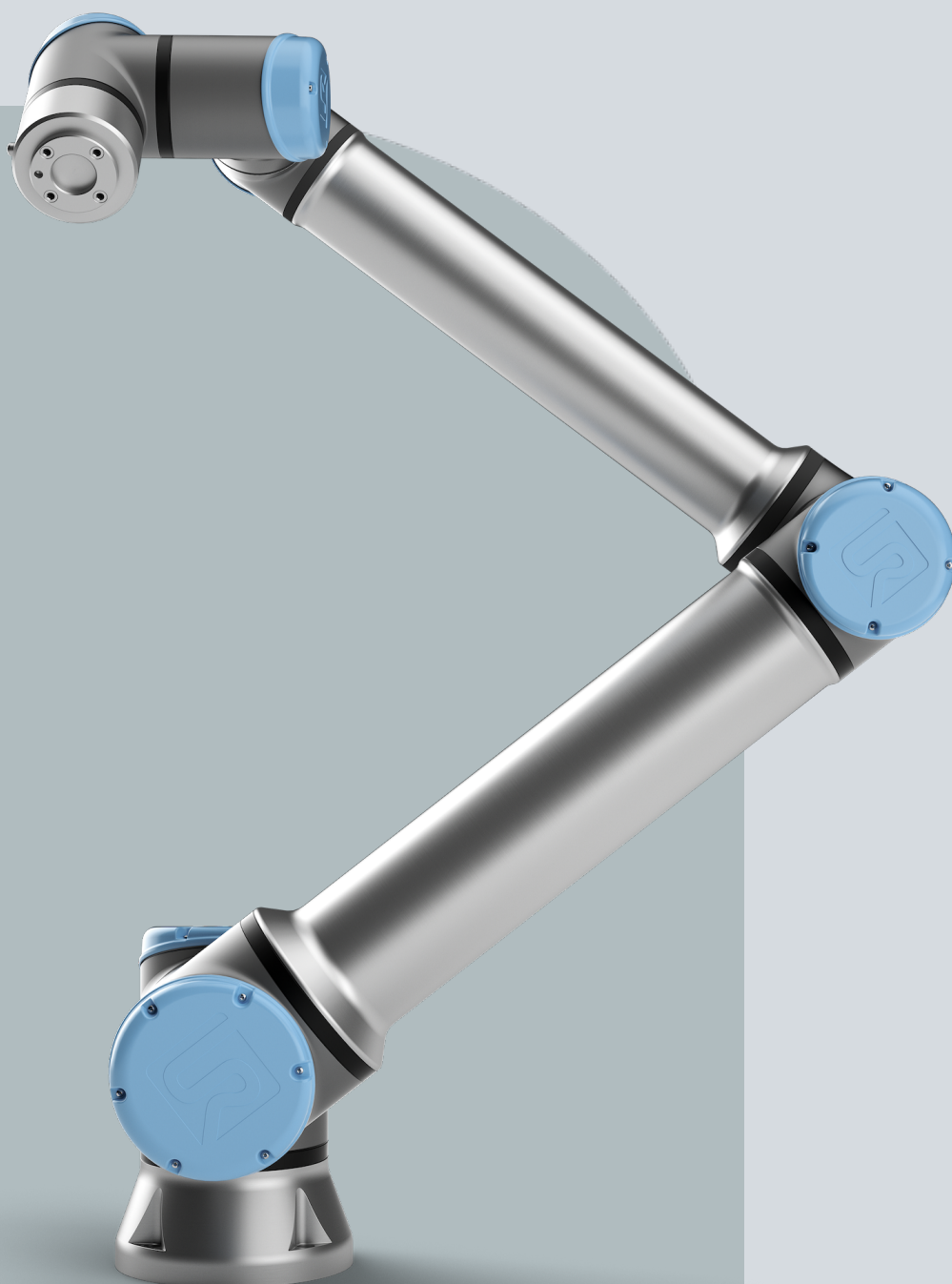




UNIVERSAL ROBOTS

Brugermanual

UR10e PolyScope X





Oplysningerne her er ejendom tilhørende Universal Robots A/S og må ikke reproducere, hverken delvis eller i sin helhed, uden forudgående skriftlig tilladelse fra Universal Robots A/S. Oplysningerne heri kan ændres uden varsel og må ikke udlægges som forpligtende for Universal Robots A/S. Dette dokument gennemgås og revideres med mellemrum.

Universal Robots A/S påtager sig ikke noget ansvar for eventuelle fejl eller mangler i dette dokument.

Copyright © 2009-2025 af Universal Robots A/S.

Universal Robots-logoet er et registreret varemærke tilhørende Universal Robots A/S.



1. Forord

Introduktion

Tillykke med købet af din nye Universal Robots-robot, som består af robotarmen (manipulatoren), kontrolboksen og programmeringskonsollen.

Robotarmen er oprindeligt designet til at efterligne en menneskearms bevægelsesområde, og den består af aluminiumsrør med seks led, hvilket giver en høj grad af fleksibilitet i dit automatiseringsanlæg.

Universal Robots patenterede programmeringsgrænseflade PolyScope giver dig mulighed for at oprette, indlæse og køre dine automatiseringsapplikationer.

Om denne manual

Denne manual indeholder sikkerhedsoplysninger, retningslinjer for sikker brug og instruktioner til montering af robotarmen, kontrollerskab og programmeringskonsol. Du kan også finde instruktioner til, hvordan du begynder at installere, og hvordan du begynder at programmere robotten.

Læs og overhold de tilsigtede anvendelser. Udfør en risikovurdering. Installer og brug i overensstemmelse med de elektriske og mekaniske specifikationer, der er angivet i denne brugervejledning.

Risikovurdering kræver en forståelse af farer, risici og risikobegrænsende foranstaltninger for robotapplikationen. Robotintegration kan kræve et grundlæggende niveau af mekanisk og elektrisk træning.

Ansvarsfraskrivelse vedrørende indhold

Universal Robots A/S fortsætter med at forbedre pålideligheden og ydeevnen af sine produkter og forbeholder sig derfor ret til at opgradere produkter og produktdokumentation uden forudgående varsel. Universal Robots A/S sørger omhyggeligt for at indholdet i brugermanualen er præcist og korrekt, men påtager sig intet ansvar for fejl eller manglende oplysninger.

Denne vejledning indeholder ikke garantioplysninger.

Online-manualer

Manualer, vejledninger og håndbøger kan læses online. Vi har samlet en lang række dokumenter på <https://www.universal-robots.com/manuals>

- PolyScope Software-håndbog med beskrivelser og instruktioner til softwaren
- Software-håndbog med vejledning til fejlfinding, vedligeholdelse og reparation
- Script-vejledning med scripting for programmering, der går i dybden

UR+	Vores online showroom UR+www.universal-robots.com/plus leverer avancerede produkter for at tilpasse din UR robotløsning. Du kan finde alt, hvad du har brug for, på ét sted – fra værktøjer og tilbehør til software. UR+ produkter opretter forbindelse til og arbejder sammen med UR-robotter for at sikre enkel opsætning og en overordnet problemfri brugeroplevelse. Alle UR+ produkter testes af UR. Du kan også få adgang til UR+ Partner Program via vores softwareplatform plus.universal-robots.com for at designe mere brugervenlige produkter til UR-robotter.
Akademi	UR Academy-webstedet academy.universal-robots.com tilbyder en række uddannelsesmuligheder.
myUR	myUR-portalen giver dig mulighed for at registrere alle dine robotter, holde styr på servicesager og besvare generelle supportspørgsmål. Log ind på myur.universal-robots.com for at få adgang til portalen. I myUR-portalen håndteres dine sager enten af din foretrukne distributør eller eskaleres til Universal Robots-kundeserviceteamet. Du kan også abonnere på robotovervågning og administrere yderligere brugerkonti i din virksomhed.
Udviklerpakke	UR Developer Suite universal-robots.com/products/ur-developer-suite er en samling af alle de værktøjer, der er nødvendige for at opbygge en komplet løsning, herunder udvikling af URCaps, tilpasning af effektorer og integration af hardware.
Support	Supportwebstedet www.universal-robots.com/support indeholder versioner af denne vejledning på andre sprog
UR-forum	UR-forummets forum.universal-robots.com gør det muligt for robotentusiaster på alle færdighedsniveauer at komme i kontakt med UR og hinanden, for at stille spørgsmål og for at udveksle oplysninger. UR Forum blev oprettet af UR+ og vores administratorer er UR-medarbejdere, men størstedelen af indholdet oprettes af brugerne på UR Forum.
Data-meddelelse	I overensstemmelse med forordning (EU) 2854/2023 ("dataloven") kan en datameddelelse for dette produkt sammen med instruktionsoplysninger om, hvordan man indhenter let tilgængelige data, findes på følgende sted: https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/



Adresse

Universal Robots A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense S Danmark
Tlf.: +45 89 93 89 89
Se den officielle Universal Robots hjemmeside for regionale kontorer.

Indhold

1. Forord	6
2. Ansvar og tilsigtet brug	15
2.1. Ansvarsbegrænsning	15
2.2. Tilsigtet brug	15
3. Din robot	18
3.1. Tekniske specifikationer UR10e	18
3.2. Hvad der er i kassen	19
3.2.1. Robotarm	20
3.2.2. Kontrollerskab	21
3.2.3. Programmeringskonsol med 3-positionskontakt	22
3.2.4. Robotkabler	27
3.2.5. Oversigt over PolyScope X	28
4. Sikkerhed	33
4.1. Generel	33
4.2. Sikkerhedsmeddelelsetyper	34
4.3. Generelle advarsler og forholdsregler	35
4.4. Integration og ansvar	37
5. Løft og håndtering	38
5.1. Robotarm	42
5.2. Kontrollerskab og programmeringskonsol	42
6. Samling og montering	44
6.1. Sikring af robotarmen	45
6.2. Dimensionering af stativet	47
6.3. Monteringsbeskrivelse	50
6.3.1. Montering af kontrollerskab	51
6.3.2. Kontrollerskab frirum	52
6.4. Arbejdsområde og driftsområde	53
6.4.1. Singularitet	54
6.4.2. Fast og bevægelig installation	55
6.5. Robotforbindelser: Baseflangekabel	56
6.6. Robottilslutninger: Robotkabel	57
6.7. Forbindelse til lysnet	58
7. Første opstart	60
7.1. Tænde for robotten	61
7.2. Indsætning af serienummeret	61
7.3. Start af robotarmen	62



7.4. Nedlukning af robotten	63
7.5. Fanen Applikation	64
7.6. Flyt robotten med 3PE-Programmeringskonsol	64
8. Installation	67
8.1. Elektriske advarsler og forholdsregler	67
8.2. Kontrollerskabets forbindelsesporte	69
8.3. Ethernet	70
8.4. Installation af 3PE programmeringskonsol	71
8.4.1. Hardwareinstallation	71
8.4.2. Softwareinstallation	72
8.5. Kontroller I/O	74
8.5.1. Digitalt input og output	76
8.5.2. Fanen for ledningsforbundet I/O	78
8.5.3. Drevstrøm-indikator	79
8.6. Sikkerheds I/O	81
8.6.1. Sikkerheds-I/O-signaler	84
8.6.2. I/O-opsætning	89
8.6.3. Brug af I/O til valg af tilstand	92
8.6.4. 3-positionskontakt	94
8.7. Universelt digitalt I/O	95
8.7.1. Fjernstyret ON/OFF-styring	96
8.8. Universelt analogt I/O	97
8.9. Fjerntilstand i sikkerhedsoversigt	98
9. Integration af ende-effektor	101
9.1. Maksimal nyttelast	101
9.2. Sikring af værktøj	103
9.3. Værktøj I/O	104
9.3.1. Værktøj I/O-installationsspecifikationer	106
9.3.2. Strømforsyning for værktøjet	107
9.3.3. Værktøjets digitale indgange	107
9.3.4. Værktøjets digitale udgange	109
9.3.5. Analogt input for værktøj	110
9.4. Indstil nyttelast	111
9.4.1. Sikker indstilling af den aktive nyttelast	111
10. Sikkerhedskonfiguration	112
10.1. Sikkerhedsrelaterede funktioner og interfaces	112
10.1.1. Konfigurerbare sikkerhedsfunktioner	113
10.2. Indstillinger	114
10.2.1. Adgangskode	114

10.2.2. Secure Shell (SSH) adgang	117
10.2.3. Tilladelser	118
10.2.4. Tjenester	119
10.3. Lås op for sikkerhedsindstillinger	119
10.4. Indstillinger i menuen Sikkerhed	120
10.4.1. Robotgrænser	120
10.4.2. Ledgrænser	124
10.4.3. Værktøjspositionsbegrænsning	125
10.4.4. Sikkerhedsplaner	127
10.4.5. I/O-planer	131
10.4.6. Hardware	134
10.4.7. 3-position	136
10.4.8. PROFIsafe	136
10.4.9. Sikkert hjem	143
10.4.10. Værktøjets retning	149
11. Vurdering af cybersikkerhedstrussel	153
11.1. Generel cybersikkerhed	153
11.2. Krav til cybersikkerhed	153
11.3. Retningslinjer for hærdning af cybersikkerhed	155
12. Kommunikationsnetværk	156
12.1. MODBUS	157
12.2. Ethernet/IP	159
12.3. Profinet	161
12.4. UR Connect	166
13. Risikovurdering	170
13.1. Fare for at komme i klemme	174
13.2. Stoptid og stopafstand	175
13.2.1. Robotscenarie 1: 10 kg.	175
13.2.2. Robotscenarie 2: 12,5 kg.	179
13.3. Stopkategorier	183
14. Nødsituationer	184
14.1. Nødstop	184
14.2. Bevægelse uden drivkraft	185
14.3. Driftstilstand	185
15. Transport	189
15.1. Transport uden emballage	190
15.2. Programmeringskonsol opbevaring	190
15.3. Opbevaring over længere tid	191
16. Vedligeholdelse og reparation	192



16.1. Test af stoppeevnen	193
16.2. Rengøring og inspektion af robotarm	193
16.3. Rensning af TP og CB	197
16.4. Softwareinstallation	198
17. Bortskaffelse og miljø	200
18. Erklæringer og certifikater	202
18.1. Inkorporeringserklæring (original)	203
18.2. Erklæringer og certifikater	205
18.3. Certificeringer UR10e	206
18.4. Certifikater UR10e	208
19. Tabel over sikkerhedsfunktioner	215

2. Ansvar og tilsigtet brug

2.1. Ansvarsbegrænsning

Beskrivelse Oplysninger, der gives i denne vejledning, må ikke udlægges som en garanti fra UR for, at denne industrielle robot ikke kan forårsage personskader eller materielle skader, selvom den industrielle robot overholder alle sikkerhedsinstrukser og -oplysninger vedrørende brug.

2.2. Tilsigtet brug

Beskrivelse



BEMÆRK

Universal Robots påtager sig intet ansvar for ikke-godkendte anvendelser af sine robotter eller anvendelser, som dets robotter ikke er beregnet til, og Universal Robots yder ingen support til utilsigtede anvendelser.



LÆS MANUAL

Hvis robotten ikke bruges i overensstemmelse med den tilsigtede brug, kan det resultere i farlige situationer.

- Læs og følg anbefalingerne vedrørende tilsigtet brug og specifikationer i brugervejledningen.

Universal Robots er robotter til industrielle formål, som er beregnet til håndtering af værktøjer/ende-effektorer og fikturer eller til behandling eller flytning af komponenter eller produkter.

Alle UR-robotter er udstyret med sikkerhedsfunktioner, som er designet til at muliggøre samarbejdsanvendelser, hvor robotapplikationen fungerer sammen med et menneske. Sikkerhedsfunktionens indstillinger skal indstilles til de relevante værdier som fastlagt af robotapplikationsrisikovurderingen.

Robotten og kontrollerskabet er beregnet til indendørs brug, hvor der normalt kun forekommer forurening, der ikke er elektrisk ledende, dvs. Forureningsgrad 2-miljøer.

Samarbejdsanvendelser er kun beregnet til ikke-farlige anlæg, hvor hele anlægget inklusive værktøj/ende-effektor, arbejdsemne og andre maskiner udgør en lav risiko i henhold til risikovurderingen for det givne anlæg.

**ADVARSEL**

Brug af UR-robotter eller UR-produkter uden for de tilsigtede anvendelser kan resultere i personskader, dødsfald og/eller skade på ejendom. Brug ikke UR-robotten eller produkterne til nogen af nedenstående utilsigtede anvendelser og applikationer:

- Medicinsk brug, dvs. anvendelser relateret til sygdom, skade eller handicap hos mennesker, herunder følgende formål:
 - Rehabilitering
 - Vurdering
 - Kompensation eller lempelse
 - Diagnostik
 - Behandling
 - Kirurgisk
 - Sundhedspleje
 - Proteser og andre hjælpemidler til fysisk handicappede
 - Enhver brug i nærheden af patient/patienter
- Håndtering, løft eller transport af personer
- Alle anvendelser, der kræver overholdelse af specifikke hygiejniske og/eller sanitære standarder, såsom nærhed til eller direkte kontakt med mad, drikkevarer samt farmaceutiske og/eller kosmetiske produkter.
 - Fedt lækker fra UR-led, og kan også frigives som damp i luften.
 - UR-ledfedt er ikke af "fødevarekvalitet".
 - UR-robotter opfylder ikke nogen fødevarestandarder eller krav fra National Sanitization Foundation (NSF), Food and Drug Administration (FDA) eller hygiejniske designstandarder.

Hygiejniske standarder, for eksempel ISO 14159 og EN 1672-2, kræver, at der udføres en hygiejne-risikovurdering.

- Enhver anvendelse eller enhver applikation, der afviger fra den tilsigtede anvendelse, specifikationer og certificeringen af UR-robotter eller UR-produkter.
- Misbrug er ikke tilladt, da resultatet kan være død, personskade og/eller tingsskade

UNIVERSAL ROBOTS FRASKRIVER SIG UDTRYKKELIGT ENHVER UDTRYKKELIG ELLER UNDERFORSTÅET GARANTI FOR EGNETHED TIL EN BESTEMT ANVENDELSE.

**ADVARSEL**

Manglende overvejelse af de ekstra risici på grund af rækkevidde, nyttelast, driftsmomenter og hastigheder forbundet med robotapplikation kan resultere i personskade eller død.

- Din vurdering af applikationsrisikoen skal omfatte de risici, der er forbundet med applikationens rækkevidde, bevægelse, nyttelast og hastighed på robotten, endeeffektoren og emnet.

**ADVARSEL**

Du må ikke modificere eller ændre endestykkerne på e-Series robotter. En ændring kan medføre uforudsete farer. Al autoriseret demontering og samling skal udføres hos UR servicecenteret eller kan udføres af kvalificerede personer i henhold til den nyeste version af alle relevante servicevejledninger.

3. Din robot

Beskrivelse

Dette afsnit giver et overblik over robotsystemets komponenter, herunder hardware, tilslutningstilbehør og grænseflader, der er nødvendige for installation, drift og brugerinteraktion.

3.1. Tekniske specifikationer UR10e

Generel specifikation

Maksimal nyttelast	10 kg / 22 lb eller 12,5 kg / 27,5 lb
Rækkevidde	1300 mm / 51,2 tommer
Frihedsgrader	6 roterende samlinger
Programmering	PolyScope 5 GUI på 12" touch-skærm eller PolyScope X GUI på 12" touch-skærm
Strømforbrug (gennemsnit)	615 W Ca. 350 W ved brug af et typisk program
Interval for omgivelsestemperatur	0-50 °C. Ved omgivelsestemperaturer over 35 °C vil robotten muligvis fungere med reduceret hastighed og ydeevne.
Sikkerhedsfunktioner	21 konfigurerbare sikkerhedsfunktioner. PLd kategori 3 i overensstemmelse med: EN ISO 13849-1.

Ydeevne

Nøjagtighed af kraftmomentsensor	5,5 N
----------------------------------	-------

Bevægelse

Hastighed	Base- og skulderled: Maks. 120 °/s. Alle andre led: Maks. 180 °/s . Maksimal TCP-hastighed: Ca. 4 m/s / Ca. 157,5 in/s.
Gentagelighed for positur	± 0,05 mm / ± 0,0019 in (1,9 mils) ifølge ISO 9283
Samleområder	± 360 ° for alle led undtagen albue ± 160 °

Funktioner

IP-klassificering	IP54
Støj	Robotarm: Mindre end 60 dB(A) Kontrollerskab: Mindre end 50 dB(A)
Værktøj I/O-porte	2 digital ind, 2 digital ud, 2 analog ind
Værktøj I/O strømforsyning & spænding	2 A (Tobenet) 1 A (Enkeltbenet) & 12 V/24 V

Fysisk

Fodaftrek	Ø190 mm / 7,5 "
Materialer	Aluminium, PC/ASA plast
Robot arm vægt	33,3 kg / 73,5 lb

**Kontrollerskab**

Kontrollerskab strømforsyning	100-240 VAC, 47-440 Hz
Kontrollerskab, mål (B × H × D)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 in × 17,6 in × 10 in
Kontrollerskab I/O-porte	16 digitale ind, 16 digitale ud, 2 analoge ind, 2 analoge ud
Kontrollerskab I/O-strømforsyning	24 V 2 A i kontrolboks
Systemopdateringsfrekvens	500 Hz
Kortslutningsstrømsvurdering (SCCR)	200A
Kommunikation	MODBUS TCP og EtherNet/IP-adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Værktøjskommunikation	RS-485

Robotkabel

TP-kabel: Programmeringskonsol til kontrollerskab	4,5 m / 177 tommer
Robotkabel: Robotarm til kontrolboks (ekstraudstyr)	Standard (PVC) 1 m/39" x 12,1 mm. Standard (PVC) 2 m/78,7" x 12,1 mm. Standard (PVC) 3 m/118" x 12,1 mm. Standard (PVC) 6 m/236" x 12,1 mm. Standard (PVC) 12 m/472,4" x 12,1 mm. High flex (PUR) 6 m/236" x 13,4 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4" x 13,4 mm. High flex (PUR) 6 m/236" x 14,6 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4" x 14,6 mm.

3.2. Hvad der er i kassen

Beskrivelse

Dette afsnit beskriver indholdet af produktpakken.

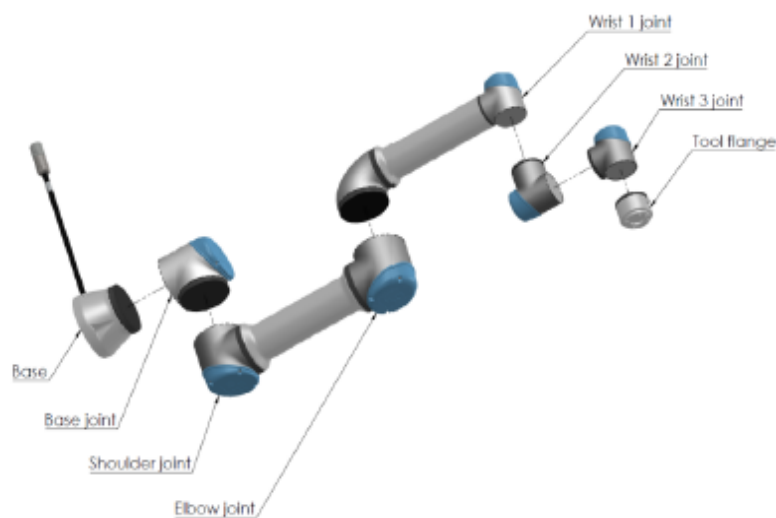
I kasserne

- Robotarm
- Kontrollerskab
- 3PE-programmeringskonsol
- Monteringsbeslag til kontrollerskabet
- Monteringsbeslag til 3PE programmeringskonsollen
- Nøgle til at åbne kontrollerskabet
- Kabel til at forbinde robotarmen og kontrollerskabet (flere valgmuligheder afhængigt af robottens størrelse)
- Lysnetkabel eller strømkabel kompatibelt med din region
- Rundslange eller løfteslyng (afhængigt af robottens størrelse)
- Værktøjskabeladapter (afhængigt af robottens version)
- Denne vejledning

3.2.1. Robotarm

Om robotarmen Leddene, bunden og værktøjsflangen er hovedkomponenterne i robotarmen. Controlleren koordinerer ledbevægelse for at bevæge robotarmen.

Fastgørelse af en ende-effektor (værktøj) til værktøjsflangen i enden af robotarmen gør det muligt for robotten at manipulere et emne. Nogle værktøjer har et specifikt formål ud over at manipulere en del, for eksempel kvalitetskontrol, påføring af klæbemidler og svejsning.



Robotarmens hovedkomponenter.

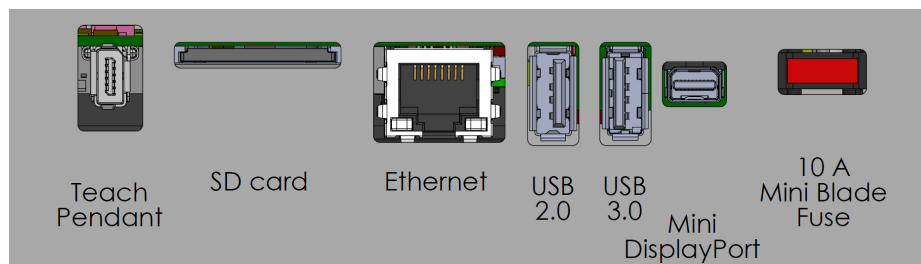
- **Base:** hvor robotarmen er monteret.
- **Skulder og albue:** foretag større bevægelser.
- **Håndled 1 og Håndled 2:** foretag finere bevægelser.
- **Håndled 3:** hvor værktøjet er fastgjort til værktøjsflangen.

Robotten er en delmaskine, som sådan er en inkorporeringserklæring tilvejebragt. Der kræves en risikovurdering for hver robotapplikation.

3.2.2. Kontrollerskab

Om kontrolboksen

Kontrolboksen huser forbindelsesportene og styreenhedens indgange og udgange (I/O), der anvendes i robotarm-programmer og installationer. Forbindelsesportene bruges til eksterne forbindelser. I/O er grupper af elektriske grænseflader, der bruges til kommunikation og konfiguration.



Eksterne forbindelsesporte.

Safety	Remote	Power	Configurable Inputs		Configurable Outputs		Digital Inputs		Digital Outputs		Analogue
Emergency Stop	12V	PWR	24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V	AG
EI0	GND	GND	CI0	CI4	CO0	CO4	DI0	DI4	DO0	DO4	AI0
EI1	ON	24V	24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V	AI1
Safeguard Stop	OFF	0V	CI1	CI5	CO1	CO5	DI1	DI5	DO1	DO5	AI1
SI0			24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V	AG
SI1	DI11		CI2	CI6	CO2	CO6	DI2	DI6	DO2	DO6	AG
	DI10		24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V	AG
	DI9		CI3	CI7	CO3	CO7	DI3	DI7	DO3	DO7	AG
	DI8										AG
	24V										AG
	0V										AG

Input og Output (I/O) grupper.

For detaljerede beskrivelser af kontrolboksens forbindelsesporte og styreenhedens I/O, se kapitlet om installation.

3.2.3. Programmeringskonsol med 3-positionskontakt

Beskrivelse

Afhængigt af hvilken generation af robot det er, kan din programmeringskonsol indeholde en indbygget 3PE-enhed. Dette kaldes en programmeringskonsol med 3-positionskontakt (3PE TP).

Robotter med højere nyttelast kan kun bruge 3PE-programmeringskonsollen.

Hvis du bruger en 3PE-programmeringskonsol, er knapperne placeret på undersiden af programmeringskonsollen, som illustreret nedenfor. Du kan vælge hvilken knap du vil bruge, alt efter hvad du foretrækker.

Hvis forbindelsen til programmeringskonsollen afbrydes, skal du forbinde og konfigurere en ekstern 3PE enhed. 3PE TP-funktionaliteten findes også i PolyScope-grænsefladen, hvor der er yderligere funktioner i toppanelet.

**BEMÆRK**

- Hvis du har købt en UR15-, UR20-, UR30-, UR8 Long- eller UR18-robot, vil en Programmeringskonsol uden 3PE-enheden ikke fungere. Se **Robot og 3PE TP kompatibilitetstabellen** nedenfor.
- Brug af en UR15-, UR20-, UR30-, UR8 Long- eller UR18-robot kræver en ekstern aktiveringsenhed eller en 3PE-Programmeringskonsol ved programmering eller indlæring inden for robotapplikationens rækkevidde. Se ISO 10218-2.
- 3PE-programmeringskonsollen medfølger ikke ved køb af OEM kontrollerskabet, så aktiveringskontakt-funktionalitet leveres ikke.

Kompatibilitetstabel for robot og 3PE TP

Kompatibilitetstabel for UR robotgenerationer		
Robotgeneration	Standard-programmeringskonsol	3PE-programmeringskonsol
e-Series	√	√
UR Series		√
<i>Bemærk, at robotter i UR-serien ikke er kompatible med Standard Programmeringskonsol.</i>		

Kompatibilitetstabel for de enkelte UR-robotter			
Robotmodel*	Standard-programmeringskonsol	3PE-programmeringskonsol	Ingen programmeringskonsol
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
<i>* Dette omfatter både standard- og OEM-kontrollerskabet.</i>			

Oversigt over TP

1. Tænd/sluk-knap
2. Nødstopknap
3. USB-port (leveres med et støvdæksel)
4. 3PE-knapper



Friløb

Et friløb-robotsymbol er placeret under hver 3PE-knap, som illustreret nedenfor.



3PE programmeringskonsol knappers funktioner

Beskrivelse

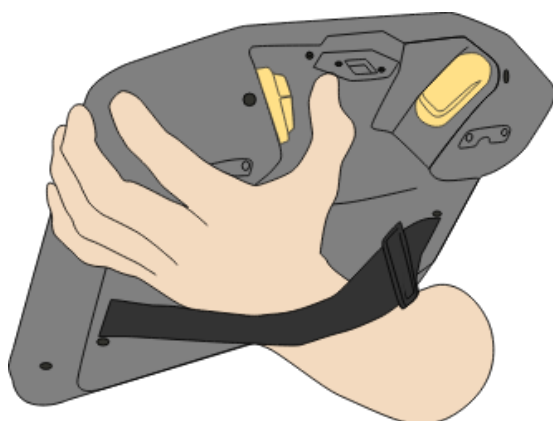


BEMÆRK

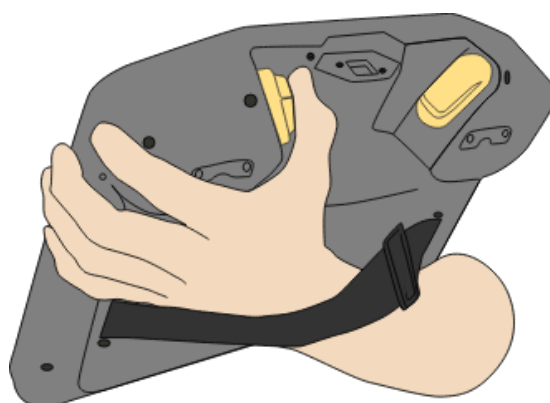
3PE-knapperne er kun aktive i manuel tilstand. I automatisk tilstand kræver robotbevægelse ikke aktivering af 3PE-knapper.

Tabellen nedenfor beskriver 3PE-knappernes funktioner.

Position		Beskrivelse	Handling
1	Udløse	Der er ikke noget tryk på 3PE-knappen. Der trykkes ikke på den.	Robotbevægelse stoppes i manuel tilstand. Strømmen til robotarmen slås ikke fra, og bremserne forbliver udløst.
2	Let tryk (løst greb)	Der er et vist tryk på 3PE-knappen. Det trykkes ind til et midtpunkt.	Gør det muligt at afspille dit program, når robotten er i manuel tilstand.
3	Større tryk (fast greb)	Der er fuldt tryk på 3PE-knappen. Den trykkes helt ind.	Robotbevægelse stoppes i manuel tilstand. Robotten er i 3PE Stop.



Knap slip



Knap tryk

3.2.4. Robotkabler

Beskrivelse

Dette afsnit indeholder en liste over robotkablerne i e--serien og advarer mod forkert valg af kabler og brug af inkompatible kabler.



ADVARSEL

Kablerne "Standard (sort)" og "High flex e-Series (blå)" er ikke compatible med UR20- og UR30-robotter.

- Brug ikke et e-Series kabel til at tilslutte en UR20- eller UR30-robotarm.
- Brug altid det højflexible kabel, der er kompatibelt med UR20- og UR30-robotarme.



Advarsel: ELEKTRICITET

Udførelse af installation og/eller vedligeholdelse af udstyr, der er tilsluttet en strømkilde, kan resultere i personskade eller død på grund af elektrisk stød.

- Frakobl udstyr fra strømkilden, før du udfører installations- eller vedligeholdelsesopgaver.



BEMÆRK

Forkert valg, brug eller tilslutning af kabler kan medføre strømtab til robotarmen.

- Den maksimale kabellængde fra robotarmen til kontrollerskabet er 12 meter.
- Er det muligt at forlænge et 6 meter langt High Flex-kabel med et enkelt 3 meter langt High Flex-kabel?
- Brug ikke andre kabelkombinationer end den ovenfor beskrevne.



