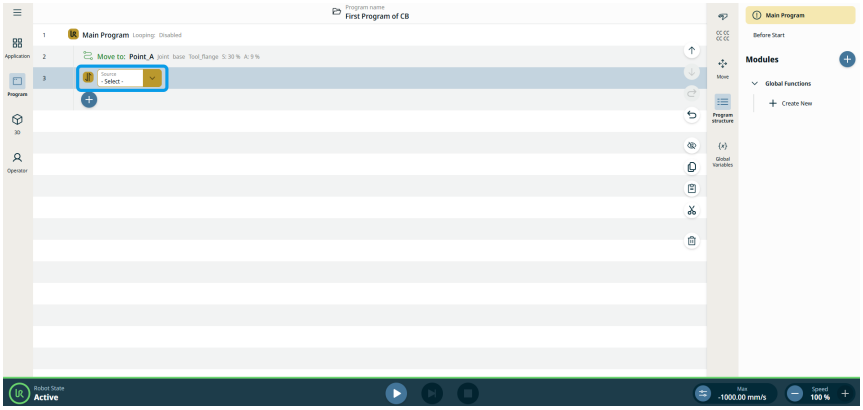


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

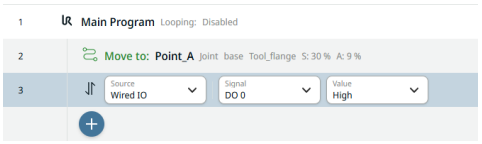
Druhý příkaz: Nastavit

Akce: Nastavit IO pro koncový efektor

11. Klepněte na ikonu přidání ve programovém stromu a na ikonu **příkazu Nastavit** .



12. Klepněte na **pole Zdroj** a vyberte **Kabelové IO** .
13. **Bylo přidáno pole Signal**. Vyberte **DO 0** . Vpravo se přidá pole **„Hodnota** “ a vyberte možnost **„Vysoká**“.

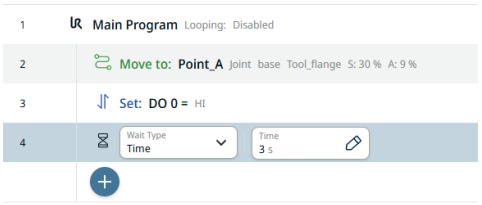


Třetí příkaz: Počkat

Akce: robot čeká po stanovený počet sekund

14. Klepněte na ikonu přidání a vyberte příkaz **Počkat** .

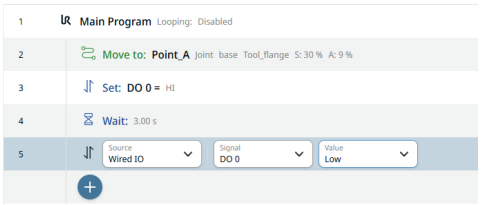
    Viz popis uzlu **příkazu „Wait“** v příručce k softwaru.
15. V poli **„Typ čekání** “ vyberte možnost **„Čas“**, aby robot čekal po stanovený počet sekund.
16. Klepněte na **pole Čas** a na kartě **Hodnota** zadejte **3** (tři sekundy) a poté **Potvrdit** .



Čtvrtý příkaz: Nastavit

Akce: Zrušit nastavení IO pro koncový efektor

17. Chcete-li vytvořit druhý uzel Set, opakujte kroky 11 až 13.
18. V poli **Signal** vyberte **DO 0** . Vpravo se přidá pole **„Hodnota** “ a vyberte možnost **„Nízká**“.



Pátý příkaz: Pohyb kloubu

Akce: přesunout se do polohy B

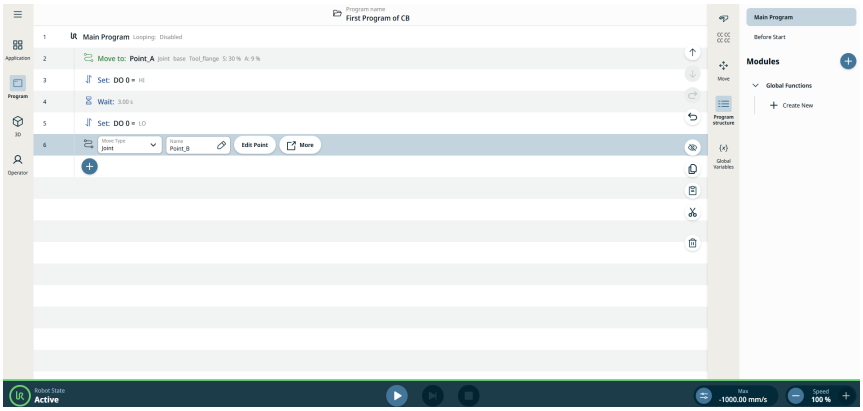
19. Ve stromu programu klepněte na ikonu Přidat. Opakujte kroky 7 až 9 a vytvořte druhý bod trasy. Přesuňte polohu ramena robota ve směru, který se jasně liší od bodu Point_A.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Pojmenujte druhý bod trasy

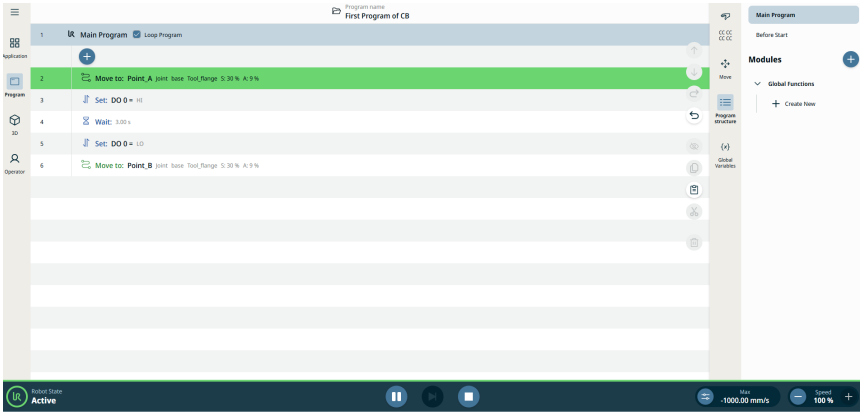
20. Do pole **Název** zadejte **Point_B** jako název na kartě **editoru Hodnota** a klikněte **na Potvrdit** .

    Na hlavní obrazovce se zobrazí první vytvořený program.



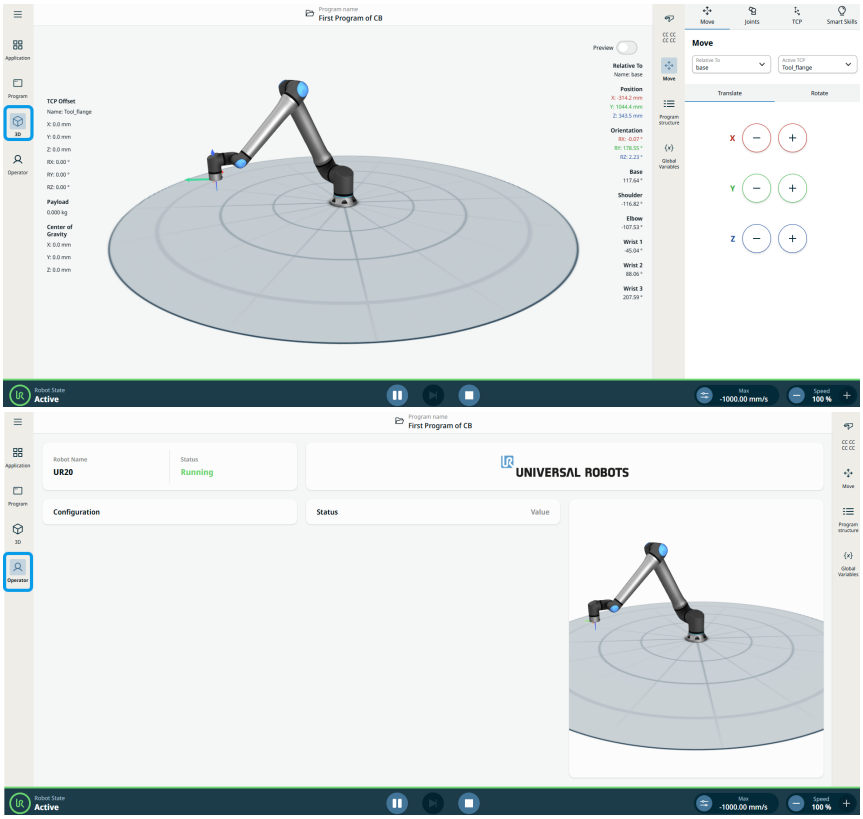
Ověřte program v 3D prohlížeči

21. Klepněte na ikonu **3D Viewer** v hlavní navigační liště.
22. V zápatí klepněte na **tlačítko Přehrát** . Na obrazovce se stromem programu je aktuálně spuštěný program označen zelenou barvou.



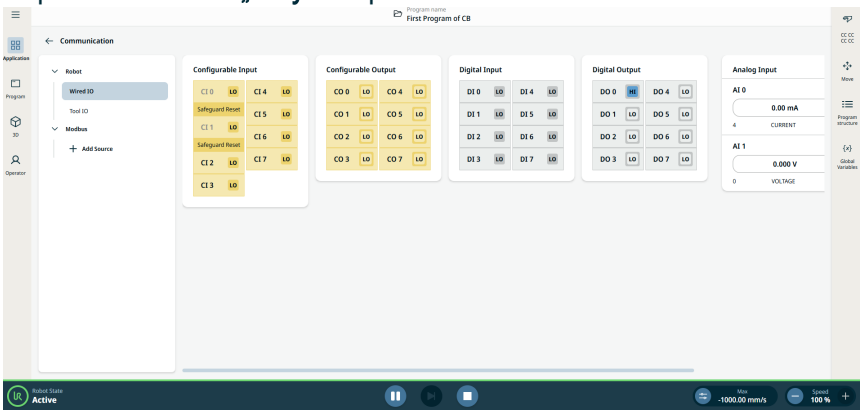
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

23. Na obrazovce 3D Viewer a Operator můžete sledovat pohyb robota. Na straně trojrozměrné grafiky můžete vidět číselné podrobnosti o částech robota, jeho poloze a orientaci.



Ověřte program v části Komunikace

24. Přejděte na kartu **Aplikace** a klepněte na ikonu **Komunikace**. Sledujte, jak se stav digitálního **výstupu 0 (DO 0)** střídá mezi **hodnotami „Low“** a **„High“** , když klepnete na **tlačítko „Play“** v zápatí.



Další podrobnosti najdete v popisu **záložky „Komunikace“** v příručce k softwaru.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

12. Posouzení kybernetických hrozeb

12.1. Obecná kybernetická bezpečnost

Popis

Připojení robotu Universal Robots k síti může znamenat kybernetická bezpečnostní rizika. Tato rizika lze zmírnit využitím kvalifikovaného personálu a zavedením specifických opatření na ochranu kybernetické bezpečnosti robotu.
Zavedení opatření pro kybernetickou bezpečnost vyžaduje provedení posouzení kybernetických hrozeb.
Cílem je:

- Identifikovat hrozby
- Definovat důvěryhodné zóny a kanály
- Specifikovat požadavky jednotlivých komponent v aplikaci

VAROVÁNÍ

Neprovedení posouzení rizik kybernetické bezpečnosti může vystavit robot riziku.

- Posouzení rizik kybernetické bezpečnosti provede integrátor nebo příslušný kvalifikovaný personál.

POZNÁMKA

Za určení potřeby konkrétních opatření kybernetické bezpečnosti a za zajištění požadovaných opatření kybernetické bezpečnosti odpovídají pouze kompetentní a kvalifikovaní pracovníci.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnostní architektura

PolyScope X využívá několik nezávislých bezpečnostních vrstev (Defense in Depth), takže narušení jakékoli jednotlivé vrstvy neznamená neomezený přístup k systému.

- Bezpečné výchozí nastavení. Síťové služby jsou při dodání deaktivovány. Ze sítě jsou dostupné pouze služby výslovně povolené správcem. Od verze PolyScope X 10.14 je příchozí provoz HTTP/HTTPS na portech 80 a 443 ve výchozím nastavení uzavřen a zůstává uzavřen i po restartu, dokud jej správce neaktivuje.
- Hranice sítě. Konfigurovatelný firewall omezuje provoz na určené porty a IP adresy.
- Ověření. Tři nezávislá hesla (správce, provozní režim, bezpečnost) chrání jednotlivé funkční domény. SSH podporuje ověřování pomocí klíčů jako alternativu k heslům.
- Autorizace. Obrazovky s oprávněními uzamčené správcem omezují přístup k síťovým nastavením, aktualizacím softwaru, správě URCap a konfiguraci služeb. Oddělení provozních režimů zabraňuje úpravám programu během automatického provádění.
- Kryptografická identita. Robot disponuje digitálním certifikátem pro bezpečnou identifikaci. Vlastní certifikáty a certifikáty podepsané certifikační autoritou jsou podporovány prostřednictvím integrované správy certifikátů.
- Auditní stopa. Změny konfigurace a události související s bezpečností jsou zaznamenávány, uchovávány a lze je kontrolovat pomocí standardních auditovacích nástrojů.

Integrátor provede posouzení kybernetických hrozeb s cílem určit případnou potřebu dodatečného zabezpečení pro konkrétní aplikaci.

12.2. Požadavky na kybernetickou bezpečnost

Popis

Konfigurace sítě a zabezpečení robotu vyžaduje implementaci opatření pro kybernetickou bezpečnost.
Než se pustíte do konfigurace sítě, zohledněte veškeré požadavky a následně ověřte, zda je nastavení robotu bezpečné.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Kybernetická bezpečnost

- Operátoři se musí vyznat v obecných zásadách kybernetické bezpečnosti a pokročilých technologiích, které jsou v robotech UR využívány.
- Musí být zavedena fyzická bezpečnostní opatření, která umožní fyzický přístup k robotovi pouze oprávněným osobám.
- Musí být zavedena dostatečná kontrola všech přístupových bodů. Například: zámky na dveřích, systémy na karty, obecná kontrola fyzického přístupu.

VAROVÁNÍ

Připojení robotu k síti, která není řádně zabezpečena, může představovat bezpečnostní riziko.

- Robot připojujte pouze k důvěryhodným a řádně zabezpečeným sítím.

Požadavky na konfiguraci sítě

- K místní síti by měla být připojena pouze důvěryhodná zařízení.
- K robotu by neměla být realizována žádná připojení z přidružených sítí.
- Odchozí připojení z robotu by měla být omezena s ohledem na povolení co nejmenší relevantní sady specifických portů, protokolů a adres.
- Lze používat pouze URCaps a kouzelné skripty od důvěryhodných partnerů, a to na základě ověření jejich pravosti a integrity

Požadavky na zabezpečení nastavení robotu

- Změňte výchozí heslo na nové silné heslo.
- Vypněte „Kouzelné soubory“, pokud se aktivně nepoužívají (PolyScope 5).
- Zakažte přístup SSH, pokud není zapotřebí. Upřednostňujte ověřování pomocí klíče před ověřováním pomocí hesla
- Nastavte firewall robota na nejpřísnější použitelné nastavení a deaktivujte všechna nepoužívaná rozhraní a služby, uzavřete porty a omezte IP adresy.
- Zavřete nepoužívaný přístup přes HTTP/HTTPS pomocí přepínače **HTTP** v **nastavení** > **Zabezpečení** > **Služby** (PolyScope X 10.14 a novější). Nechte porty 80 a 443 uzavřené, pokud nejsou vyžadovány pro webový přístup k PolyScope, REST/Robot API nebo externě dostupné URCaps.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

12.3. Pokyny pro posílení kybernetické bezpečnosti

Popis

Přestože PolyScope obsahuje mnoho funkcí pro zabezpečení síťového připojení, můžete posílit zabezpečení dodržováním následujících pokynů:

- Ještě než robot připojíte k jakékoli síti, nezapomeňte provést změnu výchozího hesla na nějaké silné.

  POZNÁMKA
  Zapomenuté nebo ztracené heslo nelze obnovit ani resetovat.
  - Všechna hesla uchovávejte bezpečně.

- Co nejvíce omezte přístup robota k sítí pomocí integrovaného nastavení.
- Pokud robot nepotřebuje příchozí webový provoz, deaktivujte přepínač **HTTP** v **nastavení** > **Zabezpečení** > **Služby** (PolyScope X 10.14 a novější). Po aktualizaci na verzi 10.14 nebo novější zkontrolujte stav přepínače; port 80 se již při spuštění systému automaticky znovu neotevírá.
- Některá komunikační rozhraní nedisponují žádnou metodou ověřování a šifrování komunikace. Jedná se o bezpečnostní riziko. Zvažte vhodná opatření ke snížení rizik na základě vašeho posouzení kybernetických hrozeb.
- Pro přístup k rozhraním robotů z jiných zařízení je nutné použít tunelování SSH (přesměrování lokálních portů), pokud připojení překračuje hranici důvěryhodné zóny.
- Před vyřazením robota z provozu z něj odstraňte citlivá data. Zvláštní pozornost věnujte souborům URCaps a datům ve složce programu.
  - Aby bylo zajištěno bezpečné odstranění vysoce citlivých dat, SD kartu bezpečně vymažte nebo zničte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

13. Komunikační sítě

Sběrnice

Pomocí možností sběrnice můžete definovat a konfigurovat rodinu síťových protokolů průmyslových počítačů používaných pro distribuované řízení v reálném čase, které systém PolyScope akceptuje:

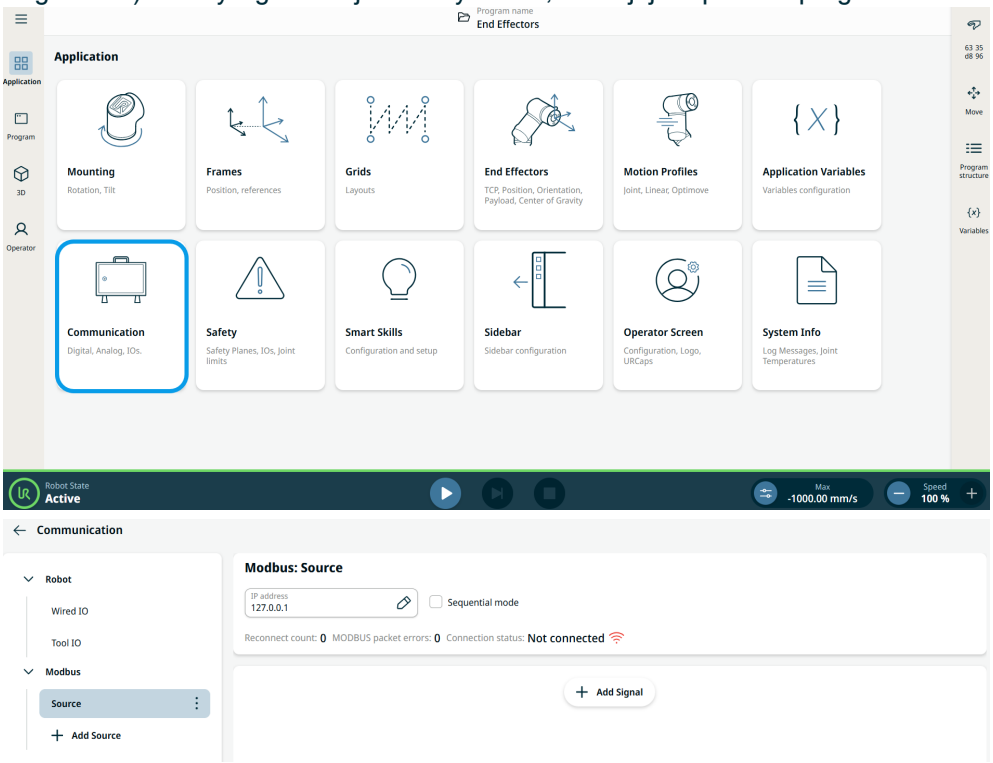
- MODBUS
- Ethernet/IP
- PROFINET
- PROFIsafe
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