BEMÆRK

Tilslutning af bundflangekablet direkte til et kontrollerskab kan resultere i skader på udstyr og ejendom.

- Tilslut ikke bundflangekablet til kontrollerskabet.
- Brug altid et UR-robotkabel til at tilslutte bundflangekablet til dit kontrollerskab.



LÆS MANUAL

Hvis robotten ikke bruges i overensstemmelse med den tilsigtede brug, kan det resultere i farlige situationer.

- Læs og følg anbefalingerne vedrørende tilsigtet brug og specifikationerne i brugervejledningen.

Kabeltype	Element	Længde	Mat.	Dia.	Vridning	Maks. hastighed	Maksimal acceleration	Maksimal trækbelastning		Bøjning		Paringscyklusser
								statisk	dynamisk	radius	cyklusser	
Standard (sort)	200145	1m	PVC	12,1mm	n/a	n/a	n/a	7 N/mm ²	10,3 N/mm ²	7 x d (statisk installation)	n/a	500
	200146	2m										
	165100	6m										
	165101	12m										
Høj fleksibilitet (blå)	166100	6 m	PUR	13,4 mm	±30°/m	120 m/min	10 m/s ²	50 N/mm ²	20 N/mm ²	4 x d (statisk installation)	5Mil ved 8 x d	500
	166101	12m								8 x d (dynamisk installation)		

3.2.5. Oversigt over PolyScope X

Oversigt

PolyScope X er den grafiske brugergrænseflade (GUI) installeret på programmeringskonsollen som styrer robotarmen via berøringsskærmen. PolyScope X-grænsefladen giver dig mulighed for at oprette, indlæse og køre programmer.



BEMÆRK

Sørg altid for at opdatere din software til den nyeste version.

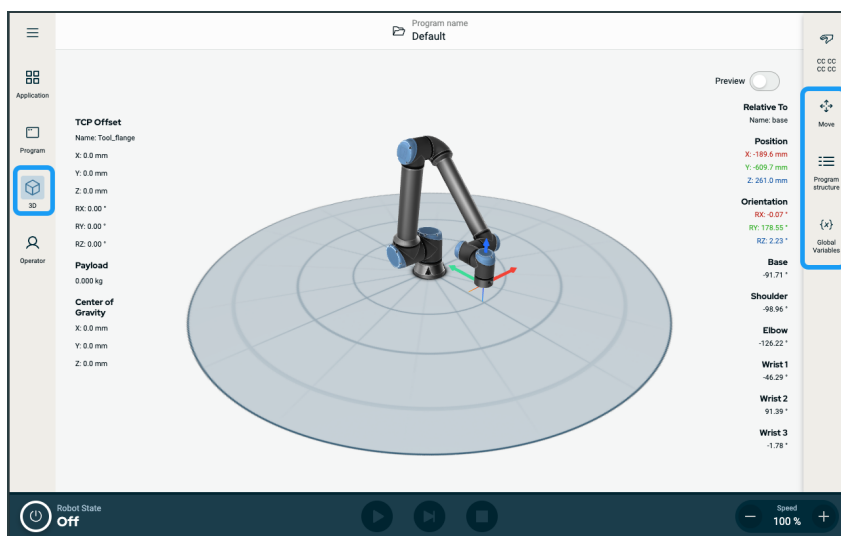
Sådan får du vist hovedskærmen

1. Tryk på 3D-fremviser-ikonet  på hovednavigationen. Dette giver dig et tredimensionelt billede af robotarmen i X-Y-Z-koordinater.
2. For at gøre 3D-visningsområdet så stort som muligt skal du skjule det højre panel ved hjælp af sidebjælken:

- Tryk en gang på ikonet for Bevæg 

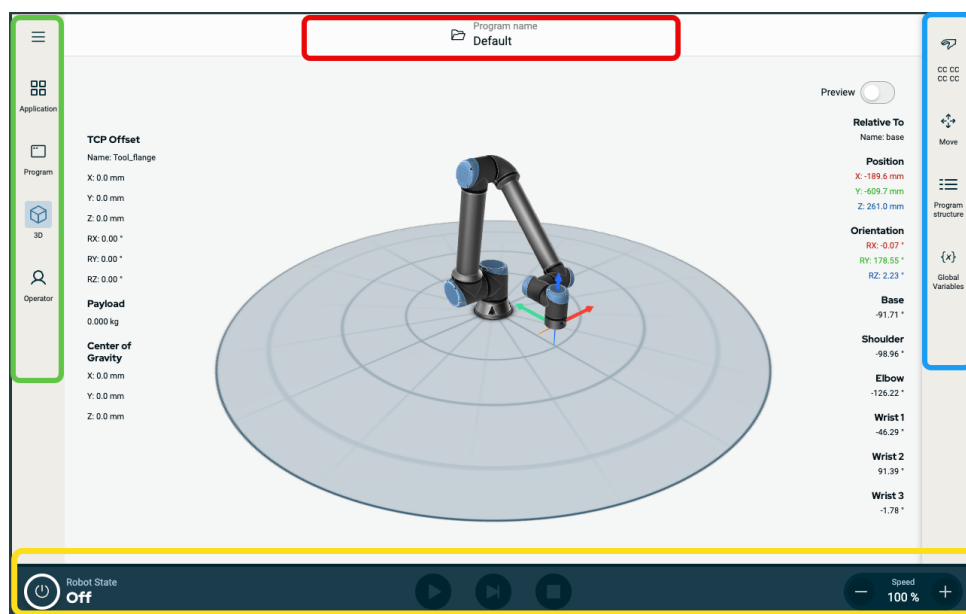
- Tryk to gange på ikonet for programstruktur 

- Tryk to gange på ikonet for Globale variabler 



Skærm Layout

PolyScope X-brugerfladen er opdelt som vist i følgende illustration:



- **Header** - i boks med rød kant. Også kaldet **systemadministrator**.
Indeholder en mappe til at indlæse, oprette og redigere programmer og få adgang til URCaps.
- **Hovednavigation** - i boks med grøn kant. Kaldes også **navigationshub**.
Indeholder ikon/felter til at vælge en hovedskærm:
 - Streg-ikon
 - Applikation
 - Program
 - 3D-fremviser
 - Operatørskærm
- **Sidebjælke** - i boks med blå kant. Kaldes også **multitasking panel**.
Indeholder ikon/felter til at vælge en multitask-skærm:
 - Sikkerhedskontrolsum-ikon
 - Bevæg
 - Programstruktur
 - Globale variabler
- **Footer** - i boks med gul kant. Kaldes også **robotkontrollinje**.
Indeholder knapper til at styre robottilstand, hastighed og programkørsel/afspilning.

Skærmbkombinationer

Hovedskærmen og multitask-skærmen udgør kombinationen af betjeningsskærme for robotten.

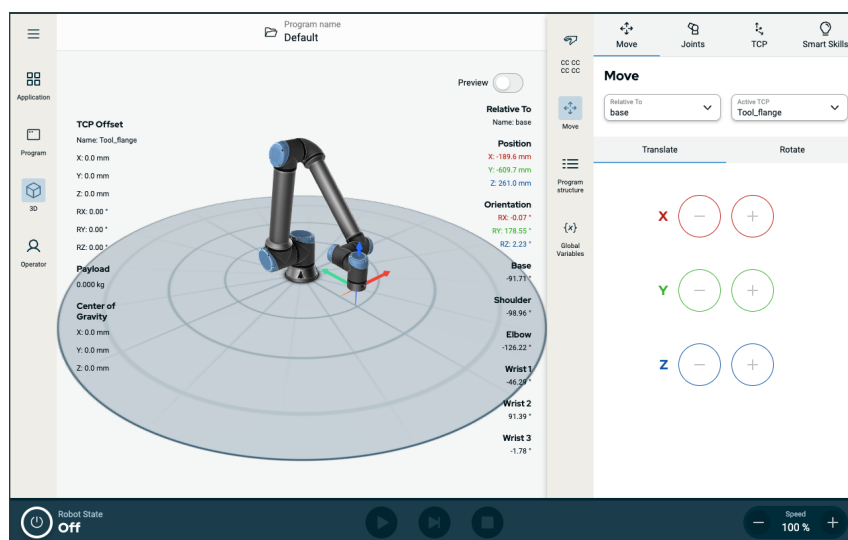
Multitask-skærmen er uafhængig af hovedskærmen, så du kan udføre separate opgaver. Du kan f.eks. konfigurere et program på hovedskærmen, mens du bevæger robotarmen på multitask-skærmen. Du kan også skjule multitask-skærmen, hvis der ikke er brug for den.

- **Hovedskærm**

Indeholder felter og indstillinger, der styrer og overvåger robotens handlinger.

- **Multitask-skærm**

Indeholder felter og muligheder, der ofte vedrører hovedskærmen.



Hovedskærm og multitask-skærm

For at vise/skjule multitask-skærmen

1. Tryk på et felt i sidebjælken for at få vist multitask-skærmen.
Sidebjælken udvides til midten af skærmen, så multitask-skærmen bliver synlig.
2. Tryk på det aktuelt valgte felt i sidebjælken for at skjule multitask-skærmen.

Berøringsskærm

Beskrivelse

Programmeringskonsollens berøringsskærm er optimeret til brug i industrielle miljøer. I modsætning til forbrugerelektronik er berøringsskærmens berøringsskærm indstillet til at være mere modstandsdygtig over for miljøfaktorer såsom:

- Vanddråber og/eller maskin-kølemiddeldråber
- Radiobølgeomissioner
- Anden ledet støj fra driftsmiljøet

**Brug af
berøringsskærmen**

Berøringsfølsomheden er designet til at undgå utilsigtede valg på PolyScope X og til at forhindre uventet bevægelse af robotten.

For at få de bedste resultater skal du bruge fingerspidsen til at foretage valg på skærmen. I denne manual/håndbog omtales dette som et **tryk**.

En kommercielt tilgængelig pen kan bruges til at foretage valg på skærmen, hvis det ønskes. Det foregående afsnit viser og definerer ikonerne/fanerne og knapperne i PolyScope X-grænsefladen.

4. Sikkerhed

Beskrivelse Læs sikkerhedsoplysningerne her for at forstå vigtige sikkerhedsretningslinjer, vigtige sikkerhedsmeddelelser og dit ansvar, når du arbejder med robotten. Systemdesign og installation er ikke omfattet her.

4.1. Generel

Beskrivelse Læs de generelle sikkerhedsoplysninger og instruktionerne og vejledningen vedrørende risikovurderingen og den tilsigtede anvendelse. De efterfølgende afsnit beskriver og definerer sikkerhedsrelaterede funktioner, der er særligt relevante for samarbejdsdrift.



ADVARSEL

Der skal udføres en applikationsrisikovurdering for sikkerheden for personale og udstyr.

Læs og forstå de specifikke tekniske data, der er relevante for montering og installation, for at forstå integrationen af UR-robotter, før robotten tændes for første gang.

Det er vigtigt at overholde og følge alle monteringsanvisninger i de følgende afsnit i denne vejledning.



BEMÆRK

Universal Robots fralægger sig ethvert ansvar, hvis robotten (armens kontrollerskab med eller uden programmeringskonsollen) er blevet beskadiget, ændret eller modificeret på nogen måde. Universal Robots kan ikke holdes ansvarlig for skader forvoldt på robotten eller eventuelt andet udstyr som følge af programmeringsfejl, uautoriseret adgang til UR-robotten og dens indhold eller funktionsfejl på robotten.

4.2. Sikkerhedsmeddelelsestyper

Beskrivelse

Sikkerhedsmeddelelser bruges til at understrege vigtige oplysninger. Læs alle meddelelserne for at hjælpe med at værne om sikkerheden og for at forhindre personskade og produktskade.



ADVARSEL

Angiver en farlig situation, der, hvis den ikke afhjælpes, kan medføre livsfare eller alvorlig personskade.



Advarsel: ELEKTRICITET

Angiver en farlig elektrisk situation, der, hvis den ikke afhjælpes, kan medføre livsfare eller alvorlig personskade.



Advarsel: VARM OVERFLADE

Angiver en farlig varm overflade, hvor man kan komme til skade ved kontakt og eller ved at komme i nærheden.



FORSIGTIG

Angiver en farlig situation, der, hvis den ikke afhjælpes, kan medføre personskade.



JORD

Angiver jordforbindelse.



JORDFORBINDELSE

Angiver beskyttende jordforbindelse.



BEMÆRK

Angiver risikoen for beskadigelse af udstyr og/eller oplysninger, som man skal være opmærksom på.



LÆS MANUAL

Angiver mere detaljerede oplysninger, der bør læses i manualen.

4.3. Generelle advarsler og forholdsregler

Beskrivelse Følgende advarselsmeddelelser gentages, forklares eller uddybes muligvis i de efterfølgende afsnit.



ADVARSEL

Manglende overholdelse af de generelle sikkerhedspraksisser, der er angivet nedenfor, kan resultere i personskade eller død.

- Kontroller, at robotarmen og værktøj/ende-effektoren er korrekt og sikkert boltet på plads.
- Kontroller, at robotapplikationen har rigeligt rum til at fungere uhindret.
- Kontroller, at personalet er beskyttet i robotapplikationens levetid, herunder transport, installation, idriftsættelse, programmering/indlæring, drift og brug, demontering og bortskaffelse.
- Kontroller, at parametrene for robotens sikkerhedskonfiguration er indstillet til at beskytte personale, herunder dem, der kan være inden for robotapplikationens rækkevidde.
- Undgå at bruge robotten, hvis den er beskadiget.
- Undlad at bære løstsiddende beklædning og smykker under arbejde på robotten. Bind langt hår tilbage.
- Undgå at stikke fingre ind bag kontrollerskabets indvendige dæksel.
- Informer brugerne om eventuelle farlige situationer og den beskyttelse, der ydes. Forklar eventuelle begrænsninger af beskyttelsen og de resterende risici.
- Informer brugerne om placeringen af nødstopknappen(erne) og om hvordan de kan aktivere nødstoppet i tilfælde af en nødsituation eller en unormal situation.
- Advar folk om at holde sig uden for robotens rækkevidde, herunder når robotanlægget startes op.
- Vær opmærksom på robotens orientering for at forstå bevægelsesretningen, når du bruger Programmeringskonsollen.
- Overhold kravene i ISO 10218-2.



ADVARSEL

Håndtering af værktøjer/endeeffektorer med skarpe kanter og/eller klemmepunkter kan resultere i skade.

- Sørg for, at værktøjer/ende-effektorer ikke har skarpe kanter eller spidser.
- Beskyttelseshandsker og/eller beskyttelsesbriller kan være påkrævet.

**Advarsel: VARM OVERFLADE**

Langvarig kontakt med den varme, der genereres af robotarmen og kontrollerskabet under drift, kan føre til ubehag og resultere i skade.

- Undgå at håndtere eller berøre robotten, mens den er i drift eller umiddelbart efter betjening.
- Kontroller temperaturen på logskærmen, før du håndterer eller berører robotten.
- Lad robotten køle af ved at slukke for den og vente en time.

**FORSIGTIG**

Manglende udførelse af en risikovurdering forud for integration og drift kan øge risikoen for skade.

- Udfør en risikovurdering og reducer risici før drift.
- Hvis det er fastslået af risikovurderingen, må du ikke gå ind i området hvor robotens bevægelser udføres eller røre robotanlægget under drift. Installér beskyttelse.
- Læs oplysninger om risikovurdering.

**FORSIGTIG**

Brug af robotten med uprøvet eksternt maskineri eller i en uprøvet applikation kan øge risikoen for personskaade.

- Test alle funktioner og robotprogrammet separat.
- Læs information om idriftsættelse.

**BEMÆRK**

Meget kraftige magnetfelter kan beskadige robotten.

- Undlad at udsætte robotten for permanente magnetfelter.

**LÆS MANUAL**

Kontroller, at alt mekanisk og elektrisk udstyr er installeret i overensstemmelse med de relevante specifikationer og advarsler.

4.4. Integration og ansvar

Beskrivelse

Oplysningerne i denne vejledning dækker ikke konstruktion, installation, integration og drift af et robotanlæg og heller ikke alt periferiudstyr, der kan påvirke sikkerheden af robotanlægget. Robotanlægget konstrueres og installeres i overensstemmelse med sikkerhedskravene, der er fastlagt i de relevante standarder og regulativer for det land, hvor robotten installeres.

Den eller de personer, der integrerer UR-robotten, er ansvarlige for at sikre, at de gældende regler i det pågældende land overholdes, og at eventuelle risici i robotanlægget reduceres tilstrækkeligt. Dette inkluderer, men er ikke begrænset til:

- Udarbejdelse af en risikovurdering for hele robotsystemet
- Grænseflader til andre maskiner og ekstra sikkerhedsanordninger, hvis det er påkrævet af risikovurderingen
- Indstilling af de korrekte sikkerhedsindstillinger i softwaren
- Sikring af, at sikkerhedsforanstaltninger ikke ændres
- Validering af robotapplikationen er designet, og installeret og integreret
- Specificeringer i brugsvejledningen
- Afmærkning af robotinstallationen med relevante skilte og kontaktinformationer til integrator
- Opbevaring af al dokumentation; herunder applikationsrisikovurderingen, denne manual og yderligere relevant dokumentation.

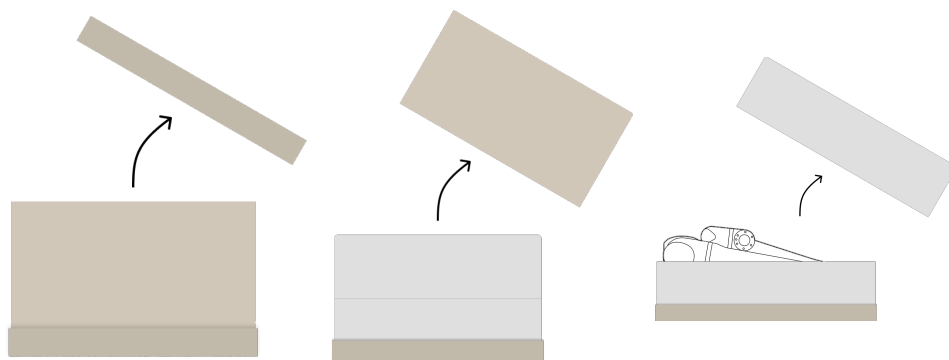
5. Løft og håndtering

Beskrivelse

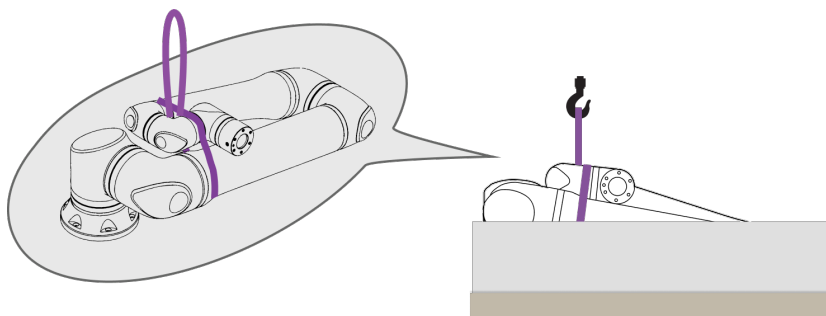
Robotarmene kan fås i forskellige størrelser og vægte, så det er vigtigt at bruge de passende løfte- og håndteringsteknikker til hver model. Her kan du finde oplysninger om, hvordan du løfter og håndterer robotten sikkert.

Korrekt løft og håndtering

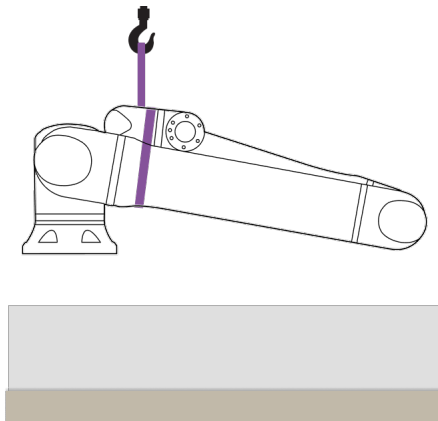
1. Transporter robotten til stedet ved hjælp af en gaffeltruck.
2. Åbn kassen som vist.



3. Fastgør robotarmen sikkert med løfteslyngen.

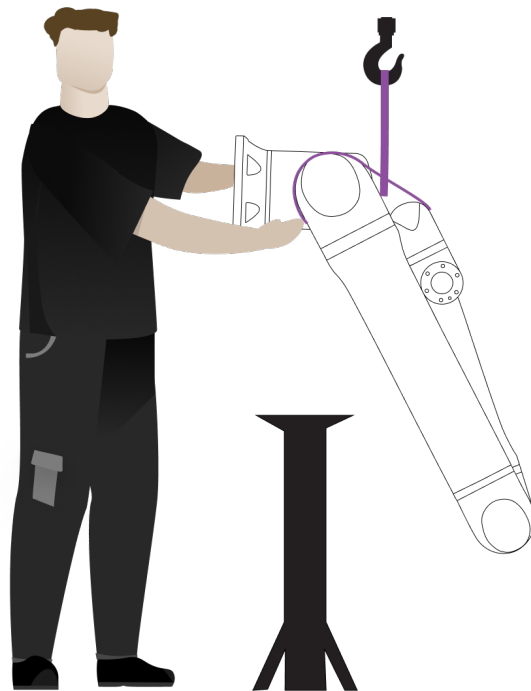


4. Løft robotarmen ud af kassen ved hjælp af stroppen og krogen.

**FORSIGTIG**

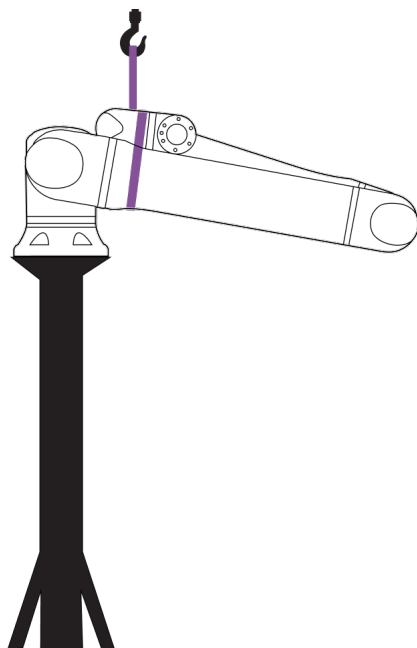
Brug løfteudstyr, når du løfter en tung robotarm.

5. Mens robotten løftes, skal du understøtte den, så den roteres og hænger som illustreret.

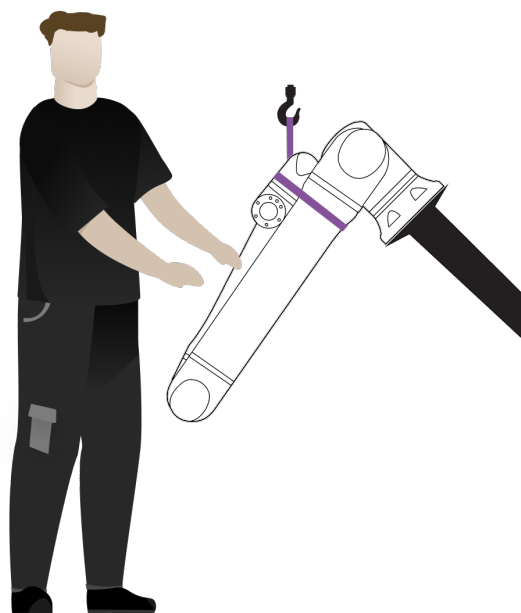


Montering af robotarmen

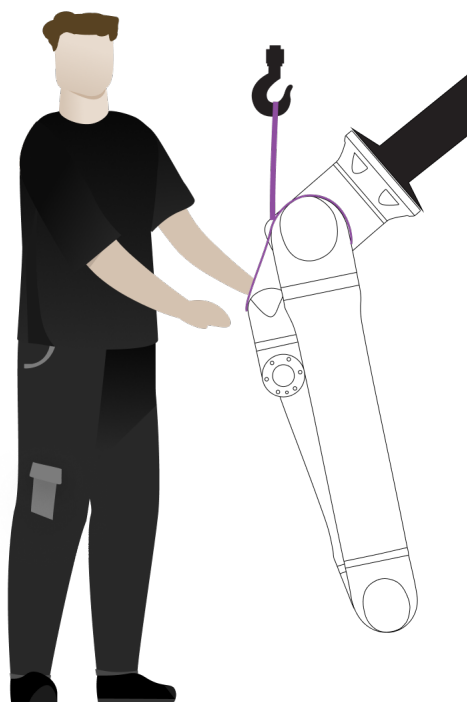
Robotarmen kan monteres på siden, på hovedet eller i en vinkel ($\pm 45^\circ$).



Montering på siden



Vinklet montering ($\pm 45^\circ$)



Montering på hovedet

1. Monter robotarmen. Stram skruerne med det moment som er angivet i den relevante brugervejledning.



2. Fjern remmen.
3. Tænd for robotten og genplacer skulderleddet efter hensigten.

**BEMÆRK**

Ved montering på siden er det ikke nødvendigt at tænde robotten.

4. Placer remmen igen.



**ADVARSEL**

Løft eller bevægelse af tunge dele kan forårsage personskade.

- Løfteudstyr/hjælpemiddel til løft kan være påkrævet.
- Foretag udpakning af robotarmen i det ønskede arbejdsområde for at minimere løft og bevægelse af tunge dele.

**ADVARSEL**

Forkert samling af komponenter og/eller ledninger kan føre til personskade.

- Personligt beskyttelsesudstyr (fodtøj, briller, handsker) kan være påkrævet.

**BEMÆRK**

Der kan være specifikke regler for montageløft i dit område.

- Følg de lokale regler og retningslinjer for løft.

For detaljerede monteringsbeskrivelser, se afsnittet **Montering**.

5.1. Robotarm

Beskrivelse

Robotarmen kan, afhængigt af vægten, bæres af en eller to personer, medmindre slyngen medfølger. Hvis slyngen medfølger, er udstyr til løft og transport påkrævet.

5.2. Kontrollerskab og programmeringskonsol

Beskrivelse

Kontrollerskabet og programmeringskonsollen kan hver især bæres af en person. Under brug skal alle kabler rulles op og fastgøres for at forhindre snublefare.



6. Samling og montering

Beskrivelse Installer og tænd for robotarmen og kontrolboksen for at begynde at bruge PolyScope.

Saml robotten Du skal samle robotarmen, kontrolboksen og programmeringskonsollen for at kunne fortsætte.

1. Pak robotarmen og kontrollerskabet ud.
2. Monter robotarmen på en robust, vibrationsfri overflade.
3. Placer kontrolboksen på foden.
4. Tilslut robotkablet til robotarmen og kontrolboksen.
5. Sæt SD-kortet i kontrollerskabet.
6. Slut kontrollerskabet til stikkontakten eller hovedstrømkablet.



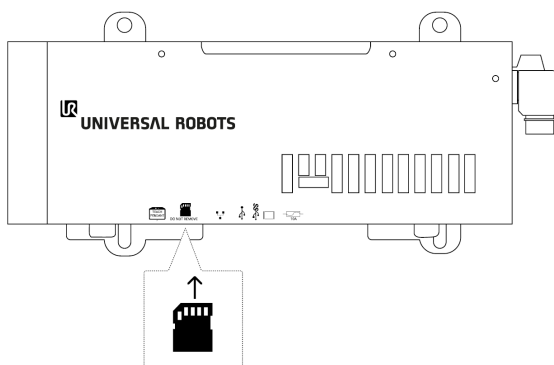
ADVARSEL

Manglende fastgørelse af robotarmen til en robust overflade kan føre til skade forårsaget af, at robotten vælter.

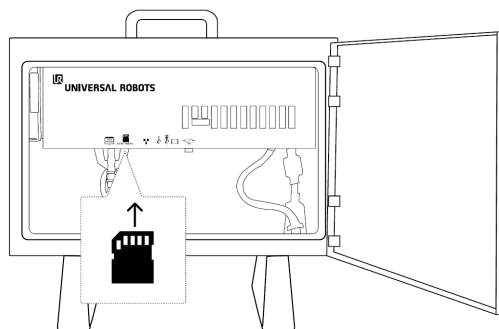
- Sørg for, at robotarmen er fastgjort til en solid overflade.

Indsæt
SD-
kort

OEM kontrollerskab

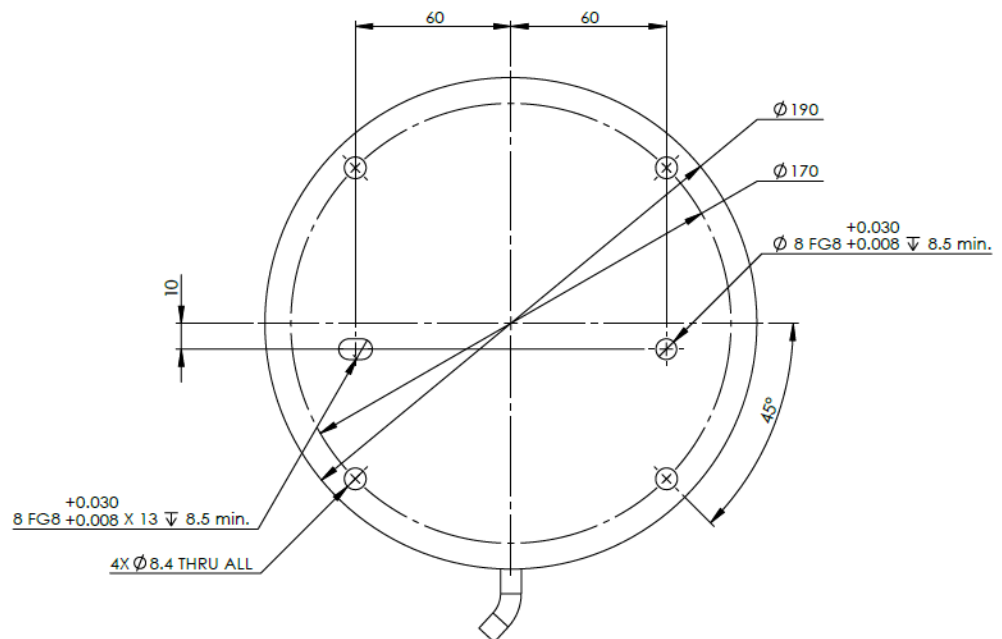


Kontrollerskab

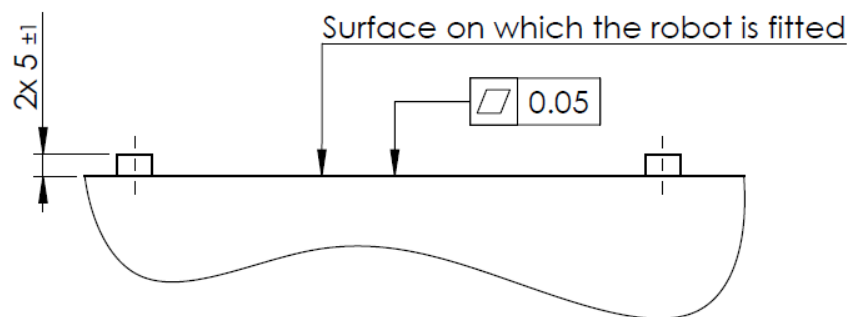


6.1. Sikring af robotarmen

Beskrivelse



1.1: Undersiden af robotbasen



1.2: Monteringsplade til robotbase

**For at slukke
for robotarmen****ADVARSEL**

Uventet opstart og/eller bevægelse kan medføre personskade.

- Sluk for robotarmen for at forhindre uventet opstart under montering og afmontering.

1. Tryk på ikonet **Robotstatus** til venstre i sidefoden for at slukke robotarmen. Ikonets farve skifter fra grøn til hvid.
2. Tryk på programmeringskonsollens power-knap for at slukke for kontrollereskabet.
3. Hvis en **Luk ned** dialogboks vises, skal du trykke på **Sluk**.

Du kan nu:

- Træk netledningen ud af stikkontakten.
- Vent 30 sekunder, indtil robotten har afladet al lagret energi.

**For at sikre
robotarmen**

1. Placer robotarmen på den overflade, den skal monteres på. Overfladen skal være jævn og ren.
2. Spænd de fire M8 bolte af styrkeklasse 8,8 til et drejningsmoment på 20 Nm. (Momentværdier er blevet opdateret SW 5.18. Tidligere trykt version vil vise forskellige værdier)
3. Hvis nøjagtig genmontering af robotten er påkrævet, skal du bruge Ø8 mm-hullet og Ø8x13 mm-spalten med tilsvarende ISO 2338 Ø8 h6 positioneringsstifter i monteringspladen.

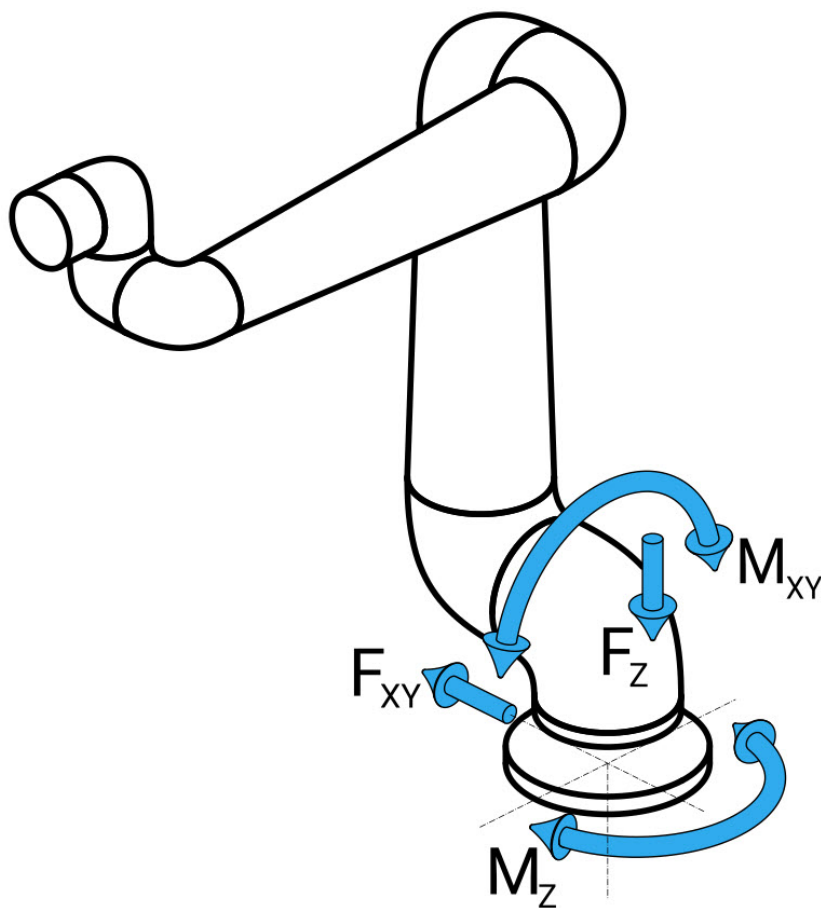
6.2. Dimensionering af stativet

Beskrivelse

Strukturen (stativet), som robotarmen er monteret på, er en afgørende del af robotinstallationen. Stativet skal være robust og fri for vibrationer fra eksterne kilder.

Hvert robotled frembringer et drejningsmoment, der bevæger og stopper robotarmen. Under normal uafbrudt drift og under stopbevægelse overføres ledmomenterne til robotstativet som:

- M_z : Drejningsmoment omkring base z-aksen.
- F_z : Kræfter langs base z-aksen.
- M_{xy} : Vippemoment i enhver retning af basen xy-planet.
- F_{xy} : Kraft i en hvilken som helst retning i base xy-planet.



Kraft og moment ved basisflangedefinition.

Dimensionering af stativet

Belastningernes størrelse afhænger af robotmodel, program og flere andre faktorer. Dimensionering af stativet skal tage højde for de belastninger, som robotarmen genererer under normal uafbrudt drift og under kategori 0-, 1- og 2-stopbevægelse.

Under stopbevægelse tillades det, at leddene overskrider det maksimale nominelle driftsmoment. Belastningen under stopbevægelse er uafhængig af typen af stopkategori. De værdier, der er angivet i de følgende tabeller, er maksimale nominelle belastninger i de værst tænkelige bevægelser ganget med en sikkerhedsfaktor på 2,5. De faktiske belastninger vil ikke overstige disse værdier.

Robotmodel	Mz [Nm]	Fz[N]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR10e	990	1700	1460	1160

Maksimale ledmomenter under kategori 0, 1 og 2 stop.

Robotmodel	Mz [Nm]	Fz[N]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR10e	830	1450	860	860

Maksimale ledmomenter under normal drift.

De normale driftsbelastninger kan generelt reduceres ved at reducere accelerationsgrænserne for leddene. Faktiske driftsbelastninger er afhængige af applikationen og robotprogrammet. Du kan bruge URSim til at evaluere de forventede belastninger i din specifikke applikation.

Sikkerhedsmargener

Du kan indarbejde ekstra sikkerhedsmargener, der tager højde for følgende designovervejelser:

- **Statisk stivhed:** Et stativ, der ikke er tilstrækkeligt stift, vil blive afbøjet under robotbevægelse, hvilket resulterer i, at robotarmen ikke rammer det viapunkt eller den bane, der er tilsigtet. Mangel på statisk stivhed kan også resultere i en dårlig oplevelse med undervisning gennem friløb eller beskyttelsesstop.
- **Dynamisk stivhed:** Hvis frekvensen for stativet stemmer overens med robotarmens bevægelsesfrekvens, kan der opstå resonans i systemet, hvilket giver indtryk af, at robotarmen vibrerer. Manglende dynamisk stivhed kan også resultere i beskyttelsesstop. Stativet skal have en minimal resonansfrekvens på 45 Hz.
- **Materialetæthed:** Stativet skal dimensioneres til at matche hele systemets forventede driftslevetid og belastningscykluser.

**ADVARSEL**

- Potentielle farer for at vælte.
- Robotarmens driftsbelastninger kan forårsage, at bevægelige platforme, såsom borde eller mobile robotter, vælter, hvilket kan resultere i ulykker.
- Prioriter altid sikkerheden ved at implementere passende foranstaltninger for at forhindre, at bevægelige platforme vælter.

**FORSIGTIG**

- Hvis robotten er monteret på en ekstern akse, må accelerationerne af denne akse ikke være for høje.
Du kan lade robotsoftwaren kompensere for accelerationen af eksterne akser ved hjælp af scriptkommandoen
`set_base_acceleration()`
- Store accelerationer kan få robotten til at udføre sikkerhedsstop.

6.3. Monteringsbeskrivelse

Beskrivelse

Værktøjsflange	Bruger fire M6-gevindhuller til fastgørelse af et værktøj på værktøjsflangen. M6 styrkeklasse 8,8 bolte skal strammes med 8 Nm. Til præcis genplacering af værktøjet skal der bruges en tap i det eksisterende Ø6-hul.
Kontrollerskab	Kontrollerskabet kan ophænges på en væg eller placeres på gulvet.
Programmeringskonsol	Programmeringskonsollen er vægmonteret eller placeret på kontrollerskabet. Kontroller, at det ikke er muligt at snuble over kablet. Du kan købe ekstra beslag til montering af kontrollerskabet og programmeringskonsollen.



ADVARSEL

Montering og drift af robotten i miljøer, der overstiger den anbefalede IP-klassificering, kan resultere i personskade.

- Monter robotten i et miljø, der er egnet til IP-klassen. Robotten må ikke bruges i miljøer, der strider imod IP-klassen for robotten (IP54), programmeringskonsollen (IP54) og kontrollerskabet (IP44)



ADVARSEL

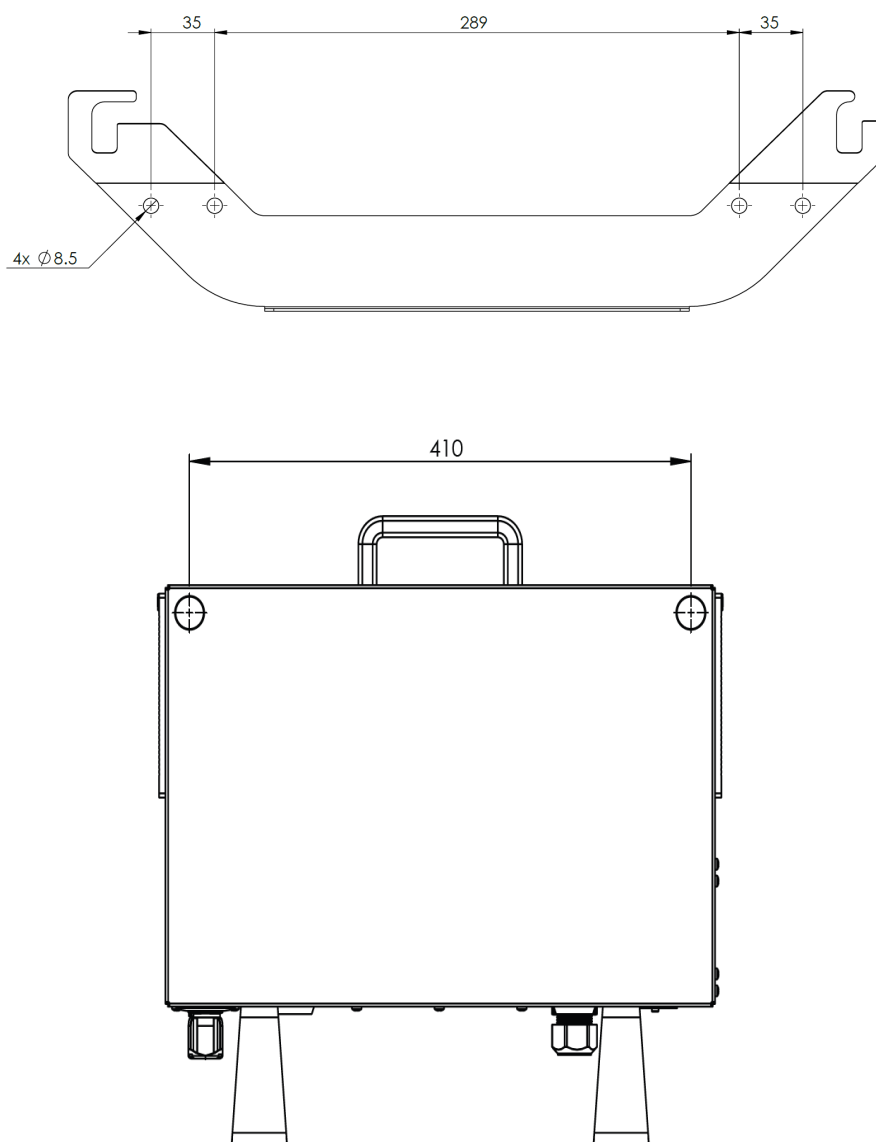
Ustabil montering kan resultere i personskade.

- Sørg altid for, at robotdelene er korrekt og sikkert monteret og boltet på plads.

6.3.1. Montering af kontrollerskab

**Sådan monteres
et kontrollerskab
på en væg**

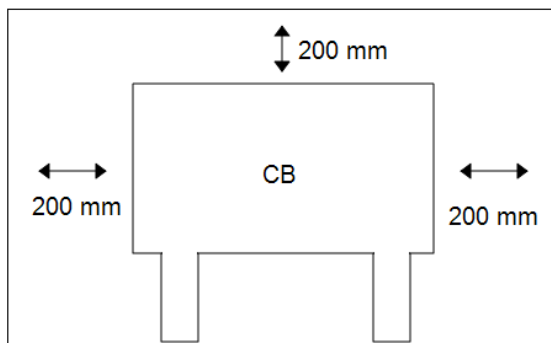
Brug det nedenfor viste beslag, der følger med robotten, til at montere kontrollerskabet. Monter beslaget på en væg, og hæng derefter kontrollerskabet på beslaget via monteringsboltene.



6.3.2. Kontrollerskab frirum

Beskrivelse

Strømmen af varm luft i kontrollerskabet kan resultere i udstyrsfejl. Den anbefalede afstand til kontrollerskabet er 200 mm på hver side for tilstrækkelig køleluftstrøm.



ADVARSEL

Et vådt kontrollerskab kan være livsfarligt.

- Sørg for, at kontrollerskabet og kablerne ikke kommer i kontakt med væsker.
- Placer kontrollerskabet (IP44) i et miljø, der er egnet til IP-klassificeringen.

6.4. Arbejdsområde og driftsområde

Beskrivelse Arbejdsområdet er rækkevidden af den fuldt udstrakte robotarm, vandret og lodret. Driftsområdet er det sted, hvor robotten forventes at fungere.



BEMÆRK

Hvis man ikke respekterer robotens arbejdsområde og driftsområde, kan det resultere i skader på ejendom.

Det er vigtigt at tage hensyn til det cylindriske volumen direkte over og direkte under robotbasen, når en placering til montering af robotten vælges. Bevægelse af værktøjet tæt på det cylindriske volumen bør undgås, fordi det får leddene til at bevæge sig hurtigt, selv når værktøjet bevæger sig langsomt. Dette kan få robotten til at fungere ineffektivt og kan gøre det vanskeligt at foretage en risikovurdering.

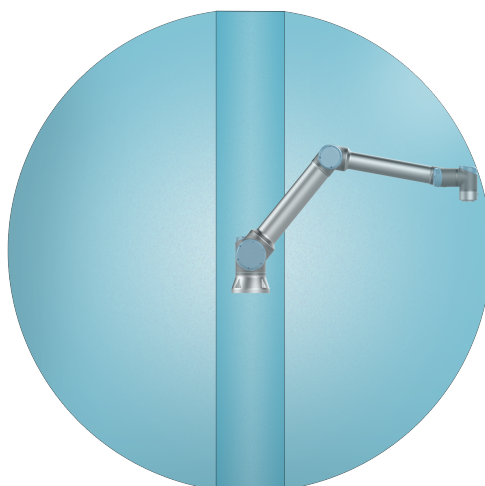


BEMÆRK

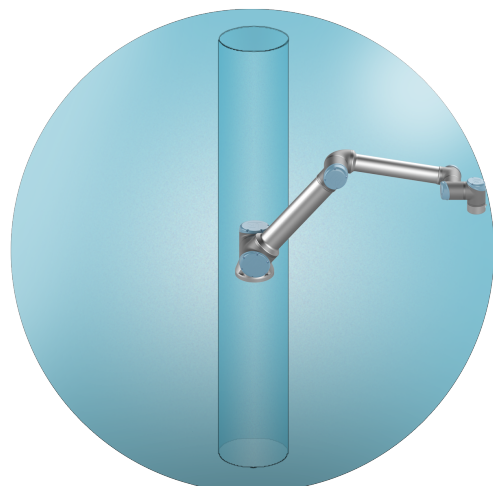
Hvis man bevæger værktøjet tæt på det cylindriske volumen, kan det få leddene til at bevæge sig for hurtigt, hvilket kan føre til tab af funktionalitet og materielle skader.

- Flyt ikke værktøjet tæt på det cylindriske volumen, selv når værktøjet bevæger sig langsomt.

Det cylindriske volumen er både direkte over og direkte under robotbasen. Robotten strækker sig 1300 mm fra baseleddet.



Front



På skrå

6.4.1. Singularitet

Beskrivelse

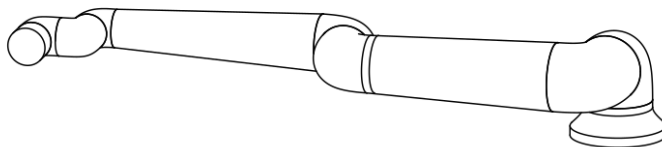
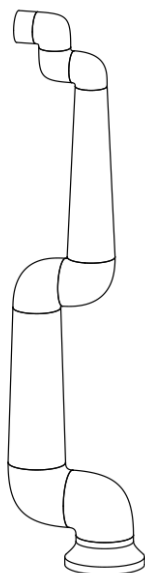
En singularitet er en positur, der begrænser bevægelsen og evnen til at placere robotten. Robotarmen kan holde op med at bevæge sig eller udføre meget pludselige og hurtige bevægelser, når den nærmer sig eller forlader en singularitet. Under placering af robotten i arbejdsområdet og definition af driftsområdet er det vigtigt at tage højde for singularitetspositionen beskrevet nedenfor.



ADVARSEL

Sørg for, at robotbevægelse nær en singularitet ikke skaber farer for nogen inden for robotarmens, endeeffektorens og arbejdsområdets rækkevidde.

- Indstil sikkerhedsgrænser for hastighed og acceleration af albueleddet.



Følgende forårsager singularitet i robotarmen:

- Grænse for ydre arbejdsområde
- Grænse for indre arbejdsområde
- Justering af håndled

Grænse for ydre arbejdsområde

Singulariteten opstår, fordi robotten ikke kan nå langt nok, eller den når uden for det maksimale arbejdsområde.

For at undgå det: Arranger udstyret omkring robotten for at undgå, at den rækker ud over det anbefalede arbejdsområde.

Grænse for indre arbejdsområde Singulariteten opstår, fordi bevægelserne sker direkte over eller direkte under robotbasen. Dette bevirker, at mange positioner/orienteringer ikke kan nås.

For at undgå det: Programmer robotopgaven på en sådan måde, at det ikke er nødvendigt at arbejde i eller tæt på den centrale cylinder. Du kan også overveje at montere robotbasen på en vandret overflade for at rotere den centrale cylinder fra en lodret til vandret orientering og potentielt flytte den væk fra opgavens kritiske områder.

Justering af håndled Denne singularitet opstår, fordi håndled 2 roterer på samme plan som skulderen, albuen og håndled 1. Dette begrænser robotarmens bevægelsesområde, uanset arbejdsområde.

For at undgå det: Indret robotopgaven på en sådan måde, at det ikke er nødvendigt at justere robothåndleddene på denne måde. Du kan også forskyde værktøjets retning, så værktøjet kan pege vandret uden den problematiske håndledsjustering.

6.4.2. Fast og bevægelig installation

Beskrivelse Uanset om robotarmen er fastgjort (monteret på et stativ, væg eller gulv) eller i en bevægelig installation (lineær akse, vogn eller mobil robotbase), skal den installeres korrekt for at sikre stabilitet gennem alle dens bevægelser.

Udformningen af monteringen skal sikre stabilitet, når der er bevægelser i:

- robotarmen
- robotbasen
- både robotarm og robotbase

6.5. Robotforbindelser: Baseflangekabel

Beskrivelse

Dette underafsnit beskriver forbindelsen til en robotarm konfigureret med en baseflange-kabelkonnektor.

Baseflange-kabelkonnektor

Baseflangekablet etablerer robotforbindelsen til robotarmen til kontrollerskabet. Robotkablet forbindes til baseflange-kabelstikket i den ene ende og til kontrollerskabets stik i den anden ende.
Du kan låse hver enkelt konnektor, når robotforbindelse er etableret.



FORSIGTIG

Forkert robotforbindelse kan resultere i, at der ikke leveres strøm til robotarmen.

- Brug ikke et robotkabel til at forlænge et andet robotkabel.



BEMÆRK

Tilslutning af bundflangekablet direkte til et kontrollerskab kan resultere i skader på udstyr eller ejendom.

- Tilslut ikke bundflangekablet direkte til kontrollerskabet.

6.6. Robottilslutninger: Robotkabel

Beskrivelse

Dette underafsnit beskriver forbindelsen til en robotarm konfigureret med et fast robotkabel på 6 meter.

For at tilslutte arm og kontrollerskab

Drej konnektoren til højre for at gøre den lettere for at låse, efter at kablet er tilsluttet.

- Opret robotforbindelsen ved at forbinde robotarmen til kontrollerskabet med robotkablet.
- Tilslut og lås kabelstikket fra robotten til stikket i bunden af kontrollerskabet vist nedenfor.
- Drej konnektoren to gange for at sikre, at den er låst korrekt, før du tænder for robotarmen.



FORSIGTIG

Forkert robotforbindelse kan resultere i, at der ikke leveres strøm til robotarmen.

- Undlad at tage robotkablet ud, når robotarmen er tændt.
- Man må ikke modificere det originale robotkabel.

6.7. Forbindelse til lysnet

Beskrivelse

Lysnetkablet fra kontrollerskabet har et standard IEC-stik i enden. Tilslut et landespecifikt lysnetstik eller kabel til IEC-stikket.



BEMÆRK

- IEC 61000-6-4: Kapitel 1 omfang: "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: Kapitel 3.1.12 industriel placering: "Locations characterized by a separate power network, supplied from a high- or medium-voltage transformer, dedicated for the supply of the installation"

Forbindelse til lysnet

For at drive robotten skal kontrollerskabet tilsluttes til elnettet via den medfølgende netledning. IEC C13-stikket på netledningen tilsluttes IEC C14-apparatets indgang i bunden af kontrollerskabet.



Advarsel: ELEKTRICITET

Ukorrekt placering af elnet-forbindelsen kan resultere i personskade.

- Strømkablet til elnet-forbindelsen skal placeres uden for robotens rækkevidde, således at strømmen kan frakobles uden at udsætte personale for potentielle farer.
- Hvis der implementeres yderligere sikkerhedsforanstaltninger, skal kablet til elnet-forbindelsen også placeres uden for det beskyttede rum, så strømmen kan frakobles uden at man udsættes for potentielle farer.



BEMÆRK

Brug altid en netledning med et landespecifikt stik, når du tilslutter til kontrollerskabet.

I lande med <200 Vac skal du bruge en netledning med 15A strømbelastningsevne.

I lande med >200 Vac skal du bruge en netledning med 10A strømbelastningsevne.

Brug ikke en adapter.

Som en del af den elektriske installation skal du sørge for følgende:

- Jordforbindelse
- Hovedsikring
- Fejlstrømsafbryder
- En kontakt, der kan låses (i SLUKKET position)

Der skal installeres en hovedafbryder til at slukke alt udstyr i robotapplikationen som et nemt middel til lockout. De elektriske specifikationer ses i tabellen nedenfor.

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Indgangsspænding	90	-	264	VAC
Ekstern lysnetsikring (90-200V)	15	-	16	A
Ekstern lysnetsikring (200-264V)	8	-	16	A
Indgangsfrekvens	47	-	440	Hz
Strøm ved standby	-	-	<1,5	W
Nominel driftstrøm	90	250	500	W



Advarsel: ELEKTRICITET

Manglende overholdelse af nogen af nedenstående vejledninger kan resultere i alvorlig personskade eller død på grund af elektriske farer.

- Sørg for, at robotten er jordet korrekt (elektrisk forbindelse til jord). Brug de ubenyttede bolte med jordsymboler inde i kontrollerskabet til at lave fælles jord for alt udstyr i systemet. Stel/jordlederen skal være normeret til mindst den højeste strømstyrke i systemet.
- Sørg for, at den indgående strøm til kontrollerskabet er beskyttet med en fejlstrømsafbryder (RCD) og en korrekt sikring.
- Afbryd al strøm til hele robotinstallationen under service.
- Sørg for, at andet udstyr ikke leverer strøm til robotens I/O, når robotten er afbrudt.
- Sørg for, at alle kabler er tilsluttet, før der sættes strøm til kontrollerskabet. Brug altid en original netledning.

7. Første opstart

Beskrivelse

Den første opstart er den første sekvens af handlinger, du kan udføre med robotten efter montering.

Denne indledende sekvens kræver, at du:

- Tænd for robotten
- Indtast serienummeret
- Initialiserer robotarmen
- Sluk for robotten



FORSIGTIG

Manglende bekræftelse af nyttelasten og installationen før opstart af robotarmen kan føre til personskade og/eller materielle skader.

- Kontroller altid, at den faktiske nyttelast og installationen er korrekt, før du starter robotarmen.



FORSIGTIG

Forkerte nyttelast- og installationsindstillinger forhindrer robotarmen og kontrollerskabet i at fungere korrekt.

- Kontroller altid, at nyttelasten og installationsindstillingen er korrekt.



BEMÆRK

Opstart af robotten ved lav temperatur kan resultere i reduceret ydeevne eller stop på grund af temperaturafhængig olie- og fedtviskositet.

- Opstart af robotten ved lave temperaturer kan kræve en opvarmningsfase.

7.1. Tænde for robotten

For at tænde for robotten

Når robotten tændes, tændes kontrolboksen, og skærmen indlæses på TP-skærmen.

1. Tryk på programmeringskonsollens power-knap for at tænde for robotten.

7.2. Indsætning af serienummeret

For at indsætte serienummeret

Når du installerer din robot for første gang, skal du indtaste serienummeret på robotarmen.

Denne procedure er også påkrævet, når du geninstallerer softwaren. For eksempel, når du installerer en softwareopdatering.

1. Vælg din kontrolboks.
2. Tilføj serienummeret, som det er skrevet på robotarmen.
3. Tryk på **OK** for at afslutte.

Det kan tage et par minutter, før startskærmen indlæses.



Select Control Box

Standard

OEM AC

OEM DC

Enter Serial Number

1	2	3	⌫
4	5	6	
7	8	9	➤
0			

7.3. Start af robotarmen

Sådan startes robotten

Start af robotarmen frakobler bremsesystemet, så du kan begynde at bevæge robotarmen og begynde at bruge PolyScope X.

1. Tryk på tænd/sluk-knappen eller **Robottilstand**-ikonet i venstre side af sidefoden. Robotarmens tilstand er **Fra**.
2. Når boksen Initialiser vises, skal du trykke på **Tænd**. Robotarmens tilstand er **Opstart**.

Initialize

Arm - OFF

Robot arm is currently off and not communicating with the controller.

Press "**Power On**" to send power to the arm in a locked state.

Active Payload
0.000 kg



Application Payload | 0 kg



Power On



Robot State

Off

3. Tryk på **Lås op** for at frigøre bremserne.

Initialize

Arm - LOCKED

The robot arm is powered but for safety has its brakes applied.

Confirm that the below payload is accurate before unlocking.

Active Payload
0.000 kg



Application Payload | 0 kg



Power Off



Unlock



Robot State

Locked

Initialisering af robotarmen ledsages af lyd og små bevægelser, når ledbremsene slippes.

4. Robotarmtilstanden er nu **Aktiv**, og du kan begynde at bruge grænsefladen.

Initialize

Arm - **ACTIVE**

Robot arm is currently active and can communicate with the control box and other equipment.

Press "**Power Off**" to stop the communication and power off the robot arm.

Active Payload
0.000 kg



Application Payload | 0 kg



Power Off



Robot State
Active



5. Du kan trykke på **Sluk** for at slukke robotarmen.

Når robotarmens tilstand ændres fra **Tomgang** til **Normal**, kontrolleres sensordata mod den konfigurerede montering af robotarmen.

Hvis monteringen er verificeret, skal du trykke på **START** for at fortsætte med at frigøre alle ledbremsere og forberede robotarmen til drift.

7.4. Nedlukning af robotten

For at slukke
for robotarmen



ADVARSEL

Uventet opstart og/eller bevægelse kan medføre personskaade.

- Sluk for robotarmen for at forhindre uventet opstart under montering og afmontering.

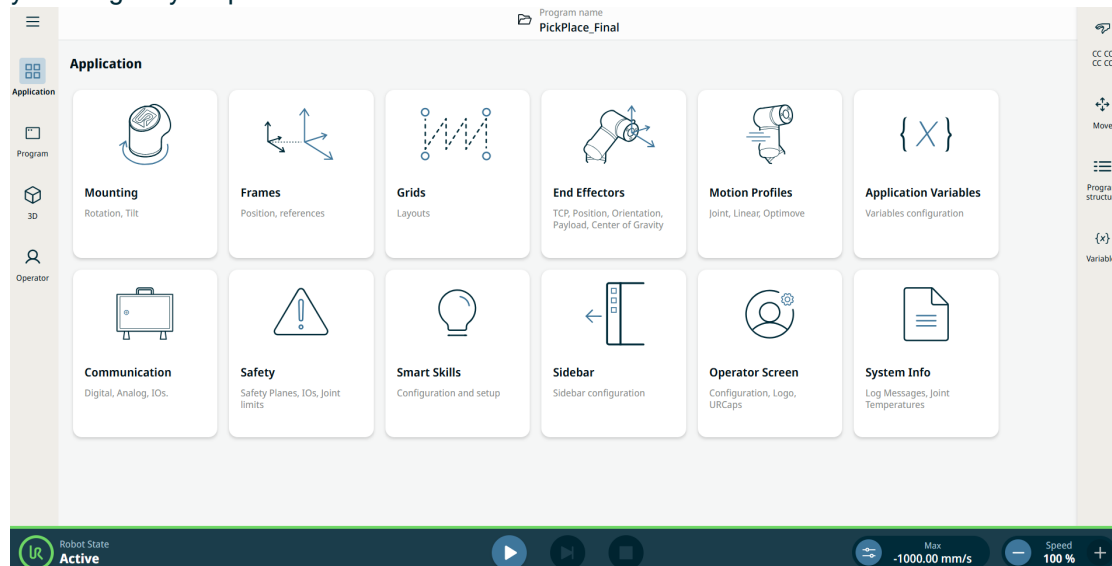
1. Tryk på ikonet **Robotstatus** til venstre i sidefoden for at slukke robotarmen.
Ikonets farve skifter fra grøn til hvid.
2. Tryk på programmeringskonsollens power-knap for at slukke for kontrollereskabet.
3. Hvis en **Luk ned** dialogboks vises, skal du trykke på **Sluk**.

Du kan nu:

- Træk netledningen ud af stikkontakten.
- Vent 30 sekunder, indtil robotten har afladet al lagret energi.

7.5. Fanen Applikation

Med fanen Applikation kan du konfigurere indstillingerne, som påvirker robotens overordnede ydelse og PolyScope X.



Applikationsskærmen viser applikationsknapper.

Brug fanen Applikation til at få adgang til følgende konfigurationsskærme.

- Montering
- Rammer
- Grids Application
- End Effectors Application
- Bevægelsesprofiler
- Applikationsvariabler
- Kommunikation
- Sikkerhed
- Smart Skills Application
- Sidebar in the Application Tab
- Operator Screen Application
- Systeminfo

7.6. Flyt robotten med 3PE-Programmeringskonsol

- Beskrivelse**
- Friløb gør det muligt at trække robotarmen manuelt til ønskede positioner. For de fleste robotstørrelser er den mest typiske måde at aktivere Friløb på at trykke på Friløb-knappen på programmeringskonsollen. Flere måder at aktivere og bruge Friløb på er beskrevet i de følgende afsnit.
- I Friløb bevæger robotarmens led sig med lille modstand, fordi bremserne slippes. Modstanden øges, når robotarmen i Friløb nærmer sig en foruddefineret grænse eller et plan. Derfor føles det tungt at trække roboten i position.

**ADVARSEL**

Personskade kan forekomme på grund af uventet bevægelse.

- Kontroller at den konfigurerede nyttelast matcher nyttelasten i brug.
- Kontroller, at den korrekte nyttelast er forsvarligt fastgjort til værktøjsflangen.

Aktivering af Friløb

Du kan aktivere Freedrive på følgende måter:

- Brug 3PE Programmeringskonsollen.
- Brug Friløb på robot.
- Brug I/O-handlinger.

**BEMÆRK**

Aktivering af Friløb mens du bevæger robotarmen kan medføre afdrift og fejl.

- Undlad at aktivere Friløb, mens du skubber eller rører ved roboten.

3PE-programmeringskonsol

Sådan bruger du 3PE TP- knappen til at bevæge robotarmen i tilbageløb:

1. Tryk hurtigt og let på 3PE-knappen, slip den, og tryk let igen, og hold den derefter i denne position.

Nu kan du trække robotarmen til den ønskede position, mens let tryk opretholdes.

Freedrive på robot

Brug **friløb på robot** til at bevæge robotarmen i PolyScope:

1. Tryk på **Anvendelse** i hovednavigationen, og tryk derefter på **Sikkerhed**.
2. Tryk på **Lås op**, og indtast adgangskoden.
3. Under Sikkerhed I/O skal du trykke på **Indgange**.
4. I rullemenuen **Funktioner** skal du rulle ned til **Friløb-aktiveret indgang**.
5. Tryk på **Anvend** og **Anvend og genstart** for at genstarte robotarmen.
6. Tryk på **Bekræft konfiguration**.
7. Flytt robotarmen som du ønsker.

Tilbageløb Når bremsene slippes under initialisering av robotarmen, kan det oppstå små vibrasjoner. I nogle situationer, såsom når robotten er tæt på at kollidere, er disse vibrationer uønskede. Brug tilbageløb til at tvinge visse led til en ønsket position, uden at alle robotarmens bremses udløses.

Heavy friløb Hvis robotarmen er tændt, og bremserne er løsnet, kan leddene bevæges med kraft. Den krævede kraft til at igangsætte bevægelse afhænger af de kraftgrænser, der er angivet i sikkerhedsindstillingerne.

8. Installation

Beskrivelse

Installation af robotten kan kræve konfiguration og brug af indgangs- og udgangssignaler (I/O'er). Disse forskellige typer I/O'er og deres anvendelser er beskrevet i de følgende afsnit.

8.1. Elektriske advarsler og forholdsregler

Advarsler

Overhold følgende advarsler for alle grænsefladegrupper, herunder når du designer og installerer et program.



ADVARSEL

Manglende overholdelse af nogen af nedenstående vejledninger kan resultere i alvorlig personskade eller død, da sikkerhedsfunktionerne kan blive tilsidesat.

- Sikkerhedssignaler må aldrig tilsluttes en PLC, der ikke er en sikkerheds-PLC med det korrekte sikkerhedsniveau. Det er vigtigt at holde sikkerhedsinterfacets signaler adskilt fra de generelle I/O-interfacesignaler.
- Alle sikkerhedsrelaterede signaler skal konstrueres redundant (med to uafhængige kanaler).
- Hold de to uafhængige kanaler adskilt, så en enkelt fejl ikke kan føre til tab af sikkerhedsfunktionen.



Advarsel: ELEKTRICITET

Manglende overholdelse af nogen af nedenstående vejledninger kan resultere i alvorlig personskade eller død på grund af elektriske farer.