13.1. MODBUS

Popis

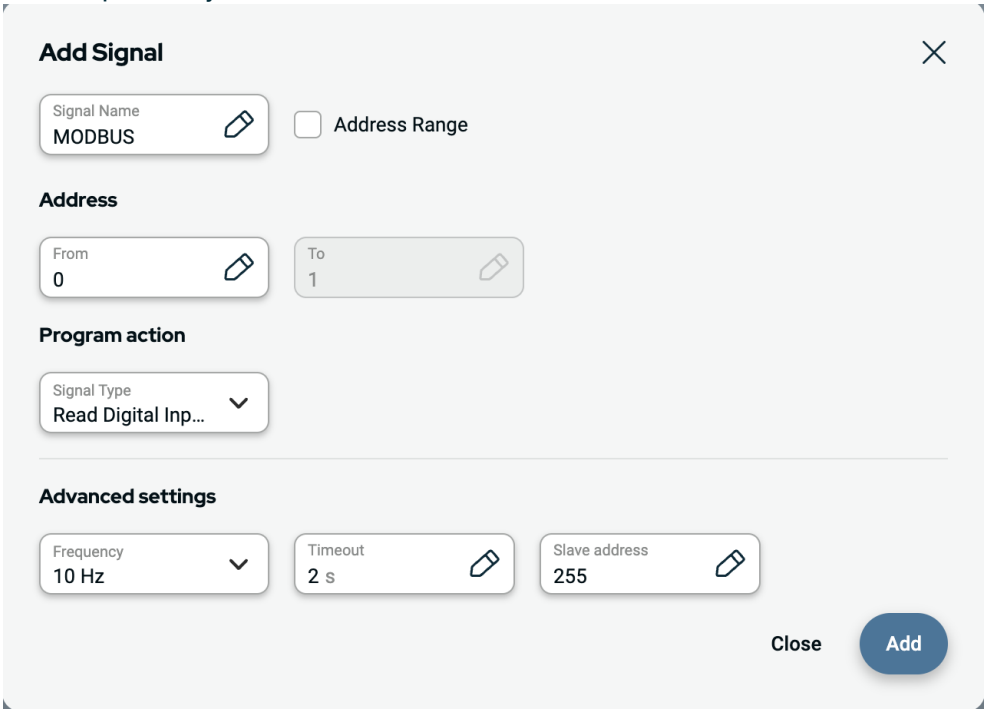
Zde lze nastavit signály klienta (master) MODBUS . Připojení k serverům MODBUS (nebo slave) na zadaných IP adresách lze vytvořit pomocí vstupních/výstupních signálů (registrů nebo digitálních). Každý signál má jedinečný název, takže jej lze použít v programech.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

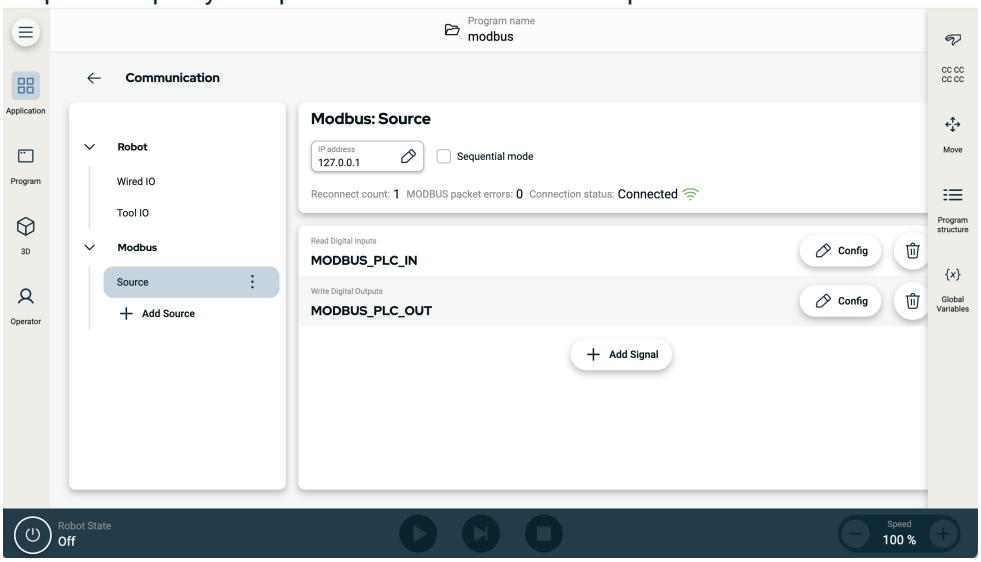
Přidat signál

Při přidávání signálu můžete přizpůsobit jeho název.
Vyberte typ signálu, směr signálu a zadejte frekvenci, časový limit a další pokročilá nastavení.
Signál může používat jednu nebo více adres.



Zdroj signálu

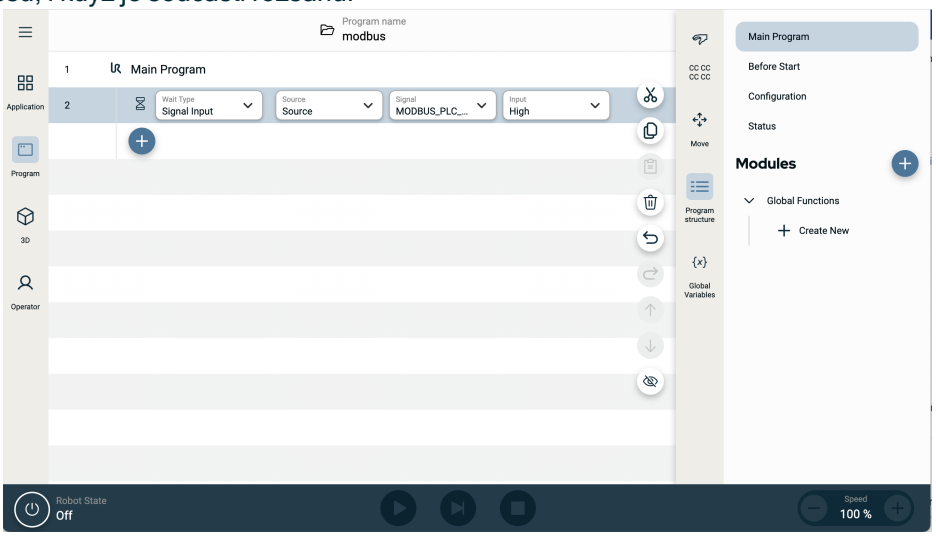
Nastavení zdroje signálu Modbus lze upravovat a mazat. Klepnutím na tlačítko **Konfigurace** můžete provést úpravy a klepnutím na ikonu koše můžete provést smazání.



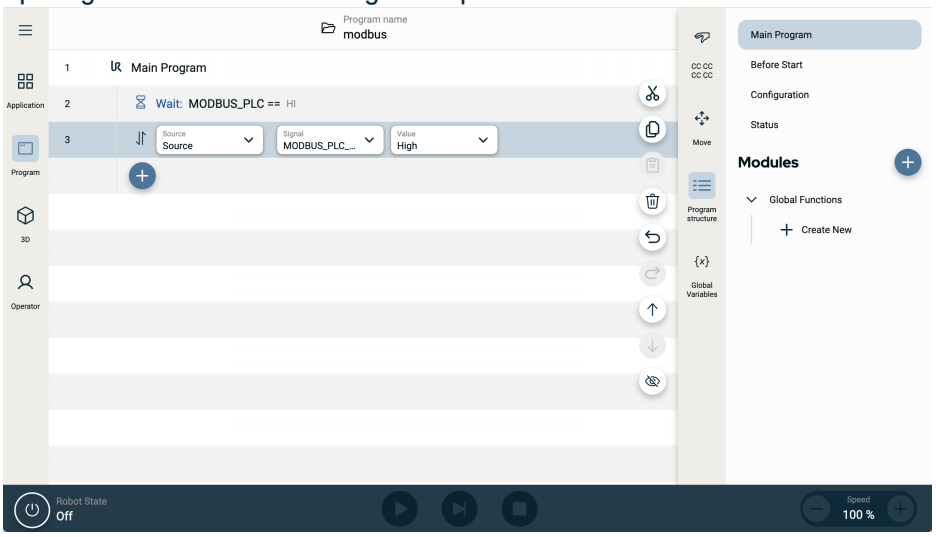
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Programování

Podobně jako jiné vstupní signály lze monitorovat i signály Modbus. V programu u příkazu **Wait (Čekat)** pod **Wait Type (Typ čekání)** vyberte **Signal Input (Vstup signálu)**. Poté zvolte zdroj Modbus, specifický vstupní signál a stav, na který chcete počkat.
Rozsahy adres nelze použít v logických výrazech. Program může používat pouze jednu adresu, i když je součástí rozsahu.



Výstupní signál Modbus lze nakonfigurovat příkazem **Nastavit**.



13.2. Ethernet/IP

Popis

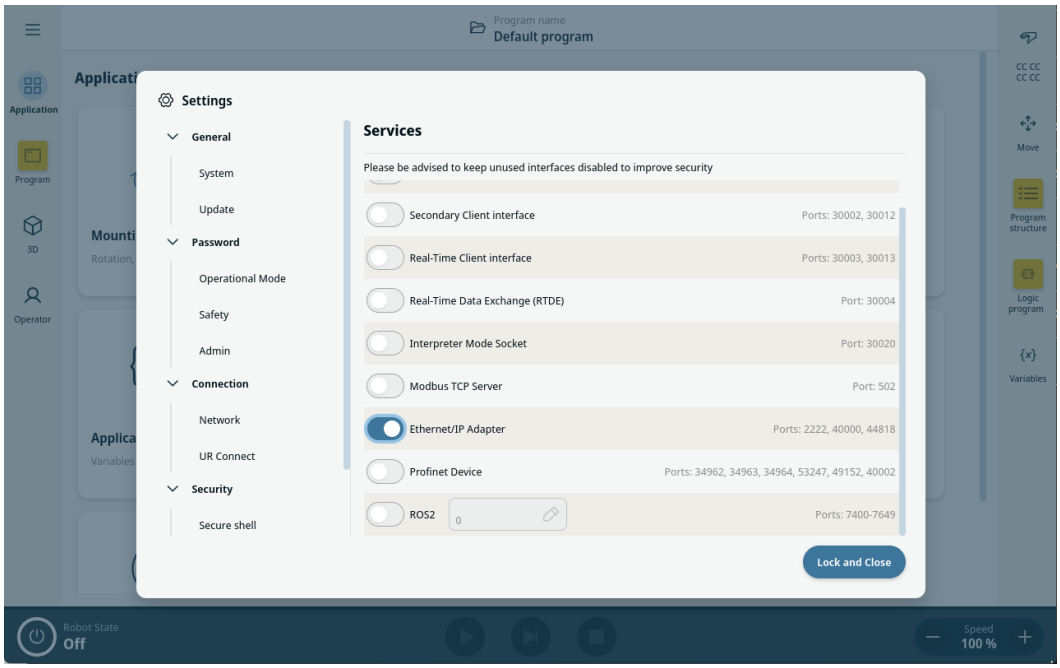
EtherNet/IP je síťový protokol, který umožňuje připojení robotu k průmyslovému skeneru EtherNet/IP. Pokud je připojení aktivováno, můžete vybrat akci, která nastane, když program ztratí připojení ke skeneru EtherNet/IP.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Povolit Ethernet/IP

Takto povolíte funkci Ethernet/IP v PolyScope X.

1. V levém horním rohu obrazovky klepněte na nabídku možností.
2. Klepněte na Nastavení.
3. V nabídce vlevo v části Zabezpečení klepněte na položku Služby.
4. Zadejte heslo správce.
5. Klepnutím na tlačítko Ethernet/IP Adapter přepněte přepínač do polohy zapnuto.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Použití Ethernet/IP

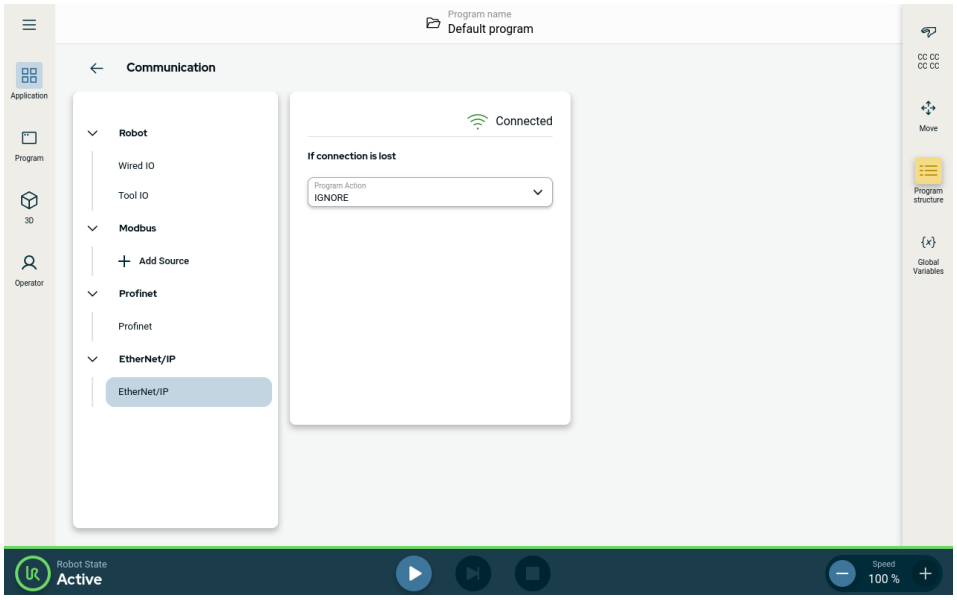
Funkci Ethernet/IP najdete v PolyScope X takto:

V levém záhlaví PolyScope X.

1. Klepněte na ikonu Aplikace.
2. V části Komunikace vyberte v levém menu možnost Ethernet/IP.

Vyberte příslušnou akci ze seznamu:

Ignorovat	PolyScope X ignoruje ztrátu připojení EtherNet/IP a hlavní program normálně pokračuje.
Pozastavit	PolyScope X pozastaví hlavní program. Program pokračuje tam, kde se zastavil.
Stop	PolyScope X zastaví hlavní program.



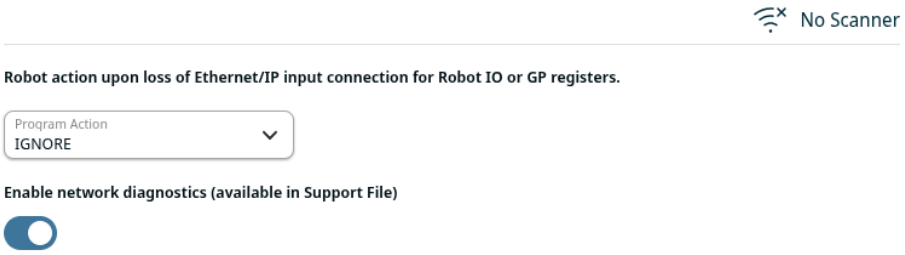
V pravém horním rohu této obrazovky můžete vidět stav Ethernet/IP.

Připojeno	Robot je připojen ke skeneru Ethernet/IP.
Žádný skener	Zařízení Ethernet/IP běží, ale k robotu není přes Ethernet/IP připojen žádný skener.
Zakázáno	Zařízení Ethernet/IP není povoleno.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Podpora diagnostiky přes Ethernet

Byla přidána podpora pro diagnostiku sítě Ethernet. Je-li tato funkce povolena, bude provoz mezi adaptérem Ethernet/IP robota a skenerem Ethernet/IP zaznamenáván do souboru **pcap**. Shromážděná data jsou k dispozici jako součást souboru podpory.



13.3. Profinet

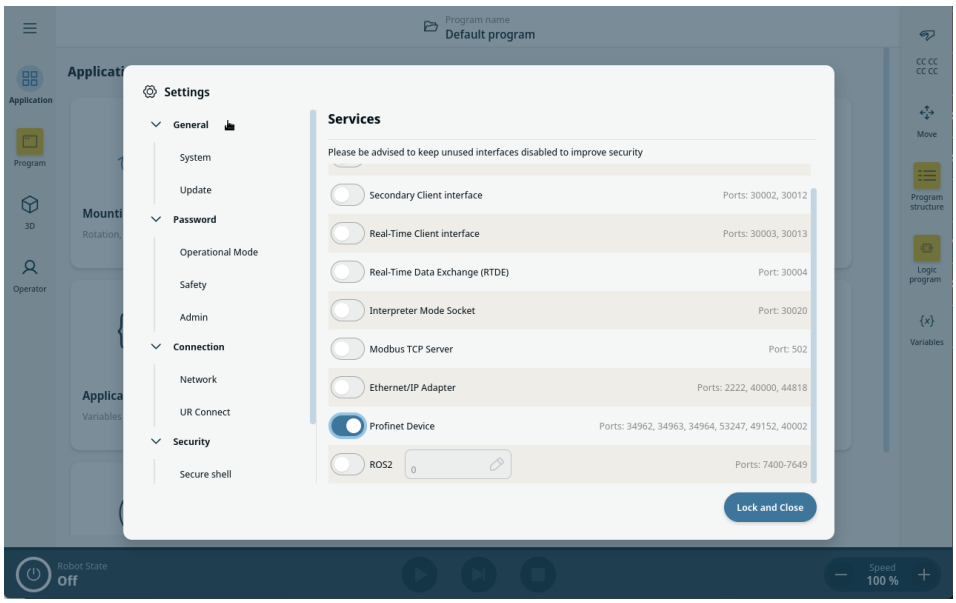
Popis

PROFINET je síťový protokol, který aktivuje nebo deaktivuje připojení robota k průmyslovému IO-ovladači PROFINET. Pokud je připojení povoleno, můžete vybrat akci, která nastane, když program ztratí připojení PROFINET IO-Controller.

Jak povolit PROFINET

Takto povolíte funkci PROFINET v PolyScope X.

1. V levém horním rohu obrazovky klepněte na nabídku možností a poté na Nastavení.
2. V nabídce vlevo v části Zabezpečení klepněte na položku Služby.
3. Zadejte heslo správce.
4. PROFINET zapnete klepnutím na tlačítko PROFINET.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Pro použití PROFINET

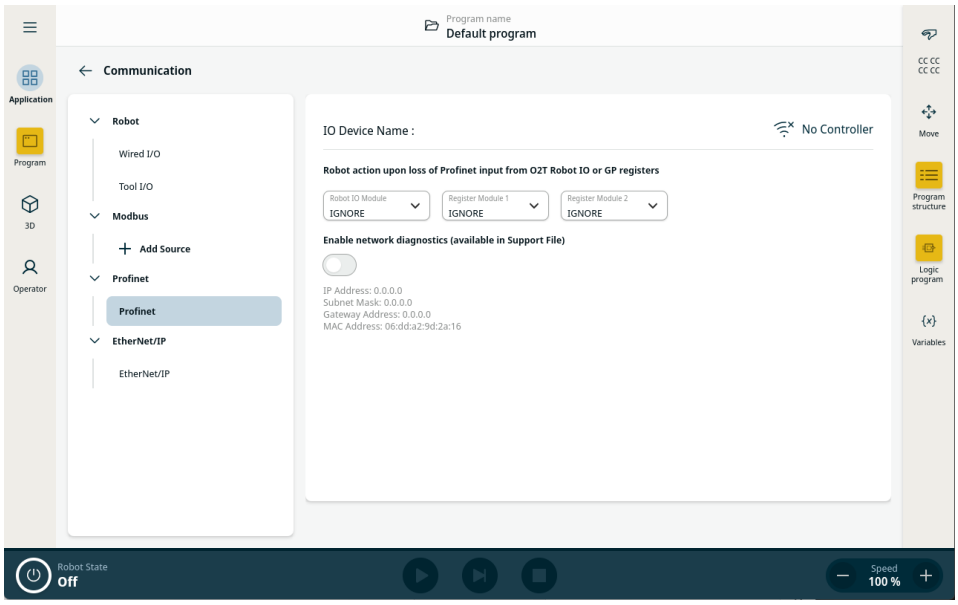
Kde v PolyScope X najít funkce PROFINET:

V hlavní navigaci PolyScope X.

1. Klepněte na ikonu Aplikace.
2. V části Komunikace vyberte v levém menu možnost PROFINET.

Vyberte příslušnou akci ze seznamu:

Ignorovat	PolyScope X ignoruje ztrátu připojení PROFINET a hlavní program normálně pokračuje.
Pozastavit	PolyScope X pozastaví hlavní program. Program pokračuje tam, kde se zastavil.
Stop	PolyScope X zastaví hlavní program.



Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

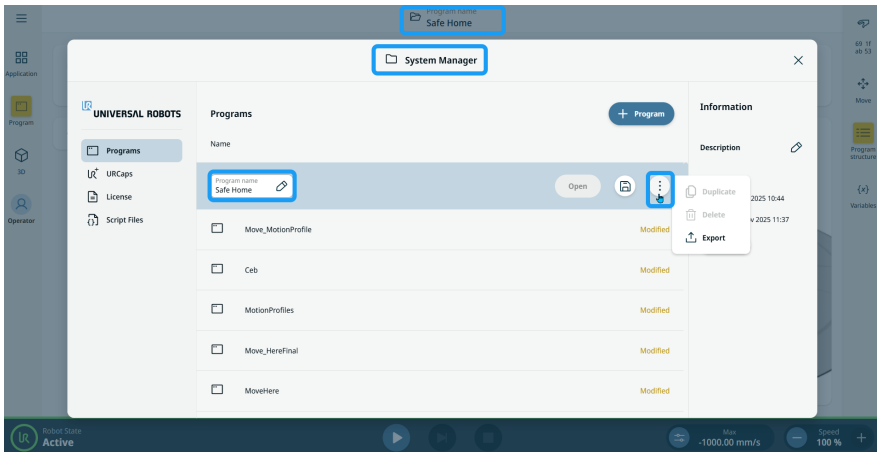
Diagnostika

Polyscope X má možnost zaznamenávat síťový provoz mezi robotem a PROFINET I/O ovladač. To lze použít pro diagnostiku v případě problémů s připojením.