- Sørg for, at alt udstyr, der ikke er normeret til kontakt med vand, holdes tørt. Hvis vand trænger ind i produktet, skal produktet slukkes og strømkabler fjernes, hvorefter den lokale Universal Robots-serviceudbyder skal kontaktes.
- Brug kun de originale kabler, der følger med robotten. Brug ikke robotten til formål, hvor kablerne bliver udsat for bøjninger.
- Vær omhyggelig med at installere kablerne til robotens I/O. Metalpladen i bunden er beregnet til interfacekabler og -stik. Aftag pladen, før der bores huller. Kontroller, at alle spåner fra boringen er fjernet, før pladen monteres igen. Husk at bruge de rigtige størrelser kabelgennemføringer.

**FORSIGTIG**

Forstyrrende signaler af højere styrke end defineret i de specifikke IEC-standarder kan forårsage utilsigtede funktioner på robotten. Vær opmærksom på følgende:

- Robotten er blevet testet i henhold til internationale IEC-standarder for **EMC (Elektromagnetisk kompatibilitet)**. Meget høje signalstyrker eller hvis robotten er for udsat kan give den uoprettelige skader. EMC-problemer opstår normalt under svejsearbejder og vises normalt som fejlmeddelelser i loggen. Universal Robots kan ikke holdes ansvarlig for skader anrettet på grund af EMC-problemer.
- I/O-kabler, der går fra kontrollerskabet til andet maskinel og virksomhedsudstyr, må ikke være længere end 30m, medmindre der udføres yderligere tests.

**JORD**

Minus-forbindelser benævnes GND og er forbundet til robotbens afskærmning og kontrollerskabet. Alle nævnte GND-forbindelser er kun til strømforsyning og signalering. Til jordforbindelsen PE (Protective Earth) anvendes de M6 skrueforbindelser, der er mærket med jordsymboler inde i kontrollerskabet. Stel/jordlederen skal være normeret til mindst den højeste strømstyrke i systemet.

**LÆS MANUAL**

Visse I/O'er inde i kontrollerskabet kan konfigureres til enten normal eller sikkerhedsrelateret I/O. Læs og forstå hele afsnittet Elektrisk interface.

8.2. Kontrollerskabets forbindelsesporte

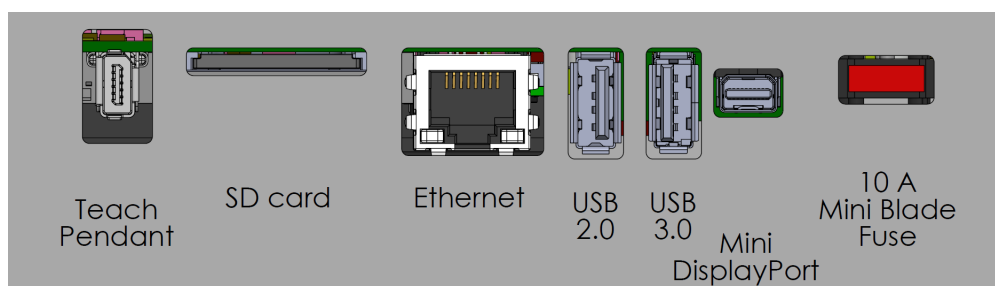
Beskrivelse

Undersiden af I/O-interfacegrupperne i kontrollerskabet er udstyret med eksterne forbindelsesporte og en sikring, der er beskrevet nedenfor. Der er afdækkede åbninger i bunden af kontrolboksens kabinet til at føre eksterne forbindelseskabler for at adgang til tilslutningsportene.

Eksterne forbindelsesporte

Portene til eksterne forbindelser er som følger:

- Programmeringskonsol-port til brug med programmeringskonsollen for at styre eller programmere robotarmen.
- SD-kortport til at indsætte et SD-kort.
- Ethernet-port som muliggør Ethernet-forbindelser.
- Mini Displayport som understøtter skærme, der bruger Displayport. Denne port kræver en aktiv konverter til at understøtte DVI eller HDMI.
- Mini-bladsikringen bruges, når en ekstern strømforsyning er tilsluttet.



BEMÆRK

Tilslutning eller frakobling af programmeringskonsollen, mens kontrollerskabet er tændt, kan forårsage skader på udstyret.

- Tilslut ikke en programmeringskonsol, mens kontrollerskabet er tændt.
- Sluk for kontrollerskabet, før du tilslutter en programmeringskonsol.



BEMÆRK

Manglende tilslutning af den aktive adapter før der tændes for kontrollerskabet, kan forhindre billedvisning på skærmen.

- Tilslut den aktive adapter, før du tænder for kontrollerskabet.
- I nogle tilfælde skal den eksterne skærm tændes før kontrollerskabet.
- Brug en aktiv adapter, der understøtter revision 1.2, da ikke alle adaptore fungerer problemfrit.

8.3. Ethernet

Beskrivelse

Ethernet-interfacet kan anvendes til:

- MODBUS, EtherNet/IP og PROFINET.
- Fjernstyringsåbning og -styring.

Ethernet-kablet forbindes ved at føre det gennem hullet i bunden af kontrollerskabet og stikke det i Ethernet-porten på undersiden af beslaget.

Udskift dækslet i bunden af kontrollerskabet med en passende kabelforskruning for at forbinde kablet til Ethernet-porten.



De elektriske specifikationer ses i tabellen nedenfor.

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Kommunikationshastighed	10	-	1000	Mb/s

8.4. Installation af 3PE programmeringskonsol

Beskrivelse 3-positionskontakt programmeringskonsollen (3PE TP) er en sikkerhedskritisk grænseflade designet til at forbedre manuel kontrol. 3PE-knapperne er integreret direkte i programmeringskonsollen og sikrer, at robotbevægelse kun kan initieres, når operatøren opretholder et kontrolleret greb.

8.4.1. Hardwareinstallation

Sådan fjerner du en programmeringskonsol



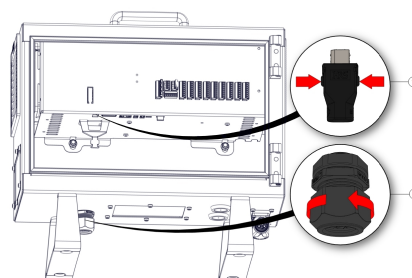
BEMÆRK

Udskiftning af programmeringskonsollen kan resultere i, at systemet rapporterer en fejl ved opstart.

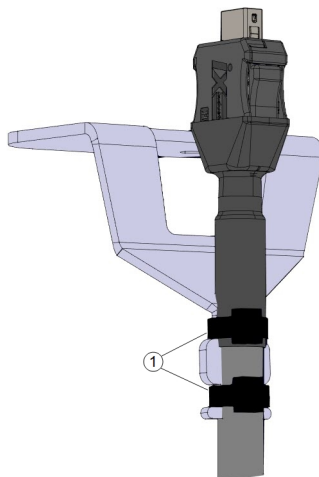
- Vælg altid den korrekte konfiguration for typen af programmeringskonsol.

For at fjerne standard-programmeringskonsollen:

1. Sluk kontrollerskabet, og tag netkablet ud af strømkilden.
2. Fjern og kassér de to kabelbånd, der bruges til montering af programmeringskonsollens kabler.
3. Tryk klemmerne ind på begge sider af programmeringskonsol-stikket som vist, og træk ned for at frakoble det fra programmeringskonsol-porten.
4. Åbn/løsn plastgennemføringen i bunden af kontrollerskabet, og fjern programmeringskonsol-stikket og kablet.
5. Fjern forsigtigt programmeringskonsol-kablet og programmeringskonsollen.



1	Clips	2	Plastgennemføring
---	-------	---	-------------------



1	Kabelbånd
---	-----------

Sådan installerer du en 3PE-programmeringskonsol

1. Før programmeringskonsol-stikket og -kablet ind gennem bunden af kontrollerskabet, og luk/stram plastgennemføringen helt til.
2. Skub programmeringskonsol-stikket ind i programmeringskonsol-porten for at oprette forbindelse.
3. Brug to nye kabelbindere til at montere programmeringskonsol-kablerne.
4. Tilslut netkablet til strømkilden og tænd for kontrollerskabet.

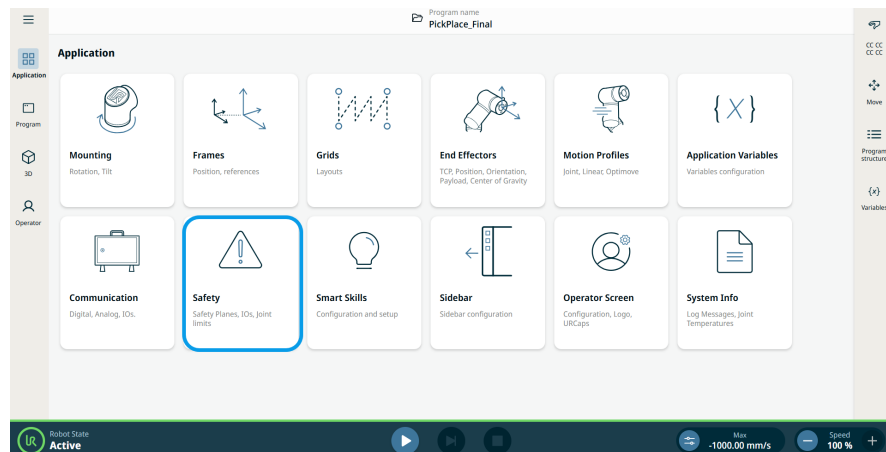
Der er altid et kabel på programmeringskonsollen, som man kan risikere at snuble over, hvis det ikke opbevares korrekt.

- Opbevar altid programmeringskonsol og kabel korrekt, så man ikke snubler over det.

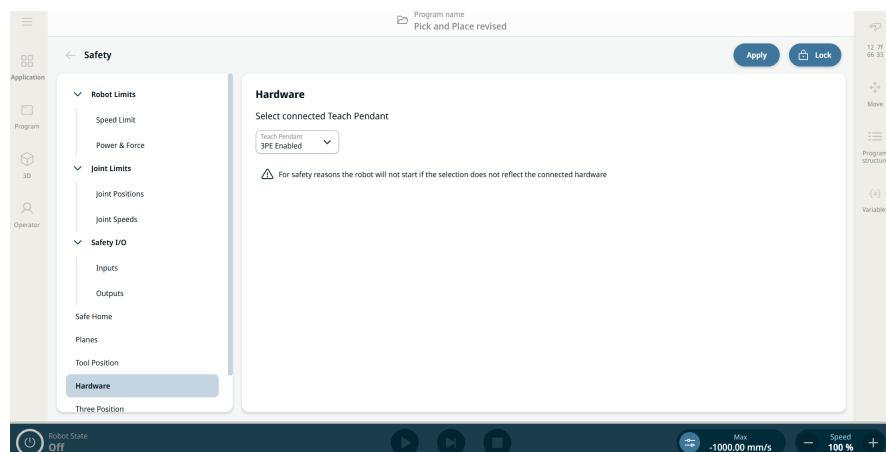
8.4.2. Softwareinstallation

For at konfigurere 3PE TP-softwaren

1. Tryk på **Applikation** på PolyScope, i menuen til venstre, og vælg **Sikkerhed**.



2. Tryk på knappen **Hardware** og **Lås op**.



3. Indtast adgangskoden, og tryk på **Bekræft**. Programmeringskonsol er nu aktiveret.
4. Tryk på **Anvend** for at genstarte systemet. PolyScope fortsætter med at køre.
5. Tryk på **Anvend og genstart** derefter **Bekræft konfiguration** for at fuldføre softwareinstallationen af 3PE programmeringskonsol.

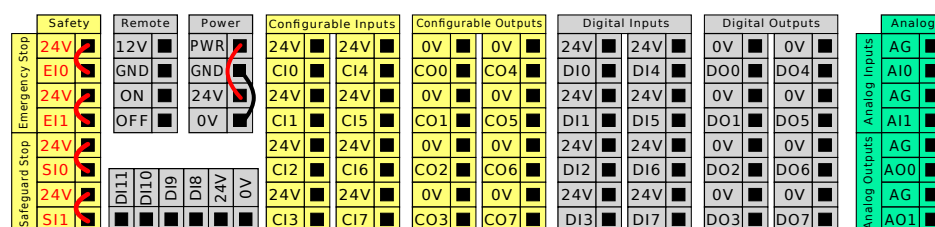
8.5. Kontroller I/O

Beskrivelse

Den elektriske grænseflade inde i kontrolboksen består af grupper af indgange og udgange **I/O**, der giver mulighed for kommunikation og konfigurationer mellem robotarmen og forskellige typer udstyr. I/O-grupperne omfatter:

- Digital (24V)
- Konfigurerbar (24V)
- Analog
- Sikkerhed (24V)

Nedenstående illustration viser layoutet på kontrollerens indvendige elektriske interfacegrupper. Overhold og fasthold formålet med farveskemaet, som illustreret nedenfor.



Gul med rød tekst	Dedikerede sikkerhedssignaler
Gul med sort tekst	Konfigurerbar til sikkerhed
Grå med sort tekst	Universelt digitalt I/O
Grøn med sort tekst	Universelt analogt I/O

I/O-grupper Du kan installere roboten i henhold til de elektriske specifikationer, som er de samme for alle tre angivne indgange.

- Sikkerhed I/O.
- Konfigurerbar I/O.
- Generel I/O.



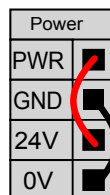
BEMÆRK

Konfigurerbar I/O er I/O konfigureret som enten sikkerhedsrelateret I/O eller normal I/O. Disse er gule terminaler med sort tekst.

Det er muligt at drive det digitale I/O fra en indbygget 24V strømforsyning eller fra en udvendig strømforsyning ved at konfigurere klemmerækken benævnt **Power**. Denne klemmerække består af fire terminaler. De øverste to (PWR og GND) er 24V og jord fra den indbyggede 24V strømforsyning. De nederste to terminaler (24V og 0V) i blokken er 24V indgangen til forsyning af I/O'en. Standardkonfigurationen bruger den interne strømforsyning.

Strømforsyning standard

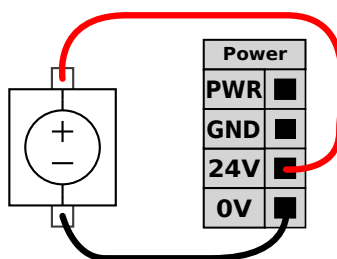
I dette eksempel bruger standardkonfigurationen den interne strømforsyning



Ekstern strømforsyning

Ved behov for større strømstyrke kan en udvendig strømforsyning tilsluttes som vist nedenfor.

Sikringen er af typen mini-blad med en normeret strømstyrke på højst 10 A og en normeret spænding på mindst 32 V. Sikringen skal være UL-mærket. Hvis sikringen overbelastes, skal den udskiftes.



I dette eksempel bruger konfigurationen en ekstern strømforsyning for mere strøm.

Strømforsyningsspecifikation

De elektriske specifikationer for både den indvendige og udvendige strømforsyning vises nedenfor.

Terminaler	Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Indvendig 24V strømforsyning					
[PWR - GND]	Spænding	23	24	25	V
[PWR - GND]	Strøm	0	-	2*	A
Krav til udvendig 24V input					
[24V - 0V]	Spænding	20	24	29	V
[24V - 0V]	Strøm	0	-	6	A

*3,5 A for 500 ms eller 33% arbejds cyklus.

Digital I/O-specifikation

De digitale I/O'er er konstrueret i overensstemmelse med IEC 61131-2. De elektriske specifikationer ses nedenfor.

Terminaler	Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Digitale udgange					
[COx / DOx]	Strøm*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Spændingsdyk	0	-	0,5	V
[COx / DOx]	Lækstrøm	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Funktion	-	PNP	-	Type
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	Type
Digitale indgange					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Spænding	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	OFF område	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	ON område	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Strøm (11-30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funktion	-	PNP +	-	Type
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Type

*For ohmske belastninger eller induktive belastninger på maksimalt 1H.

8.5.1. Digitalt input og output

Værktøjsudgang

Værktøjs-output indeholder to digitale output-felter, værktøjs-outputspænding og strømstyrkeindikator til strømforsyning samt dobbelt pinpower-omskifter.

- **Digital output (DO)** - kan indstilles uafhængigt til høj eller lav
- **Værktøjets udgangsspænding** - valgbar 0V, 12V og 24V. Denne indstilling er vedvarende trods genstart af robotens kontroller
- **Strømforsyning** - strømforbrugsindikator
- **Tobenet strøm** - bruges til at skifte mellem digitale udgange og strømkilde til værktøjet. Aktivisering af tobenet strøm deaktiverer digitale standardudgange til værktøj (DO)

Når en ny udgangskonfiguration er valgt, træder ændringerne i kraft. Den aktuelt indlæste installation ændres til at afspejle den nye konfiguration. Efter kontrol af, at værktøjsudgangene fungerer efter hensigten, skal du sørge for at gemme installationen for at undgå, at ændringer går tabt.

**Digital
indgang**

Du kan bruge den vandrette digitale indgangsblok (DI8-DI11), vist nedenfor, til kvadraturkodning af transportbåndssporing.

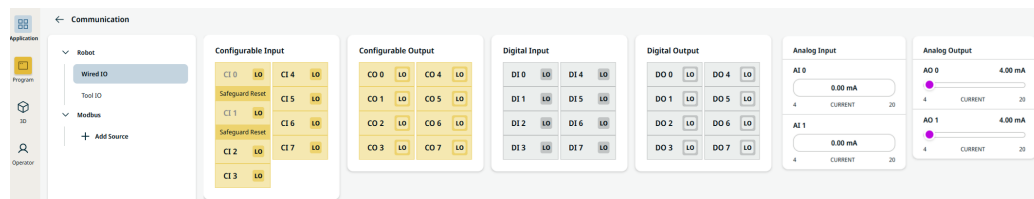
DI11	DI10	DI9	DI8	24V	0V
					

8.5.2. Fanen for ledningsforbundet I/O

Beskrivelse

Brug fanebladet for ledningsforbundet I/O til at overvåge og indstille live I/O-signalerne fra/til kontrolboksen.

Skærmen viser den aktuelle tilstand af I/O, herunder under programkørsel. Programmet stopper, hvis noget ændres under udførelsen. Ved programstop vil alle outputsignaler bevare deres tilstand. Skærmen opdateres ved 10 Hz, så et meget hurtigt signal vises muligvis ikke korrekt.



Konfigurerbare I/O'er

Konfigurerbare I/O'er kan reserveres til særlige sikkerhedsindstillinger, der er defineret i I/O-opsætningen. Under dem der er reserveret, vil have navnet på sikkerhedsfunktionen i stedet for et standardmæssigt eller brugerdefineret navn.

Konfigurerbare input, der er reserveret til sikkerhedsindstillinger, kan ikke slås til og fra og vises kun som LED'er.

For ikke-reserverede I/O'er er der følgende muligheder:

- Start program
- Stop program
- Sæt program på pause
- Friløb

Digitale I/O

DI har følgende valgmuligheder:

- Start program
- Stop program
- Sæt program på pause
- Friløb

Alle DI'er er forudindstillet til Lav.

Alle DO'er er indstillet uafhængigt til enten høj eller lav.

Analoge I/O'er

De analoge I/O'er kan indstilles til enten strøm [4-20mA] eller spænding [0-10V] udgang. Disse indstillinger er vedvarende trods genstart af robotens kontroller og gemmes i installationen.

8.5.3. Drevstrøm-indikator

Beskrivelse

Drevstrøm-indikatoren er et lys, der tændes, når robotarmen er tændt, eller når der er strøm til robotkablet. Når robotarmen er slukket, slukkes drevstrøm-indikatoren.

Drevstrøm-indikatoren er tilsluttet via de digitale udgange. Det er ikke en sikkerhedsfunktion og bruger ikke sikkerheds-I/O'er.

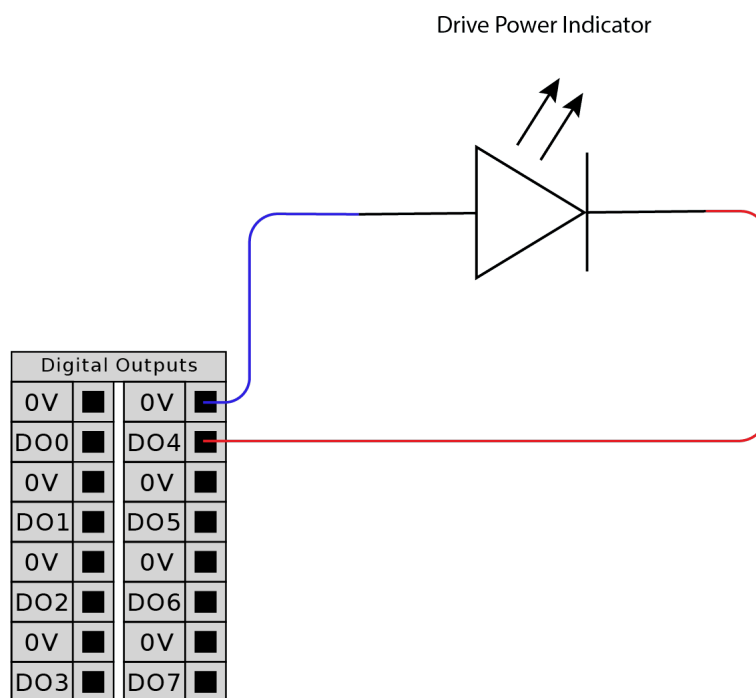
Indikator

Drevstrøm-indikatoren kan være et lys, der kan fungere ved 24VDC.

Sådan indstilles indikatoren

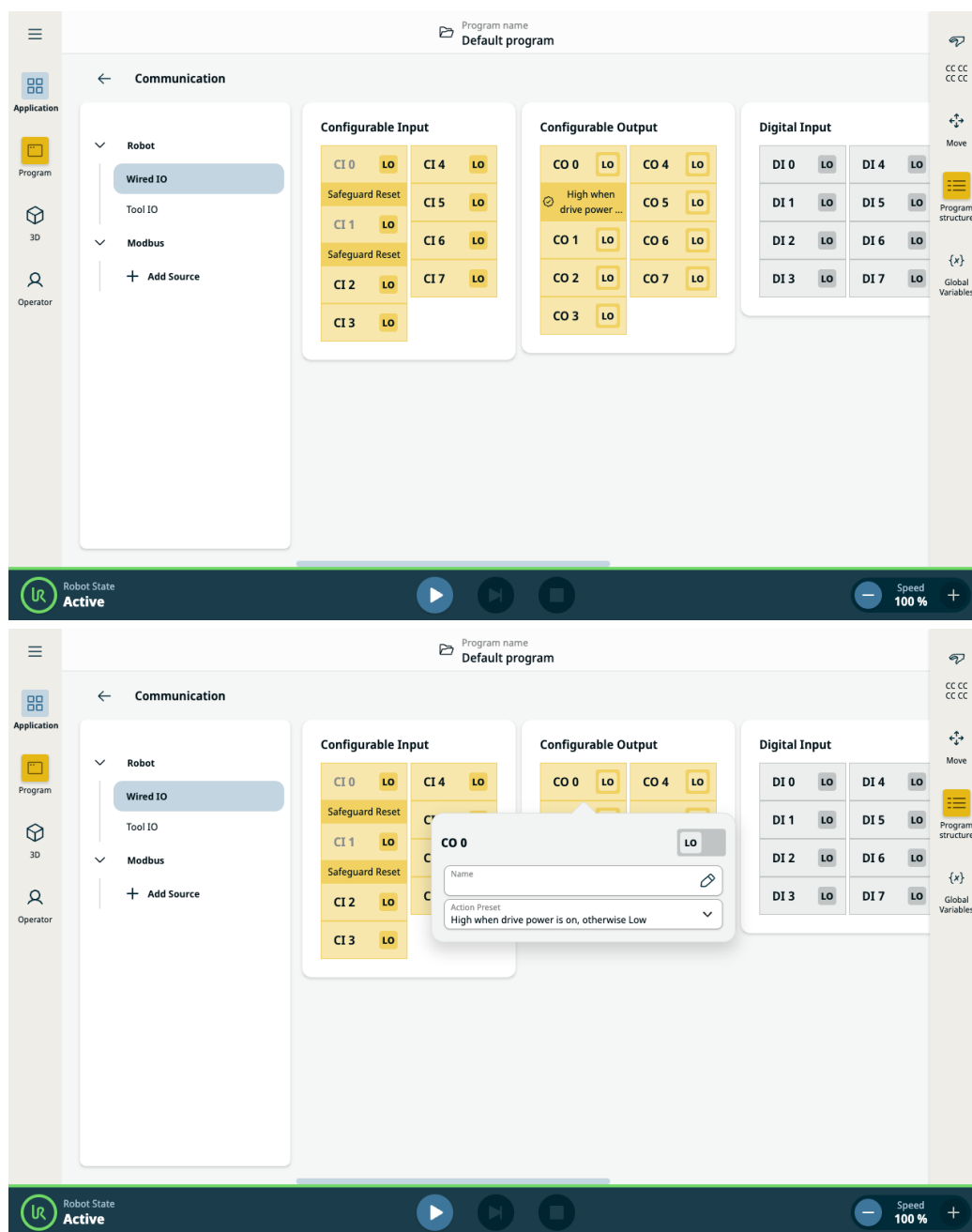
Opsætning af indikatoren kræver lys og ledninger til udgangene.

1. Tilslut din drevstrøm-indikator til de digitale udgange som vist på billedet nedenfor.
2. Kontroller, at drevets strømindikator er korrekt tilsluttet.
 - Du kan tænde robotarmen og kontrollere, at lyset tændes.
 - Du kan slukke robotarmen og kontrollere, at lyset slukkes.



Sådan konfigureres indikatoren

1. Tryk på **Applikation** i navigationsmenuen.
2. Vælg **Kommunikation**.
3. Vælg **Kabelforbundet IO** i sidemenueen.
4. Rul til den ønskede udgangstype, og tryk for at vælge et af følgende:
 - Konfigurerbar udgang
 - Digitalt output
 - Analog udgang
5. Vælg **Handlingsforudindstilling**
Du kan navngive det valgte output
6. I rullemenuen skal du vælge **Høj, når strøm til drevet er slået til, ellers lav**.



8.6. Sikkerheds I/O

Sikkerheds I/O

I dette afsnit beskrives dedikeret sikkerhedsindgang (gul terminal med rød tekst) og konfigurerbar I/O (gule terminaler med sort tekst) når konfigureret som sikkerheds-I/O. Sikkerhedsanordninger og -udstyr skal monteres i henhold til sikkerhedsinstrukserne og risikovurderingen i kapitel Sikkerhed.

Alle sikkerheds-I/O er parrede (redundante), så en enkelt fejl medfører ikke tab af sikkerhedsfunktionen. Sikkerheds-I/O skal dog holdes adskilt som to separate kredse.

De permanente sikkerhedsinput-typer er:

- **Robot Nødstop** kun til nødstopudstyr
- **Beskyttelsesstop** for beskyttende enheder

Tabel Funktionsforskellen vises nedenfor.

	Nødstop	Beskyttelsesstop	3PE Stop
Robot stopper bevægelse	Ja	Ja	Ja
Programafvikling	Pauserer	Pauserer	Pauserer
Kørselsstrøm	Off	On	On
Nulstil	Manuel	Automatisk eller manuel	Automatisk eller manuel
Hyppighed for brug	Sjælden	Alle cyklusser til sjælden	Alle cyklusser til sjælden
Kræver ny initialisering	Udløs kun bremses	Nej	Nej
Stopkategori (IEC 60204-1)	1	2	2
Præstationsniveau for overvågningsfunktion (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

Sikkerhedsadvarsel

Brug den konfigurerbare I/O til at opsætte yderligere sikkerheds I/O funktionalitet, for eksempel en nødstopudgang. Brug PolyScope-grænsefladen til at definere et sæt konfigurerbare I/O til sikkerhedsfunktioner.



FORSIGTIG

Manglende regelmæssig verificering og test af sikkerhedsfunktionerne kan føre til farlige situationer.

- Sikkerhedsfunktionen skal kontrolleres, før robotten sættes i drift.
- Sikkerhedsfunktionerne skal testes jævnligt.

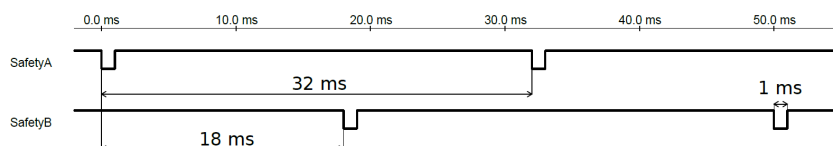
OSSD-sig- naler

Alle konfigurerede og permanente sikkerhedsindgange filtreres for at tillade brug af OSSD-sikkerhedsudstyr med impulslængder under 3 ms. Sikkerhedsindgangen aflæses hvert millisekund, og indgangens status bestemmes ud fra det oftest sete indgangssignal over de seneste 7 millisekunder.

OSSD-sikkerhedssignaler

Du kan konfigurere kontrolboksen til at udsende OSSD-impulser, når en sikkerhedsudgang er inaktiv/høj. OSSD-impulser registrerer kontrolboksens evne til at gøre sikkerhedsudgange aktive/lave. Når OSSD-impulser er aktiveret for en udgang, genereres en 1 ms lav impuls på sikkerhedsudgangen en gang hver 32 ms. Sikkerhedssystemet registrerer, når en udgang er tilsluttet en forsyning og lukker robotten ned.

Illustrationen nedenfor viser: tiden mellem impulser på en kanal (32 ms), impulslængden (1 ms) og tiden fra en impuls på den ene kanal til en impuls på den anden kanal (18 ms)



For at aktivere OSSD for sikkerhedsoutput

1. I toppanelet tryk på **Installation** og vælg **Sikkerhed**.
2. Under **Sikkerhed** skal man vælge **I/O**.
3. Vælg det ønskede OSSD-afkrydsningsfelt under Udgangssignal på I/O-skærmen. Du skal tildele udgangssignalet for at aktivere OSSD-afkrydsningsfelterne.

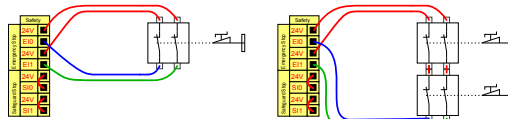
Standardsikkerhedskonfiguration

Robotten leveres med en standardkonfiguration, der muliggør drift uden yderligere sikkerhedsudstyr.

Safety	
Emergency Stop	24V
	EI0
Emergency Stop	24V
	EI1
Safeguard Stop	24V
	SI0
Safeguard Stop	24V
	SI1

Tilslutning af nødstopknapper

I næsten alle anlæg er det nødvendigt at bruge en eller flere ekstra nødstopknapper. Nedenstående illustration viser, hvordan én eller flere nødstopknapper kan forbindes.

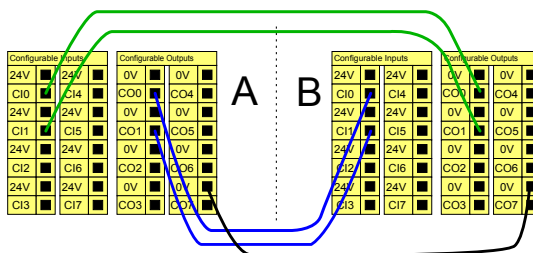


Deling af nødstop med andre maskiner

Du kan konfigurere en delt nødstopfunktion mellem robotten og andre maskiner ved at konfigurere følgende I/O-funktioner via den grafiske brugerflade. Robotnødstop-indgangen kan ikke deles. Hvis mere end to UR-robotter eller andre maskiner skal forbindes, skal der bruges en sikkerheds-PLC til at styre nødstop-signalerne.

- Konfigurerbart indgangspar: Eksternt nødstop.
- Konfigurerbart udgangspar: Systemstop.

Nedenstående illustration viser, hvordan to UR robotter deler deres nødstopfunktioner. I dette eksempel er de konfigurerede I/O'er CI0-CI1 og CO0-CO1.



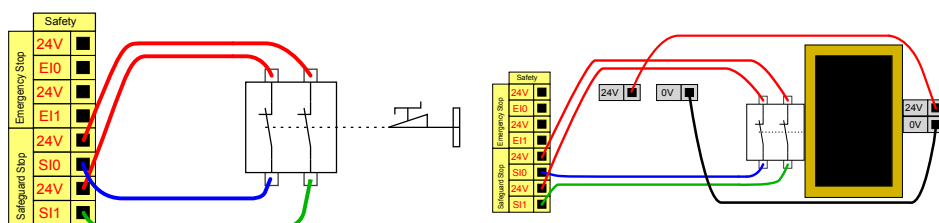
Sikkerhedsstop med automatisk genstart

Denne konfiguration er kun beregnet til anvendelser, hvor operatøren ikke kan gå gennem døren og lukke den bag sig. Den konfigurerbare I/O anvendes til at opsætte en nulstillingsknap uden for døren til genaktivering af robotfunktionen. Robotten genoptager automatisk driften, når signalet er genetableret.



ADVARSEL

Denne konfiguration må ikke bruges, hvis signalet kan genetableres inden for det sikrede område.