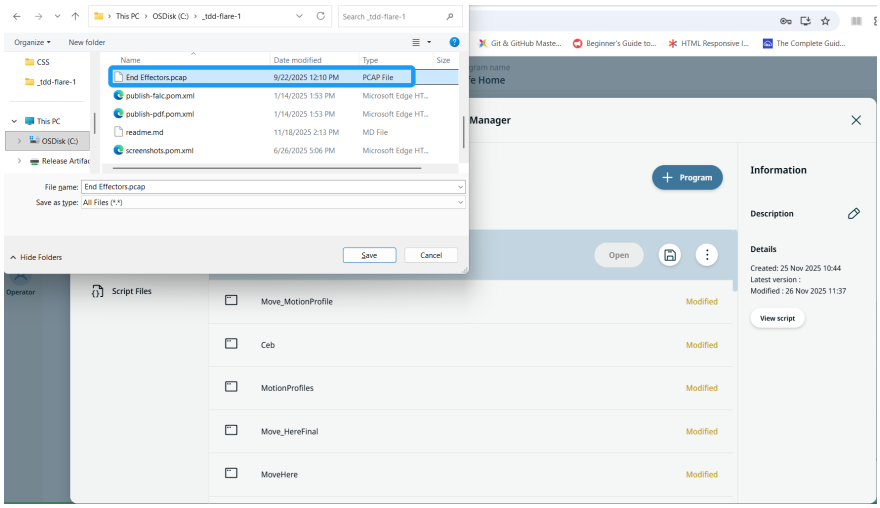
- Pokud chcete tuto možnost povolit, klepněte na tlačítko „Povolit diagnostiku sítě“ a přepněte ji do polohy zapnuto.

Data komunikace budou uložena v souboru .pcap.
Soubor se uloží do Souboru pro technickou podporu ve Správci systému. V diagnostice lze zaznamenat až 50 MB dat.

1. Přejděte do **záhlaví** a zobrazí se **Správce systému**.
2. Vyberte program, na kterém pracujete.
3. Klepněte na ikonu se třemi tečkami a vyberte **Exportovat**.



4. Vyberte si data komunikace v souboru pcap a uložte je.



5. Na hlavní obrazovce se zobrazí vyskakovací oznámení, že jste soubor v programu úspěšně exportovali.

Stav ethernetového portu

Po aktivaci zařízení PROFINET bude vytvořen nový virtuální ethernetový port. Konfigurace virtuálního ethernetového portu zobrazuje informace o aktuálně nakonfigurované IP adrese, masce podsítě, bráně a MAC adrese.
Upozorňujeme, že tento virtuální port se liší od portu nakonfigurovaného v nastavení sítě robota.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

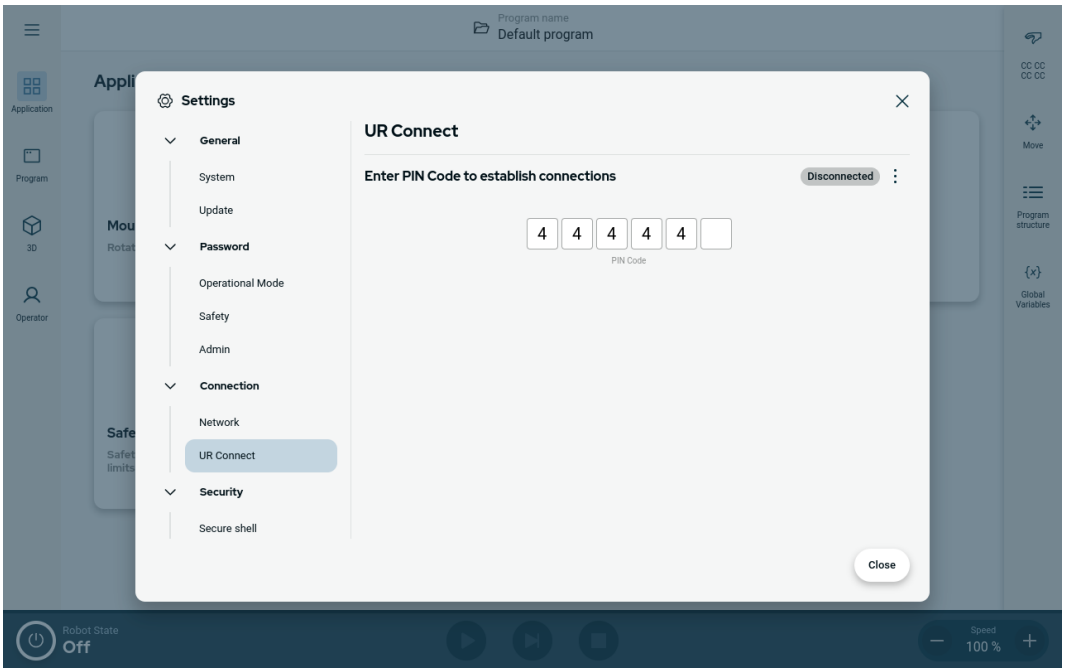
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

13.4. UR Connect

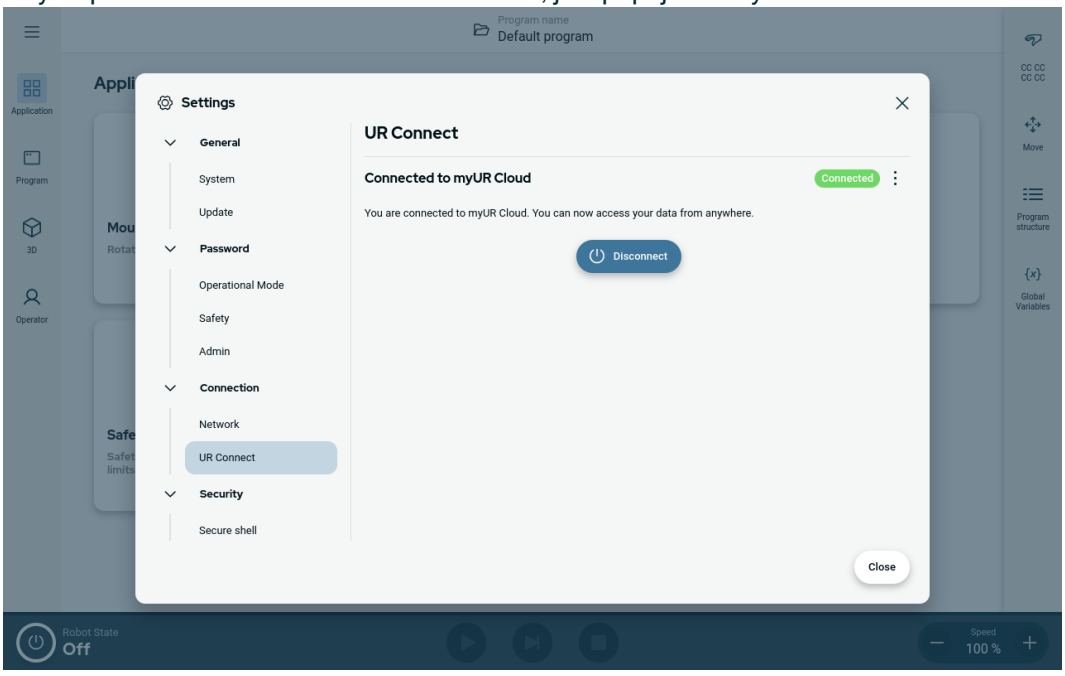
Připojení PolyScope X ke službě myUR Cloud

Software PolyScope X musíte připojit ke službě myUR Cloud.
Kód PIN najdete ve svém účtu myUR.

1. Přejděte do Nastavení.
2. Přejděte na UR Connect.
3. Na hlavní stránce UR Connect stiskněte tlačítko „Připojit“.
4. Zadejte svůj PIN kód z myUR.



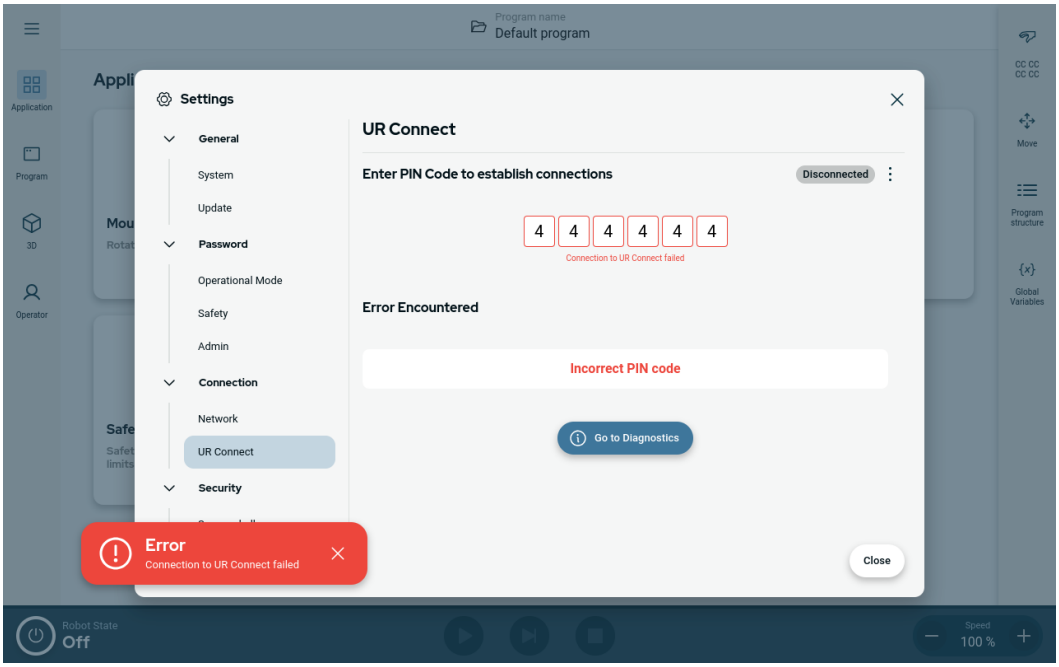
Když v pravém rohu okna vidíte zelenou ikonu, jste připojeni k myUR Cloud.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Neúspěšné připojení

Pokud vidíte zprávu „Nesprávný PIN kód“, zkontrolujte svůj PIN kód z myUR.

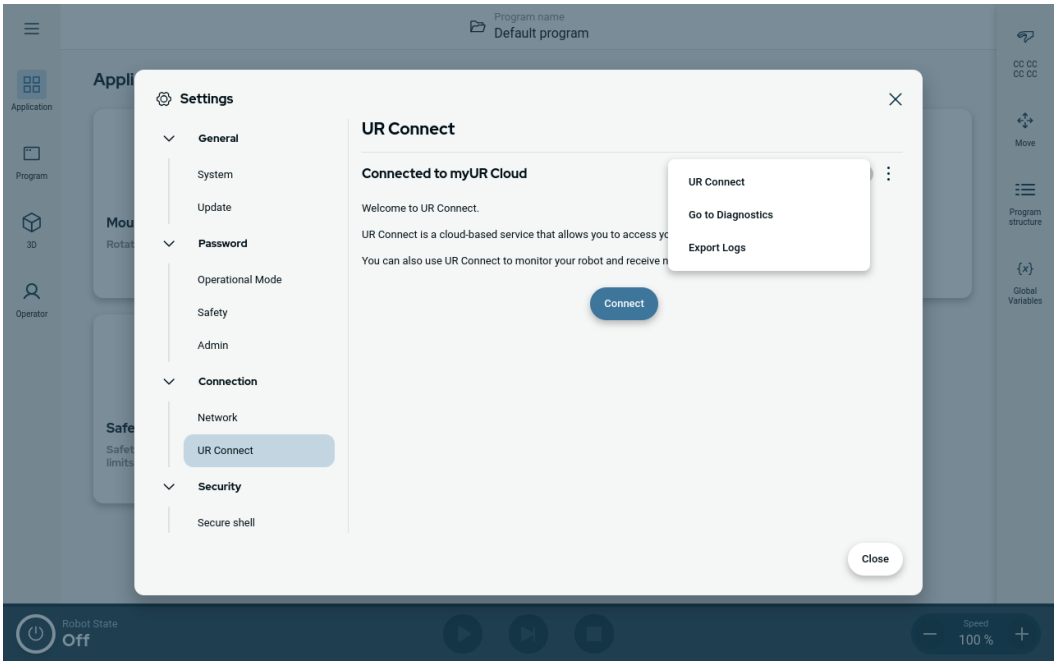


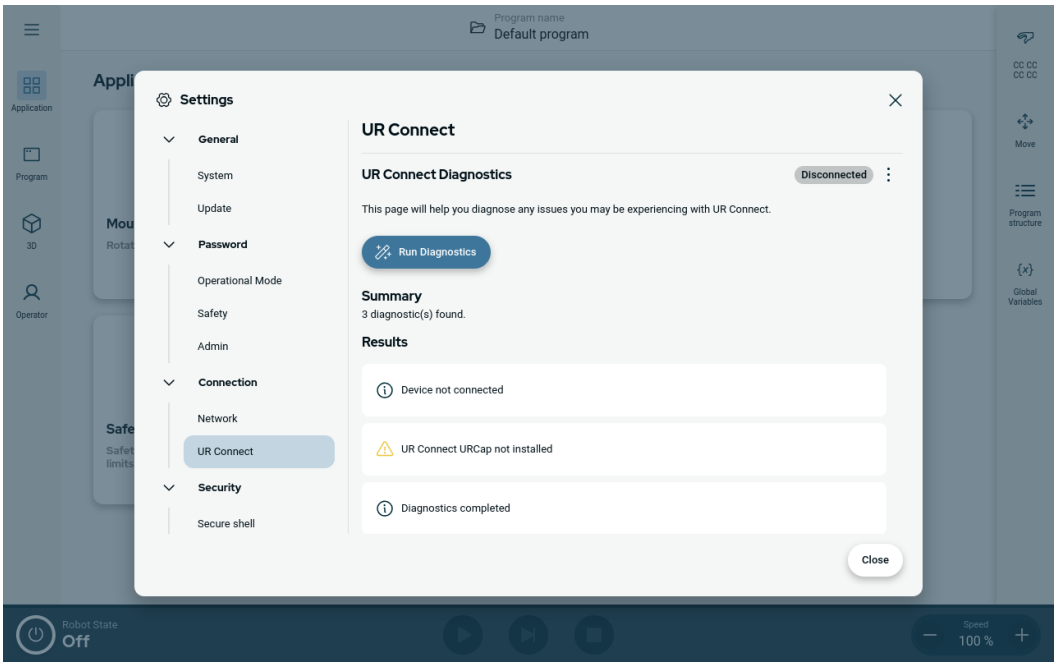
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Diagnostika

Pokud se při aktivním UR Connect vyskytnou neočekávané problémy, můžete přejít do části Diagnostika.

1. Přejděte do Nastavení.
2. Přejděte na UR Connect.
3. Klikněte na nabídku v pravém horním rohu.
4. Vyberte možnost „Diagnostika“.



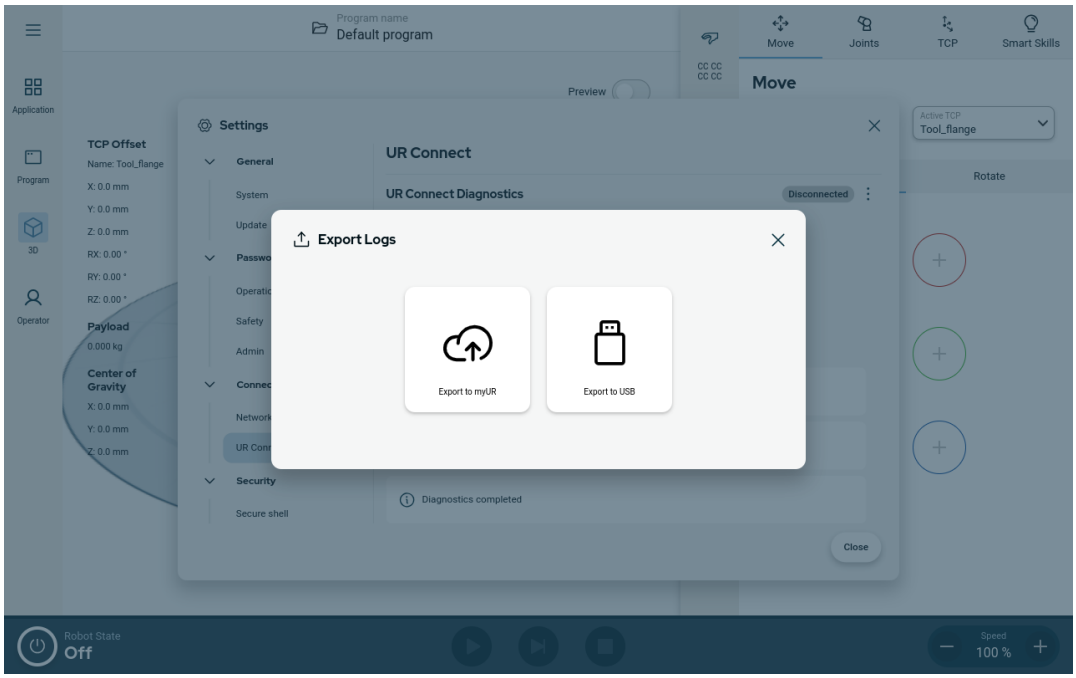


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Export protokolů

Protokoly UR Connect je možné exportovat ze softwaru PolyScope X.

1. Přejděte do Nastavení.
2. Přejděte na UR Connect.
3. Klikněte na nabídku v pravém horním rohu.
4. Vyberte možnost „Exportovat protokoly“
5. Vyberte „Exportovat do myUR“ nebo „Exportovat na USB“.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

14. Posouzení rizik

Popis

Provedení posouzení rizik je pro danou aplikaci povinné. Za posouzení rizik aplikace odpovídá integrátor. Integrátorem může být i uživatel.

Robot je neúplné strojní zařízení, a proto bezpečnost aplikace robotu závisí na nástroji/koncovém efektoru, překážkách a dalších strojních zařízeních. Strana provádějící integraci musí při posuzování rizik vycházet z norem ISO 12100 a ISO 10218-2. Další pokyny pro kolaborativní aplikace může poskytnout technická specifikace ISO/TS 15066. V posouzení rizik se musí zvážit veškeré úkony po celou dobu životnosti robotu, mimo jiné včetně následujících:

- Výuka robotu při nastavování a vývoji robotické aplikace
- Řešení případných problémů a údržba
- Běžný provoz robotické aplikace

Posouzení rizik je nutno provést **před** prvním spuštěním robotické aplikace. Posouzení rizik je iterativní proces. Po fyzické instalaci robotu ověřte připojení a následně dokončete integraci. Součástí posouzení rizik je nastavení bezpečnostní konfigurace a dále potřeby dodatečných nouzových zastavení a/nebo jiných ochranných opatření, které jsou pro konkrétní robotickou aplikaci vyžadovány.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnostní konfigurace

Určení správného nastavení bezpečnostní konfigurace je mimořádně důležitou součástí vývoje robotických aplikací. Je třeba zabránit neoprávněnému přístupu k bezpečnostní konfiguraci zapnutím a nastavením bezpečnostního hesla.

VAROVÁNÍ

Nenastavení zaheslování může mít za následek úraz nebo smrt v důsledku úmyslných či neúmyslných změn v konfiguraci.

- Vždy nastavte bezpečnostní heslo.
- Program pro správu hesel si nastavte tak, aby k němu měly přístup pouze osoby, které jsou schopny vyhodnotit dopad změn.

Některé bezpečnostní funkce jsou záměrně navrženy pro aplikace vyžadující součinnost robotů. Dají se nakonfigurovat přes nastavení bezpečnostní konfigurace. Slouží k řešení rizik identifikovaných v posouzení rizik aplikace.

Níže uvedená omezení robotu mohou mít vliv na přenos energie robotickým ramenem, koncovým efektorem a obrobkem na člověka.

- **Omezování síly a výkonu**: Využívá se ke snížení upínací síly a tlaků, jimiž působí robot ve směru pohybu v případě kolize mezi robotem a obsluhou.
- **Omezení hybnosti**: Využívá se ke snížení vysoké přechodné energie a rázových sil v případě kolize mezi robotem a obsluhou snížením rychlosti robota.
- **Omezení rychlosti**: Slouží k zajištění nižší rychlosti, než je nakonfigurovaný limit.

Následující nastavení orientace slouží k zamezení pohybu a omezení expozice osob ostrým hranám a výčnělkům.

- **Omezení polohy kloubu, lokte a nástroje/koncového efektoru**: Slouží k omezení rizik spojených s určitými částmi těla: Zamezte pohybu směrem k hlavě a krku.
- **Omezení orientace nástroje/koncového efektoru**: Slouží k omezení rizik spojených s určitými oblastmi a prvky nástroje/koncového efektoru a obrobku: Zamezte tomu, aby ostré hrany směřovaly na operátora, tím, že je otočíte dovnitř směrem k robotu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Rizika spojená se zastavovacím výkonem

Některé bezpečnostní funkce jsou záměrně navrženy pro všechny robotické aplikace. Dají se nakonfigurovat přes nastavení bezpečnostní konfigurace. Používají se k řešení rizik spojených se zastavovacím výkonem dané robotické aplikace.

Následující mezní brzdná doba a brzdná dráha zaručují, že k zastavení dojde před dosažením nakonfigurovaných limitů. Obě nastavení automaticky ovlivňují rychlost robotu, aby nedošlo k překročení limitu.

- **Mezní brzdná doba**: Slouží k omezení brzdné doby robotu.
- **Mezní brzdná dráha**: Slouží k omezení brzdné dráhy robotu.

Pokud se použije některá z výše uvedených možností, není nutné provádět pravidelné ruční testování zastavovacího výkonu. Vše monitoruje průběžně bezpečnostní ovládání robotu.

Pokud je robot nainstalován v robotické aplikaci, kde nelze rozumně eliminovat nebezpečí nebo dostatečně omezit rizika prostřednictvím vestavěných bezpečnostních funkcí (např. při použití nebezpečného nástroje / koncového efektoru nebo nebezpečného procesu), je nutné zajistit ochranu.

VAROVÁNÍ

Neprovedení posouzení rizik aplikace může vést ke zvýšení rizikovosti.

- Posouzení rizik aplikace provádějte vždy z hlediska předvídatelných rizik a rozumně předvídatelného zneužití.

  U kolaborativních aplikací zahrnuje posouzení rizik předvídatelná rizika způsobená kolizemi a rozumně předvídatelným zneužitím.

  Posouzení rizik se zaměřuje na:

  - Závažnost újmy
  - Pravděpodobnost výskytu
  - Možnost vyhnout se nebezpečné situaci

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Potenciální nebezpečí

Společnost Universal Robots identifikuje níže uvedená potenciální významná rizika, která musí integrátor zvážit. Další významná rizka mohou vyplývat z příslušné robotické aplikace.

- Probodnutí pokožky ostrými okraji a ostrými hroty nástroje/koncového efektoru či konektoru nástroje/koncového efektoru.
- Penetrace kůže ostrými hranami a ostrými hroty na okolních překážkách.
- Pohmožděniny způsobené kontaktem.
- Podvrtnutí nebo zlomenina kosti v důsledku nárazu.
- Následky způsobené uvolněním upevňovacích šroubů ramene robota nebo nástroje/koncového efektoru.
- Předměty vypadávající z nástroje / koncového efektoru nebo z něj odlétávající, např. v důsledku špatného uchopení nebo výpadku proudu.
- Nesprávné pochopení toho, co přesně se ovládá tlačítky nouzového zastavení.
- Nesprávné nastavení parametrů bezpečnostní konfigurace.
- Nesprávné nastavení v důsledku neoprávněných změn parametrů bezpečnostní konfigurace.

Copyright © 2009–2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

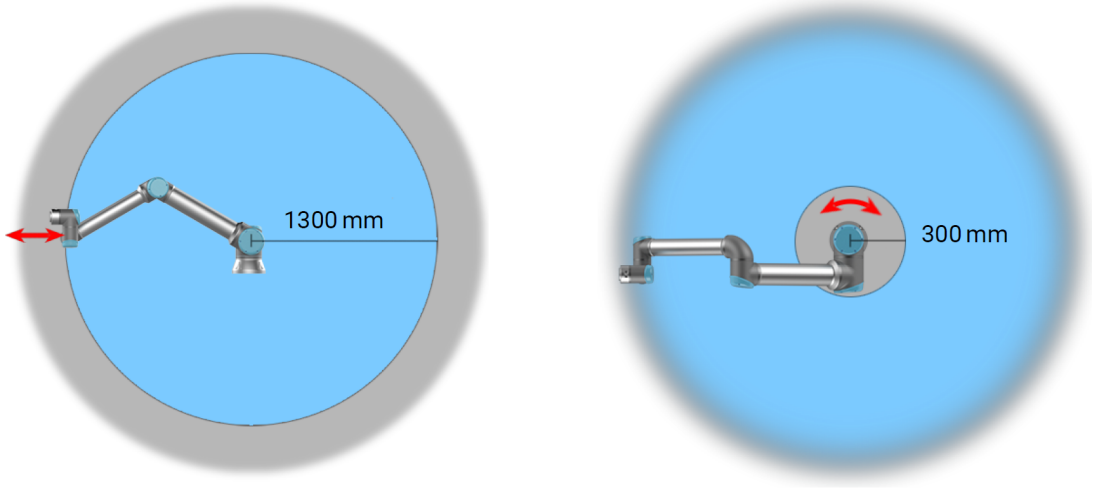
14.1. Nebezpečí přiskřípnutí

Popis

Nebezpečí přiskřípnutí můžete zabránit odstraněním překážek v těchto oblastech, jiným umístěním robotu nebo použitím kombinace bezpečnostních rovin a omezení kloubů, které eliminují nebezpečí tím, že zabrání pohybu robotu v příslušné oblasti jeho pracovního prostoru.

UPOZORNĚNÍ

Umístění robota do určitých oblastí může způsobit nebezpečí přiskřípnutí, které může vést ke zranění.



Vzhledem k fyzikálním vlastnostem robotického ramena je třeba určitým oblastem pracovního prostoru věnovat pozornost v souvislosti s riziky skřípnutí. Jedna oblast (vlevo) je definována pro radiální pohyb, když je kloub zápěstí 1 vzdálen alespoň 1300 mm od základny robota. Druhá oblast (vpravo) je ve vzdálenosti 300 mm od základny robotu při pohybu tangenciálním směrem.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

14.2. Brzdná doba a brzdná dráha

Popis

POZNÁMKA

K dispozici je možnost uživatelského nastavení maximální bezpečnostní doby a vzdálenosti.
Pokud se použije uživatelské nastavení, rychlost programu se dynamicky nastaví tak, aby vždy odpovídala vybraným mezím.

Grafická data poskytnutá pro **kloub 0 (základna)**, **kloub 1 (rameno)** a **kloub 2 (loket)** platí pro brzdnou dráhu a dobu zastavení:

- Kategorie 0
- Kategorie 1
- Kategorie 2

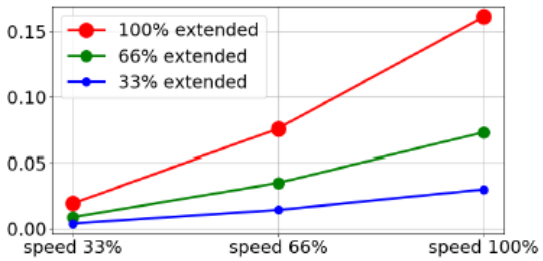
Na **kloubu 0** byl proveden test pomocí vodorovného pohybu, kde osa otáčení byla kolmá k zemi. Během testů **kloubu 1** a **kloubu 2** sledoval robot svislou dráhu, kde osa otáčení byla paralelní k zemi, a ve chvíli, kdy se robot pohyboval směrem dolů, bylo provedeno zastavení. Osa Y je vzdálenost od místa zahájení zastavení do konečné pozice.
Těžiště užitečného zatížení je na přírubě nástroje.

Hodnoty zobrazené níže představují dva scénáře, roboty s maximálním užitečným zatížením 10 kg a roboty s maximálním užitečným zatížením 12,5 kg.

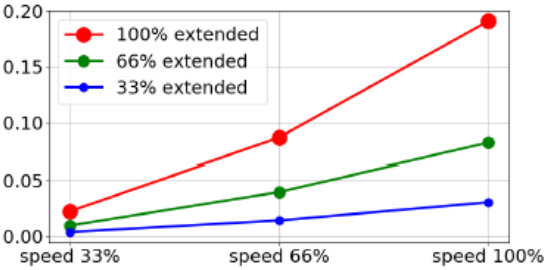
14.2.1. Scénář robota 1: 10 kg.

Kloub 0 (ZÁKLADNA)

Vzdálenost do zastavení v metrech při 33 % z 10 kg

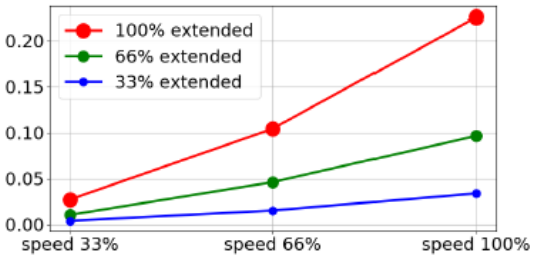


Vzdálenost do zastavení v metrech při 66 % z 10 kg



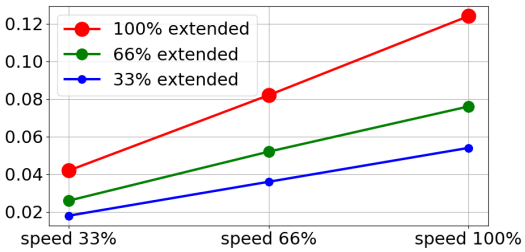
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vzdálenost do zastavení v metrech při maximálním zatížení 10 kg

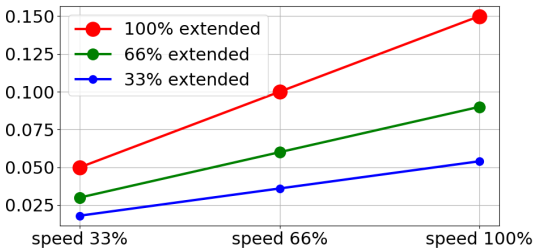


Kloub 0 (ZÁKLADNA)

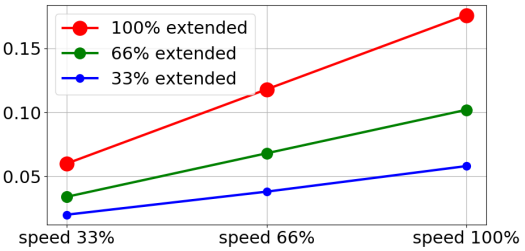
Čas do zastavení v sekundách při 33 % z 10 kg



Čas do zastavení v sekundách při 66 % z 10 kg

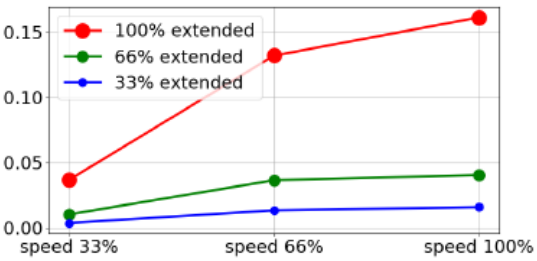


Čas do zastavení v sekundách při maximálním zatížení 10 kg



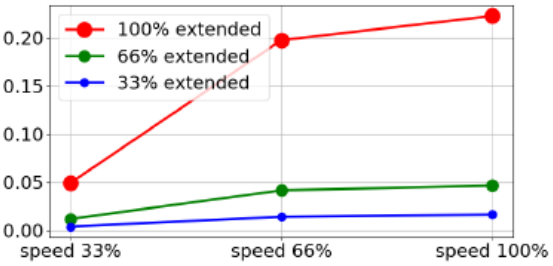
Kloub 1 (RAMENO)

Vzdálenost do zastavení v metrech při 33 % z 10 kg

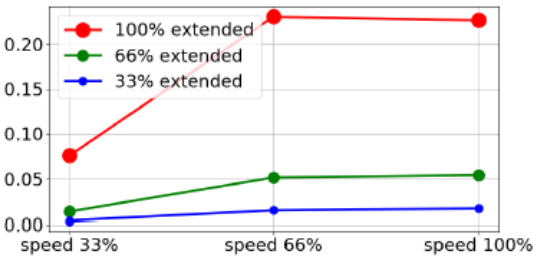


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vzdálenost do zastavení v metrech při 66 % z 10 kg

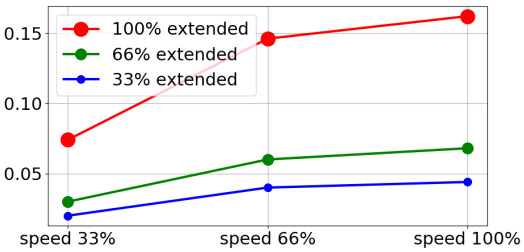


Vzdálenost do zastavení v metrech při maximálním zatížení 10 kg

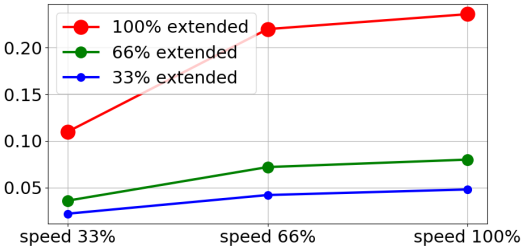


Kloub 1 (RAMENO)

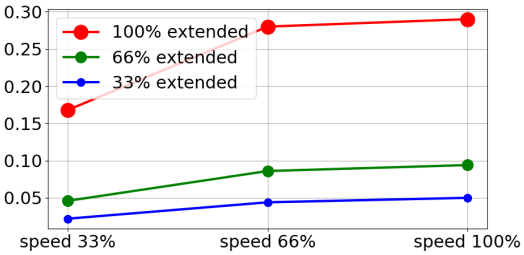
Čas do zastavení v sekundách při 33 % z 10 kg



Čas do zastavení v sekundách při 66 % z 10 kg



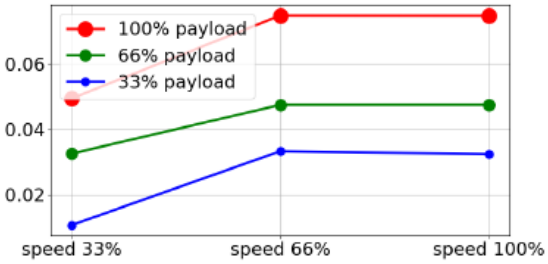
Čas do zastavení v sekundách při maximálním zatížení 10 kg



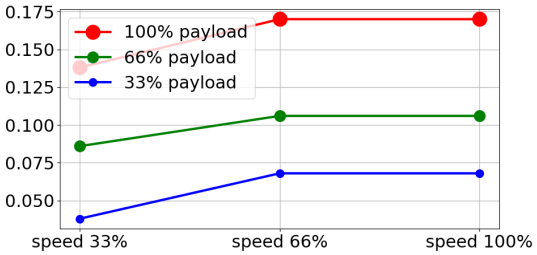
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Kloub 2 (LOKET)

Vzdálenost do zastavení v metrech při všech zatíženích



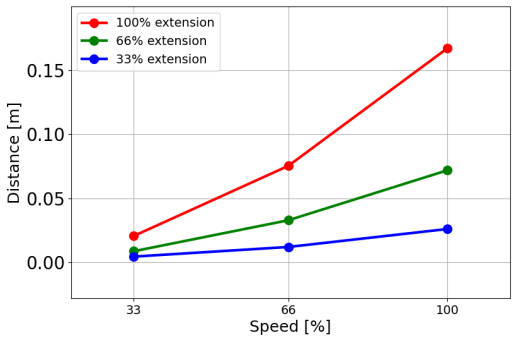
Doba do zastavení v sekundách při všech zatíženích



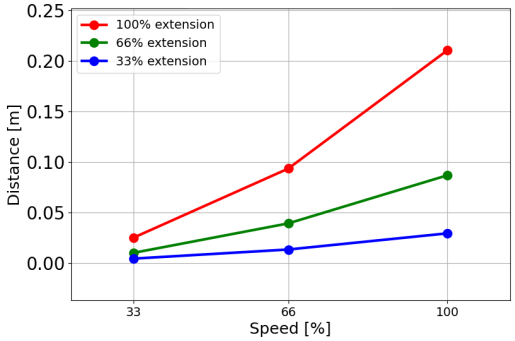
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

14.2.2. Scénář robota 2: 12,5 kg.

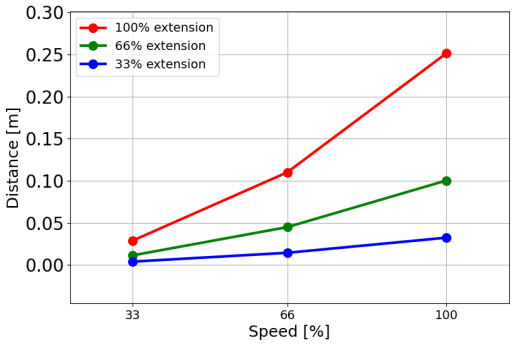
Kloub 0 (ZÁKLADNA)
Vzdálenost do zastavení v metrech při 33% z 12,5 kg



Vzdálenost do zastavení v metrech při 66% z 12,5 kg

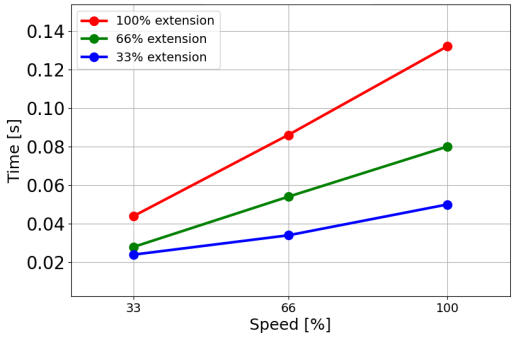


Vzdálenost do zastavení v metrech při maximálním zatížení 12,5 kg



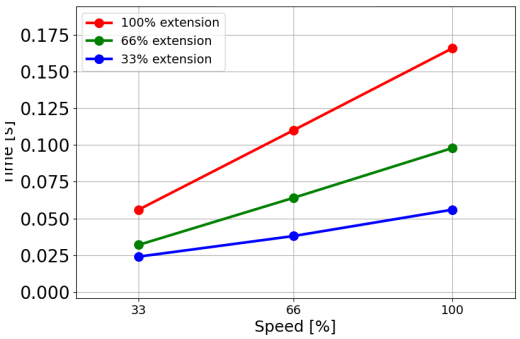
Kloub 0 (ZÁKLADNA)

Čas do zastavení v sekundách při 33% z 12,5 kg

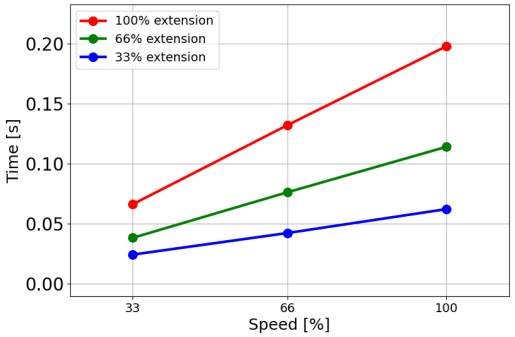


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Čas do zastavení v sekundách při 66% z 12,5 kg

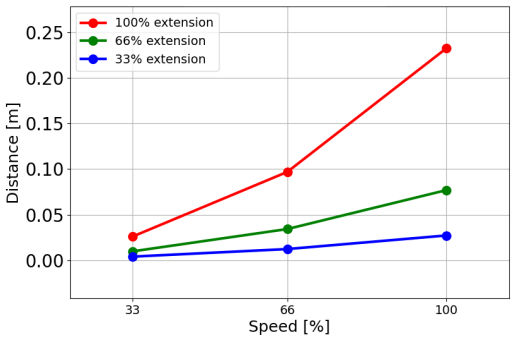


Čas do zastavení v sekundách při maximálním zatížení 12,5 kg

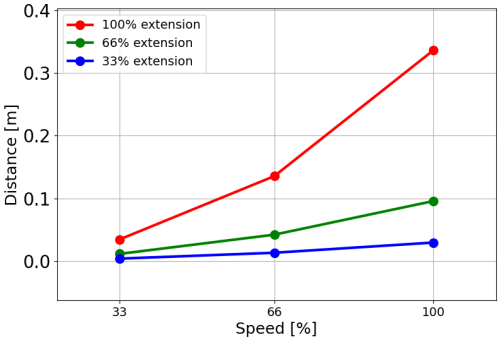


Kloub 1 (RAMENO)

Vzdálenost do zastavení v metrech při 33% z 12,5 kg

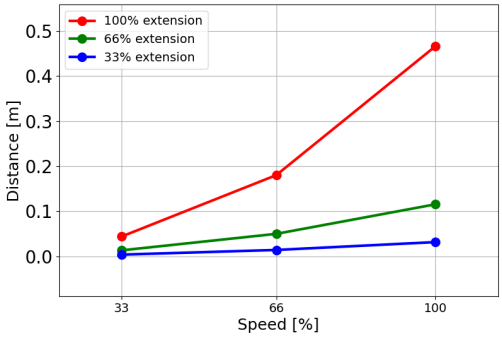


Vzdálenost do zastavení v metrech při 66% z 12,5 kg



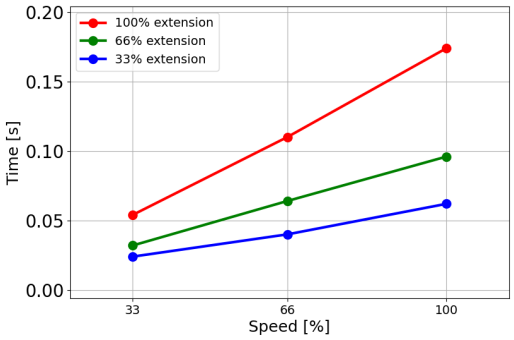
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vzdálenost do zastavení v metrech při maximálním zatížení 12,5 kg