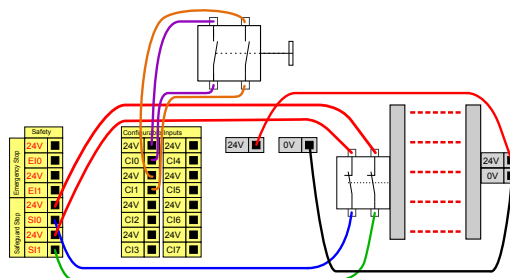


I dette eksempel en dørkontakt som en grundlæggende sikkerhedsanordning, hvor robotten stoppes, når døren åbnes.

I dette eksempel en sikkerhedsmåtte, som er en sikkerhedsanordning, hvor automatisk genoptagelse er passende. Dette eksempel gælder også for en sikkerhedslaserscanner.

Sikkerhedsstop med nulstillingsknap

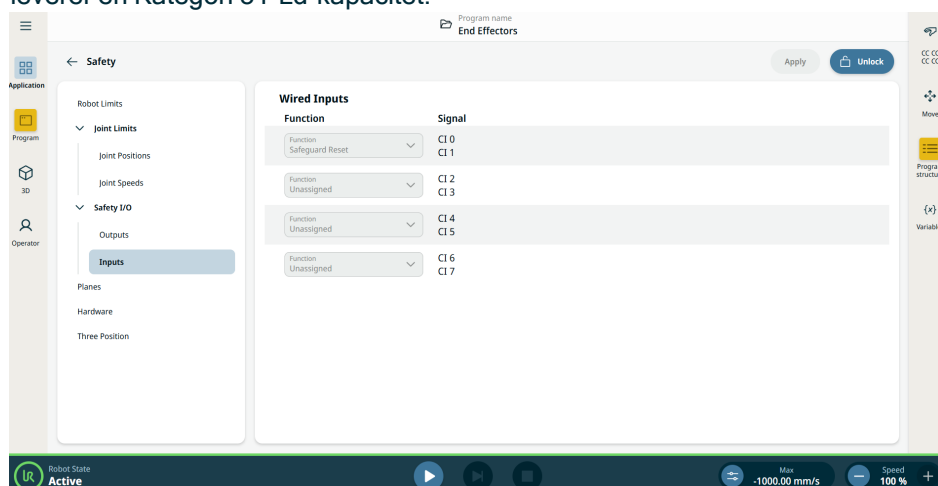
Hvis sikkerhedsinterfacet anvendes til at interagere med et lysgardin, kræves en nulstilling uden for det sikre område. Nulstillingsknappen skal være en tokenalstype. I dette eksempel er I/O'en CI0-CI1 konfigureret til nulstilling.



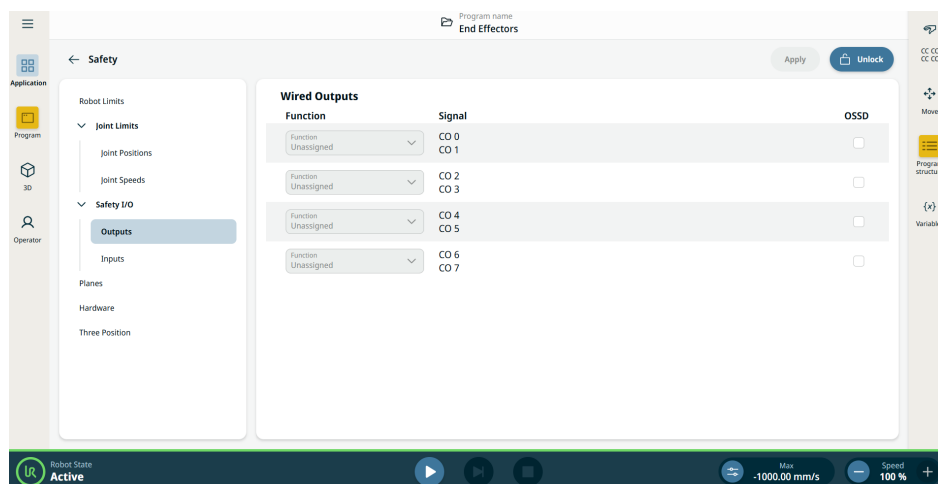
8.6.1. Sikkerheds-I/O-signaler

Beskrivelse

I/O er opdelt mellem indgange og udgange og er sammensat i par, så hver funktion leverer en Kategori 3 PLd-kapacitet.



PolyScope X-skærm, der viser input-signalerne.



BEMÆRK

Når du starter programmer fra en I/O eller feltbusindgang, kan robotten begynde at bevæge sig fra den position, den har, det vil ikke være nødvendigt at udføre nogen manuel bevægelse til det første vipunkt via PolyScope.

Kontrolboks Inputtene er beskrevet i nedenstående tabeller:

**Indgang
e**

Nødstopknap	Udfører et kategori 1-stop (IEC 60204-1), som sender informationer til andre maskiner via udgangen for Systemstop, hvis denne udgang er defineret. Der indledes et stop i alle enheder, der er forbundet med udgangen.
Robot Nødstop	Udfører et kategori 1-stop (IEC 60204-1) via kontrollerskabets indgang, som sender informationer til andre maskiner via udgangen for Systemnødstop, hvis denne udgang er defineret.
Eksternt nødstop	Udfører kun et kategori 1-stop (IEC 60204-1) på robotten.
Reduceret	Alle sikkerhedsgrænser kan anvendes mens robotten bruger en Normal konfiguration eller en Reduceret konfiguration. Hvis det er konfigureret, skifter sikkerhedssystemet til reduceret konfiguration, når det modtager et lavt signal på indgangene. Robotarmen decelererer for at opfylde de reducerede parametre. Sikkerhedssystemet sørger for, at robotten er inden for reducerede grænser mindre end 0,5 sek. efter, at indgangen udløses. Hvis robotarmen fortsætter med at overtræde nogen af de reducerede grænser, udløses et kategori 0 stop. Udløserplaner kan også udløse en overgang til den reducerede konfiguration. Sikkerhedssystemet overgår til den normale konfiguration på samme måde.

Kontrol Inputtene er beskrevet i nedenstående tabel:

boks
Indgan
ge

Driftstilstand	Når et eksternt tilstandsvalg bruges, skifter det mellem automatisk tilstand og manuel tilstand . Robotten er i automatisk tilstand, når indgangen er <i>lav</i> , og i manuel tilstand, når indgangen er <i>høj</i> .
Nulstilling af sikkerhedsforanstaltning	Genstarter fra tilstanden Beskyttelsesstop, når der forekommer en stigende kant på indgangen Nulstilling af beskyttelse. Når et beskyttelsesstop forekommer, sikrer denne indgang, at tilstanden Beskyttelsesstop fortsætter, indtil en nulstilling udløses.
Beskyttelse	Et stop udløst af et beskyttelsesinput. Udfører en stopkategori 2 (IEC 60204-1) i alle tilstande, når den udløses af en beskyttelse.
Automatisk tilstand Beskyttelsesstop	Udfører KUN et kategori 2-stop (IEC 60204-1) i automatisk tilstand. <i>Beskyttelsesstop i automatisk tilstand</i> kan kun vælges, når en 3-positionskontakt er konfigureret og installeret.
Nulstilling af automatisk tilstandssikring	Genstarter fra tilstanden Beskyttelsesstop i automatisk tilstand, når der forekommer en stigende kant på indgangen Nulstilling af beskyttelse i automatisk tilstand.
Freedrive på robot	Du kan konfigurere Friløb-indgangen til at aktivere og bruge Friløb uden at der trykkes på Friløb-knappen på en standard-programmeringskonsol (TP), eller uden at det er nødvendigt at trykke på og holde en af knapperne på 3PE TP'en i let tryk-positionen.
3-positionskontakt	I manuel tilstand skal der trykkes på en ekstern 3-positionskontakt, og den skal holdes halvt trykket ind for at bevæge robotten. Hvis du bruger en indbygget 3-positionskontakt, skal der trykkes på knappen, og den skal holdes i midterpositionen for at bevæge robotten.



ADVARSEL

Når standard-nulstilling af beskyttelse er deaktiveret, sker der en automatisk nulstilling, når beskyttelsen ikke længere udløser et stop.

Dette kan ske, hvis en person passerer gennem beskyttelsesområdet.

Hvis en person ikke registreres af beskyttelsen, og personen udsættes for farer, er automatisk nulstilling forbudt ifølge standarderne.

- Brug kun den eksterne nulstilling for at sikre nulstilling, når ingen person er udsat for farer.



ADVARSEL

Når automatisk tilstand-beskyttelsesstop er aktiveret, udløses et beskyttelsesstop ikke i manuel tilstand.

Kontrol boks udgang e Alle sikkerhedsudgange går lav i tilfælde af brud på eller fejl i sikkerhedssystemet. Dette betyder, at systemstop-udgangen indleder et stop, selv når et E-stop ikke udløses.

Du kan anvende følgende sikkerhedsfunktioner for udgangssignaler. Alle signaler vender tilbage til lav, når den tilstand, der udløste det høje signal, afsluttes:

¹ System stop	Signalet <i>Lavt</i> , når sikkerhedssystemet er udløst, så det er i stoppet tilstand, herunder også via indgangen for robotnødstop eller nødstopknappen. Hvis nødstoppet tilstand udløses af Systemstop-indgangen, gives der ikke noget lavt signal for at undgå fastlåsnings.
Robotbevægelse	Signalet sig er <i>Lavt</i> , hvis robotten bevæger sig, ellers højt.
Robotten stopper ikke	Signal er <i>højt</i> , når robotten er standset eller er i gang med at standse pga. aktivering af nødstop eller beskyttelsesstop. Ellers vil den være logisk lav.
Reduceret	Signalet er <i>Lavt</i> , når reducerede parametre er aktive, eller hvis sikkerhedsindgangen er konfigureret med et reduceret input, og signalet er i øjeblikket lavt. Ellers er signalet højt.
Ikke reduceret	Dette er det modsatte af Reduceret, som er defineret ovenfor.
Sikkert hjem	Signalet er <i>Høj</i> , hvis robotarmen er stoppet og er placeret i den konfigurerede Sikker Hjem-position. Ellers er signalet logisk <i>lavt</i> . Dette bruges ofte, når UR-robotter integreres med mobile robotter.
3-positions aktivering stoppet	Signalet er lavt, når et 3-position stop er aktivt, ellers højt.
Ikke 3-positions aktivering stoppet	Signalet er lavt, når et 3-position stop er inaktivt, ellers højt.



BEMÆRK

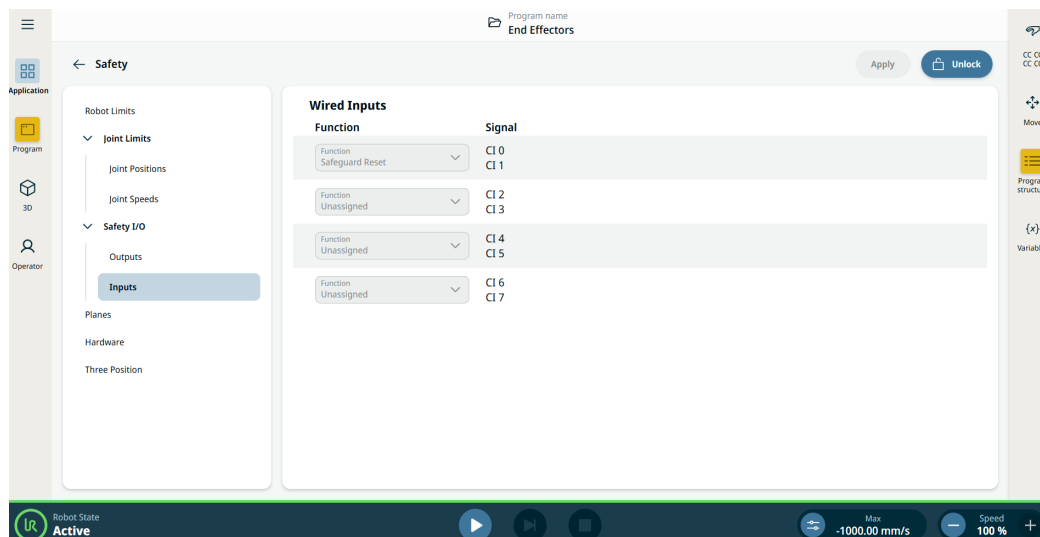
Eventuelle eksterne maskiner, som modtager nødstop-tilstanden fra robotten gennem udgangen Systemstop, skal overholde ISO 13850. Dette er særligt nødvendigt i opsætninger, hvor indgangen for robotnødstop er forbundet til et eksternt nødstop. I sådanne tilfælde bliver systemstop-udgangen høj, når det eksterne nødstop udløses. For at overholde sikkerhedsstandarderne er det derfor et krav, at der skal en manuel indblanding til, for at den eksterne maskine kan genoptage arbejde. For at overholde sikkerhedsstandarderne er det derfor et krav, at der skal en manuel indblanding til, for at den eksterne maskine kan genoptage arbejde.

¹Systemstop blev tidligere kaldet "System Nødstop" for Universal Robots robotter. PolyScope kan vise "Systemnødstop".

8.6.2. I/O-op sætning

Beskrivelse

Brug skærbilledet I/O-op sætning til at definere I/O-signaler og konfigurere handlinger med fanebladet I/O . Typerne af I/O-signaler er anført under **Input** og **Output**.



BEMÆRK

Når du starter programmer fra en I/O eller feltbusindgang, kan robotten begynde at bevæge sig fra den position, den har, det vil ikke være nødvendigt at udføre nogen manuel bevægelse til det første viapunkt via PolyScope.

Indgange

1. Gå til Applikationsfanen.
2. Gå til Sikkerhed.
3. Tryk på **Indgange** i afsnittet **Sikkerhedsindgange**.
4. Lås op for indstillingerne.
5. Tildel en funktion til signalgruppen.

Se I/O-signalerne for sikkerhed for en beskrivelse af sikkerhedsfunktionen.

**Tilgængelige
indgangshandlinger**

Kommando	Handling
Start	Starter eller genoptager det nuværende program på en stigende kant (kun aktiveret i Fjernstyring)
Stop	Stopper det aktuelle program på en stigende kant
Sæt på pause	Sætter det aktuelle program på pause på en stigende kant
Friløb	Når indgangen er høj, overgår robotten til Friløb (svarer til Friløb -knappen). Indgangen ignoreres, hvis andre betingelser ikke tillader Friløb.


ADVARSEL

Hvis robotten stoppes, mens du bruger startinputhandlingen, bevæger robotten sig langsomt til programmets første waypoint, før programmet udføres. Hvis robotten er sat på pause, mens du bruger indgangshandlingen Start, bevæger robotten sig langsomt til den position, hvorfra den blev sat på pause, før programmet genoptages.

Udgange

1. Gå til Applikationsfanen.
2. Gå til Sikkerhed.
3. Tab udgange i afsnittet Sikkerhed I/O.
4. Lås op for indstillingerne.
5. Tildel en funktion til signalgruppen.

Du kan aktivere OSSD på hvert udgangssignal.

Se I/O-signalerne for sikkerhed for en beskrivelse af sikkerhedsfunktionen.

**Tilgængelige
udgangshandlinger**

Handling	Outputtilstand	Programtilstand
Lav, når den ikke kører	LO	Stoppet eller sat på pause
Høj, når den ikke kører	HI	Stoppet eller sat på pause
Høj, når du kører, lav, når du stopper	LO HI	Kører, Stoppet eller sat på pause
Lavt på ikke-planlagt stop	LO	Programmet blev opsagt ikke-planlagt
Lavt på uplanlagt stop, ellers højt	LO HI	Programmet blev opsagt ikke-planlagt Kører, er stoppet eller er sat på pause
Kontinuerlig puls	Skifter mellem høj og lav	Kører (sæt programmet på pause eller stop det for at opretholde pulstilstanden)

**Årsag til
programafslutning**

En ikke-planlagt afslutning af programmet kan forekomme af en af nedenstående årsager:

- Robotstop
- Fejl
- Overtrædelse
- Kørselsundtagelse

8.6.3. Brug af I/O til valg af tilstand

Beskrivelse

Robotten kan konfigureres til at skifte mellem driftstilstande uden at bruge programmeringskonsollen. Det betyder, at brug af programmeringskonsol er forbudt, når du skifter fra automatisk tilstand til manuel tilstand og fra manuel tilstand til automatisk tilstand.

Skift af tilstande uden brug af programmeringskonsollen kræver sikkerheds-I/O-konfiguration og en sekundær enhed som tilstandsvælger.

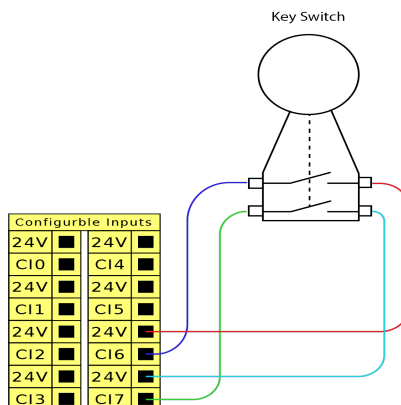
Valg af tilstand

Tilstandsvælgeren kan være en nøgleafbryder med et redundant elektrisk layout eller med signaler fra en dedikeret sikkerheds-PLC.

Sådan bruger du tilstandsvælgeren

Brug af tilstandsvælgeren, såsom en nøglekontakt, forhindrer programmeringskonsollen i at blive brugt til at skifte mellem tilstandene.

1. Tilslut din tilstandsvælger til indgangene som vist på billedet nedenfor.
2. Kontroller, at tilstandsvælgeren er korrekt tilsluttet og konfigureret.



**Sådan konfigureres
de tilsluttede
sikkerhedsindgange**

Konfiguration af sikkerhedsindgangene til den sekundære enhedsforbindelse kræver oplåsning af sikkerheds-I/O-skærmen.

1. I hovednavigationen skal du trykke på **Applikation**.
2. Vælg **Sikkerhed**, og tryk på **Lås op**.
Skriv din adgangskode for at låse sikkerhedsskærmen op, når du bliver bedt om det.
Hvis du ikke tidligere har defineret en adgangskode, skal du bruge standardadgangskoden: `ursafe`.
3. Under Sikkerhed I/O skal du vælge **Indgange**.
4. Vælg et af indgangssignalerne ved at trykke på en af Input-rullemenuerne.
5. Vælg **Driftstilstand** på rullelisten.
6. Tryk på **Anvend** og lad robotten genstarte.
7. Tryk på **Bekræft sikkerhedskonfiguration**.
Du kan nu kun bruge den sekundære enhed til at vælge og/eller skifte mellem driftstilstande.

Når indgangen er tildelt den sekundære enhed, deaktiveres skift af tilstande via programmeringskonsol. Hvis der gøres et forsøg på at bruge programmeringskonsollen til at skifte tilstand, vises en meddelelse, der bekræfter, at programmeringskonsollen ikke kan bruges til at ændre driftstilstand.

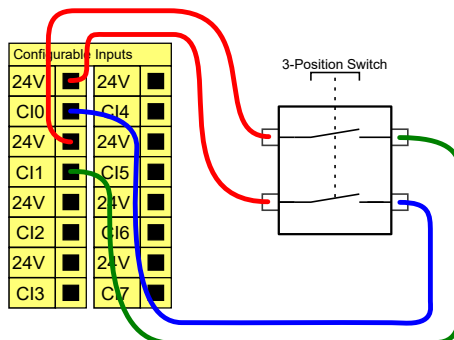
8.6.4. 3-positionskontakt

Beskrivelse

Robotten er udstyret med en aktiveringsenhed i form af 3PE programmeringskonsol. Kontrollerskabet understøtter følgende konfigurationer for aktiveringskontakt:

- 3PE-programmeringskonsol
- Ekstern 3-positionskontakt
- Ekstern tre-positionskontakt og 3PE programmeringskonsol

Nedenstående illustration viser, hvordan en 3-positionskontakt-indgang tilsluttes.



Bemærk: De to indgangskanaler til 3-positionskontaktens indgang har en uenighedstolerance på 1 sekund.



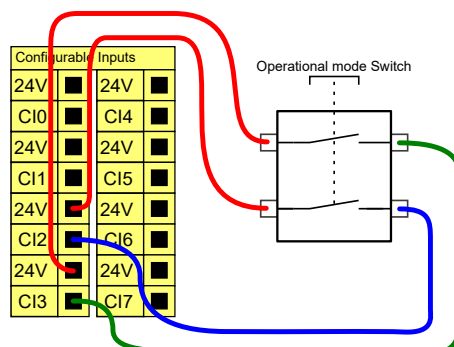
BEMÆRK

UR-robotens sikkerhedssystem understøtter ikke flere eksterne 3-positionskontakter.

Kontakt til driftstilstand

Brug af en 3-positionskontakt kræver brug af en driftstilstand-kontakt.

Illustrationen nedenfor viser en kontakt til driftstilstand.



8.7. Universelt digitalt I/O

Beskrivelse

Startskærmen indeholder indstillinger til automatisk indlæsning og start af et standardprogram og til automatisk initialisering af robotarmen ved opstart.

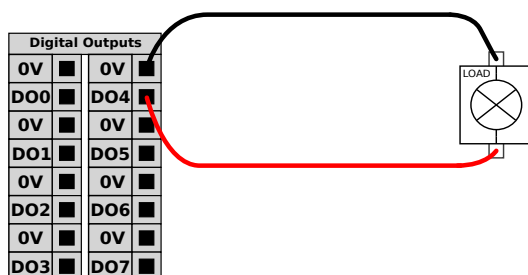
Universelt digitalt I/O

I dette afsnit beskrives den universelle 24V I/O (grå terminaler) og det konfigurerbare I/O (gule terminaler med sort tekst) når den ikke er konfigureret som sikkerheds I/O.

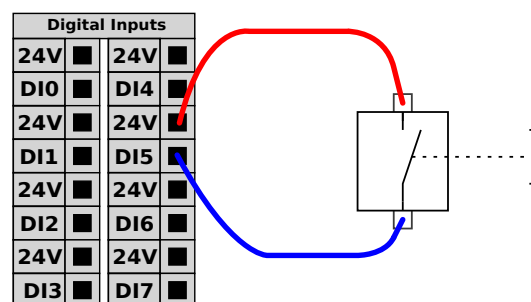
De universelle I/O'er kan anvendes til at drive udstyr som pneumatikrelæer direkte eller til kommunikation med andre PLC-systemer. Alle digitale output kan deaktiveres automatisk, hvis programafviklingen standses.

I denne tilstand er udgangen altid lav, når et program ikke kører. Eksempler vises i de efterfølgende underafsnit.

Disse eksempler benytter almindelige digitale output, men alle konfigurerbare output kunne også være brugt, hvis de ikke er konfigureret til at udføre en sikkerhedsfunktion.



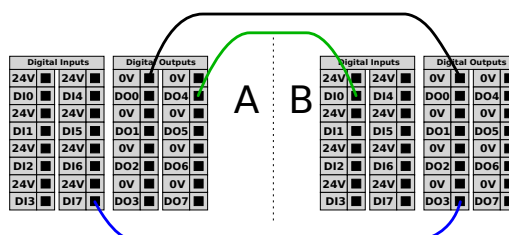
I dette eksempel styres en belastning fra en digital udgang, når denne er forbundet.



I dette eksempel forbindes en simpel knap til en digital indgang.

Kommunikation med andre maskiner eller PLC'er

Du kan bruge den digitale I/O til at kommunikere med andet udstyr, hvis der etableres en fælles jord (GND 0V), og hvis maskinerne anvender PNP-teknologi. Se nedenstående.



BEMÆRK

Brug skærmede kabler til at forbinde digitale I/O'er.

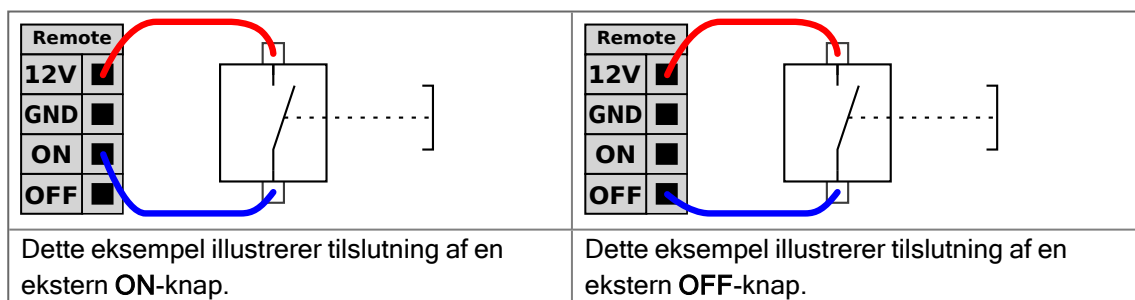
8.7.1. Fjernstyret ON/OFF-styring

Beskrivelse Brug fjernstyret **ON/OFF**-styring til at tænde og slukke kontrollerskabet uden brug af programmeringskonsollen. Dette anvendes typisk:

- Når programmeringskonsollen er utilgængelig.
- Når et PLC-system skal have fuld kontrol.
- Når flere robotter skal tændes og slukkes samtidigt.

Fjernstyring **ON/OFF**-fjernstyringen har en 12V hjælpestrømforsyning, der holdes aktiv, når kontrollerskabet slukkes. **ON**-indgang er kun beregnet til kortvarig aktivering og fungerer på samme måde som **POWER**-knappen. **OFF**-indgangen kan holdes nede efter ønske. Brug softwarefunktion til at indlæse og starte programmer automatisk. De elektriske specifikationer ses nedenfor.

Terminaler	Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
[12V - GND]	Spænding	10	12	13	V
[12V - GND]	Strøm	-	-	100	mA
[ON / OFF]	Inaktiv spænding	0	-	0,5	V
[ON / OFF]	Aktiv spænding	5	-	12	V
[ON / OFF]	Indgangsstrøm	-	1	-	mA
[ON]	Aktiveringstid	200	-	600	ms



FORSIGTIG

Vedvarende tryk og hold på tænd/sluk-knappen **SLUKKER** kontrollerskabet uden at gemme.

- Undlad at trykke på og holde **TÆND**-indgangen eller **TÆND/SLUK**-knappen uden at gemme.
- Brug **FRA**-indgangen til fjernstyring af slukning, for at lade kontrollerskabet gemme filerne og lukke korrekt ned.

8.8. Universelt analogt I/O

Beskrivelse

Det analoge I/O-interface er den grønne terminal. Den bruges til at indstille eller måle spændingen (0-10V) eller strømmen (4-20mA) til og fra andet udstyr.

Følgende retningslinjer anbefales for at opnå højest mulig nøjagtighed.

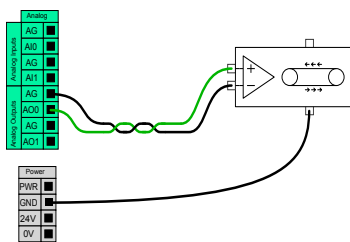
- Benyt AG terminalen tættes på I/O'en. Parret deler et fælles tilstandsfilter.
- Brug samme GND (0V) til udstyr og kontrollerskab. Den analoge I/O er ikke galvanisk isoleret fra kontrollerskabet.
- Brug et skærmet kabel. Forbind skærmen til GND-terminalen på den terminal, der kaldes **Power**.
- Brug udstyr, der virker i strømtilstand. De aktuelle signaler er mindre følsomme over for forstyrrelser.

Elektriske specifikationer

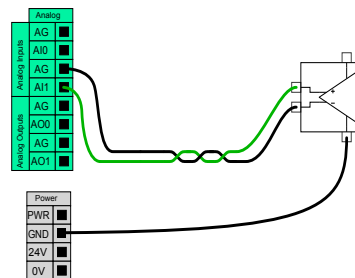
I den grafiske brugerflade kan du vælge indgangstilstande. De elektriske specifikationer ses nedenfor.

Terminaler	Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
<i>Analog indgang i strømtilstand</i>					
[AIx - AG]	Strøm	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Modstand	-	20	-	Ohm
[AIx - AG]	Opløsning	-	12	-	bit
<i>Analog indgang i spændingstilstand</i>					
[AIx - AG]	Spænding	0	-	10	V
[AIx - AG]	Modstand	-	10	-	kOhm
[AIx - AG]	Opløsning	-	12	-	bit
<i>Analog udgang i strømtilstand</i>					
[AOx - AG]	Strøm	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Spænding	0	-	24	V
[AOx - AG]	Opløsning	-	12	-	bit
<i>Analog udgang i spændingstilstand</i>					
[AOx - AG]	Spænding	0	-	10	V
[AOx - AG]	Strøm	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Modstand	-	1	-	Ohm
[AOx - AG]	Opløsning	-	12	-	bit

Analog output og Analog input



Dette eksempel illustrerer styring af et transportbånd med en analog indgang til hastighedsstyring.



Dette eksempel illustrerer tilslutning af en analog sensor.

8.9. Fjerntilstand i sikkerhedsoversigt

Beskrivelse

Når fjerntilstand er aktiveret, kan eksterne enheder oprette forbindelse til vigtige tjenester såsom den primære grænseflade.

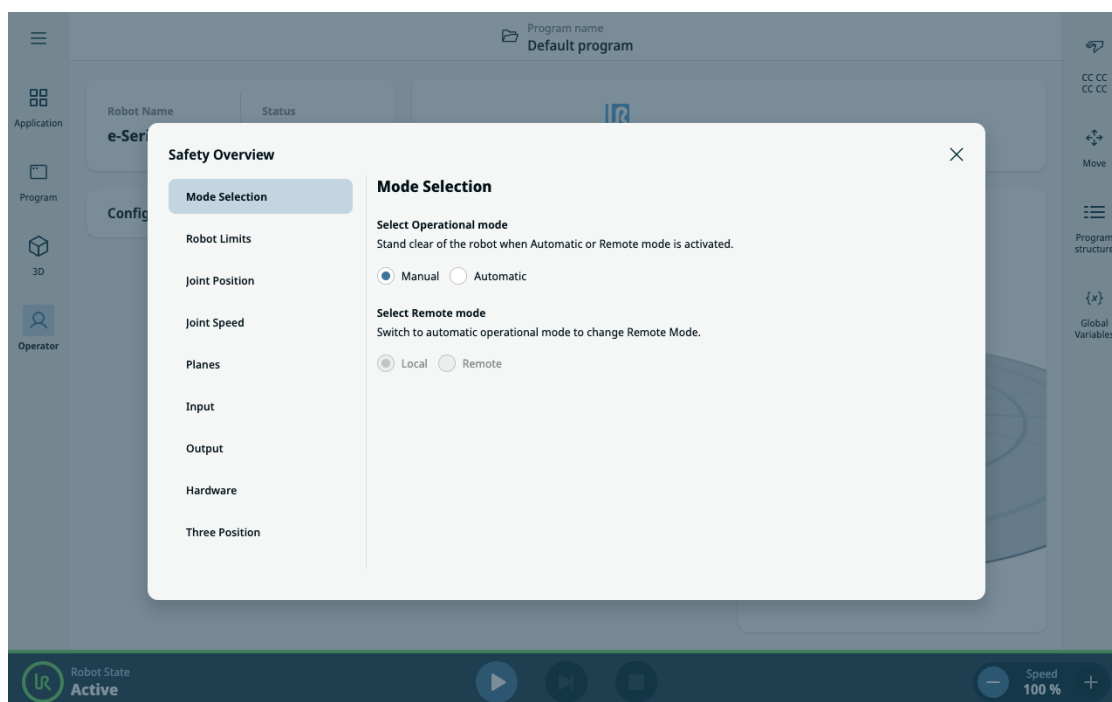
Fjerntilstand kan slås til og fra via en dedikeret kontakt i dialogboksen Sikkerhedsoversigt.

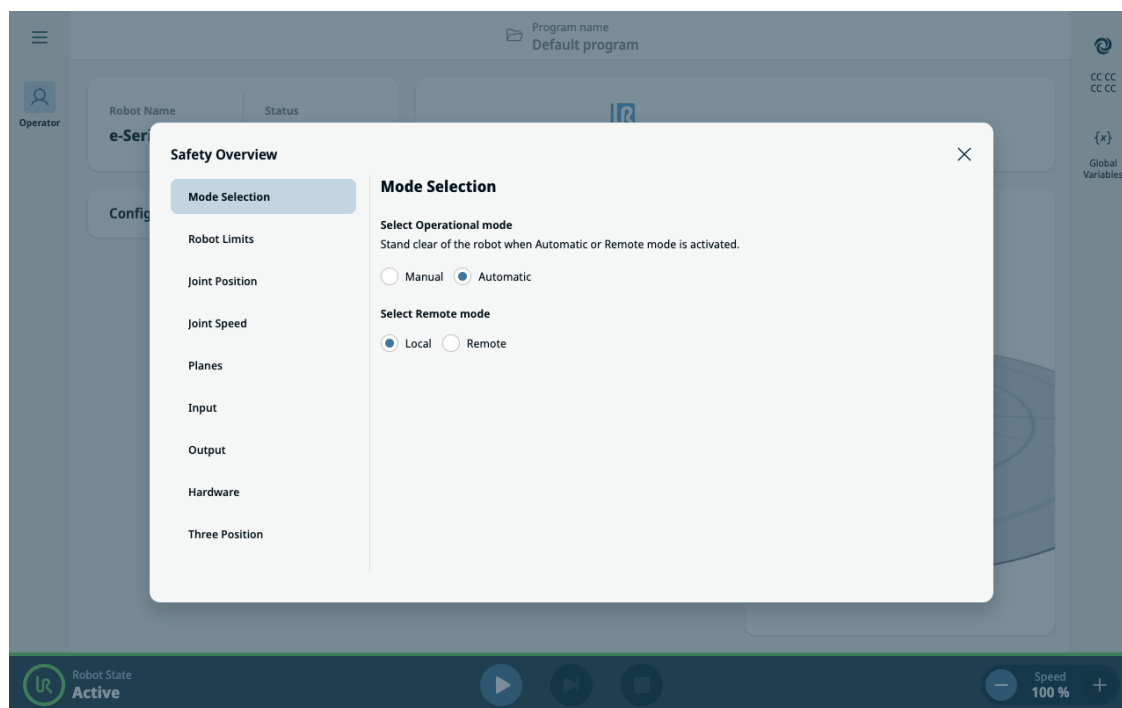
1. Gå til sikkerhedsoversigten på hovedskærmen.
2. Klik på Valg af tilstand.
3. Du kan nu vælge Automatisk og derefter Fjern.