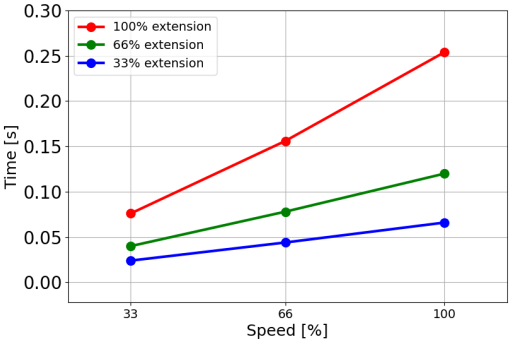


Kloub 1 (RAMENO)

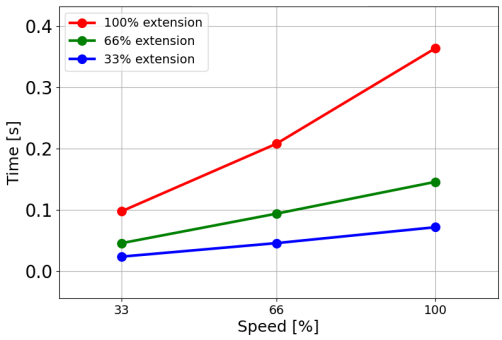
Čas do zastavení v sekundách při 33% z 12,5 kg



Čas do zastavení v sekundách při 66% z 12,5 kg



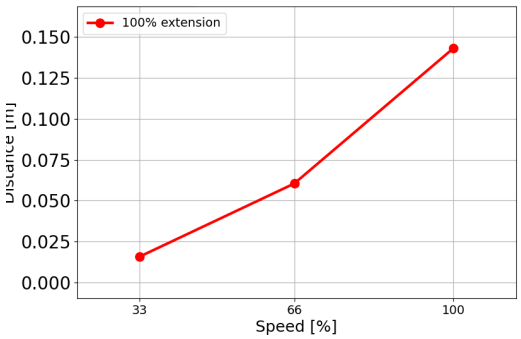
Čas do zastavení v sekundách při maximálním zatížení 12,5 kg



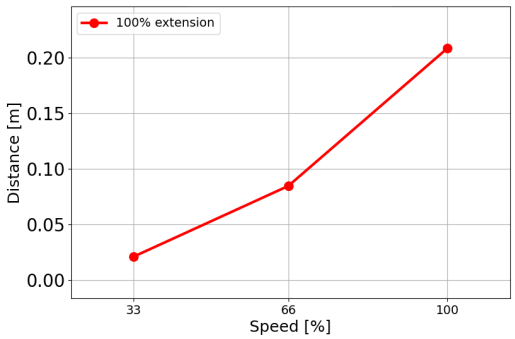
Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Kloub 2 (LOKET)

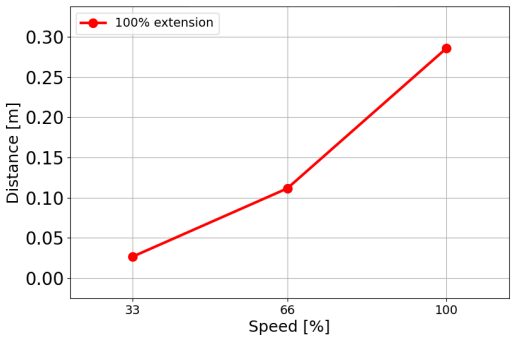
Vzdálenost do zastavení v metrech při 33% z 12,5 kg



Vzdálenost do zastavení v metrech při 66% z 12,5 kg

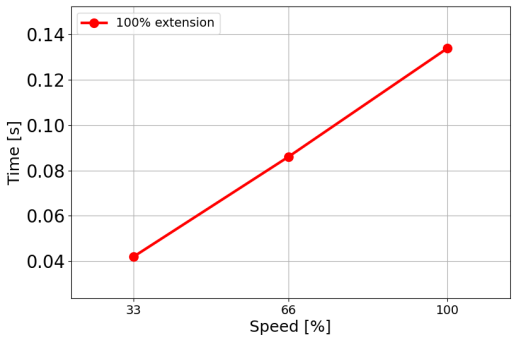


Vzdálenost do zastavení v metrech při maximálním zatížení 12,5 kg



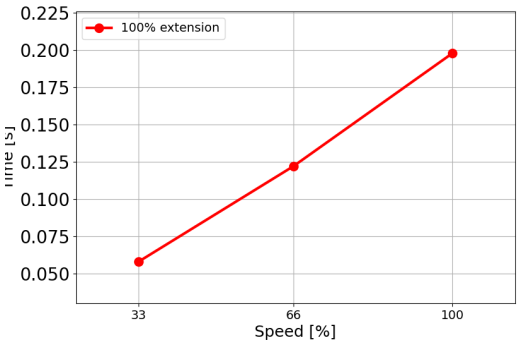
Kloub 2 (LOKET)

Čas do zastavení v sekundách při 33% z 12,5 kg

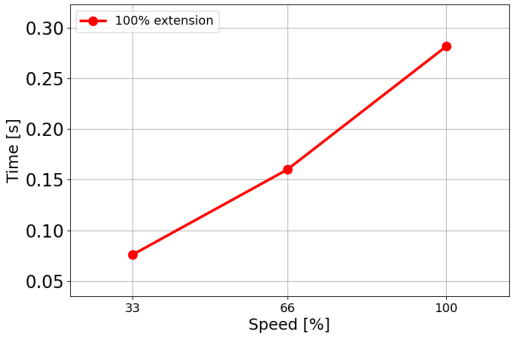


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Čas do zastavení v sekundách při 66% z 12,5 kg



Čas do zastavení v sekundách při maximálním zatížení 12,5 kg



14.3. Kategorie zastavení

Popis

Podle okolností může robot iniciovat tři typy kategorií zastavení, definované podle IEC 60204-1. Tyto kategorie jsou definovány v následující tabulce.

Kategorie zastavení	Popis
0	Odpojením robota od napájení dojde k jeho okamžitému zastavení.
1	Zastavujte robota řádným řízeným způsobem. Po zastavení robota se odstraní napájení.
2	*Zastavení robota s napájením dostupným pro pohony při zachování trajektorie. Po zastavení robota je napájení pohonu zachováno.

*Zastavování robotů Universal Robots v kategorii 2 je dále popsáno jako zastavení typu SS1 nebo 2 podle normy IEC 61800-5-2.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

15. Nouzové události

Popis Při řešení nouzových situací, jako je aktivace nouzového zastavení pomocí červeného tlačítka, postupujte podle pokynů zde. Tato část také popisuje, jak ručně přesunout systém bez napájení.

15.1. Nouzové zastavení

Popis Nouzové zastavení nebo E-stop je červené tlačítko umístěné na přenosném ovládacím terminálu. Stisknutím tlačítka nouzového zastavení zastavíte veškerý pohyb robota. Aktivace tlačítka nouzového zastavení způsobí zastavení kategorie 1 (IEC 60204-1).
Nouzové zastavení není bezpečnostní opatření (ISO 12100).
Nepoužívejte nouzové zastavení k běžnému zastavení zařízení ani jako náhradu za běžné postupy pro odstavení nebo vypnutí zařízení.

Nouzová zastavení jsou doplňková ochranná opatření, která nezabrání úrazu. Na základě posouzení rizik dané aplikace robota se určí, zda jsou zapotřebí další tlačítka nouzového zastavení. Funkce nouzového zastavení a ovládací zařízení musí splňovat požadavky normy ISO 13850.
Po aktivaci nouzového zastavení se tlačítko v této poloze aretuje. Proto musí být nouzové zastavení po každém spuštění ručně resetováno pomocí tlačítka, které zastavení spustilo. Před resetováním tlačítka nouzového zastavení je nutné vizuálně zjistit a posoudit příčinu, která vedla k jeho původnímu aktivování. Je nutné provést vizuální posouzení veškerého vybavení v dané aplikaci. Jakmile je problém vyřešen, resetujte tlačítko nouzového zastavení.

Resetování tlačítka nouzového zastavení

1. Držte tlačítko a otáčejte jím ve směru hodinových ručiček, dokud se neuvolní západka.
   Měli byste pocítit, když se západka uvolní, až tehdy je tlačítko resetováno.
2. Ověřte, jaká je situace a zda je třeba nouzové zastavení resetovat.
3. Po resetování nouzového zastavení obnovte napájení robota a obnovte provoz.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

15.2. Pohyb bez napájení pohonu

Popis

V případě nouze, kdy je napájení robota buď nemožné nebo nežádoucí, můžete pro přesun ramene robota použít vynucený zpětný chod.

Pro vynucený zpětný chod je třeba rameno robota silně tlačit nebo táhnout, aby se pohnulo v kloubu. Větší robotická ramena mohou k pohybu kloubu potřebovat více než jednu osobu.

Každá z brzd kloubů je vybavena třecí spojkou, která umožňuje pohyb při vysokém kroutícím momentu. Nucený zpětný pohon vyžaduje velkou sílu a k přesunu robota může být zapotřebí jedna nebo více osob.

V případě kolizních situací je nutné, aby vynucený zpětný chod provedli alespoň dva lidé. V některých situacích je nutné demontovat rameno robota alespoň ve dvou lidech.

Personál používající robota UR musí být vyškolen, aby dokázal reagovat na nouzové události. Doplňující informace budou poskytnuty při integraci.

VAROVÁNÍ

Rizika způsobená zlomením nebo pádem nepodporovaného ramene robota mohou způsobit úraz nebo smrt.

- Během nouzové události robota nerozebírejte.
- Před odpojením napájení zajistěte oporu robotického ramene.

POZNÁMKA

Manuální pohyb ramene robotu je určen pouze pro nouzové a servisní účely. Zbytečné přemisťování ramene robota může vést k poškození majetku.

- Nehýbejte kloubem v rozsahu větším než 160 stupňů, aby byl robot schopný najít svou původní fyzickou polohu.
- S žádným z kloubů nehýbejte více, než je nutné.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

15.3. Provozní režim

Popis

Přístup k různým režimům a jejich aktivace se provádí pomocí přenosného ovládacího terminálu nebo řídicího (dashboard) serveru. Pokud je integrován externí přepínač režimů, ovládá režimy on – nikoli PolyScope nebo řídicí (dashboard) server.

Automatický režim Když je tento režim aktivován, může robot provádět pouze program s předdefinovanými úlohami. Nelze upravovat ani ukládat programy a instalace.

Manuální režim Když je tento režim aktivován, robot můžete naprogramovat hned po aktivaci. Můžete upravovat a ukládat programy a instalace. Rychlosti používané v ručním režimu musí být omezeny, aby nedošlo ke zranění. Když robot pracuje v manuálním režimu, může se v dosahu robota nacházet osoba. Rychlost musí být omezena na hodnotu, která je v souladu s posouzením rizik aplikace.

VAROVÁNÍ

Pokud je rychlost robota v manuálním režimu příliš vysoká, může dojít ke zranění.

Režim obnovy Tento režim se aktivuje, pokud je narušena bezpečnostní mezní hodnota ze sady aktivních mezních hodnot. Rameno robota provede zastavení kategorie 0. Pokud je aktivní bezpečnostní mezní hodnota, např. mezní poloha kloubu nebo bezpečnostní hranice, narušena již při zapnutí robota, spustí se robot v režimu Obnovy. To umožňuje přesunout rameno robota zpět v rámci bezpečnostních limitů. V režimu Obnovy je pohyb ramene robota omezen pevně stanovenou sadou mezních hodnot, kterou nelze uživatelsky upravit.

Vysokorychlostní manuální režim Pokud je tento režim povolen, můžete dočasně překročit výchozí rychlostní limit nástroje i lokte.
Pokud je třípolohové aktivační zařízení nakonfigurováno, ale je buď uvolněno (nestisknuto), nebo stisknuto plně, robot v manuálním režimu provede bezpečnostní zastavení.

K přepínání mezi automatickým a manuálním režimem je nutné třípolohové aktivační zařízení plně uvolnit a znovu stisknout, aby se robot mohl pohybovat. Při použití vysokorychlostního manuálního režimu použijte bezpečnostní limity kloubů nebo bezpečnostní roviny k omezení operačního prostoru robota.

POZNÁMKA

Po pěti minutách nečinnosti se mezní rychlost resetuje na výchozí hodnotu.

Povolení manuálního nastavení vysoké rychlosti

1. Klepněte na **Aplikace** a vyberte **Bezpečnost**.
2. Přejděte na volby **Třípolohového aktivační zařízení**.
3. Na stránce posuňte tlačítko **Povolit manuální nastavení vysoké rychlosti**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Přepínání režimů

Provozní režim	Manuální	Automatický
S robotem lze pohybovat pomocí +/- na kartě Pohyb	x	
Volnoběh	x	
Spustit programy	Snížená rychlost*	x
Úprava a uložení programu	x	

*Pokud je nakonfigurováno třípolohové aktivační zařízení, robot pracuje s manuální omezenou rychlostí, pokud se neaktivuje vysokorychlostní manuální režim.

VAROVÁNÍ

- Před výběrem automatického režimu je nutné obnovit plnou funkčnost u všech pozastavených bezpečnostních opatření.
- Pokud je to možné, manuální režim se smí používat pouze v případě, že se všechny osoby nacházejí mimo zabezpečený prostor.
- Pokud se používá externí přepínač režimů, smí být umístěn mimo zabezpečený prostor.
- V automatickém režimu nesmí nikdo vstupovat do zabezpečeného prostoru ani se v něm nacházet, pokud není použito zabezpečení nebo pokud není kolaborativní aplikace validována s ohledem na omezení výkonu a síly (PFL).

Třípolohové povolovací zařízení

Pokud se používá třípolohové aktivační zařízení a robot se nachází v manuálním režimu, pohyb vyžaduje stisknutí třípolohového aktivačního zařízení do středové polohy. Třípolohové aktivační zařízení nemá v automatickém režimu žádný vliv.

POZNÁMKA

- Některé velikosti robotů UR nemusí být vybaveny třípolohovým aktivačním zařízením. Pokud posouzení rizik vyžaduje aktivační zařízení, je třeba použít třípolohový ovládací přenosný terminál.

K programování se doporučuje použít třípolohový přenosný ovládací terminál (3PE TP). Pokud se v manuálním režimu může v zabezpečeném prostoru nacházet další osoba, lze pro použití touto další osobou integrovat a nakonfigurovat další zařízení.

Přepínání režimů

Pokud chcete přepínat mezi režimy, vyberte v pravém záhlaví ikonu profilu a zobrazte Vyběr režimu.

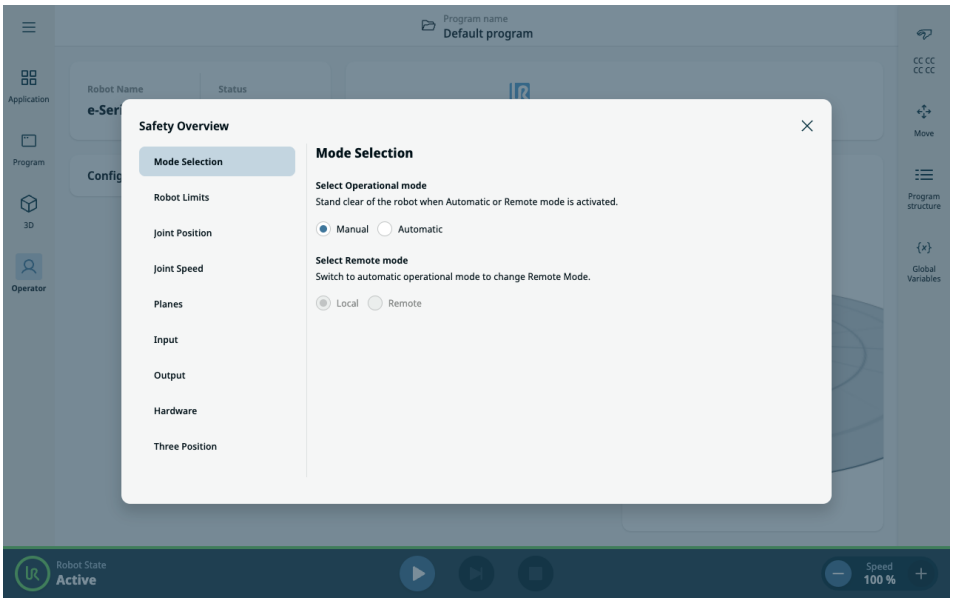
- Automatický znamená, že je provozní režim robota nastaven na Automatický.
- Manuální znamená, že je provozní režim robota nastaven na Manuální.

Je-li zapnuta konfigurace bezpečnostních vstupů/výstupů s třípolohovým aktivačním zařízením, PolyScope X je automaticky v manuálním režimu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Výběr vzdáleného režimu

Změnu vzdáleného režimu lze provést pouze v případě, že jste provozní režim změnili na „Automatický“.
Pokud vzdálený režim změníte ze „vzdálený“ na „místní“, provozní režim se vrátí do „ručního“.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

16. Uvedení do provozu

Popis

Před prvním použitím robotické aplikace nebo po provedení jakýchkoliv úprav je třeba provést následující testy.

- Zkontrolujte, zda jsou správně připojeny všechny bezpečnostní vstupy a výstupy.
- Otestujte, zda všechny připojené bezpečnostní vstupy a výstupy, včetně zařízení společných pro více strojních zařízení nebo robotů, fungují podle svého určení.
- Otestujte tlačítka a vstupy nouzového zastavení, abyste ověřili, že robot skutečně zastaví a dojde k aktivaci brzd.
- Otestujte bezpečnostní vstupy, abyste ověřili, že se pohyb robotu zastaví. Pokud máte nakonfigurovaný bezpečnostní reset, zkontrolujte, zda funguje dle předpokladů.
- Podívejte se na inicializační obrazovku, aktivujte vstup Omezeného režimu a ověřte změny na obrazovce.
- Změňte provozní režim a zkontrolujte, zda v pravém horním rohu obrazovky PolyScope došlo ke změně ikony režimu.
- Otestujte třípolohové aktivační zařízení, abyste ověřili, zda stisknutí do středové polohy aktivuje pohyb v manuálním režimu při snížené rychlosti.
- Pokud se používají výstupy nouzového zastavení, stisknutím tlačítka nouzového zastavení zkontrolujte, zda skutečně dojde k zastavení celého systému.
- Otestujte systém připojený k bezpečnostním signálům I/O v části Instalace, abyste ověřili, zda jsou změny výstupu detekovány.
- Určete pro svoji robotickou aplikaci požadavky na uvedení do provozu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

17. Přeprava

Popis

Robota přepravujte pouze v původním obalu. Balicí materiály uchovávejte na suchém místě pro případ, že byste v budoucnu potřebovali robota přesunout.
Při přesunu robota z balení na místo instalace zvedněte obě trubice ramene robota současně.
Robota přidržte na místě, dokud nebudou bezpečně utaženy všechny montážní šrouby v základně robota.
Zdvihejte ovládací jednotku za tuto rukojeť

VAROVÁNÍ

Nesprávné zvedací techniky nebo použití neadekvátního zvedací zařízení mohou vést ke zranění.

- Při zvedání vybavení nepřetěžujte svá záda nebo jiné části těla.
- Používejte vhodná zdvihací zařízení.
- Je třeba dodržovat veškeré regionální i národní pokyny pro zvedání.
- Montáž robota provádějte v souladu s pokyny k montáži v kapitole Mechanické rozhraní.

POZNÁMKA

Pokud je robot během přepravy připojen k aplikaci/ instalaci třetí strany, postupujte podle následujících pokynů:

- Přeprava robota bez původního obalu zruší všechny záruky poskytnuté společností Universal Robots A/S.
- Pokud je robot přepravován jako součást prefabrikovaného řešení, bezpečně namontován a v plném souladu s níže uvedenými doporučeními, nepovažuje se to za porušení záruky.

Prohlášení

Společnost Universal Robots nemůže být zodpovědná za jakékoliv škody způsobené během přepravy.
Viz doporučení pro přepravu bez obalu na adrese: universal-robots.com/manuals

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

17.1. Přeprava bez obalu

Popis

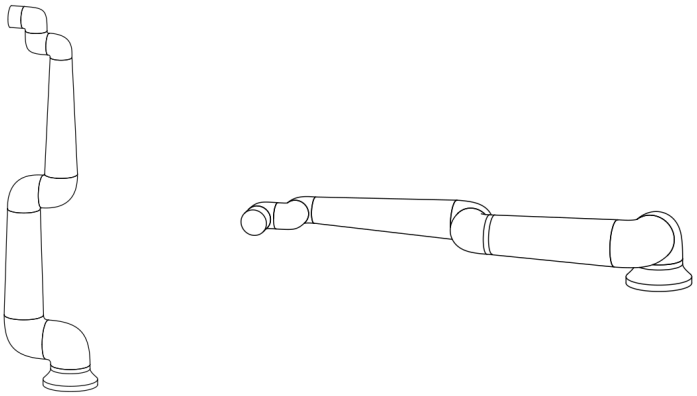
Universal Robots doporučuje vždy přepravovat robota v původním obalu.
Tato doporučení jsou napsána za účelem snížení nežádoucích vibrací v kloubech a brzdových systémech a snížení rotace kloubů.
Pokud je robot přepravován bez původního obalu, řiďte se následujícími pokyny:

- Složte robota co nejvíce – nepřepravujte robota v pozici singularity.
- Přesuňte těžiště robota co nejblíže k základně.
- Připevněte každou hadici k pevnému povrchu na dvou různých místech.
- Zajistěte jakýkoli připojený koncový efektor pevně ve 3 osách.

Přeprava

Složte robota jak nejlépe to jde.

Nepřepravujte rameno vysunuté.
(pozice singularity)



Hadice připevněte k pevnému povrchu.
Zajistěte připojený koncový efektor ve 3 osách.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

17.2. Uložení přenosného ovládacího terminálu

Popis

Obsluha musí mít jasnou představu o tom, co ovlivní stisknutí tlačítka e-Stop na přenosném ovládacím terminálu. Při instalací více robotů může například dojít k nejasnostem. Mělo by být jasné, zda e-Stop na přenosném ovládacím terminálu zastaví celou instalaci nebo pouze připojeného robota.
Pokud by mohlo dojít k nejasnostem, uložte přenosný ovládací terminál tak, aby tlačítko e-Stop nebylo viditelné nebo použitelné.

17.3. Dlouhodobé skladování

Popis

Tato část popisuje obecné pokyny pro dlouhodobé skladování robotů a náhradních dílů. To platí pro všechny generace robotů a náhradních dílů.

Robot je považován za dlouhodobě skladovaného, pokud je skladován po dobu 6 měsíců nebo déle.

Pokyny

Aby robot a náhradní díly zůstaly v co nejlepším stavu, doporučujeme dodržovat obvyklé osvědčené postupy, které jsou následující:

- Skladovací teplota: 10°C–30°C
- Vlhkost: RH 20–60 %
- Společnost Universal Robots doporučuje roboty alespoň **jednou ročně** vybalit a spustit a nechat je provést program s lehkým zatížením, při kterém se všechny klouby otočí nejméně o 90 stupňů 5krát v každém směru, aby se rovnoměrně rozptýlila maziva.
  Pokud je to možné, namontujte na rameno také náhradní díly kloubů a proveďte stejný pracovní postup.
- Ve výjimečných případech může být nutné roboty po skladování otřít, aby se odstranily přebytečná maziva, která protekla těsněním.
- Baterie je navržena tak, aby vydržela po celou dobu životnosti robota, a při napájení systému se nenabíjí. Životnost baterie je 8 až 10 let, ale u řad e-Series a UR Series ji lze vyměnit.
- Flash paměti mohou postupem času ztrácet svou datovou kapacitu, proto existuje potenciální riziko, že data uložená např. na SD kartě bude nutné znovu zapsat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

18. Údržba a opravy

Popis

Veškeré práce údržby, inspekce a kalibrace musí být prováděny v souladu se všemi bezpečnostními pokyny v této příručce, podle UR Service Manual a v souladu s místními požadavky.
Opravy by měla provádět pouze společnost Universal Robots. Opravy mohou provádět vyškolené osoby určené klientem (musí se však řídit uvedenou servisní příručkou).

Bezpečnost při údržbě

Účelem údržby a oprav je zajistit, aby systém fungoval podle očekávání.
Při práci na robotu nebo ovládací jednotce je nutné dodržovat níže uvedené postupy a upozornění.

VAROVÁNÍ

Nedodržení některého z níže uvedených bezpečnostních postupů může mít za následek zranění.

- Odpojte hlavní napájecí kabel ze spodní části ovládací jednotky, čímž bude jednotka zcela odpojena od napájení. Vypněte jakýkoliv zdroj energie připojený k ramenu robota nebo ovládací jednotce. Přijměte nezbytná opatření, která zajistí, že nikdo během opravy neuvede systém pod napětí.
- Před opětovným uvedením systému pod napětí zkontrolujte uzemnění.
- Při demontáži ramene robota nebo ovládací jednotky dodržujte předpisy ESD.
- Dbejte na to, aby se do ramene robota nebo ovládací jednotky nedostala voda nebo prach.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnost při údržbě

VAROVÁNÍ

Pokud neponecháte prostor pro umístění ovládací jednotky s plně otevřenými dvířky, může dojít ke zranění.

- Zajistěte prostor alespoň 915 mm, aby se dvířka ovládací jednotky mohla zcela otevřít a byl tak zajištěn přístup pro servis.

VAROVÁNÍ: ELEKTRICKÝ PROUD

Příliš rychlá demontáž napájecího zdroje ovládací jednotky po vypnutí s sebou nese nebezpečí úrazu elektrickým proudem.

- Vyhněte se demontáži napájecího zdroje uvnitř ovládací jednotky, protože v těchto napájecích zdrojích může být i několik hodin po vypnutí ovládací jednotky přítomno vysoké napětí (až 600 V).

Po vyřešení problémů, údržbě a opravách se ujistěte, že jsou splněny bezpečnostní požadavky. Dodržujte vnitrostátní nebo regionální předpisy o bezpečnosti práce. Je třeba zkontrolovat a ověřit správné fungování všech nastavení bezpečnostních funkcí.

18.1. Testování účinnosti zastavení

Popis

Pravidelně testujte, zda nedošlo ke snížení zastavovacího výkonu. Prodloužení doby zastavení může vyžadovat úpravu zabezpečení, případně změny v instalaci. Pokud se používají bezpečnostní funkce na bázi mezní brzdné doby a mezní brzdné dráhy, které jsou základem strategie snižování rizika, není nutné zastavovací výkon sledovat ani zkoušet. Robot vše monitoruje průběžně.

18.2. Čištění a kontrola ramene robota

Popis

V rámci pravidelné údržby lze rameno robota očistit v souladu s doporučením v této příručce a místními požadavky.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Způsoby čištění

K odstranění prachu, nečistot nebo mastnoty na robotickém rameni a/nebo přenosném ovládacím terminálu jednoduše použijte hadřík spolu s jedním z níže uvedených čisticích prostředků.

Příprava povrchu: Před použitím níže uvedených roztoků může být nutné povrchy nejdřív připravit odstraněním veškerých volných nečistot nebo úlomků.

Čisticí prostředky:

- Voda
- 70% isopropanol
- 10% ethanol
- 10% nafta (slouží k odstranění mastnoty)

Aplikace: Roztok se obvykle nanáší na čištěný povrch pomocí rozprašovače, štětečku, houby nebo hadříku. Je možná přímá aplikace, případně po dalším zředění v závislosti na míře znečištění a typu čištěného povrchu.
Rozetření: V případě odolných skvrn nebo silně znečištěných míst lze roztok rozetřít štětcem, drátěnkou nebo jiným mechanickým prostředkem, který pomůže nečistoty uvolnit.
Doba působení: Pokud je to nutné, nechte roztok na povrchu působit až 5 minut, aby pronikl do hloubi nečistot a účinně je rozpustil.
Opláchnutí: Po uplynutí doby působení se povrch obvykle důkladně opláchne vodou, aby se odstranily rozpuštěné nečistoty a zbytky čisticího prostředku. Opláchnutí je důležité nepodcenit, aby zbytky nezpůsobily poškození nebo nepředstavovaly bezpečnostní riziko.
Vysušení: Nakonec lze vyčištěný povrch nechat uschnout na vzduchu, případně vysušit pomocí utěrek.

> **VAROVÁNÍ**
> Do žádného zředěného čisticího roztoku NEPŘIDÁVEJTE CHLORNAN (BĚLIDLO).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

VAROVÁNÍ

Mazivo je dráždivá látka a může vyvolat alergickou reakci. Kontakt, vdechnutí nebo požití mohou způsobit onemocnění či úraz. Abyste onemocnění či úrazu předešli, dodržujte následující pokyny:

- PŘÍPRAVA:
  - Zajistěte řádné odvětrávání.
  - V blízkosti robotu a čisticích prostředků nejezte ani nepijte.
  - V dosahu by měla být oční sprcha.
  - Pořiďte si požadované OOPP (rukavice, ochranné brýle)
- POUŽÍVEJTE:
  - Ochranné rukavice: Olejivzdorné rukavice (nitrilkaučukové) nepropustné a odolné vůči mazivu i čisticímu přípravku.
  - Doporučují se ochranné brýle v zájmu zamezení náhodnému styku maziva s očima.
- NEPOŽÍVEJTE.
- V případě
  - styku s kůží opláchněte vodou a použijte šetrné mýdlo
  - kožní reakce vyhledejte lékaře
  - styku s očima použijte oční sprcha a vyhledejte lékařskou pomoc.
  - vdechnutí výparů nebo požití maziva vyhledejte lékařskou pomoc
- Po manipulaci s mazivem
  - očistěte kontaminované pracovní plochy.
  - zodpovědně zlikvidujte všechny použité hadry nebo papír, které jste použili k čištění.
- Jakýkoli kontakt s dětmi či zvířaty je nepřípustný.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Inspekční prohlídky ramene robota

V následující tabulce je uveden kontrolní seznam typů kontrol doporučených společností Universal Robots. Pravidelně provádějte kontroly tak, jak je doporučeno v tabulce. Všechny zmíněné díly, u nichž se zjistí, že jsou v nepřijatelném stavu, musí být opraveny nebo vyměněny.

Typ inspekční činnosti			Časový rámec		
			Měsíčně	Dvakrát ročně	Ročně
1	Zkontrolujte ploché kroužky	V		✗	
2	Zkontrolujte kabel robota	V		✗	
3	Zkontrolujte připojení kabelu robota	V		✗	
4	Zkontrolujte upevňovací šrouby ramene robota *	F	✗		
5	Zkontrolujte montážní šrouby nástroje *	F	✗		
6	Kulatý popruh	F			✗

Inspekční prohlídky ramene robota

POZNÁMKA

Použití stlačeného vzduchu k čištění ramene robota může poškodit součásti ramene robota.

- K čištění ramene robota nikdy nepoužívejte stlačený vzduch.

Inspekční prohlídky ramene robota

1. Pokud je to možné, přesuňte rameno robota do NULOVÉ polohy.
2. Vypněte a odpojte napájecí kabel od ovládací jednotky.
3. Zkontrolujte, zda kabel mezi ovládací jednotkou a ramenem robota není poškozený.
4. Zkontrolujte, zda jsou řádně dotaženy montážní šrouby základny.
5. Zkontrolujte, zda jsou řádně dotaženy šrouby příruby nástroje.
6. Zkontrolujte opotřebení a poškození plochých kroužků.
   - Pokud jsou ploché kroužky opotřebované nebo poškozené, vyměňte je.

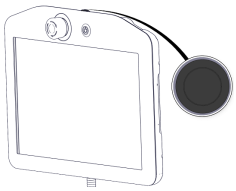
POZNÁMKA

Pokud na robotu během záruční doby dojde k poškození, kontaktujte distributora, u kterého byl robot zakoupen.

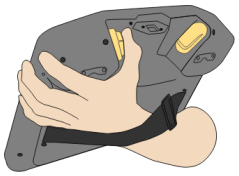
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Inspekce

1. Odmontujte jakékoli nástroje nebo přílohy, případně nastavte TCP/zatížení/těžiště podle specifikací nástroje.
2. Přesunutí ramene robota v režimu Freedrive:
   - Na třípolohovém přenosném ovládacím terminálu rychle proveďte sekvenci jemného stisknutí, uvolnění, opětovného jemného stisknutí a přidržení příslušného tlačítka v uvedené poloze.

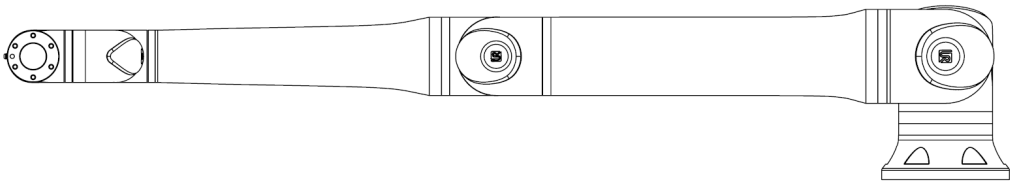


Tlačítko napájení



Tlačítko 3PE

3. Táhněte/tlačte rameno robota do vodorovně podlouhlé polohy a uvolněte ho.



4. Ověřte, zda rameno robota dokáže udržet polohu bez opory a bez aktivace systému volnoběhu.

18.3. Čištění přenosného ovládacího terminálu a ovládací jednotky

Čištění dotykového displeje přenosného ovládacího terminálu

Používejte jemný průmyslový čisticí prostředek bez ředidel nebo agresivních aditiv. K otření obrazovky nepoužívejte abrazivní materiály. Společnost Universal Robots nedoporučuje žádný konkrétní čisticí prostředek.

Čištění ovládací jednotky

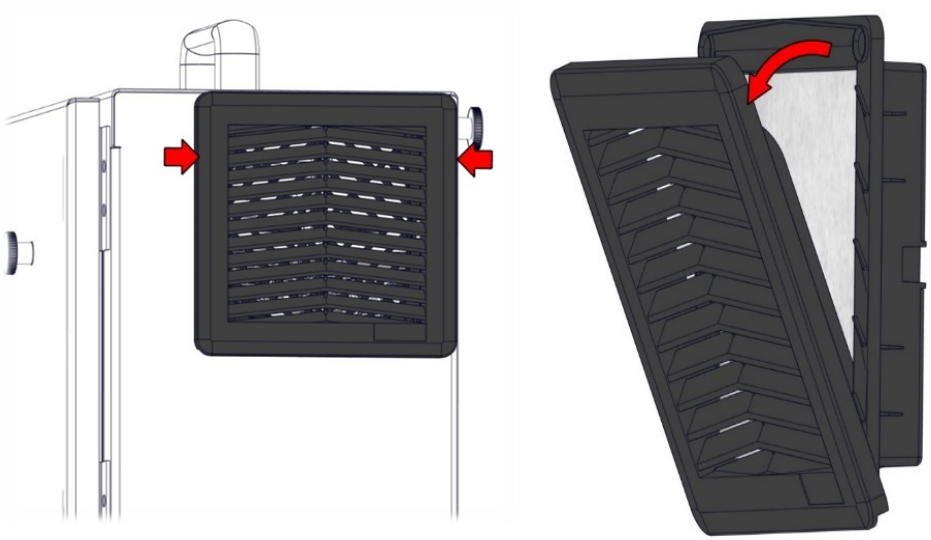
V případě potřeby otřete [[[Undefined variable doc_types.CB]]] vlhkým hadříkem. Dodržujte pokyny pro čištění uvedené v uživatelské příručce.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Vyměňte filtry ovládací jednotky

Na obou stranách ovládací jednotky je filtr.

1. Opatrně sejměte vnější plastový rám tak, že zatáhnete za místa označená červenými šipkami na obrázcích níže (obrázek 3.7). Rám se vyklápí ven.
2. Vyměňte filtry.



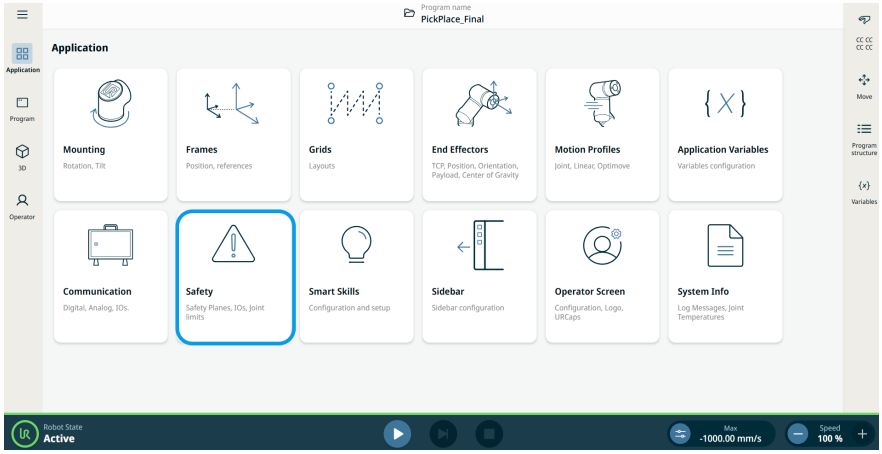
Obrázek 3.7. Vyměna filtrů ovládací jednotky.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

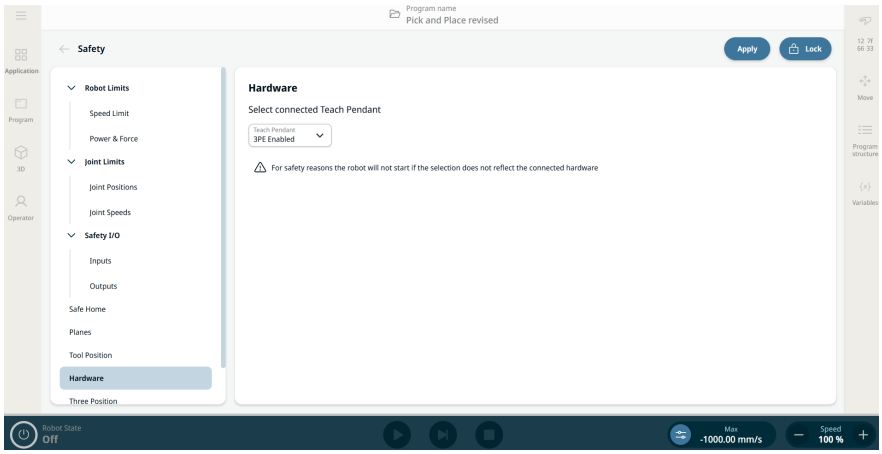
18.4. Instalace software

Konfigurace softwaru pro třípolohový ovládací terminál

1. V PolyScope klepněte v levém menu na položku **Aplikace** a vyberte **Bezpečnost**.



2. Klepněte na **Hardware** a tlačítko **Odemknout**.



3. Zadejte heslo a klepněte na **Potvrdit**. Přenosný ovládací terminál je nyní aktivován.
4. Klepnutím na **Použít** restartujte systém. PolyScope pokračuje v činnosti.
5. Klepněte na **Použít a restartovat** a poté na **Potvrdit konfiguraci**, čímž dokončíte instalaci softwaru pro 3PE Přenosný ovládací terminál.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

19. Likvidace a životní prostředí

Popis

Roboty Universal Robots musí být likvidovány v souladu s platnými vnitrostátními zákony, předpisy a normami. Jedná se o odpovědnost majitele robotu.

Roboty UR jsou vyráběny v souladu s omezením používání nebezpečných látek za účelem ochrany životního prostředí, jak je definováno v evropské směrnici RoHS 2011/65/EU. Pokud jsou roboty (robotické rameno, ovládací jednotka, přenosný ovládací terminál) vráceni společnosti Universal Robots Dánsko, likvidaci zajistí společnost Universal Robots A/S.

Poplatek za likvidaci robotů UR prodaných na dánském trhu platí společnost Universal Robots A/S organizaci DPA-system předem. Dovozci ze zemí uvedených v Evropské směrnici 2012/19/EU o odpadních elektrických a elektronických zařízeních (WEEE) jsou povinni k zápisu do příslušného vnitrostátního registru WEEE ve své zemi. Poplatek je obvykle nižší než 1EUR/robot.