"Lokal" er slået til som standard.

"Fjern" er kun aktiv, når applikationen er i automatisk tilstand.

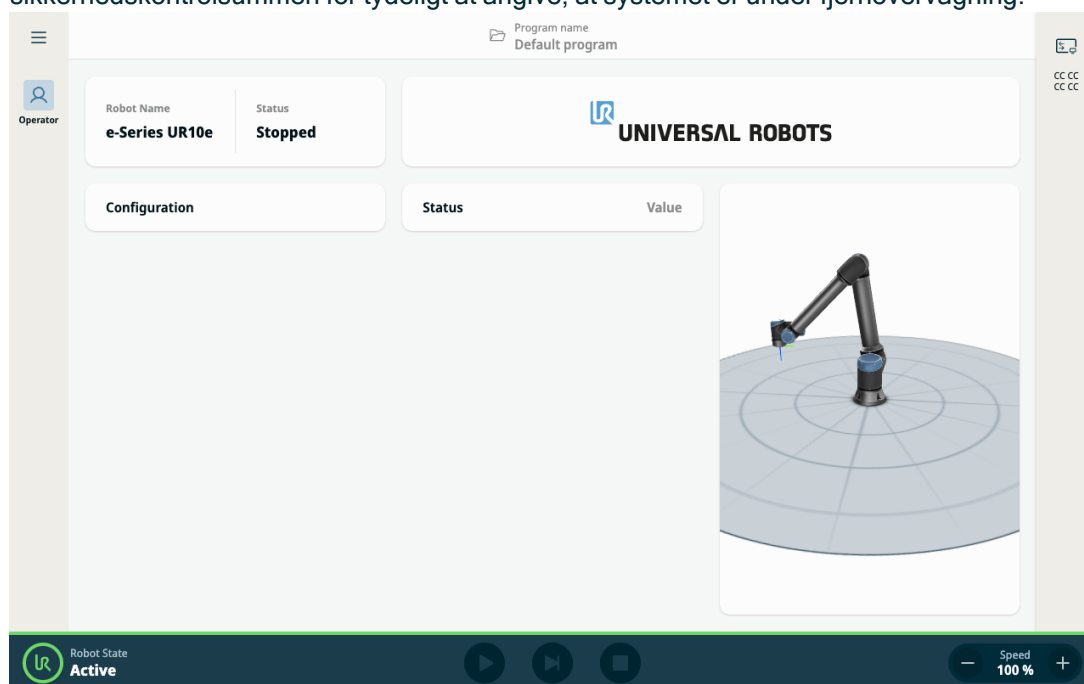
Slå adgang til/fra





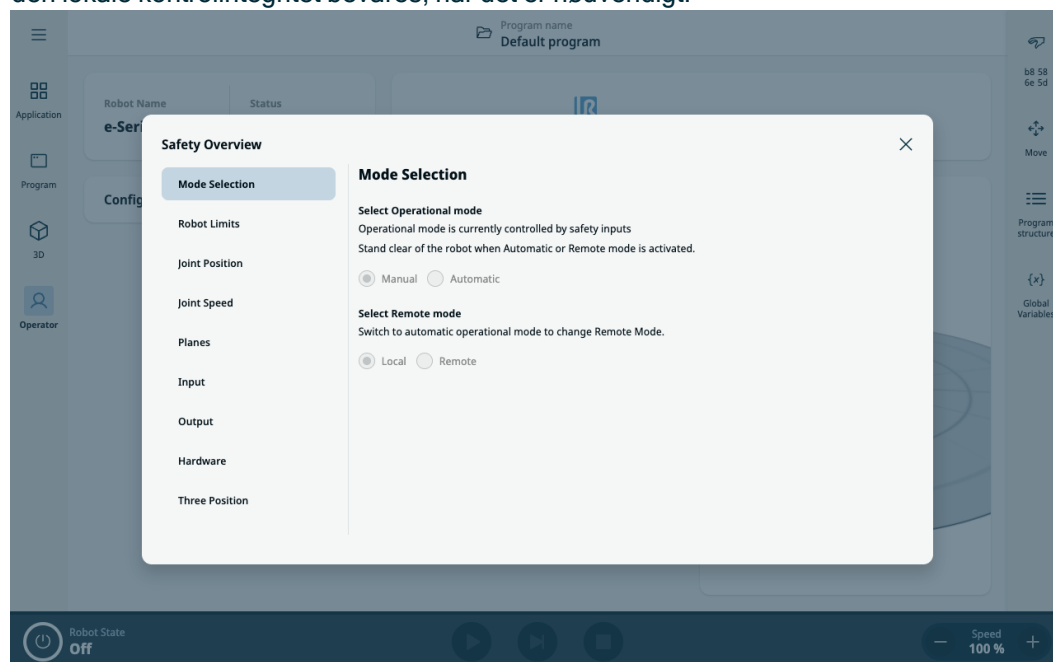
Sikker låsning

Mens den er i fjerntilstand, skifter PolyScope X-grænsefladen til en sikker, skrivebeskyttet tilstand. Alle redigerings- og kontrolhandlinger er deaktiveret, og kun operatørskærmen forbliver tilgængelig i skrivebeskyttet tilstand. Derudover vises et ikon for Fjerntilstand over sikkerhedskontrolsummen for tydeligt at angive, at systemet er under fjernovervågning.



I/O- kontrolleret sikkerhed

Hvis robottens driftstilstand styres af et I/O-signal, vil skift til manuel tilstand via I/O automatisk skifte fra fjernbetjeningstilstand tilbage til lokal tilstand. Denne funktion giver et sikkert og struktureret miljø til fjernovervågning, samtidig med at den lokale kontrolintegritet bevares, når det er nødvendigt.



9. Integration af ende-effektor

Beskrivelse Ende-effektoren kan også betegnes som værktøjet og arbejdsområdet i denne vejledning.



BEMÆRK

UR giver dokumentation for, at ende-effektoren kan integreres med robotarmen.

- Se den specifikke dokumentation for ende-effektoren/værktøjet/arbejdsområdet for montering og tilslutning.

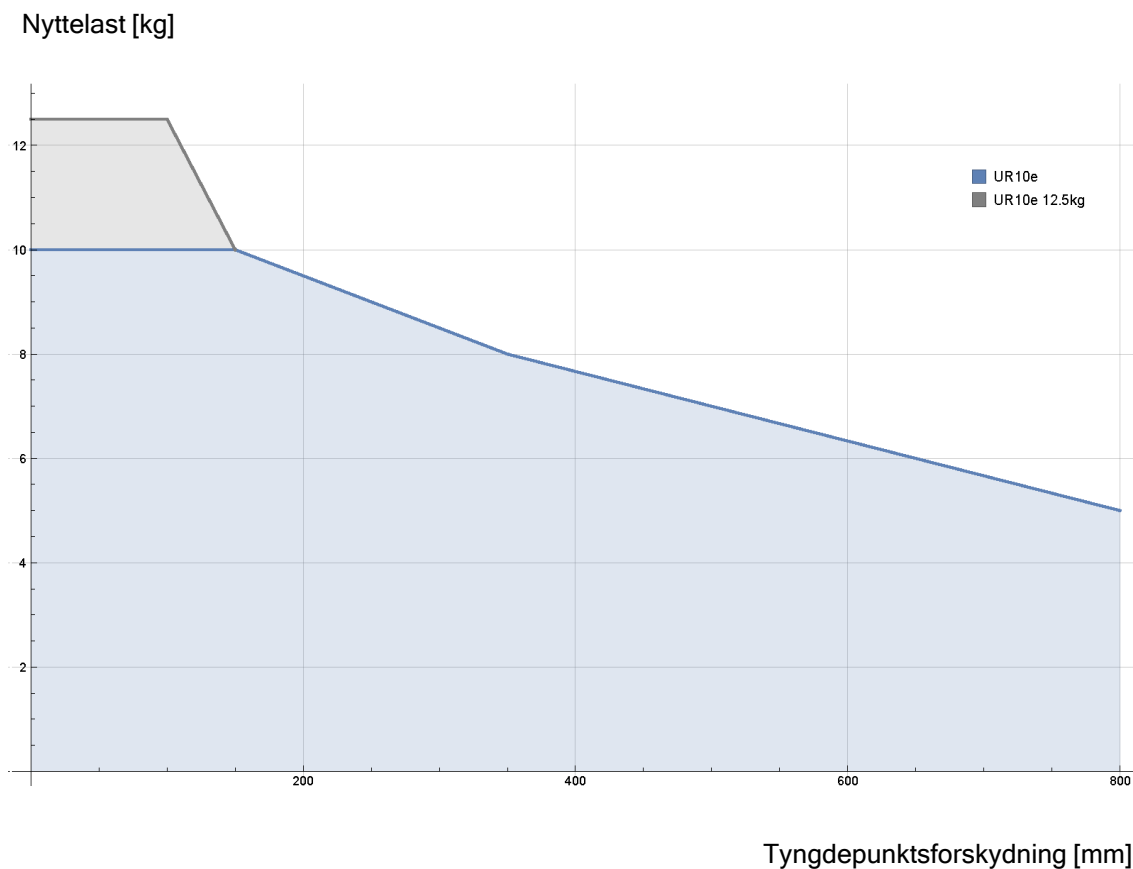
9.1. Maksimal nyttelast

Beskrivelse Robotarmens normerede nyttelast afhænger af forskydningen af tyngdepunktet (CoG) for nyttelasten, som vist nedenfor. Forskydningen af tyngdepunktet (CoG) defineres som afstanden fra centrum af værktøjsflangen til tyngdepunktet for den påsatte nyttelast.

Robot-armen kan klare en lang tyngdepunktsforskydning, hvis nyttelasten er placeret under værktøjsflangen. Når du for eksempel beregner nyttelast-massen i en anvendelse med opsamling og nedsætning, skal du tage hensyn til både griberen og arbejdsområdet.

Robottens evne til at accelerere kan reduceres, hvis nyttelastens CoG overstiger robottens rækkevidde og nyttelast. Du kan finde oplysninger om rækkevidden og nyttelasten for din robot i de tekniske specifikationer.

UR10e10 kg / 12,5 kg Du kan bekræfte robottens nyttelastkapacitet ved at se mærkaten på robotarmen. Nyttelaster over 10 kg forlænges vandret væk fra albueleddet. Forøgelse af den maksimale nyttelastkapacitet kan få roboten til at bevæge sig ved reducerede hastigheder og lavere acceleration. Bevægelse med høj nyttelast sker med værktøj orienteret lodret nedad, som det ofte er tilfældet i palleteringsanvendelser.



Forholdet mellem den nominelle nyttelast og tyngdepunktet forskydes.

Nyttelast inerti

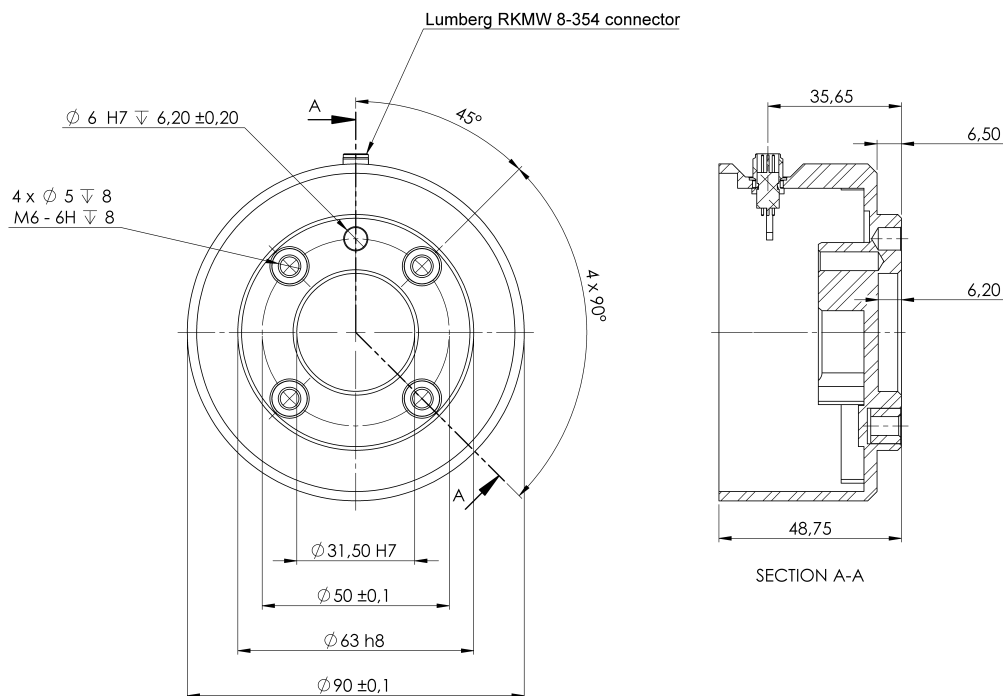
Du kan konfigurere nyttelast med høj inert, hvis nyttelasten er indstillet korrekt. Styreenhedens software justerer automatisk accelerationer, når følgende parametre er korrekt konfigureret:

- Nyttelastmasse
- Tyngdepunkt
- Inerti

Du kan bruge URSim til at evaluere accelerationer og cyklustider for robotbevægelser med en bestemt nyttelast.

9.2. Sikring af værktøj

Beskrivelse Værktøjet eller arbejdsområdet monteres på værktøjsudgangsflangen (ISO) på spidsen af robotten.



Værktøjsflangens mål og hulmønster. Alle mål er i millimeter.

Værktøjsflange Værktøjets outputflange (ISO 9409-1) er stedet, hvor værktøjet er monteret på spidsen på robotten. Det anbefales at bruge en radial spalteåbning til positioneringsstiften for at undgå for høj belastning, samtidig med at placeringen holdes præcist.



FORSIGTIG

Meget lange M6-bolte kan presse mod bunden af værktøjsflangen og kortslutning robotten.

- Brug ikke bolte, der stikker mere end 8 mm ud, til montering af værktøjet.



ADVARSEL

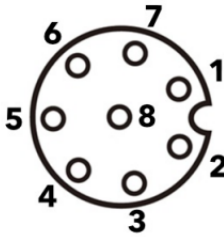
Hvis man ikke strammer boltene korrekt kan det forårsage skade på grund af tab af adapterflangen og/eller ende-effektoren.

- Sørg for, at værktøjet er korrekt og sikkert boltet på plads.
- Sørg for, at værktøjet er konstrueret sådan, at det ikke kan skabe en farlig situation, hvis et emne utilsigtet tabes.

9.3. Værktøj I/O

Værktøjskonnektor

Værktøjsstikket, der er illustreret nedenfor, giver strøm- og styresignaler til de gribere og sensorer, der bruges på et specifikt robotværktøj. Værktøjsstikket har otte huller og er placeret ved siden af værktøjsflangen på Håndled 3. De otte ledninger inde i stikket har forskellige funktioner, som angivet i tabellen:

	Pin #	Signal	Beskrivelse
	1	AI0 / RS485-	Analog indgang 0 eller RS485-
	2	AI1 / RS485+	Analog indgang 1 eller RS485+
	3	TO0/PWR	Digitale udgange 0 eller 0V/12V/24V
	4	TO1/GND	Digitale udgange 1 eller Jord
	5	POWER	0V/12V/24V
	6	TI0	Digitale indgange 0
	7	TI1	Digitale indgange 1
	8	GND	Jord

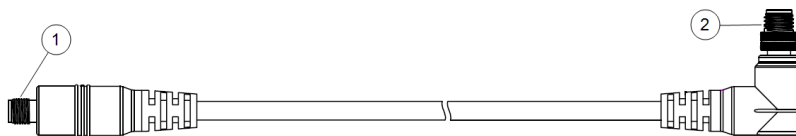


BEMÆRK

Værktøjskonnektor skal strammes manuelt op til maksimalt 0,4 Nm.

Værktøjskabeladapter

Værktøjskabeladapteren er det elektroniske tilbehør, der muliggør kompatibilitet mellem værktøjets I/O og e-seriens værktøjer.



- 1 Tilsluttes værktøjet/ende-effektoren.
- 2 Opretter forbindelse til robotten.



ADVARSEL

Tilslutning af værktøjskabeladapteren til en robot, der er tændt, kan føre til personskaade.

- Tilslut adapteren til værktøjet/ende-effektoren, før du tilslutter adapteren til robotten.
- Tænd ikke for robotten, hvis værktøjskabeladapteren ikke er tilsluttet værktøjet/ende-effektoren.

De otte ledninger inde i værktøjskabeladapteren har forskellige funktioner, som angivet i tabellen nedenfor:

	Pin #	Signal	Beskrivelse
	1	AI0 / RS485+	Analog indgang 0 eller RS485+
	2	AI1 / RS485-	Analog indgang 1 eller RS485-
	3	TI1	Digitale indgange 1
	4	TI0	Digitale indgange 0
	5	POWER	0V/12V/24V
	6	TO1/GND	Digitale udgange 1 eller Jord
	7	TO0/PWR	Digitale udgange 0 eller 0V/12V/24V
	8	GND	Jord



JORD

Værktøjsflangen er forbundet til GBN (Jord).

9.3.1. Værktøj I/O-installationsspecifikationer

Beskrivelse De elektriske specifikationer ses nedenfor. Åbn Værktøj I/O i fanen Installation for at indstille den interne strømforsyning til 0V, 12V eller 24V.

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Forsyningsspænding i 24V tilstand	23,5	24	24,8	V
Forsyningsspænding i 12V tilstand	11,5	12	12,5	V
Forsyningsstrøm (enkelt ben)*	-	1000	2000**	mA
Forsyningsstrøm (dobbelt ben)*	-	2000	2000**	mA
Forsyning kapacitiv belastning	-	-	8000***	uF

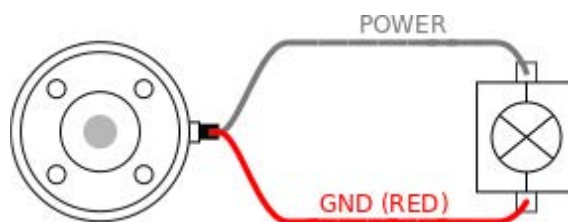
* Det anbefales at bruge en beskyttelsesdiode til induktive belastninger.

** Spids i maks. 1 sekund, arbejdscyklus maks.: 10%. Gennemsnitlig strømstyrke over 10 sekunder må ikke overstige typisk strømstyrke.

*** Når værktøjsstrøm er aktiveret, begynder 400 ms soft start-tid, for at tillade tilslutning af en kapacitiv belastning på 8000 uF til værktøjets strømforsyning ved opstart. Tilslutning af den kapacitive belastning, mens der er strøm, er ikke tilladt.

9.3.2. Strømforsyning for værktøjet

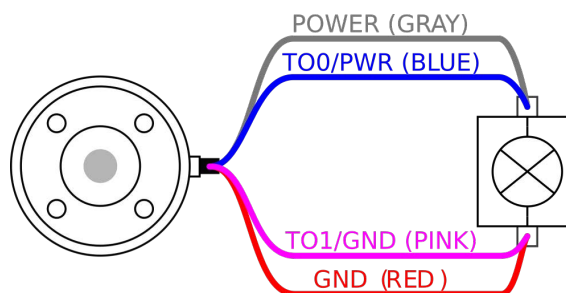
Beskrivelse Åbn Værktøj I/O i fanen Installation



Tobenet strømforsyning

I tilstand for tobenet strømforsyning kan udgangsstrømmen øges som anført i Værktøj I/O.

1. Tryk på **Installation** i toppanelet.
2. Tryk i listen til venstre på **Generelt**.
3. Tryk på **Værktøj IO**, og vælg **Tobenet strøm**.
4. Forbind ledningerne Strøm (grå) til TO0 (blå) og Jord (rød) til TO1 (pink).



BEMÆRK

Når robotten foretager et nødstop, sættes spændingen til 0 V for begge strømben (strømmen er slukket).

9.3.3. Værktøjets digitale indgange

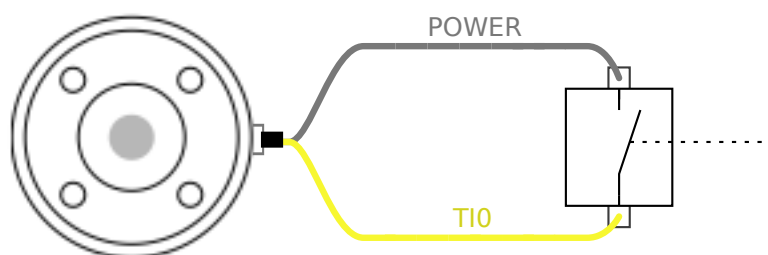
Beskrivelse Startskærmen indeholder indstillinger til automatisk indlæsning og start af et standardprogram og til automatisk initialisering af robotarmen ved opstart.

Tabel De digitale indgange er implementeret som PNP med svage pull-down-modstande. Det betyder, at et flydende input altid måles som lavt. De elektriske specifikationer ses nedenfor.

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Indgangsspænding	-0,5	-	26	V
Logisk lav spænding	-	-	2,0	V
Logisk høj spænding	5,5	-	-	V
Indgangsmodstand	-	47k	-	Ω

Brug af værktøjets digitale indgange

Dette eksempel illustrerer tilslutning af en enkel knap.



9.3.4. Værktøjets digitale udgange

Beskrivelse Digitale udgange understøtter tre forskellige tilstande:

Tilstand	Aktiv	Inaktiv
Sænkning (NPN)	LO	Åben
Kilde (PNP)	HI	Åben
Push/pull	HI	LO

Du kan få adgang til værktøjs-I/O i fanebladet Installation for at konfigurere outputtilstanden for hver pin. De elektriske specifikationer ses nedenfor:

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Spænding når åben	-0,5	-	26	V
Spænding ved sænkning 1A	-	0,08	0,09	V
Strøm ved kilde/sænkning	0	600	1000	mA
Strøm gennem GND	0	1000	3000*	mA



BEMÆRK

Når robotten foretager et nødstop, deaktiveres de digitale udgange (DO0 og DO1) (Høj Z).

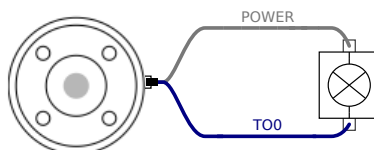


FORSIGTIG

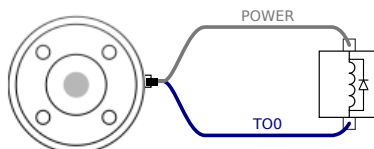
De digitale udgange i værktøjet er ikke strømstyrkebegrænset. Tilsidesættelse af de specificerede data kan føre til permanente skader.

Anvendelse af værktøjets digitale udgange

Dette eksempel viser, hvordan man aktiverer en belastning ved brug af den interne 12 V- eller 24 V-strømforsyning. Udgangsspændingen ved I/O-fanen skal være defineret. Der er spænding mellem POWER-forsyningen og skærm/jord, selv når belastningen er afbrudt.



Det anbefales at bruge en beskyttelsesdiode til induktive belastninger som vist nedenfor.



9.3.5. Analogt input for værktøj

Beskrivelse Analog værktøjsindgang er ikke-differentiel og kan indstilles til enten spænding (0-10 V) eller strømstyrke (4-20mA) på I/O-fanen. De elektriske specifikationer ses nedenfor.

Parameter	Min	Type	Maks	Enhed
Indgangsspænding i spændingstilstand	-0,5	-	26	V
Indgangsmodstand ved området 0V til 10V	-	10,7	-	k Ω
Opløsning	-	12	-	bit
Indgangsspænding i strømtilstand	-0,5	-	5,0	V
Indgangsstrøm i strømtilstand	-2,5	-	25	mA
Indgangsmodstand ved området 4 til 20 mA	-	182	188	Ω
Opløsning	-	12	-	bit

To eksempler på anvendelse af analoge indgange vises i de følgende underafsnit.

Forsigtig



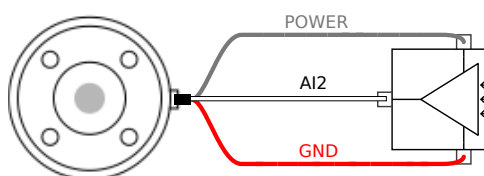
FORSIGTIG

Analoge indgange er ikke beskyttet mod overspænding i strømtilstand. Overskridelse af grænsen i den elektriske specifikation kan anrette uoprettelige skader på indgangen.

Anvendelse af værktøjets analoge indgange, ikke-differentielle

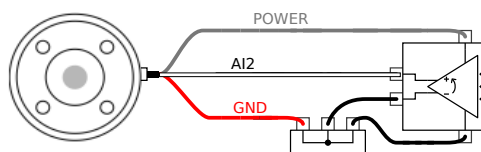
Dette eksempel viser en analog sensorforbindelse med en ikke-differentiel udgang. Sensorudgangen kan enten være strøm eller spænding, så længe indgangstilstanden for den analoge indgang er indstillet til det samme på I/O-fanen.

Bemærk: Du kan kontrollere, at en sensor med spændingsudgang kan drive værktøjets interne modstand, eller målingen kan være ugyldig.



Anvendelse af værktøjets analoge indgange, differentielle

Dette eksempel viser en analog sensorforbindelse med en differentiel udgang. Forbindelse af den negative udgangsdel til GND (0 V) fungerer på samme måde som en ikke-differentiel sensor.



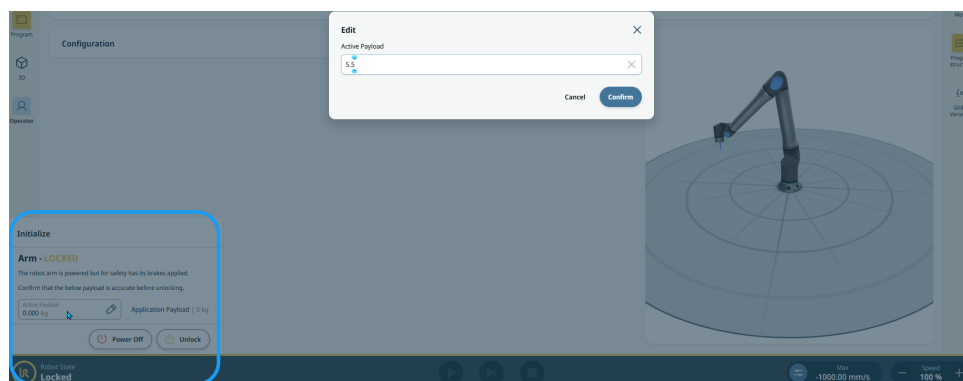
9.4. Indstil nyttelast

9.4.1. Sikker indstilling af den aktive nyttelast

Bekræft installation

Før du bruger PolyScope X, skal du kontrollere, at robotarmen og kontrollerskabet er installeret korrekt.

1. Tryk på nødstopknappen på programmeringskonsollen.
2. Tryk på **OK** på skærmen, når boksen Robotnødstop vises.
3. På programmeringskonsollen skal du trykke på tænd/sluk-knappen og lade systemet starte, og indlæse PolyScope X.
4. Tryk på **tænd/sluk**-knappen, der vises nederst til venstre på skærmen.
5. Hold og drej nødstopknappen for at låse op.
6. På skærmens bundpanel skal du kontrollere, at **robottilstanden** er **slukket**.
7. Gå uden for robotarmens rækkevidde (arbejdsområde).
8. Tryk på **tænd/sluk**-knappen på skærmen.
9. I boksen Initialiser skal du trykke på **Tænd**, hvorefter robottilstanden ændres til **Låst**.
10. Kontroller nyttelastmassen i Aktiv nyttelast.
Du kan også kontrollere, om monteringspositionen er korrekt, i 3D-visningen.
11. Tryk på feltet **Aktiv nyttelast**, og feltet **Redigering** vises på hovedskærmen.
12. Indtast den aktive nyttelast, og **bekræft**.



13. Tryk på **Lås op** for at få robotten at frigøre sit bremsesystem.

10. Sikkerhedskonfiguration

Beskrivelse Dette afsnit beskriver den sikkerhedskonfiguration, der kan indstilles i applikationsfanen.

10.1. Sikkerhedsrelaterede funktioner og interfaces

Beskrivelse Universal Robots robotter er udstyret med en række indbyggede sikkerhedsfunktioner samt sikkerheds-I/O, digitale og analoge styresignaler til eller fra det elektriske interface for at oprette forbindelse til andre maskiner og yderligere beskyttende enheder. Hver sikkerhedsfunktion og I/O er konstrueret i henhold til EN ISO13849-1 med funktionsniveau d (PLd) ved brug af en kategori 3-opbygning.



ADVARSEL

Brugen af sikkerhedskonfigurationsparametre, der adskiller sig fra dem, der bedømmes at være nødvendige for risikoreduktion, kan resultere i faremomenter, der ikke er ansvarligt elimineret, eller risici, der ikke er tilstrækkeligt nedsat.

- Sørg for, at værktøjer og gribere er tilsluttet korrekt for at undgå farer på grund af strømafbrydelse.



Advarsel: ELEKTRICITET

Programmerings- og/eller ledningsfejl kan få spændingen til at skifte fra 12V til 24V, hvilket fører til brandskader på udstyr.

- Kontroller at der anvendes 12V og fortsæt med forsigtighed.



BEMÆRK

- Anvendelsen og konfigurationen af sikkerhedsfunktioner og interfaces skal følge procedurerne for risikovurdering for hver enkelt anvendelse af robotten.
- Stoptiden skal tages i betragtning som en del af risikovurderingen for anvendelsen
- Hvis robotten registrerer en fejl eller overtrædelse i sikkerhedssystemet (f.eks. hvis en af ledningerne i nødstopkredsen afbrydes, eller en sikkerhedsgrænse overskrides), udløses et kategori 0-stop.



BEMÆRK

Ende-effektoren er ikke beskyttet af UR-sikkerhedssystemet. Funktionen af ende-effektoren og/eller tilslutningskablet overvåges ikke

10.1.1. Konfigurerbare sikkerhedsfunktioner

Beskrivelse Sikkerhedsfunktioner for robotter fra Universal Robots, som angivet i tabellen nedenfor, findes i robotten, men er beregnet til at styre robotsystemet, dvs. robotten med dens påsatte værktøj/ende-effektor. Robottens sikkerhedsfunktioner bruges til at reducere robotsystemets risici som bestemt i risikovurderingen. Positioner og hastigheder er relative i forhold til robottens base.

Sikkerhedsfunktion

Sikkerhedsfunktion	Beskrivelse
Ledpositionsgrænse	Sætter øvre og nedre grænser for de tilladte ledpositioner.
Ledhastighedsgrænse	Sætter en øvre grænse for ledhastighed.
Sikkerhedsplaner	Definerer planer i rummet, som begrænser robotpositionerne. Sikkerhedsplaner begrænser enten værktøj/ende-effektoren alene eller værktøj/ende-effektoren og albuen.
Værktøjsorientering	Definerer tilladte retningsgrænser for værktøjet.
Hastighedsgrænse	Begrænser robottens maksimale hastighed. Hastigheden begrænses ved albuen, ved værktøj/ende-effektoren og ved centrum for brugerdefinerede værktøj/ende-effektorpositioner.
Kraftgrænse	Begrænser den maksimale kraft, som udøves af robottens værktøj/ende-effektor og albue under klemning. Kraften begrænses ved værktøj/ende-effektoren, albueflangen og centrum for de brugerdefinerede værktøj/ende-effektorpositioner.
Momentumgrænse	Begrænser det maksimale momentum for robotten.
Effektgrænse	Begrænser det mekaniske arbejde, der udføres af robotten.
Stoptidsgrænse	Begrænser den maksimale tid, som robotten bruger til stop efter udløsning af et beskyttelsesstop.
Stopafstandsgrænse	Begrænser den maksimale afstand for robottens vandring efter udløsning af et beskyttelsesstop.

Risikovurdering Når risikovurderingen for anvendelsen foretages, er det nødvendigt at tage højde for robottens bevægelse, efter at et stop er blevet udløst. Til støtte for denne proces kan sikkerhedsfunktionerne *Stoptidsgrænse* og *Stopafstandsgrænse* anvendes. Disse sikkerhedsfunktioner reducerer dynamisk robotbevægelsens hastighed, så den kan altid kan standses inden for grænserne. Ledpositionsgrænserne, sikkerhedsplanerne og grænserne for værktøj/ende-effektorretning tager højde for den forventede stopafstand, således at robotbevægelsen reduceres i hastighed, før grænsen er nået.

10.2. Indstillinger

Beskrivelse	Indstillingerne i PolyScope X kan tilgås via hamburgermenuen i hovednavigationen. Du kan få adgang til følgende afsnit: • Generel • Adgangskode • Forbindelse • Sikkerhed
Generelle indstillinger	I de generelle indstillinger kan du ændre det foretrukne sprog, måleenheder osv. Du opdaterer også softwaren fra de generelle indstillinger.
Adgangskode indstillinger	I adgangskodeindstillingerne kan du finde standardadgangskoderne, og se hvordan du ændrer dem til de foretrukne og sikre adgangskoder.
Forbindelsesindstillinger	I forbindelsesindstillingerne kan du indstille netværksindstillinger såsom IP-adresse, DNS-server osv. Indstillinger relateret til UR Connect findes også her.
Sikkerhedsindstillinger	Sikkerhedsindstillingerne relateret til SSH, administratoradgangskode tilladelser og aktivering/deaktivering af forskellige tjenester i softwaren.

10.2.1. Adgangskode

Beskrivelse	I adgangskodeindstillingerne i PolyScope X kan du finde tre forskellige typer adgangskoder. • Driftstilstand • Sikkerhed • Admin Det er muligt at indstille den samme adgangskode i alle tre tilfælde, men det er også muligt at indstille tre forskellige adgangskoder for give særskilt adgang og valgmuligheder.
--------------------	--

Adgangskode - Admin

Beskrivelse

Alle valgmuligheder under Sikkerhed er beskyttet af en administratoradgangskode. De skærme der er beskyttet med administratoradgangskode, er låst med en gennemsigtig overlejring, der gør indstillingerne utilgængelige. Adgang til sikkerhed giver dig mulighed for at konfigurere indstillingerne i følgende:

- Sikker shell
- Tilladelser
- Tjenester

Indstillingerne kan kun ændres af den eller de udpegede administratorer. Hvis der låses op for en af valgmulighederne under Sikkerhed, låses også de andre muligheder op, indtil man forlader menuen Indstillinger.

Standardadgangskode

Standardadgangskoden til administratoradgangskoden er: easybot

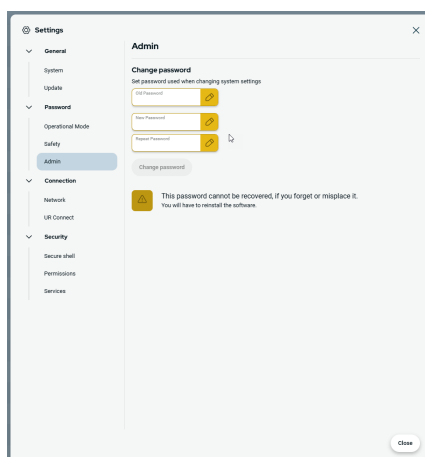
**BEMÆRK**

Hvis du glemmer din administratoradgangskode, kan den ikke skiftes eller gendannes. Du skal geninstallere softwaren.

For at indstille admin-adgangskoden

Før du kan bruge administratoradgangskoden til at låse op for beskyttede skærme, skal du ændre standardadgangskoden.

1. Åbn stregmenuen og vælg **Indstillinger**.
2. Under Adgangskode skal du trykke på **Admin**.
3. Skift den nuværende administratoradgangskode til en ny.
 - Hvis dette er første gang, skal du ændre standardadministratoradgangskoden fra "easybot" til en ny adgangskode. Den nye adgangskode skal være på mindst 8 tegn.
4. Brug den nye adgangskode til at låse menuen Indstillinger op og få adgang til indstillingerne under Sikkerhed.



**For at afslutte
menuen
Indstillinger**

Når en af sikkerhedsindstillingerne er låst op, ændres knappen Luk nederst til højre i menuen Indstillinger. Knappen Luk erstattes af knappen Lås og luk, der angiver, at sikkerheden er låst op.

1. I menuen Indstillinger skal du finde og trykke på knappen **Lås og luk**.

Adgangskode - Driftstilstand

Standardadgangskode

Standardadgangskoden til driftstilstand: operator

**BEMÆRK**

Hvis du glemmer din adgangskode, kan den ikke skiftes eller gendannes.

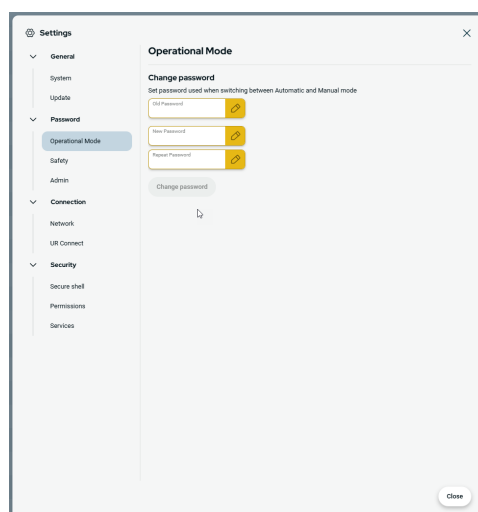
Du skal geninstallere softwaren.

Du skal bruge standardadgangskoden, når du ændrer adgangskoden for første gang.

**Adgangskode til
driftstilstand**

Sådan ændrer du adgangskoden til driftstilstand i PolyScope X-indstillingen.

1. Tryk på stregmenuen i hovednavigationen.
2. Tryk på Indstillinger.
3. Tryk på Driftstilstand i sektionen Adgangskode.
4. Indtast standardadgangskoden, hvis det er første gang, du ændrer adgangskoden.
5. Tilføj din foretrukne adgangskode på mindst 8 tegn.



Adgangskode - Sikkerhed

Standardadgangskode Standardadgangskoden for sikkerhed: **ursafe**



BEMÆRK

Hvis du glemmer din adgangskode, kan den ikke skiftes eller gendannes.

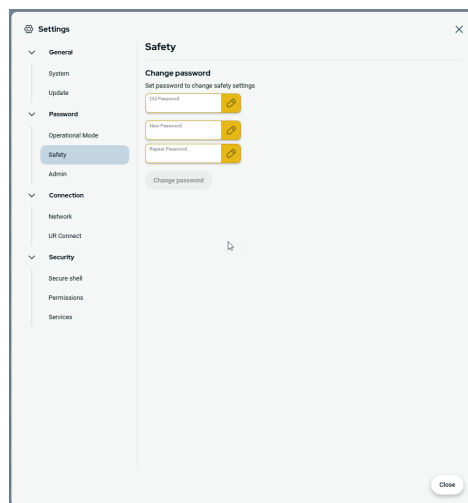
Du skal geninstallere softwaren.

Du skal bruge standardadgangskoden, når du ændrer adgangskoden for første gang.

Skift sikkerhedskode

Sådan ændrer du sikkerhedsadgangskoden i PolyScope X-indstillingen.

1. Tryk på stregmenuen i hovednavigationen.
2. Tryk på Indstillinger.
3. Tryk på Sikkerhed i sektionen Adgangskode.
4. Indtast standardadgangskoden, hvis det er første gang, du ændrer adgangskoden.
5. Tilføj din foretrukne adgangskode på mindst 8 tegn.



10.2.2. Secure Shell (SSH) adgang

Beskrivelse

Du kan administrere fjernadgang til robotten ved hjælp af Secure shell (SSH). Skærbilledet for Secure shell-sikkerhedsindstillinger giver administratorer mulighed for at aktivere eller deaktivere SSH-adgang til robotten.

**Sådan
aktiveres/deaktiveres
SSH**

1. Åbn stregmenuen og vælg **Indstillinger**.
2. Tryk på **Secure Shell** under Sikkerhed.
3. Indtast adgangskoden for at **låse op** for indstillingerne.
4. Flyt **Aktivér SSH-adgang** til tændt position.

Længst til højre for knappen Aktiver omskifterknap for SSH-adgang viser skærmen den port, der bruges til SSH-kommunikation.

SSH-godkendelse

Godkendelse kan udføres med en adgangskode og/eller med en forhåndsdel, godkendt nøgle. Sikkerhedsnøgler kan tilføjes ved at trykke på knappen **Tilføj nøgle** og vælge en sikkerhedsnøglefil. Tilgængelige nøgler vises sammen. Brug papirkurv-ikonet til at fjerne en valgt nøgle fra listen.

10.2.3. Tilladelser

Beskrivelse

Adgang til skærmene Netværk, URCap administration og Opdatering af PolyScope X er som standard begrænset for at forhindre uautoriserede ændringer i systemet. Du kan ændre tilladelsesindstillingerne for at give adgang til disse skærm. En administratoradgangskode er påkrævet for at få adgang til tilladelser.

**Sådan får du
adgang til
tilladelser**

1. Åbn stregmenuen og vælg **Indstillinger**.
2. Åbn Sikkerhed, og tryk på **Tilladelser**.

**Yderligere
systemtilladelser**

Du kan også låse visse vigtige skærme/funktioner med administratoradgangskoden. På skærbilledet Tilladelser i afsnittet Sikkerhed i menuen Indstillinger er det muligt at angive, hvilke yderligere skærbilleder der skal beskyttes af administratoradgangskoden, og hvilke skærme der er tilgængelige for alle brugere. Følgende skærme/funktionaliteter kan valgfrit låses:

- Netværksindstillinger
- Opdater indstillinger
- URCaps-sektionen i System Manager
- UR Connect

Sådan aktiveres/deaktiveres systemtilladelser

1. Adgangstilladelse som tidligere beskrevet. De beskyttede skærme er angivet under Tilladelser.
2. For den ønskede skærm skal du skubbe tænd/sluk-knappen til tænd-positionen for at aktivere den.
3. For at deaktivere den ønskede skærm skal du skubbe tænd/sluk-knappen til sluk-positionen.

Skærmen låses igen, når omskifteren er i slukket position.

10.2.4. Tjenester

Beskrivelse

Tjenester giver administratorer mulighed for at aktivere eller deaktivere fjernadgang til de standard UR-tjenester, der kører på robotten, såsom primære/sekundære klientgrænseflader, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 osv.

Brug Service-skærmen til at begrænse fjernadgang til robotten ved kun at tillade ekstern adgang til de tjenester på robotten, som den specifikke robotapplikation faktisk bruger. Alle tjenester er som standard deaktiveret for at give maksimal sikkerhed. Kommunikationsportene for hver tjeneste er til højre for tænd/sluk-knappen på listen over tjenester.

Aktivering af ROS2

Når ROS2-tjenesten er aktiveret på denne skærm, kan du angive ROS-domæne-ID'et (værdierne 0-9). Når du har ændret domæne-ID'et, genstarter systemet for at anvende ændringen.

10.3. Lås op for sikkerhedsindstillinger

Beskrivelse

Du skal låse op for sikkerhedsindstillingerne for at ændre dem.



BEMÆRK

Sikkerhedsindstillingerne er beskyttet med adgangskode.

Standardadgangskoden for sikkerhed: **ursafe**.

**Lås op for
sikkerhedsindstillinger**

1. Tryk på applikationsfanen i PolyScope X-hovednavigationen.
2. Tryk på ikonet Sikkerhed på skærmen Arbejdscelle.
3. Vær opmærksom på, at skærmen Robotgrænser skærmen vises, men at indstillingerne er utilgængelige.
4. Indtast sikkerhedskoden, og tryk på LÅS OP for at gøre indstillingerne tilgængelige.
5. Tryk på LÅS, eller naviger væk fra sikkerhedsmenuen for at låse alle indstillinger af sikkerhedselementer igen.

10.4. Indstillinger i menuen Sikkerhed

Beskrivelse

Sikkerhedssystemgrænserne er defineret i sikkerhedskonfigurationen . Sikkerhedssystemet modtager værdierne fra inputfelterne og registrerer eventuelle overtrædelser, hvis nogen af værdierne overskrides. Robotkontrolleren forhindrer overtrædelser ved at lave et robotstop eller ved at reducere hastigheden.

**FORSIGTIG**

Brugen af sikkerhedskonfigurationsparametre, der adskiller sig fra dem, der er defineret i risikovurderingen, kan resultere i faremomenter, der ikke er ansvarligt elimineret, eller risici, der ikke er tilstrækkeligt nedsat.

10.4.1. Robotgrænser

Beskrivelse

Robotgrænser begrænser de generelle robotbevægelser.

- Rediger værdierne i robotgrænser (Normal og Reduceret) og anvend for at se de anvendte ændringer i sikkerhedskontrolsummen.
- Verificer værdierne for reduceret, de skal altid være mindre end værdierne i Normal.

**BEMÆRK**

Sikkerhedsgrænserne begrænser kræfter og bevægelser ved værktøjsflange og centrum for de to brugerdefinerede værktøjspositioner

Hastighedsgrænser

Application

Program

3D

Operator

← Safety

Robot Limits

Speed Limit

Power & Force

Joint Limits

Joint Positions

Joint Speeds

Safety I/O

Inputs

Outputs

Safe Home

Planes

I/O Planes

Tool Position

Hardware

Program name

Default program

Apply

Unlock

Speed Limit

Use of Safety Configuration parameters different from those defined by the risk assessment can result in hazards that are not reasonably eliminated or risks that are not sufficient reduced

Limit	Normal	Reduced
Tool Speed	Tool Speed 1.5 m/s	Tool Speed 0.75 m/s
Elbow Speed	Elbow Speed 1.5 m/s	Elbow Speed 0.75 m/s
Momentum	Momentum 25 kg·m/s	Momentum 10 kg·m/s
Stopping Time	Stopping Time 0.4 s	Stopping Time 0.3 s
Stopping Distance	Stopping Distance 0.5 m	Stopping Distance 0.3 m

Robot State

Off

▶

▶

■

Speed

100 %

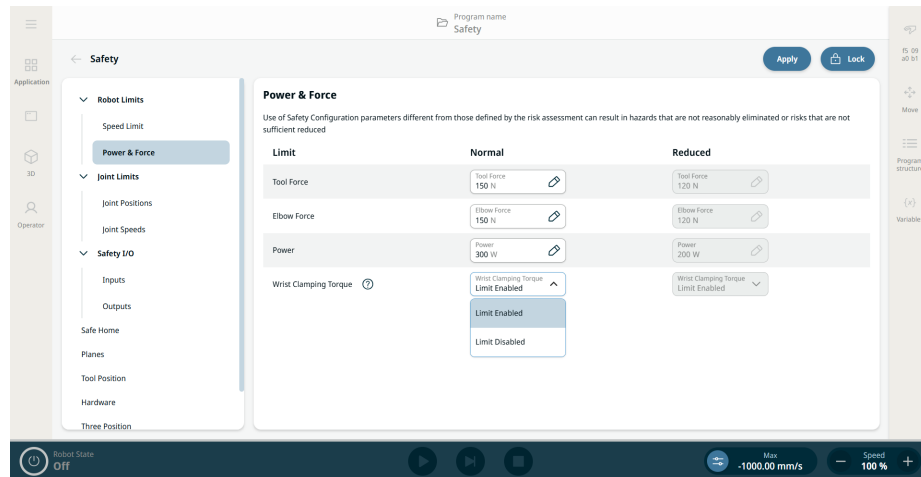


BEMÆRK

Begrænsning af stoppetid og afstand påvirker den samlede robothastighed. For eksempel, hvis stoppetiden er indstillet til 300 ms, er den maksimale robothastighed begrænset, så robotten kan stoppe inden for 300 ms.

Grænse	Beskrivelse
Værktøjshastighed	Begrænser den maksimale hastighed for robotværktøj.
Albuehastighed	Begrænser den maksimale hastighed for robotalbuen.
Momentum	Begrænser robotens maksimale momentum.
Stoptid	Begrænser den maksimale tid, det tager robotten at stoppe, f.eks. når et nødstop aktiveres.
Standsningsafstand	Begrænser den maksimale afstand, som robotværktøjet eller albuen kan tilbagelægge under stop.

Effekt og kraft



BEMÆRK

Kraften for værktøjet og albuen kan overskrides af de tre håndled, hvis sikkerhedsfunktionen "håndled klemme-moment" er deaktiveret

Grænse	Beskrivelse
Værktøjskraft	Begrænser den maksimale kraft, som robotens værktøj kan udøve under klemning.
Albuekraft	Begrænser den maksimale kraft, som albuen udøver på omgivelserne.
Strøm	Begrænser det maksimale mekaniske arbejde, som roboten kan levere i miljøet. Denne grænse betragter nyttelasten som en del af roboten og ikke af miljøet.
Håndled klemme-moment	Begrænser hvor meget drejningsmoment håndleddet kan anvende ved skubning. Aktiveret som standard.

Sikkerhedstilstand Når der ikke er nogen aktive beskyttelsesstop, fungerer sikkerhedssystemet i en sikkerhedstilstand, der er knyttet til et sæt af sikkerhedsgrænser:

Sikkerhedstilstand	Effekt
Normal	Denne konfiguration er aktiv som standard.
Reduceret	Denne konfiguration aktiveres, når værktøjscenterpunkt (TCP) er placeret uden for et udløst reduceret tilstand-plan, eller når det udløses ved hjælp af et konfigurerbart input.

Håndled klemme-momentgrænse

Beskrivelse **Håndled klemme-momentgrænse** er en indstilling, der muliggør eller deaktiverer begrænsning af det maksimale klemningsmoment for robotens håndled. Begrænsningen er aktiveret som standard. Denne sikkerhedsfunktion begrænser hvor meget drejningsmoment håndleddet kan anvende ved skubning.

Oplysninger om håndled klemme-momentgrænse Når det er **aktiveret**, begrænser robotten drejningsmomentet i håndleddene for at forhindre klemning mellem håndleddet, nyttelast og den nederste arm på robotten.

**BEMÆRK**

Når indstillingen er aktiveret, definerer den også en ikke-sikkerhedsvurderet øvre grænse for de anvendte momentområder ved base-, skulder- og albueleddene. I kraftstyrede applikationer kan de kontaktkræfter der kan opnås være betydeligt lavere end de kræfter, der er angivet i sikkerhedsfunktionerne **grænseværdien for værktøjskraft** og **albuekraft**.

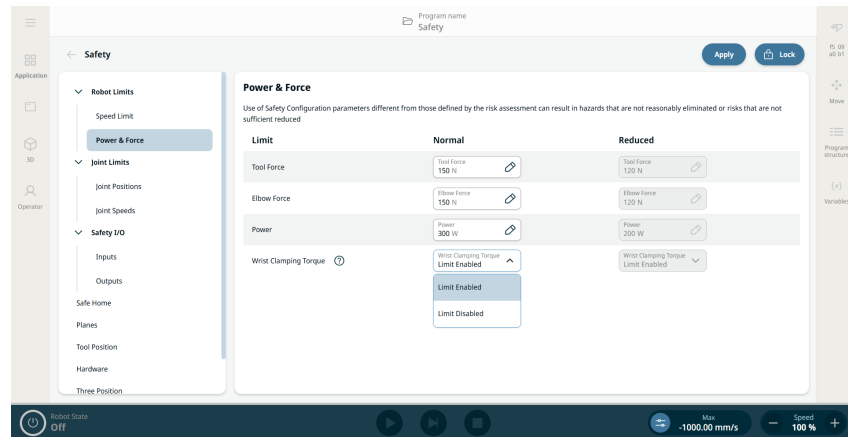
Når det er **deaktiveret** kan robotten bruge større skubbekraft med håndleddene til for eksempel kraftstyrede applikationer. Når funktionen er deaktiveret, skal risikoen for klemning mellem håndleddet, nyttelasten og den nedre arm på robotten forebygges med andre midler.

**BEMÆRK**

Denne sikkerhedsfunktion er som standard aktiveret på alle robotter. I PolyScope X version 10.12 og nyere er det muligt at deaktivere denne sikkerhedsfunktion.

Aktiver og deaktiver Håndled klemme-momentgrænse

1. Gå til fanen **Applikation**, og vælg **Sikkerhed**.
2. Under **Robotgrænser** skal du trykke på **Effekt og kraft**. Lås op, indtast sikkerhedsadgangskoden, og bekræft.
3. Du kan nu vælge **Grænse aktiveret** eller **Grænse deaktiveret** for Normal eller Reduceret.



4. Tryk på **Anvend** for at anvende sikkerhedskonfigurationen og genstarte sikkerhedssystemet.
5. En pop-op-boks vises, hvor du kan tilbagesætte eller bekræfte konfigurationen.

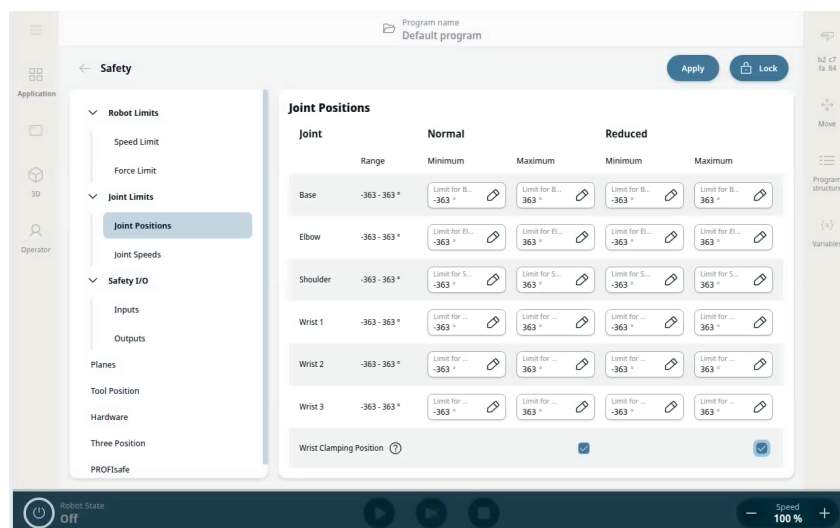
10.4.2. Ledgrænser

Beskrivelse

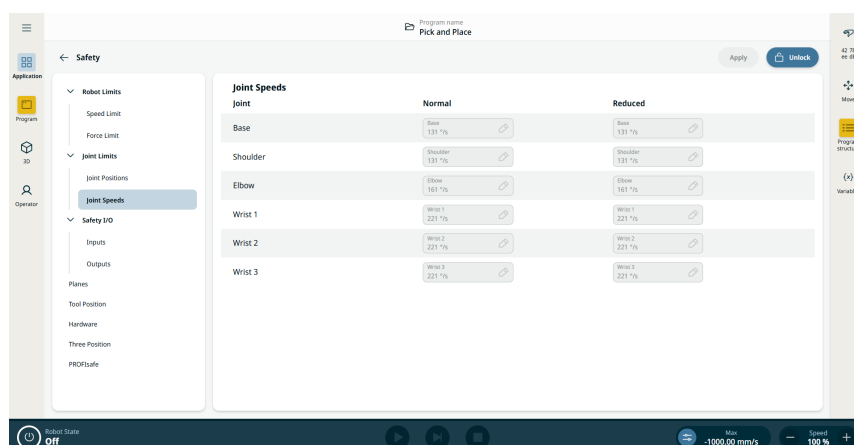
Ledgrænser gør det muligt at begrænse bevægelserne af de enkelte robotled i et ledtrum, dvs. leddets rotationsposition og leddets rotationshastighed. Ledbegrænsning kan også kaldes softwarebaseret aksebegrænsning.

Fællespositioner Sådan finder du ledpositioner og ledhastigheder.

1. Gå til applikationen.
2. Gå til Sikkerhed.
3. Vælg indstillinger i menuen til venstre.



Ledhastigheder



10.4.3. Værktøjspositionsbegrænsning

Beskrivelse

Skærmen Værktøjsposition giver brugerne en mere kontrolleret begrænsning af værktøjer og/eller tilbehør, der er placeret på enden af robotarmen, ved at lade dig definere værktøjspositioner med en radius, der vil interagere med sikkerhedsplanerne gennem enten kollisionsdetektering med værktøjsposition og plan eller ved at skifte til reduceret tilstand, når værktøjet bevæger sig ind i planet.

Detaljer

Værktøjsposition har to hovedfordele:

- Understøtter to brugerdefinerede konfigurationer for at angive, hvor der skal reageres på sikkerhedsplaner.
- Visualiserer værktøjspositioner i 3D-model.

**BEMÆRK**

Du kan definere, konfigurere og administrere op til to værktøjspositioner.

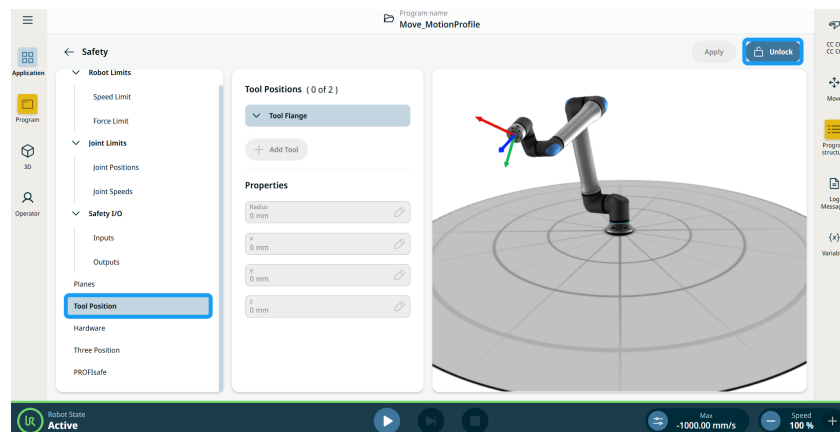
Brugerdefinerede værktøjer

For de brugerdefinerede værktøjer kan brugeren ændre:

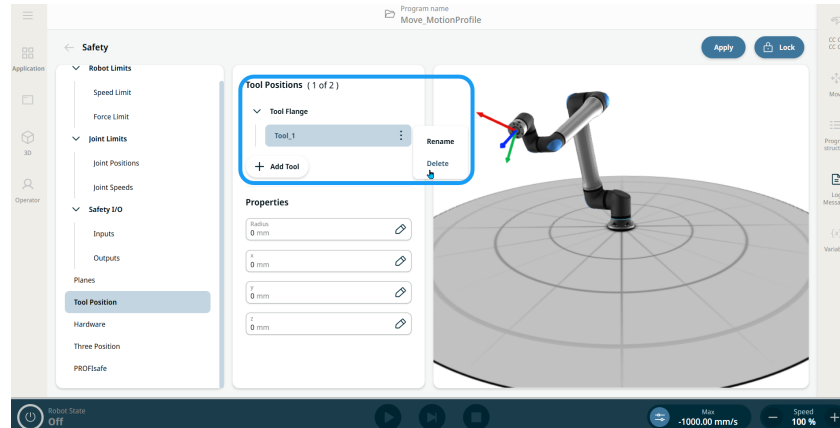
- Radius for at ændre radius for værktøjssfæren. Radius tages i betragtning ved brug af sikkerhedsplaner.
- X, Y, Z-positioner til ændring af værktøjets position i forhold til robotens værktøjsflange. Positionen tages i betragtning af sikkerhedsfunktionerne for værktøjshastighed, værktøjskraft, stoplængde og sikkerhedsplaner.

For at få adgang til værktøjsposition

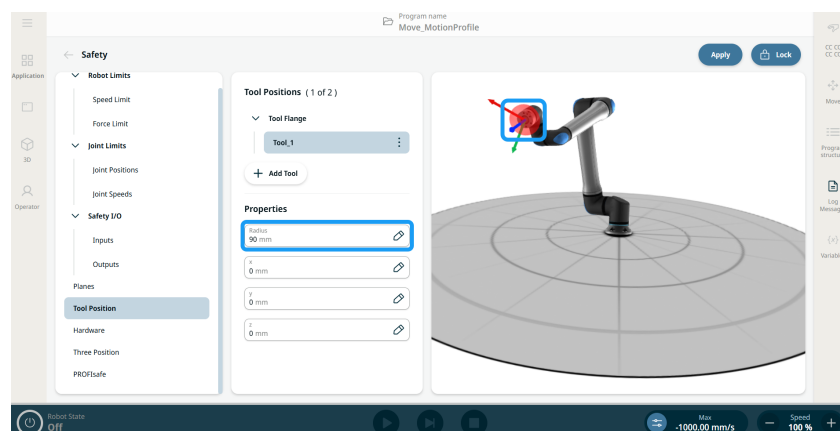
1. Naviger til applikationen **Sikkerhed**.
2. Tryk på **Værktøjsposition** i venstre panel. Tryk på **Lås op** øverst til højre på hovedskærmen for at aktivere tilføjelse af værktøjer. Indtast sikkerhedsadgangskoden, og **Bekræft**.



- Tryk på **+ Tilføj værktøj** i kolonnen **Værktøjspositioner** i det centrale panel. Det tilføjede værktøj, **Værktøj_1**, vises under **Værktøjsflange-træet**.
- Tryk på **ikonet med tre prikker** for det tilføjede værktøj for at omdøbe det til noget mere identificerbart. Du kan også slette den.



- I kolonnen **Egenskaber** i det centrale panel kan du finde fire redigerbare felter for **radius samt x-, y- og z-positioner**. Tryk på felterne for at ændre radius og x, y, z-koordinater efter behov. Sfæren i det højre panel opdateres live i 3D-modellen for at hjælpe med præcis placering.
- Tryk på **Anvend** øverst til højre på hovedskærmen.



- Robotten vil nu interagere med sikkerhedsplaner, når værktøjets positionssfærer kommer i kontakt med dem.

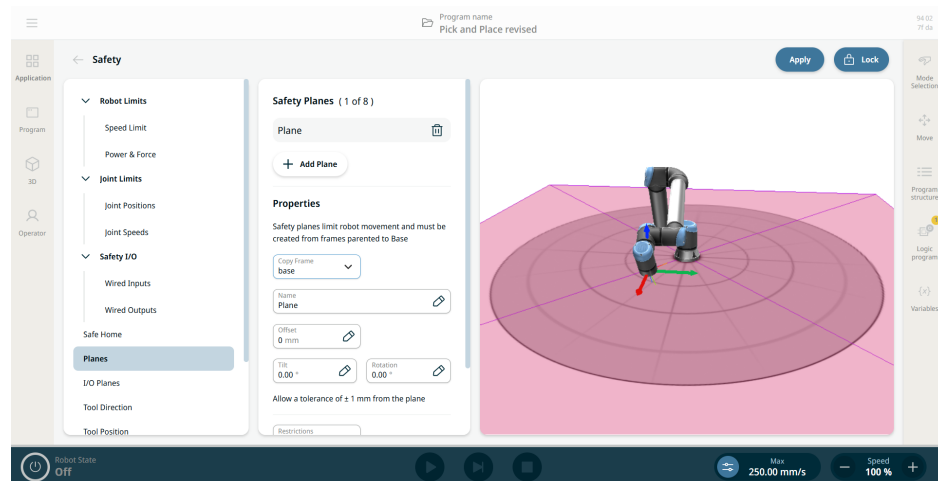
10.4.4. Sikkerhedsplaner

Beskrivelse Sikkerhedsplaner begrænser robotens arbejdsområde, værktøjet og albuen.



ADVARSEL

Definition af sikkerhedsplaner begrænser kun de definerede værktøjskugler og albue, ikke den overordnede grænse for robotarmen. Definering af sikkerhedsplaner garanterer ikke, at robotarmens andre dele vil overholde denne begrænsning.



PolyScope X-skærm, der viser sikkerhedsplaner.

Konfiguration af et sikkerhedsplan

Du kan konfigurere sikkerhedsplaner med de egenskaber, der er angivet nedenfor:

- **Navn.** Dette er det navn, der bruges til at identificere sikkerhedsplanet.
- **Forskydning fra base.** Dette er højden af planet fra basen, målt i Y-retningen.
- **Vipning.** Dette er planets hældning, målt fra netledningen.
- **Rotation.** Dette er planets rotation, målt med uret.

Du kan konfigurere hvert plan med de begrænsninger, der er angivet nedenfor:

- **Normal.** Når sikkerhedssystemet er i normal tilstand, er et normalt plan aktivt, og det fungerer som en streng grænse for positionen.
- **Reduceret.** Når sikkerhedssystemet er i reduceret tilstand, er et reduceret tilstandsplan aktivt, og det fungerer som en streng grænse for positionen.
- **Begge.** Når sikkerhedssystemet enten er i normal eller reduceret tilstand, er et normalt og reduceret tilstandsplan aktivt og fungerer som en streng grænse for positionen.
- **Udløs Reduceret Tilstand.** Sikkerhedsplanet får sikkerhedssystemet til at skifte til reduceret tilstand, hvis robotværktøjet eller albuen er placeret uden for det.

Albueled-begrænsning

Funktionen er aktiveret som standard.

Du kan bruge Begræns albue til at forhindre robotens albueled i at passere gennem et af dine definerede planer.

Deaktiver Begræns albue for albue at passere gennem fly.