Seznam národních registrů najdete tady: https://www.ewrn.org/national-registers.
Vyhledejte si Global Compliance tady: https://www.universal-robots.com/download.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Látky v robotu UR

Rameno robota

- Trubky, základní příruba, držák pro montáž nástrojů: eloxovaný hliník
- Kryty kloubů: Práškově lakovaný hliník
- Těsnicí kroužky s černým páskem: AEM kaučuk
  - přídavný kluzný kroužek pod černým páskem: lisovaný černý plast
- Koncové krytky / víčka: Plast PC/ASA
- Drobné mechanické součásti, např. šrouby, matice, distanční podložky (ocelové, mosazné a plastové)
- Svazky vodičů s měděnými dráty a drobné mechanické součásti, např. šrouby, matice, distanční podložky (ocelové, mosazné a plastové)

Klouby robotického ramene (interní)

- Převody: Ocel a mazivo (podrobnosti v servisní příručce)
- Motory: Železné jádro a měděnými vodiči
- Svazky drátů s měděnými vodiči, desky plošných spojů, různé elektronické součástky a drobné mechanické součástky
- Těsnění kloubů a O-kroužky obsahují malé množství PFAS, což je sloučenina v PTFE (běžně známá jako teflon^{TM}).
- Mazivo: Syntetický + minerální olej se zahušťovadlem z lithného mýdla nebo močoviny. Obsahuje: Molybden.
  - V závislosti na modelu a datu výroby může být barva maziva žlutá, fialová, tmavě růžová, červená, zelená.
  - V servisní příručce jsou uvedeny podrobné informace o bezpečnostních opatřeních při manipulaci a bezpečnostní listy maziv

Ovládací jednotka

- Skříň (kryt): Práškově lakovaná ocel
  - Standardní ovládací jednotka
- Hliníkový plechový kryt (ve skříni). Jedná se zároveň o kryt ovladače OEM.
  - Standardní Control box a ovladač OEM.
- Svazky vodičů s měděnými dráty, desky plošných spojů, různé elektronické součástky, plastové konektory a drobné mechanické součástky, např. šrouby, matice, distanční podložky (ocelové, mosazné a plastové)
- Lithiová baterie je namontována na desce plošných spojů. Postup demontáže, viz servisní příručka.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20. Prohlášení a certifikace

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20.1. Prohlášení o souladu (originál)

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

UNIVERSAL ROBOTS

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator with standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).
Model:	**UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e** (e-Series) **with the standard control box** *(model CB5 v5.X, where X is 5 or higher)* *Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).* *Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.*
Serial Number:	**Starting XY 24 5 0 00000 and higher** ***NOTE**: This DOI is NOT applicable for use with the OEM Controller, See controller markings.* *Factory year* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year* *e-Series* — *3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12kg payload), 6 = UR16e*
Incorporation:	**Universal Robots' e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives**.

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives & Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 ⋇	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN 61000-3-3: 2013
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)(II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-6-1:2007 & 2019 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13732-1:2008 as *applicable*	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(III)** EN 61000-6-2:2005 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 ⋇ *2023 edition has no relevant changes*	**(II)** EN IEC 60664-1:2006 & 2020	**(III)** EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I)(II)** EN 60947-5-5:1997+A2:2017	
⋇ *See TÜV Rheinland Certificates*	**(II)** EN IEC 60947-5-8:2021	

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN 61326-3-1: 2017 *[Industrial locations SIL 2]*
(III) EN 60068-2-1: 2007	**(II)** EN 60529:1991/A2/AC:2019	**(II)** IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026 — **Roberta Nelson Shea** *Global Technical Compliance Officer*

This DOI can change without notice. For the most recent DOI, the latest User Manual and DOI are available from the UR website.

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60
www.universal-robots.com

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20.2. Prohlášení a certifikáty

Překlad původního návodu

Prohlášení EU o zápisu do obchodního rejstříku (DOI) (v souladu s 2006/42/EC Příloha II B)	
Výrobce	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Dánsko
Osoba oprávněná v rámci komunity k sestavení technického souboru	David Brandt Viceprezident a technický ředitel, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Popis a identifikace částečně dokončeného stroje (strojů):	
Výrobek a funkce:	Všestranný průmyslový robot, víceosý manipulátor se standardní ovládací jednotkou (CB5 v5.X, kde X je 5 nebo vyšší), kabely & standardní délky s nebo bez přenosného ovládacího terminálu UR třípolohového aktivačního zařízení. Funkce je určena úplným strojním zařízením (robotickou aplikací nebo buňkou s koncovými efektory, zamýšleným použitím a aplikačním programem).
Model :	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (řada e) se standardní ovládací jednotkou (model CB5 v5.X, kde X je 5 nebo vyšší) • Platí od října 2020: ovládací panely s třípolohovým povolením (3PE TP) a standardní ovládací panely (TP). • S účinností od května 2021: Zlepšení specifikace UR10e na maximální užitečné zatížení 12,5 kg.
Poznámka:	Toto DOI NENÍ určeno pro použití s řídicí jednotkou OEM, viz označení na řídicí jednotce
Výrobní číslo:	Počínaje XY 245000000 a vyšší Továrnarok řada e 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (užitečné zatížení 12 kg), 6 = UR16e sekvenční číslování, každý rok začíná od 0
Zabudování:	Roboty řady e-Series společnosti Universal Robots (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e a UR16e) s řídicím systémem CB5 v5.X smí být uvedeny do provozu pouze po integraci do konečného kompletního stroje (robotické aplikace nebo buňky), který je v souladu s ustanoveními směrnice o strojních zařízeních a dalších platných směrnic.
Tímto se prohlašuje, že produkty v dodaném stavu splňují požadavky směrnic podrobně popsaných níže: Jakmile je tento částečně dokončený stroj integrován a stane se kompletním strojem, je integrátor odpovědný za to, aby hotový stroj splňoval všechny příslušné směrnice, aby na něm bylo umístěno označení CE a aby bylo předloženo prohlášení o shodě (DOC).	
I. Směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES	**Byly splněny následující základní požadavky:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 s třípolohovým aktivačním zařízením TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, příloha VI. Tímto se prohlašuje, že příslušná technická dokumentace byla zpracována v souladu s částí B přílohy VII směrnice o strojních zařízeních.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Prohlášení EU o zápisu do obchodního rejstříku (DOI) (v souladu s 2006/42/EC Příloha II B)	
II. Směrnice o zařízeních nízkého napětí 2014/35/EU	Viz směrnice o zařízeních nízkého napětí a použité harmonizované normy níže.
III. Směrnice o elektromagnetické kompatibilitě 2014/30/EU	Viz směrnice o elektromagnetické kompatibilitě a použité harmonizované normy níže.

<table>
<tr><td colspan="3">Viz použité harmonizované normy, na které odkazuje čl. 7 odst. 2 směrnice o strojních & zařízeních (MD) a čl. 6 směrnice o elektromagnetické kompatibilitě (EMC):</td></tr>
<tr><td>(I) EN ISO 10218-1:2011 *
(I) EN ISO 12100:2010
(I) EN ISO 13732-1:2008 v příslušném znění
(I) EN ISO 13849-1:2015 *
vydání z roku 2023 neobsahuje žádné relevantní změny
(I) EN ISO 13849-2:2012
* Viz certifikáty TÜV Rheinland</td><td>(I) EN ISO 13850:2015
(I)(II) EN IEC 60204-1:2018 v příslušném znění
(II) EN IEC 60320-1:2021
(II) EN IEC 60664-1:2006 a 2020
((I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017
(II) EN IEC 60947-5-8:2021</td><td>(III) EN 61000-3-3: 2013
(III) EN 61000-6-1:2007 & 2019
UR3e, UR5e & POUZE UR7e
(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019
(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019
(III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021
POUZE UR3e, UR5e a UR7e</td></tr>
<tr><td colspan="3">Odkaz na jiné použité technické normy a technické specifikace:</td></tr>
<tr><td>(I) ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6]
(I) ISO/TS 15066:2016 podle potřeby
(III) EN 60068-2-1: 2007
(III) EN 60068-2-2:2007</td><td>(III) EN 60068-2-27:2009
(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019
(II) EN 60529:1991/A2/AC:2019
(III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024</td><td>(III) EN IEC 61000-6-4:2023
(III) EN 61326-3-1: 2017
[Průmyslové lokality SIL 2]
(II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024
[SIL2]</td></tr>
<tr><td colspan="3">Výrobce nebo jeho zplnomocněný zástupce předá příslušné informace o neúplném strojním zařízení na odůvodněnou žádost vnitrostátních orgánů.</td></tr>
<tr><td colspan="3">Schválení komplexního systému zajištění kvality notifikovaným orgánem Bureau Veritas: certifikát ISO 9001 č. DK019348, certifikát ISO 14001 č. DK019349 a certifikát ISO 45001 č. DK019350.</td></tr>
</table>

Odense, Dánsko, 30. března 2026

POZNÁMKA

Toto prohlášení o zabudování se může změnit bez předchozího upozornění. Nejnovější verzi prohlášení o zabudování, nejnovější uživatelskou příručku a prohlášení o zabudování najdete na webových stránkách UR.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20.3. Certifikace UR10e

Popis

Certifikace třetích stran jsou dobrovolné. V rámci zajištění co nejlepších služeb pro integrátory robotů se společnost Universal Robots rozhodla své roboty certifikovat v následujících uznávaných zkušebních ústavech.
Kopie všech certifikátů naleznete v kapitole: Certifikáty.

Certifikace

EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 TÜVRheinland CERTIFIED www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	Certifikáty TÜV Rheinland podle EN ISO 10218-1 a EN ISO 13849-1. TÜV Rheinland znamená bezpečnost a kvalitu prakticky ve všech oblastech podnikání a života. Společnost byla založena před 150 lety a je jedním z předních světových poskytovatelů testovacích služeb.
C	TÜV Rheinland	Značka cTUV označuje, že výrobek splňuje kanadské bezpečnostní normy a je v souladu s kanadskými normami pro elektrickou bezpečnost.
25	CHINA RoHS	Výrobky společnosti Universal Robots splňují požadavky čínské směrnice RoHS týkající se omezení znečištění způsobeného elektronickými informačními výrobky. K dispozici je tabulka s prohlášením o produktu.
KCs	KCs	Výrobky společnosti Universal Robots byly posouzeny a splňují bezpečnostní normy KOSHA .
KC	KC	Výrobky společnosti Universal Robots byly posouzeny z hlediska shody s korejskými požadavky na elektromagnetickou kompatibilitu (EMC).
	Fraunhofer	Výkon produktů společnosti Universal Robots je testován institutem Fraunhofer.

Certifikace dodavatelů třetích stran

	Prostředí	Dle údajů našich dodavatelů, přepravní palety pro roboty od Universal Robots splňují požadavky dánské normy ISMPM-15 pro výrobu dřevěného obalového materiálu a jsou značeny v souladu s tímto systémem.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Certifikace zkoušení u výrobce

	Universal Robots	Roboty e-Series od společnosti Universal Robots jsou podrobovány průběžným interním testům a zkouškám v rámci výstupní kontroly. Procesy zkoušení UR jsou průběžně přezkoumávány a zlepšovány.

Prohlášení v souladu se směrnicemi EU

Přestože jsou směrnice EU relevantní pro Evropu, některé země mimo Evropu uznávají a/nebo vyžadují prohlášení EU. Evropské směrnice jsou k dispozici na oficiálních stránkách: http://eur-lex.europa.eu.
Podle Směrnice o strojních zařízeních jsou roboty Universal Robots částečně dokončenými stroji, a proto na nich nesmí být umístěna značka CE.
Prohlášení o začlenění (DOI) podle Směrnice o strojních zařízeních najdete v kapitole: Prohlášení a certifikáty.

EU REACH

Náš výrobek obsahuje komponenty, konkrétně modrá plastová víčka a šedé plastové díly obsahující látky uvedené na seznamu kandidátů EU REACH (>0,1 % hmotnostních).
Další informace naleznete v dokumentu o globálním dodržování předpisů, který je k dispozici na našich webových stránkách.
Tyto informace jsou poskytovány v souladu s povinnostmi vyplývajícími z nařízení EU REACH pro výrobky uváděné na trh EU. Používejte náš produkt k určenému účelu a dodržujte všechny provozní a bezpečnostní pokyny uvedené v této příručce. Další podrobnosti naleznete v oficiálním nařízení REACH (konsolidované znění: 32006R1907).
Pokud máte dotazy týkající se bezpečnosti produktu, kontaktujte nás na adrese: ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20.4. Certifikáty UR10e

TÜV Rheinland

Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:

1- Emergency Stop; 2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit; 4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit; 6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit; 8- Momentum Limit
9- Power Limit; 10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit; 12- System Emergency Stop Output
13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

TÜV Rheinland North America

Page 1

Certificate

Certificate no. CA 72405127 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Report Number: 31875333 006
Client Reference: Roberta Nelson Shea
Certification acc. to: CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)

Product Information

Certified Product: Industrial Robot
Model Designation: UR3e, UR5e, UR10e, UR16e, UR20, UR30

® TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Čína RoHS

Management Methods for Controlling Pollution
by Electronic Information Products
Product Declaration Table For Toxic or Hazardous Substances
表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式

Product/Part Name 产品/部件名称	Toxic and Hazardous Substances and Elements 有毒有害物质或元素					
	铅 Lead (Pb)	汞 Mercury (Hg)	镉 Cadmium (Cd)	六价 Hexavalent Chromium (Cr+6)	多溴联苯 Polybrominated biphenyls (PBB)	多溴二苯醚 Polybrominated diphenyl ethers (PBDE)
UR Robots 机器人：基本系统 UR3 / UR5 / UR10 / UR3e / UR5e /UR7e UR10e/UR12e/ UR16e /UR15e/ UR20 / UR30	X	O	X	O	X	X

O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006.
O: **表示**该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。
X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006.
X: **表示**该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。
（**企**业可在此处，根据实际情况对上表中打"X"**的技**术原因进行进一步说明。）
Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period:
下列项目是损耗品,**因而它**们的有用环境寿命可能短于基本系统和可选项目的使用时间:
Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces
电子驱动器，垫圈, **探**针, 过滤器, 别针, 缆绳, **加强筋**, **接口**
Refer to product manual for detailed conditions of use.
详细使用情况请阅读产品手册.
Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability.
Universal Robots **鼓励回收再循**环利用所有的电子信息产品, **但** Universal Robots **不**负任何责任或义务

To the maximum extent permitted by law, Customer shall be solely responsible for complying with, and shall otherwise assume all liabilities that may be imposed in connection with, any legal requirements adopted by any governmental authority related to the Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products (Ministry of Information Industry Order #39) of the Peoples Republic of China otherwise encouraging the recycle and use of electronic information products. Customer shall defend, indemnify and hold Universal Robots harmless from any damage, claim or liability relating thereto. At the time Customer desires to dispose of the Products, Customer shall refer to and comply with the specific waste management instructions and options set forth at www.universal-robots.com/about-universal-robots/social-responsibility and www.teradyne.com/company/corporate-social-responsibility, as the same may be amended by Teradyne or Universal Robots.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Bezpečnost
KC

자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Klaus Vestergaard
	소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		

자율안전인증대상 기계·기구명	산업용로봇		
형식(규격)	UR10e	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호	18-AB2EQ-01602		
제조자	Universal Robots A/S		
소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		

「산업안전보건법」 제35조제1항 및 같은 법 시행규칙 제61조제3항에 따라
자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2018년 11월 06일

한국산업안전보건공단 서울지역본부장

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Registrace KC

8ED6-B666-998D-8738

방송통신기자재등의 적합등록 필증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 *Trade Name or Registrant*	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) *Equipment Name*	UR e-Series robot
기본모델명 *Basic Model Number*	UR10e
파생모델명 *Series Model Number*	
등록번호 *Registration No.*	R-R-URK-UR10e
제조자/제조(조립)국가 *Manufacturer/Country of Origin*	Universal Robots A/S / 덴마크
등록연월일 *Date of Registration*	2018-10-23
기타 *Others*	

위 기자재는「전파법」제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2018년(Year) 10월(Month) 23일(Day)

국립전파연구원장

Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.
위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Prostředí

Climatic and mechanical assessment

Client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark	**Force Technology project no.** 117-32120
Product identification UR 3 robot arms UR 3 control boxes with attached Teach Pendants. UR 5 robot arms UR5 control boxes with attached Teach Pendants. UR10 robot arms: UR10 control boxes with attached Teach Pendants. See reports for details.	
Force Technology report(s) DELTA project no. 117-28266, DANAK-19/18069 DELTA project no. 117-28086, DANAK-19/17068	
Other document(s)	
Conclusion The three robot arms UR3, UR5 and UR10 including their control boxes and Teach Pendants have been tested according to the below listed standards. The test results are given in the Force Technology reports listed above. The tests were carried out as specified and the test criteria for environmental tests were fulfilled in general terms with only a few minor issues (see test reports for details). IEC 60068-2-1, Test Ae; -5 ºC, 16 h IEC 60068-2-2, Test Be; +35°C, 16h IEC 60068-2-2, Test Be; +50ºC, 16 h IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 10 Hz: +12 dB/octave, 10-50 Hz 0.00042 g²/Hz, 50 – 100 Hz: -12 dB/octave, 1,66 grms, 3 x 1½ h IEC 60068-2-27, Test Ea, Shock; 11 g, 11 ms, 3 x 18 shocks	
Date Hørsholm, 25 August 2017	**Assessor** Andreas Wendelboe Højsgaard M.Sc.Eng.

DELTA – a part of FORCE Technology - Venlighedsvej 4 - 2970 Hørsholm - Denmark - Tel. +45 72 19 40 00 - Fax +45 72 19 40 01 - www.delta.dk

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

21. Tabulka s bezpečnostními funkcemi

Popis

Bezpečnostní funkce a bezpečnostní vstupy/výstupy Universal Robots jsou PLd kategorie 3 (ISO 13849-1), kde každá bezpečnostní funkce má hodnotu PFH menší než 1,8E-07.
Hodnoty PFH jsou aktualizovány tak, aby zahrnovaly větší flexibilitu návrhu pro odolnost dodavatelského řetězce.
Pro bezpečnostní vstupy/výstupy je výsledná bezpečnostní funkce včetně externího zařízení nebo vybavení určena celkovou architekturou a součtem všech hodnot PFH, včetně PFH bezpečnostní funkce robota UR.
Pokud dojde k překročení jakéhokoli limitu bezpečnostní funkce nebo je zjištěna porucha v bezpečnostní funkci nebo bezpečnostní části řídicího systému, UR definuje bezpečný stav jako zastavení s odpojením napájení pohonu (buď zastavení kategorie 1, nebo 0[4] okamžité odpojení napájení).

SF1 [1, 2, 3, 4] Nouzové zastavení (ISO 13850)	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Stisknutím tlačítka Estop PB na přenosném ovládacím terminálu[1] nebo externího tlačítka Estop (pokud používáte bezpečnostní vstup Estop) dojde k zastavení kategorie 1[4] s odpojením napájení pohonů robota a vstupů/výstupů nástroje. Vstup/výstup řídicí jednotky přechází do stavu „nízký“. Příkazy[1] zastavení všech kloubů; jakmile všechny klouby dosáhnou monitorovaného stavu klidu, dojde k odpojení napájení. Viz bezpečnostní funkce „Stop Time“ a „Stop Distance“ [5]. **POUŽÍVEJTE POUZE V NOUZOVÝCH PŘÍPADECH**; nesmí se používat k zajištění bezpečnosti, protože jeho aktivace vyžaduje ruční zásah.	Kategorie zastavení 1 (IEC 60204-1)	N/A	Robot, I/O nástroje robota a I/O ovladače
SF2 [3, 5] Bezpečnostní zastavení (ochranné zastavení podle normy ISO 10218-1*)	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Tato bezpečnostní funkce je spouštěna externím ochranným zařízením pomocí bezpečnostních vstupů, které spouští zastavení kategorie 2[4]. Účelem je chránit lidi před zraněním, nikoli chránit robota, zařízení nebo produkty. Bezpečnostní zastavení nemá vliv na vstupy/výstupy nástroje. Pokud je připojeno aktivační zařízení, je možné nakonfigurovat bezpečnostní zastavení tak, aby fungovalo POUZE v automatickém režimu. Viz Bezpečnostní funkce Čas do zastavení a Vzdálenost do zastavení.[5] *Před rokem 2006 se tato funkce nazývala „bezpečnostní zastavení“ nebo „ochranné zastavení“.	Kategorie zastavení 2 (IEC 60204-1) Zastavení SS2 (jak je popsáno v normě IEC 61800-5-2)	N/A	Robot
Reset ochranného zastavení	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Je-li nastaveno resetování bezpečnostního systému a napětí na externích resetovacích připojeních přejde z nízké úrovně na vysokou, dojde k resetování bezpečnostního zastavení. Bezpečnostní vstup pro spuštění resetu SF2.	Obnovit vstup na SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF3 Omezení polohy kloubu (softwarové omezení osy)	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Nastavuje horní a spodní limit přípustné polohy kloubu. Čas do zastavení a vzdálenost se nebere v úvahu, protože limity nebudou překročeny. Každý kloub může mít nastaveny své vlastní limity. *Přímo omezuje sadu povolených poloh kloubů, v jejichž rámci se klouby mohou pohybovat. Jedná se o bezpečnostní omezení pohybu osy a prostorové omezení v souladu s normou ISO 10218-1:2011, 5.12.3.*	**Nedovolí, aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity**. Rychlost lze snížit tak, aby pohyb nepřekročil žádný limit. Bude spuštěno zastavení robota, aby se zabránilo překročení jakéhokoli limitu.	5°	Kloub (každý)
SF4 Omezení rychlosti kloubu	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Nastavuje horní limit rychlosti kloubu. Každý kloub může mít svůj vlastní limit. Tato bezpečnostní funkce má největší vliv na přenos energie při kontaktu (upnutí nebo přechodový jev). *Přímo omezuje rozsah povolených rychlostí kloubů, které mohou klouby vykonávat. Slouží k omezení rychlých pohybů kloubů, např. rizik spojených se singularitami.*	**Nedovolí, aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity**. Rychlost lze snížit tak, aby pohyb nepřekročil žádný limit. Bude spuštěno zastavení robota, aby se zabránilo překročení jakéhokoli limitu.	1,15°/s	Kloub (každý)
Omezení krouticího momentu v kloubu	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Překročení limitu vnitřního momentu kloubu (pro každý kloub) má za následek zastavení kat. 0^4. Tato bezpečnostní funkce není přístupná uživateli; jedná se o tovární nastavení. NENÍ zde uveden, protože neexistují žádná uživatelská nastavení.	N/A	N/A	N/A
SF5 Označováno různými názvy: omezení pozice, omezení nástroje, omezení orientace , bezpečnostní roviny, bezpečnostní hranice	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Sleduje pozici a orientaci cílového **bodu (TCP**) a zabrání překročení bezpečnostní roviny nebo limitu pozice cílového bodu (TCP). Je možné nastavit více omezení pozice (příruba nástroje, loket a až 2 konfigurovatelné body odsazení nástroje s poloměrem). Orientace je omezena odchylkou od směru osy Z prvku příruby nástroje NEBO TCP. *Dvě části: (1) jsou bezpečnostní roviny pro omezení možných poloh TCP. (2) je limit orientace TCP, který se zadává jako povolený směr a tolerance . Toto nastavení umožňuje definovat zóny pro zahrnutí/vyloučení TCP a zápěstí na základě bezpečnostních rovin.*	**Nedovolí, aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity.** Rychlost nebo krouticí moment mohou být sníženy tak, aby pohyb nepřekročil žádné limity nastavené pro SF5, SF6, SF7 nebo SF8.	3° 40 mm	TCP, příruba nástroje , loket

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF6 Omezení rychlosti TCP a loket	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Sleduje rychlost **TCP** a **loketního** kloubu, aby se zabránilo překročení rychlostního limitu. To odpovídá sledování celého ramene, protože úseky mezi TCP a loktem se nemohou pohybovat rychleji než koncové body těchto úseků.	Bude spuštěno zastavení robota, aby se zabránilo překročení jakéhokoli limitu. **Nedovolí , aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity.**	50 mm/s	TCP
SF7 **Omezení síly (TCP)**	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Limit síly je síla vyvíjená robotem v bodě TCP (Středový bod nástroje) a v **lokti**. Bezpečnostní funkce průběžně vypočítává krouticí momenty povolené pro každý kloub, aby se dodržela definovaná mezní hodnota síly jak pro TCP , tak pro loket. Klouby si řídí výstup svého točivého momentu tak, aby zůstaly v povoleném rozsahu točivého momentu. To znamená, že síly působící na TCP nebo na loket zůstanou v rámci definovaného sílového limitu. Když je zastavení iniciováno bezpečnostní funkcí (SF) Limit síly, robot se zastaví. Standardní řídicí jednotka UR způsobí „zpětný pohyb“ do polohy před překročením mezní hodnoty síly. Tento „zpětný chod“ není součástí bezpečnostní funkce, protože je prováděn standardním řídicím systémem. Bezpečnostní řídicí jednotka má nastavenou pevnou dobu (součást doby odezvy), která uplyne, než dojde k zastavení robota.	Bude spuštěno zastavení robota, aby se zabránilo překročení jakéhokoli limitu. **Nedovolí , aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity .**	25 N	TCP
SF8 **Omezení hybnosti**	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Omezení hybnosti je velmi užitečné pro omezení přechodových nárazů. *Omezení hybnosti se týká celého robota.*	Bude spuštěno zastavení robota, aby se zabránilo překročení jakéhokoli limitu. *Nedovolí, aby pohyb překročil jakékoli nastavené limity.*	3 kg m/s	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF9 Omezení výkonu	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Tato funkce monitoruje mechanickou práci (součin krouticích momentů kloubů a úhlových rychlostí kloubů) vykonávanou robotem, která ovlivňuje také proud přiváděný do ramene robota a rychlost robota. Tato bezpečnostní funkce dynamicky omezuje proud/krouticí moment, ale udržuje otáčky.	Dynamické omezení proudu/krouticího momentu	10 W	Robot
SF10 UR Robot Zastavení Výstupy	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Je-li konfigurováno pro výstup zastavení robota a dojde k zastavení robota, jsou oba výstupy v nízkém stavu. Pokud není spuštěno zastavení robota, jsou oba výstupy na vysoké úrovni. Impulzy se nepoužívají, ale jsou tolerovány. Informace o integrované bezpečnostní funkci naleznete v poznámce pod čarou.[6] Tyto duální výstupy mění stav při jakémkoli externím Nouzovém zastavení (Estop), které je připojeno ke konfigurovatelným bezpečnostním vstupům, pokud je tento vstup nakonfigurován jako vstup pro Nouzové zastavení. U výstupu Stop se ověření provádí na externím zařízení, protože výstup UR slouží jako vstup pro tuto externí bezpečnostní funkci zastavení externího zařízení. **POZNÁMKA** Tento výstup zastavení není připojen k IMMI (rozhraní vstřikovacího zařízení), aby se zabránilo nevratnému zastavení.	V případě zastavení se oba výstupy přepnou do stavu „low“, pokud jsou nastaveny konfigurovatelné výstupy.	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení
SF11 „Pohyblivá“ bezpečnostní funkce s digitálními výstupy	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Kdykoli se robot pohybuje (probíhá souvislý pohyb), jsou duální digitální výstupy NÍZKÉ. Výstupy jsou VYSOKÉ, když se robot nehýbe. Funkční bezpečnost platí pro to, co obsahuje robot UR. Informace o integrované bezpečnostní funkci viz poznámka pod čarou[6].	Dvojité výstupy jsou nízké během pohybu a vysoké, když nedochází k pohybu.	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení
SF12 Bezpečnostní funkce „nezastavení“ s digitálními výstupy	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Když je robot ZASTAVEN (tzn. je v procesu zastavování nebo v klidovém stavu), jsou duální digitální výstupy VYSOKÉ. Když jsou výstupy NÍZKÉ, tak NEPROBÍHÁ zastavení robota a robot NENÍ v klidovém stavu. Informace o integrované bezpečnostní funkci viz poznámka pod čarou[6].	Dvojité výstupy jsou na úrovni „high“, když je robot buď v procesu zastavování, nebo v klidu .	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF13 Bezpečnostní funkce „Reduced Active“ s digitálními výstupy	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Když jsou omezená nastavení bezpečnostních funkcí aktivní (nebo iniciovaná), jsou duální digitální výstupy NÍZKÉ. Funkční bezpečnost platí pro to, co obsahuje robot UR. Informace o integrované bezpečnostní funkci viz poznámka pod čarou[6].	Dvojité výstupy jsou v nízkém stavu, když jsou aktivní snížené nastavení.	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení
SF14 „Omezená neaktivní“ bezpečnostní funkce s digitálními výstupy	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Kdykoli omezená nastavení bezpečnostních funkcí robota NEJSOU aktivní (nebo nejsou iniciována), jsou digitální výstupy NÍZKÉ. Hodnocení funkční bezpečnosti platí pro to, co obsahuje robot UR. Informace o integrované bezpečnostní funkci viz poznámka pod čarou nižee[6]	Dvojité výstupy jsou na nízké úrovni, pokud nejsou aktivní snížené nastavení .	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení
Změna nastavení parametrů SF pro vstup „Reduced Active“	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
„Omezené“ neoznačuje režim. Jedná se o změnu nastavení iniciovanou: • interně pomocí bezpečnostní roviny/hranice (spustí se ve vzdálenosti 2 cm od roviny a snížené nastavení se dosáhne ve vzdálenosti do 2 cm od roviny) nebo • externě pomocí externího vstupu, což zajistí snížení nastavení do 500 ms od spouštěcího vstupu. Když jsou externí připojení nízká, spustí se Omezený režim. Funkce „Reduced Active“ aktivuje všechny snížené limity. „Omezené“ neoznačuje bezpečnostní funkci. Reduced je nástroj pro parametrizaci bezpečnostních funkcí. Stav „Reduced“ je změna stavu, která ovlivňuje nastavení následujících bezpečnostních funkcí: poloha kloubu, rychlost kloubu, pozice TCP, rychlost TCP, síla TCP, hybnost, výkon, čas do zastavení a brzdná dráha. Ověřte všechna nastavení parametrů aplikace robota a zkontrolujte jejich správnost.	N/A	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF15 Časový limit do zastavení	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Sledování podmínek v reálném čase tak, aby nedošlo k překročení limitu času do zastavení. Rychlost robota je omezena, aby nedošlo k překročení časového limitu do zastavení.[7]	**Nedovolí, aby skutečné zastavení překročilo nastavenou mez .** Způsobí snížení rychlosti nebo zastavení robota, aby nedošlo k překročení limitu .	50 ms	Robot
SF16 Omezení brzdné dráhy	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Sledování podmínek v reálném čase tak, aby nedošlo k překročení limitu vzdálenosti do zastavení. Rychlost robota je omezena tak, aby nedošlo k překročení limitu vzdálenosti do zastavení. [7]	**Nedovolí, aby skutečné zastavení překročilo nastavenou mez .** Způsobí snížení rychlosti nebo zastavení robota, aby nedošlo k překročení limitu .	40 mm	Robot
SF17 Bezpečná výchozí poloha „Sledovaná poloha“	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Bezpečnostní funkce, která monitoruje bezpečnostně certifikovaný výstup tak, aby zajistila, že výstup lze aktivovat pouze tehdy, když se robot nachází v nakonfigurované a monitorované „bezpečné výchozí poloze“. Zastavení kategorie 0 se spustí, pokud je výstup aktivován v okamžiku, kdy se robot nenachází v nakonfigurované poloze.	Funkce „bezpečný návrat do výchozí polohy“ se aktivuje pouze tehdy, když se robot nachází v nakonfigurované „bezpečné výchozí poloze“	1,7 °	Externí připojení k logice a/nebo zařízení
Režim Přepínač VSTUP	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Když jsou externí připojení na nízké úrovni, je automatický režim aktivní (běží). Je-li hodnota High, je aktivován režim programování/učení. **Doporučení**: Používejte s aktivujícím zařízením, tj. Přenosný ovládací terminál UR s integrovaným 3polohovým aktivátorem. V režimu učení/programování je rychlost TCP zpočátku omezena na 250 mm/s. Rychlost lze ručně zvýšit pomocí „posuvníku rychlosti“ na ovládacím panelu, ale po aktivaci spouštěcího zařízení se omezení rychlosti resetuje na 250 mm/s.	Vstup do SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF18 (3-polohové povolení) Bezpečnostní funkce 8 Vstupy	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
třípolohové aktivační zařízení [9] má 3 polohy spínače: vypnuto, zapnuto, vypnuto (v pořadí ovládání při stlačení). Po úplném uvolnění je zařízení vypnuté. Po stisknutí nebo stlačení do střední polohy je zařízení zapnuté. Úplné stisknutí (stlačení) vede k vypnutí. Když je třípolohové aktivační zařízení ZAPNUTÉ, pohyb je aktivován. **V ručním režimu** a když je externí připojení aktivačního zařízení VYPNUTO, bezpečnostní systém interně spustí SF2, což je zastavení kategorie 2. **Doporučení:** používejte s přepínačem režimů jako bezpečnostním vstupem.[10]	**V manuálním režimu, když je vstup SF18 na úrovni LOW, dojde k internímu spuštění SF2.** Zastavení kategorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Robot a externí připojení k modelům SF19 a SF20
SF19 **Třípolohové aktivační zařízení (3PE) 8[s] digitálními výstupy**	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**

V automatickém režimu („spuštěno“) jsou výstupy SF19 na úrovni VYSOKÉ.
V manuálním režimu a pokud je jakékoli povolovací zařízení[11] ve stavu VYPNUTO (není ve střední poloze ZAPNUTO, což znamená, že je povolovací zařízení uvolněno nebo zcela stisknuto), spustí se signál SF2, což způsobí zastavení kategorie 2 (SS2) a výstupy SF19 jsou na úrovni Low. [8]
V ručním režimu, když se používá volnoběh a třípolohové aktivační zařízení:
• **Pokud je volnoběh** aktivován a
  • VŠECHNY třípolohové aktivační zařízení jsou ve stavu OFF, výstupy SF19 jsou na úrovni HIGH.
  • Pokud je některé z třípolohových aktivačních zařízení ve stavu ON, výstupy SF19 jsou v úrovni LOW.
• **Pokud volnoběh není** aktivován a
  • VŠECHNY třípolohové aktivační zařízení jsou ve stavu ON, výstupy SF19 jsou na úrovni HIGH.
  • Jakékoli třípolohové aktivační zařízení je ve stavu VYPNUTO, pak jsou výstupy SF19 NÍZKÉ.
	V manuálním režimu, když je třípolohové aktivační zařízení ve stavu Off , jsou výstupy na úrovni LOW a SF2 je interně spuštěno. Zastavení kategorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF20 třípolohové aktivační zařízení „stav NOT“ Bezpečnostní funkce[8] s digitálními výstupy	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje

V automatickém režimu („spuštěno“) jsou výstupy SF20 na úrovni NÍZKÉ.
V manuálním režimu a pokud je jakékoli spouštěcí[zařízení11] ve stavu VYPNUTO (není ve střední poloze ZAPNUTO, což znamená, že spouštěcí zařízení je uvolněné nebo zcela stlačené), jsou výstupy SF20 na úrovni High.[7]
V ručním režimu, když se používá volnoběh a třípolohové aktivační zařízení:
• **Pokud je volnoběh** aktivován a:
  • VŠECHNY třípolohové aktivační zařízení jsou ve stavu OFF, výstupy SF20 jsou na úrovni LOW.
  • Pokud je některý z signálů třípolohového aktivačního zařízení ve stavu ON, jsou výstupy SF20 na úrovni HIGH.
• **Pokud volnoběh není** aktivován a:
  • VŠECHNY třípolohové aktivační zařízení jsou ve stavu ON, výstupy SF20 jsou ve stavu LOW.
  • Jakékoli třípolohové aktivační zařízení je ve stavu VYPNUTO, pak jsou výstupy SF20 VYSOKÉ.
Poznámka: SF20 je invertovaná verze modelu SF19, u které je stav výstupu logicky obrácený ve srovnání s modelem SF19.
	V manuálním režimu, když je třípolohové aktivační zařízení ve stavu Vypnuto , jsou výstupy na úrovni HIGH.	N/A	Externí připojení k logice a/nebo zařízení

SF21 **Omezovač krouticího momentu zápěstí**	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Sleduje krouticí moment zápěstních kloubů, aby se zabránilo vysokým upínacím momentům. Nedovolí, aby mezní krouticí moment zápěstí překročil limit. **POZNÁMKA** Tuto bezpečnostní funkci lze nakonfigurovat tak, aby byla deaktivována.	Způsobí zastavení robota, aby nedošlo k překročení limitu .	N/A	Robot
SF22 **Výstupy Aktivovány bezpečnostní rovinou (SF5)**	**Co se stane?**	**Tolerance**	**Ovlivňuje**
Kdykoli monitorovaná pozice TCP překročí bezpečnostní rovinu, jsou oba výstupy v nízkém stavu. Duální výstupy mohou být aktivovány v různých pozicích (příruba nástroje , loket a až 2 konfigurovatelné body odsazení nástroje s poloměrem). Další podrobnosti najdete v části Omezení polohy nástroje.	Výstupy jsou na úrovni LOW, když sledovaná pozice TCP překročí bezpečnostní rovinu.	40 mm stejné jako SF5	Externí připojení k logice a/nebo zařízení

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

SF23 Bezpečnostní rovina (SF5) Aktivována vstupy	Co se stane?	Tolerance	Ovlivňuje
Pokud jsou oba VSTUPY: • VYSOKÁ. • Sledovaná pozice TCP se může volně pohybovat. • LOW. • Účelem bezpečnostní funkce je zabránit tomu, aby sledovaná pozice TCP ( ) překročila bezpečnostní rovinu. To však není možné, pokud není dostatek času nebo vzdálenosti k zastavení. • Pokud sledovaná pozice TCP již překročila bezpečnostní rovinu nebo se chystá bezpečnostní rovinu překročit, robot se zastaví v souladu s nastavením doby zastavení a limitu brzdné dráhy. Další podrobnosti najdete v části Omezení polohy nástroje.	Když • oba vstupy jsou na úrovni LOW a • sledovaná pozice TCP se pohybuje směrem k bezpečnostní rovině a • pokud je k dispozici dostatek času nebo vzdálenosti k zastavení před dosažením bezpečnostní roviny, spustí se zastavení robota, aby se zabránilo překročení bezpečnostní roviny. Pokud není dostatek času nebo vzdálenosti k zastavení před dosažením bezpečnostní roviny, spustí se zastavení robota, které bude v souladu s nastavenými hodnotami brzdné doby a brzdné dráhy. Sledovaná pozice TCP však projde bezpečnostní rovinou.	40 mm stejné jako SF5	TCP, příruba nástroje , loket

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Poznámky k tabulce 1

[1]**Komunikace** mezi přenosným ovládacím terminálem, řídicí jednotkou a uvnitř robota jsou pro bezpečnostní údaje na úrovni SIL 2 (podle normy IEC 61784-3).
[2]**Ověření nouzového zastavení:** tlačítko Estop na přenosném ovládacím terminálu je vyhodnoceno v rámci terminálu a následně sděleno[1] bezpečnostní řídicí jednotce prostřednictvím komunikace SIL2. Chcete-li ověřit funkčnost nouzového zastavení na přenosném terminálu, stiskněte na terminálu tlačítko Estop a zkontrolujte, zda dojde ke spuštění funkce nouzového zastavení. Tím se ověří, zda je nouzové zastavení správně napojeno na přenosný terminál, zda funguje tak, jak má, a zda je terminál propojen s řídicí jednotkou.
[3]**Pokud je bezpečnostní funkce robota** „integrovaná“ nebo „propojená“ s externím příslušenstvím, zařízeními nebo logikou, výsledná integrovaná bezpečnostní funkce má PFH, která je součtem všech hodnot PFH, včetně hodnoty PFH bezpečnostní funkce robota.
[4]**Kategorie zastavení** dle normy IEC 60204-1 (NFPA79). Pro Estop jsou povoleny pouze kategorie zastavení 0 a 1.

- **Zastavení kategorie 0 a 1** vedou k odpojení pohonu, přičemž kategorie zastavení 0 je OKAMŽITÉ a kategorie zastavení 1 je řízené zastavení (např. zpomalení až do zastavení a následné odpojení pohonu).
- **Zastavení kategorie 2** je zastavení, při kterém NENÍ odpojeno napájení pohonu. Zastavení kategorie 2 je definováno normou IEC 60204-1. Popisy STO, SS1 a SS2 jsou uvedeny v IEC 61800-5-2. Zastavení kategorie 2 u robotů UR udržuje trajektorii a po zastavení zachovává napájení pohonů.

[5]Je třeba použít bezpečnostní funkce **Čas zastavení a Vzdálenost do zastavení**. Při používání není nutné provádět pravidelné ověřování účinnosti zastavení.
[6] **Pokud je bezpečnostní funkce robota** „integrovaná“ nebo „propojená“ s externím příslušenstvím, zařízeními nebo logikou, výsledná integrovaná bezpečnostní funkce má PFH, která je součtem všech hodnot PFH, včetně hodnoty PFH bezpečnostní funkce robota.
[7] Schopnost zastavení robota v daném pohybu (pohybech) je průběžně monitorována, aby se zabránilo pohybům, které by překročily limit zastavení. Pokud hrozí, že čas potřebný k zastavení robota překročí časový limit, sníží se rychlost pohybu, aby bylo zajištěno, že limit nebude překročen. Bude zahájeno zastavení robota, aby se zabránilo překročení limitu.
[8] Pro vyhodnocení integrované funkční bezpečnosti pomocí externího řídicího systému přičtěte hodnotu PFH tohoto bezpečnostního výstupu k hodnotě PFH externího bezpečnostního řídicího systému. Bezpečnostní funkce a její vyvolání zastavení jsou pro tuto bezpečnostní funkci zahrnuty v hodnotě PFH.
[9] Aktivační zařízení může být umístěno na přenosném ovládacím terminálu nebo připojeno externě ke vstupu aktivační funkce (SF18).
[10] Při použití třípolohového aktivačního zařízení se doporučuje použít externí přepínač režimu. Pokud není externí přepínač režimů použit a připojen k bezpečnostním vstupům, pak bude režim robota určen uživatelským rozhraním. Pokud je uživatelské rozhraní v

- „automatickém režimu“, aktivační funkce nebude aktivní.
- „manuálním režimu“: aktivační funkce bude aktivní. Pro změnu režimu lze nastavit ochranu heslem.

[11] Pokud je jakékoli třípolohové aktivační zařízení uvolněno nebo zcela stisknuto, je třípolohová aktivační bezpečnostní funkce VYPNUTÁ (není ve středové poloze ZAPNUTO).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Název softwaru: PolyScope X
Verze Software: 10.14
Verze dokumentu: 20.18.120

718-686-00

718-686-00