Værktøjsflange-begrænsning

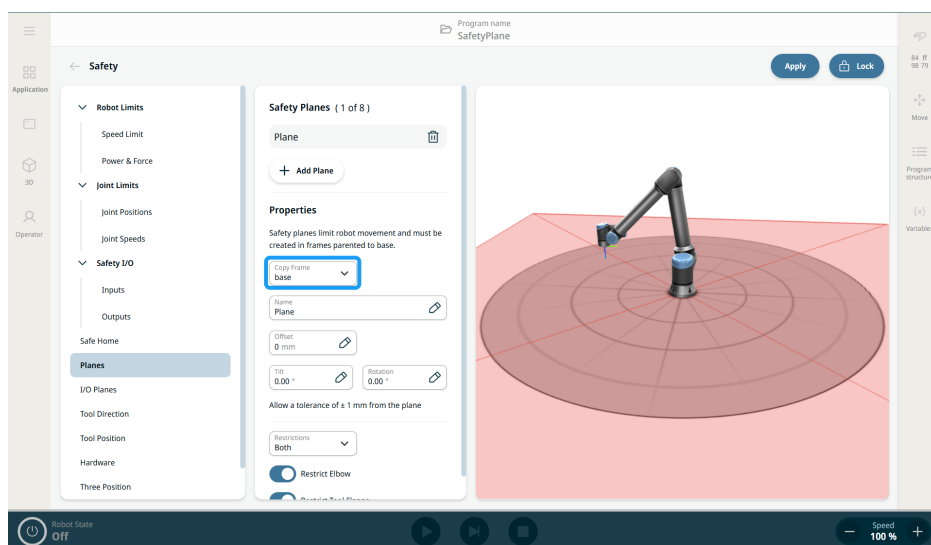
Begrænsning af værktøjsflangen forhindrer værktøjsflangen og det påsatte værktøj i at krydse et sikkerhedsplan. Når du begrænser værktøjsflangen, er det ubegrænsede område området inde i sikkerhedsplanet, hvor værktøjsflangen kan fungere normalt. Værktøjsflangen kan ikke krydse det begrænsede område uden for sikkerhedsplanet. Fjernelse af begrænsningen gør det muligt for værktøjsflangen at gå ud over sikkerhedsplanet til det begrænsede område, mens det påsatte værktøj forbliver inde i sikkerhedsplanet.

Du kan fjerne værktøjsflange-begrænsningen, når du arbejder med en stor værktøjsforskydning. Dette vil give ekstra afstand, så værktøjet kan bevæge sig. Begrænsning af værktøjsflangen kræver oprettelse af en plan-funktion. Plan-funktionen bruges til at opsætte et sikkerhedsplan senere i sikkerhedsindstillingerne.

Opret sikkerhedsplan ved hjælp af en ramme

Beskrivelse

Du kan bruge en eksisterende ramme til at definere et sikkerhedsplan. Dette giver en mere intuitiv måde at angive planparametre ud fra en foruddefineret position og rotation (X, Y, Z, RX, RY, RZ). Vælg rammen i **Kopier ramme** rullemenuen.



Dropdown-menuen **Kopier ramme** findes i parametrene for en sikkerhedsplan-definition på skærbilledet **Planer**. Denne liste indeholder rammer, der er defineret på skærmen **Rammer**. Når du vælger en ramme, bruges den som definition af sikkerhedsplanet. Hvis du angiver parametre for forskydning, hældning og rotation, anvendes de på den valgte ramme (se "Konfiguration af et sikkerhedsplan"). Det resulterende sikkerhedsplan kombinerer alle parametre.

Se afsnittet "Rammer" i Softwarehåndbogen.

Oprettelse af sikkerhedsplaner ved hjælp af rammer

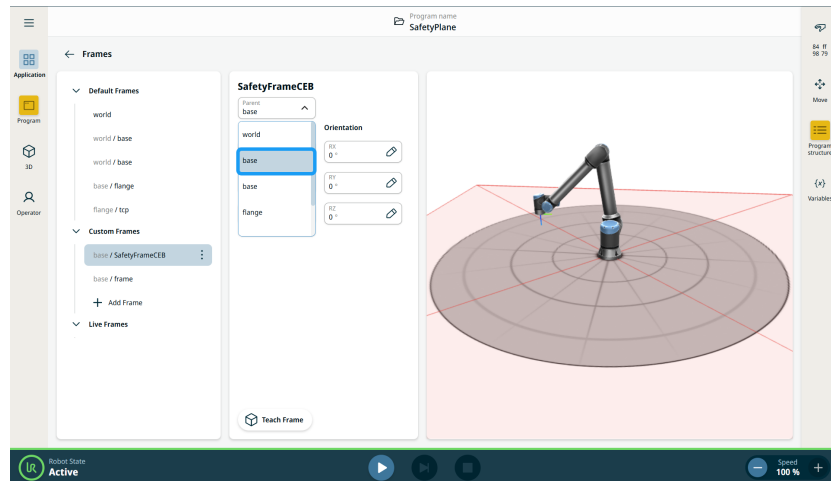
1. I fanen **Application** skal du vælge **Rammer**.
2. Tryk på **+ Tilføj ramme** under **Brugerdefinerede rammer**, og omdøb derefter rammen ved hjælp af de tre lodrette prikker (kebab-ikonet).



BEMÆRK

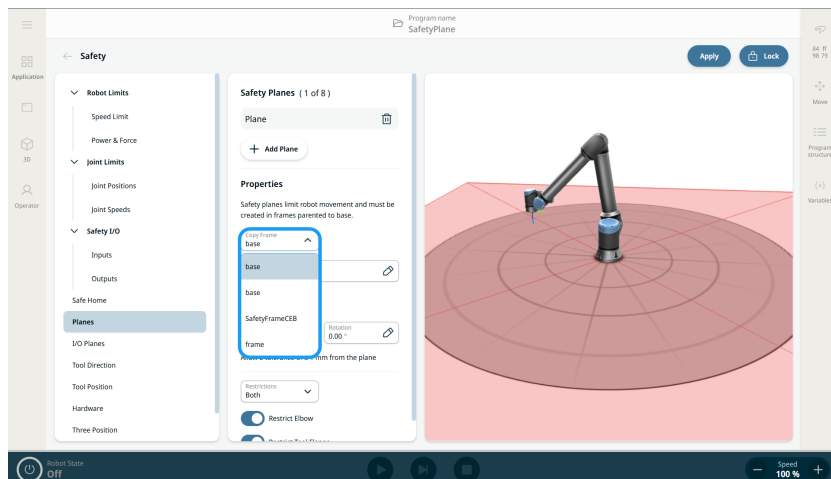
Rammer oprettes i forhold til **Base**.

3. I feltet **Forælder** skal du vælge **Base**.



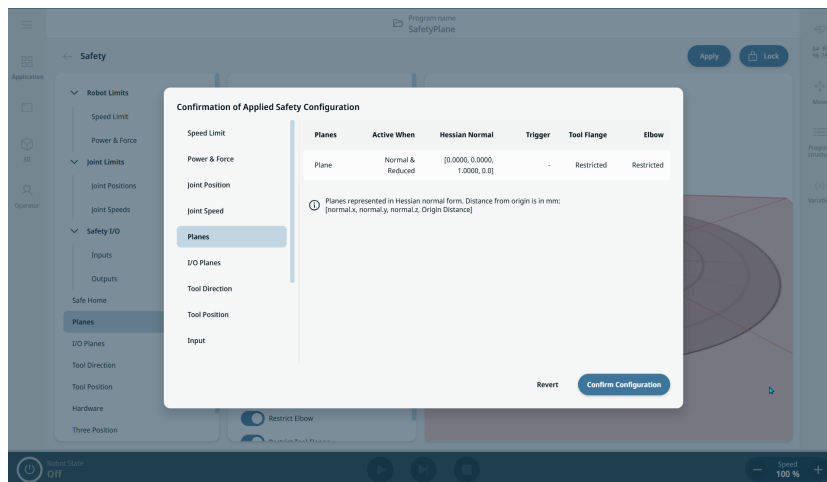
Valg af referenceramme i sikkerhedsplanet

1. I **Applikationen** skal du gå til **Sikkerhed**, vælg **Planer** og tryk på **Lås op**.
2. På skærbilledet **Safety Planes** skal du vælge en ramme i rullemenuen **Copy Frame**. Du kan også anvende forskydning, hældning og rotation.



3. Tryk på knappen **Anvend**.

4. De konfigurerede planer vises i tabellen over funktionstildeling i **Bekræftelse af anvendt sikkerhedskonfiguration** oversigtsdialogen.



BEMÆRK

En ramme, der bruges til et sikkerhedsplan, kan være vendt på hovedet i forhold til, hvad du forventer. Hvis robotten er placeret på den side af planet, der overskrider grænsen, skal der tilføjes en hældning på 180 grader.

For begrænsninger vedrørende plankonfigurationer, begrænsninger for albueled og værktøjsflange, se "Sikkerhedsplaner".

10.4.5. I/O-planer

Beskrivelse

I/O Planes-funktionen giver mere fleksibel brug af sikkerhedsplaner sammenlignet med standarden **Sikkerhedsplaner** funktionalitet. Det giver dig mulighed for at aktivere og deaktivere sikkerhedsplaner ved hjælp af terminalindgange og/eller generere et udgangssignal, når sikkerhedskuglerne krydser et sikkerhedsplan.

Input/Stop-plan

Trigger Stop udløser et stop af I/O-planet. Den kan slås fra ved hjælp af en sikkerhedsindgang.

Medmindre den er slået fra, får bevægelse mod flyet robotten til at stoppe og vente, indtil sikkerhedsindgangen slår flyet fra.

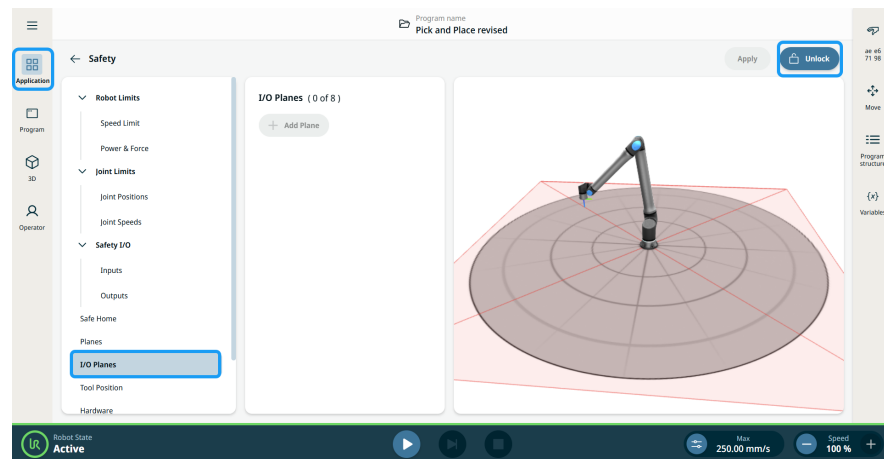
**BEMÆRK**

Når planet er inaktivt, får robotten lov til at bevæge sig frit.

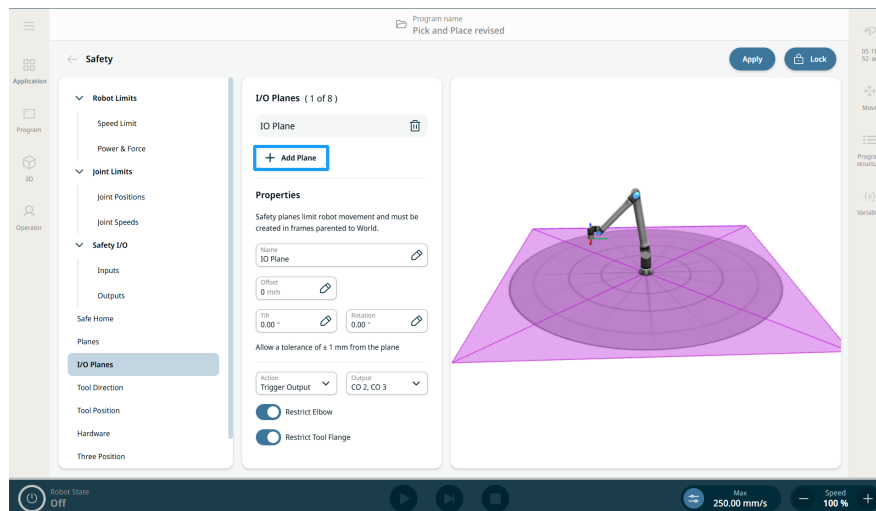
Når flyet er aktivt, og robotten ikke har krydset flyet, vil robotten stoppe, før den krydser flyet. Hvis flyet aktiveres, mens robotten bevæger sig på kanten af flyet, kan robotten ende med at krydse flyet og vil i værste fald stoppe i henhold til de konfigurerede afstands- og stoptidsgrænser.

Når flyet er aktiveret, og robotten har krydset flyet, stopper robotten i henhold til den konfigurerede stopafstand og stoptidsgrænser.

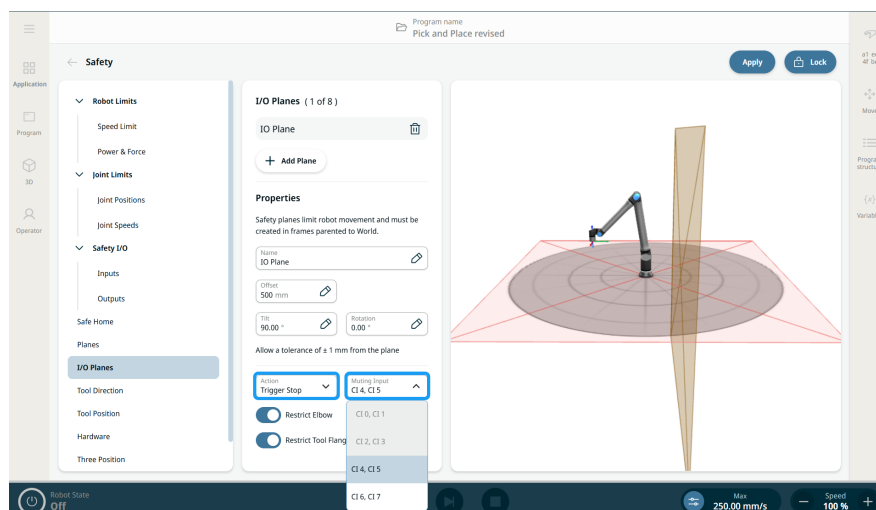
1. Gå til [Sikkerhed](#) på [fanen Applikation](#), og tryk på **I/O Planes**.



2. **Lås op**, og tryk på **Add Plane**. Der vises flere felter og faner i egenskaberne for I/O Planes.



3. Indtast værdien af **Offset** og **Tilt**.
4. Vælg **Udløser stop** i feltet **Handling**.
5. Vælg **CI4** og **CI5** i feltet **Muting Input**. Tryk på **Anvend**.



6. Når du trykker på en fysisk kontakt, der er tilsluttet indgangen, forsvinder flyet fra 3D-fremviseren. Tryk på knappen " " (**Spil " "**), og robotten bevæger sig frit fra den ene side af flyet til den anden.
7. Tryk på kontakten igen for at fjerne lyden fra flyet, og robotten går ind i I/O stop.

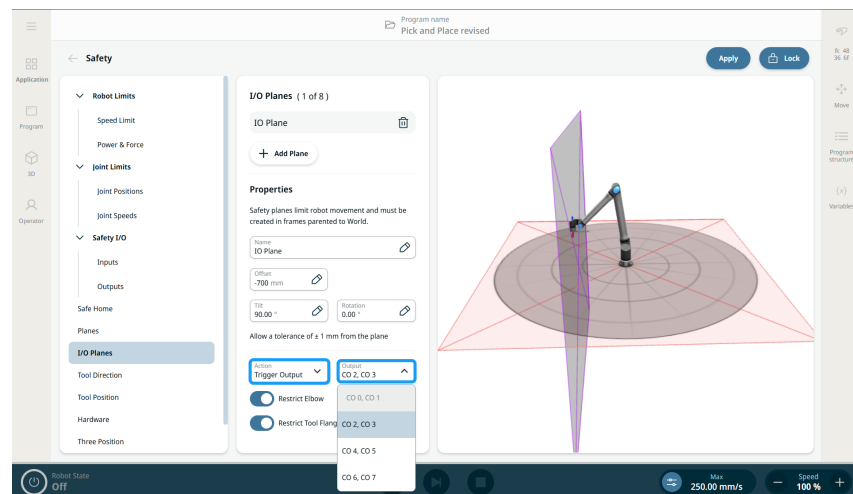
Udgangsplanet

Udløseren genererer et sikkerhedsoutput baseret på, om en eller flere af sikkerhedskuglerne har krydset planet. Når en eller flere af sikkerhedskuglerne har krydset et plan, der er defineret som udløser, aktiveres den sikkerhedsudgang, der svarer til det pågældende plan. "Aktiveret" betyder, at sikkerhedsudgangene er elektrisk indstillet til "Lav".

**BEMÆRK**

Når en af sikkerhedskuglerne har krydset et plan, der er defineret som udløser, aktiveres den sikkerhedsudgang, der svarer til det pågældende plan.

1. Indtast værdien af **Offset** og **Tilt**.
2. I feltet **Handling** skal du vælge **Udløser output**.
3. Vælg **CO2, CO3** i feltet **Output**. Tryk på **Anvend**.



4. Når du afspiller robotprogrammet, kan du se "LOW"- og "HIGH"-udgangene i [Kommunikation](#) fanen.

10.4.6. Hardware

Beskrivelse Afsnittet **Hardware** giver brugerne mulighed for at vælge den type programmeringskonsol (TP), der er tilsluttet deres robot. De tilgængelige indstillinger er:

- **3PE aktiveret.** 3-positionskontakt programmeringskonsol (3PE TP)
- **Ingen.** Dette giver mulighed for tænde robotten sikkert uden en programmeringskonsol tilsluttet kontrollerskabet.



BEMÆRK

Af sikkerhedsmæssige årsager vil robotten ikke starte, hvis valget ikke afspejler den tilsluttede hardware.

Formål med valgmuligheden Ingen

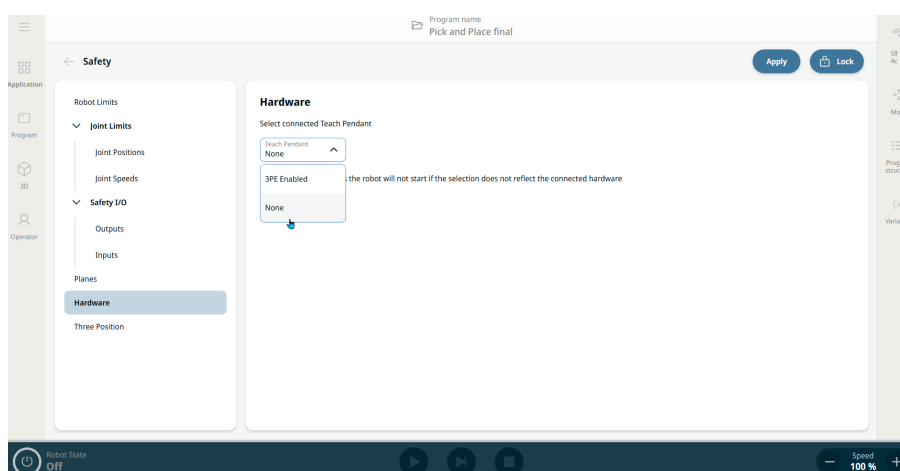
Valgmuligheden **Ingen** understøtter opsætninger, hvor en programmeringskonsol ikke er påkrævet eller fysisk til stede, hvilket muliggør mere strømlinede og fleksible implementeringer, især i automatiserede eller fjernstyrede miljøer.

Det giver brugerne tre vigtige fordele:

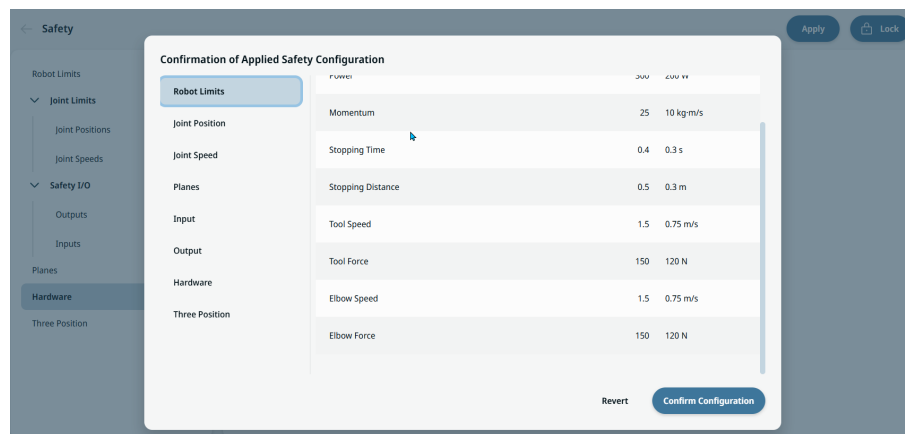
- Understøtter headless-konfigurationer, hvor ingen programmeringskonsol anvendes.
- Forenkler hardwarekrav ved minimale opsætninger.
- Forbedrer opstartsflexibiliteten, fordi tilstedeværelsen af en programmeringskonsol ikke er påkrævet.

Sådan får du adgang til Ingen

1. Tryk på **Hardware** på venstre panel på skærmen Sikkerhedsapplikation.
2. Lås op for hovedskærmen øverst til højre, indtast din sikkerhedskode, og **Bekræft**.
3. Tryk på feltet **Programmeringskonsol** på det centrale panel og vælg **Ingen**.



- Tryk på **Anvend** ved siden af låseknappen i hovedskærmen.
- Tryk på **Anvend og genstart** i pop-op-feltet for Anvend sikkerhedskonfiguration.
- En bekræftelse af pop-op-feltet Anvendt sikkerhedskonfiguration vises, og du kan enten **Tilbageføre** eller **Bekræfte konfiguration**.



10.4.7. 3-position

Beskrivelse

Manuel høj hastighed gør det muligt for både værktøjshastighed og albuehastighed midlertidigt at overstige 250 mm/s. Denne funktion er kun tilgængelig, når robotten er i manuel tilstand, og der er konfigureret en 3-positionskontakt. Hvis der ikke er nogen interaktion med 3-positionskontakten inden for fem minutter, nulstilles de forhøjede værdier til 250 mm/s.

Sådan får du adgang til Three Position

- Tryk på **Tre positioner** i venstre panel.
- Tryk på **Lås op** øverst til højre på hovedskærmen.
- Indtast sikkerhedsadgangskoden, og **Bekræft**.
- På det centrale panel skal du skubbe knappen til **Tillad manuel høj hastighed**.
- Tryk på **Anvend** øverst til højre på hovedskærmen.

10.4.8. PROFIsafe

Beskrivelse

PROFIsafe netværksprotokollen (implementeret som version 2.6.1) gør det muligt for robotten at kommunikere med en sikkerheds-PLC i henhold til kravene i ISO 13849, kategori 3, PLd.

Robotten sender sikkerhedsrelaterede oplysninger til en sikkerheds-PLC og modtager sikkerhedsrelaterede oplysninger.

De sikkerhedsrelaterede meddelelser kan være statusmeddelelser eller meddelelser, der udløser en sikkerhedsfunktion (f.eks. reducerede indstillinger, stop).

Stopkommandoer er beskrevet i henhold til IEC 60204-1, hvor Nødstopet er et kategori 1-stop og sikkerhedsstopet er et kategori 2-stop.

PROFIsafe-grænsefladen giver et sikkert, netværksbaseret alternativ til tilslutning af ledninger til sikkerheds-IO-stifterne på robotkontrolboksen.

Brug af PROFIsafe-grænsefladen opfylder UR-robotens funktionelle sikkerhedsspecifikationer (PL, kategori og PFH). Se afsnittet "Tabel over sikkerhedsfunktioner" i UR-manualen for yderligere oplysninger. For eksempel er "safeguard stop" PLd kategori 3 med en PFH-værdi på mindre end $1,8E-07$ ($1,8 \times 10^{-7}$).

PROFIsafe er kun tilgængelig på robotter, der har en aktiveringslicens, som du kan få ved at kontakte din lokale salgsrepræsentant. Når du har anskaffet licensen, skal du downloade den fra [myUR](#).

Se afsnittet "Robotregistrering og URCap-licensfiler" for oplysninger om robotregistrering og aktivering af licensen.

**Sikkerheds-
PLC Ud**

En kontrolmeddelelse, som sikkerheds-PLC'en sender til robotten, indeholder de oplysninger, der er vist i nedenstående tabel.

Signal	Beskrivelse
Nødstop efter system	0: Udløser systemets e-stop. 1: Rydder system e-stop.
Beskyttelsesstop	0: Udløser beskyttelsesstoppet. 1: Normal driftstilstand. Bemærk: Se også "Nulstil beskyttelsesstop"-signalbeskrivelsen.
Nulstil beskyttelsesstop	Nulstiller beskyttelsesstop-tilstanden på 0-til-1-overgangen, når signalet "beskyttelsesstop" allerede er indstillet til 1.
Beskyttelsesstop auto	0: Udløser beskyttelsesstop, hvis robotten kører i automatisk tilstand. 1: Normal driftstilstand. Safeguard stop auto må kun bruges, når en 3-positions aktiverende (3PE) enhed er konfigureret. Hvis ingen 3PE-enhed er konfigureret, fungerer beskyttelsesstopautomatikken som en normal beskyttelsesstopindgang. Bemærk: Se også "Nulstil beskyttelsesstop auto"-signalbeskrivelsen.
Nulstil beskyttelsesstop automatisk	Nulstiller beskyttelsesstop auto-tilstanden på 0-til-1-overgangen, når signalet "beskyttelsesstop auto" allerede er indstillet til 1.
Reduceret	0: Aktiverer sikkerhedsgrensene for Reduceret. 1: Aktiverer sikkerhedsgrensene for "Normal tilstand". Sikkerhedssystemet sørger for, at robotten er inden for reducerede grænser mindre end 0,5 sek. efter, at indgangen aktiveres. Hvis robotarmen fortsætter med at overtræde nogen af de reducerede grænser, udløses et kategori 0 stop.
Driftstilstand	0: Aktiverer den manuelle driftstilstand. 1: Aktiverer den automatiske driftstilstand. Hvis sikkerhedskonfigurationen "Valg af driftstilstand via PROFIsafe" er deaktiveret, skal dette felt udelades fra PROFIsafe-kontrolmeddelelsen.

**Sikkerheds-
PLC Ind**

En statusmeddelelse, som robotten sender til sikkerheds-PLC'en, indeholder de oplysninger, der er vist i nedenstående tabel.

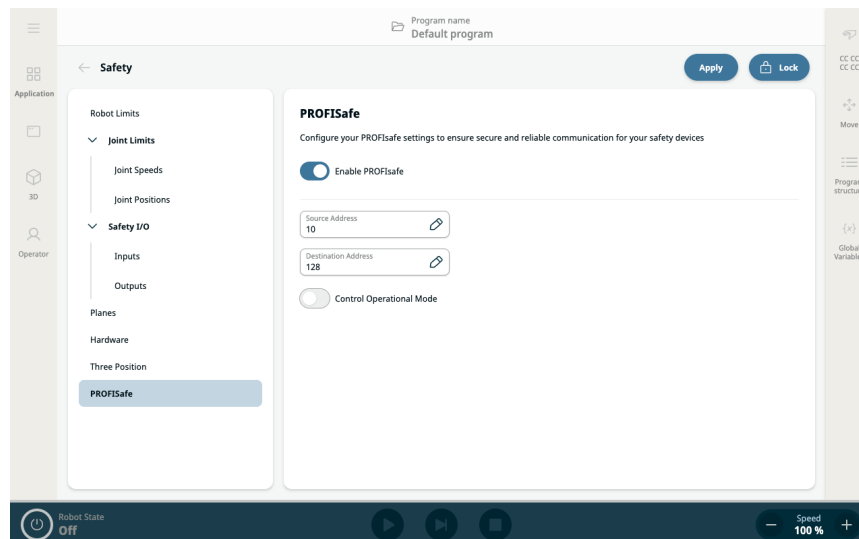
Signal	Beskrivelse
Stop, kat. 0	0: Robotten udfører, eller den har gennemført, et sikkerhedsstop i kategori 0; et hårdt stop med øjeblikkelig afbrydelse af strøm til armen og motorerne. 1: Normal driftstilstand.
Stop, kat. 1	0: Robotten udfører, eller den har gennemført, et sikkerhedsstop i kategori 1; et kontrolleret stop, hvorefter motorerne efterlades i slukket tilstand med bremserne aktiveret. 1: Normal driftstilstand.
Stop, kat. 2	0: Robotten udfører, eller den har gennemført, et sikkerhedsstop i kategori 2; et kontrolleret stop, hvorefter motorerne efterlades i tændt tilstand. 1: Normal driftstilstand.
Overtrædelse	0: Robotten stoppes, fordi sikkerhedssystemet ikke har overholdt de aktive sikkerhedsgrænser, der er defineret. 1: Normal driftstilstand.
Fejl	0: Robotten stoppes på grund af en uventet ekstraordinær fejl i sikkerhedssystemet. 1: Der er ikke opstået en uventet ekstraordinær fejl i robotens sikkerhedssystem.
E-stop ved system	0: Robotten stoppes på grund af en af følgende betingelser: - En sikkerheds-PLC tilsluttet via PROFIsafe har udløst e-stop på systemniveau. - Et IMMI-modul, der er forbundet til kontrollerskabet, har udløst et e-stop på systemniveau. - En enhed tilsluttet systemets e-stops konfigurerbare sikkerhedsindgang på kontrolboksen har udløst et e-stop på systemniveau. 1: Robot er ikke i system e-stop.
E-stop med robot	0: Robotten stoppes på grund af en af følgende betingelser: - Undervisningsvedhængets e-stop-knap trykkes ned. - Der trykkes på en e-stop-knap, der er tilsluttet robotens e-stop ikke-konfigurerbare sikkerhedsindgang på kontrolboksen. 1: Robot er ikke i e-stop for robot.

Signal	Beskrivelse
Beskyttelsesstop	0: Robotten stoppes på grund af en af følgende betingelser: - En sikkerheds-PLC, der er tilsluttet via PROFIsafe, har hævdet beskyttelsesstoppet. - En enhed, der er forbundet til beskyttelsesstoppets ikke-konfigurerbare indgang på kontrollerskabet, har udløst beskyttelsesstoppet. - En enhed, der er tilsluttet kontrolboksens sikkerhedsstopkonfigurerbare sikkerhedsindgang, har hævdet sikkerhedsstoppet. 1: Robotten stoppes ikke på grund af beskyttelsesstop. Bemærk: Se også "Nulstil beskyttelsesstop"-signalbeskrivelsen. PROFIsafe kræver brug af beskyttelsesnulstillingsfunktionen.
Beskyttelsesstop auto	0: Robotten stoppes, fordi den kører i automatisk tilstand og fordi en af følgende betingelser gælder: - En sikkerheds-PLC, der er tilsluttet via PROFIsafe, har erklæret beskyttelsesstop auto. - En enhed, der er tilsluttet en autokonfigurerbar sikkerhedsindgang til kontrolboksen, har erklæret autokonfigurerbar sikkerhedsindgang. 1: Robotten stoppes ikke på grund af beskyttelsesstop-auto. Bemærk: Se også "Nulstil beskyttelsesstop auto"-signalbeskrivelsen. PROFIsafe kræver brug af beskyttelsesnulstillingsfunktionen.
3PE stop	0: Robotten stoppes, fordi den kører i manuel tilstand og fordi en af følgende betingelser gælder: - En hvilken som helst 3PE-kontakt er trykket ind til den midterste position, og Friløb-input er aktiv. - Ikke alle 3PE-enheder er trykket ind til den midterste position. 1: Robotten er ikke stoppet på grund af en 3-positionskontakt.
Driftstilstand	Angivelse af robotens aktive driftstilstand. 0: Deaktiveret 1: Automatisk 2: Manuel
Reduceret	0: Reducerede sikkerhedsgrænser er aktive. 1: Normale sikkerhedsgrænser er aktive.

Signal	Beskrivelse
Aktiv grænse indstillet	Det aktive sæt sikkerhedsgrænser. • 0: Normal • 1: Reduceret • 2: Gendannelse
Robot i bevægelse	• 0: Robot bevæger sig. Hvis et led bevæger sig med en hastighed på 0,02 rad/s eller højere, betragtes robotten som værende i bevægelse. • 1: Robot er i stilstand.
Sikker hjemmeposition	• 0: Robotten hviler (robotten bevæger sig ikke) og er i den position, der er defineret som Sikker hjem-position. • 1: Robotten står ikke stille eller er ikke i den position, der er defineret som Sikker hjem-position.

Konfiguration af PROFIsafe

1. På sikkerhedsapplikationsskærmen skal du trykke på **PROFIsafe** på venstre panel.
2. Tryk på **Lås op** øverst til højre for at aktivere PROFIsafe. Indtast sikkerhedsadgangskoden, og **Bekræft**.



Det højre panel viser to felter og to knapper til konfiguration af PROFIsafe:

- Aktiver PROFIsafe-knap
 - Kildeadressefelt
 - Destination-adressefelt
 - Kontrol driftstilstand
3. Skyd knappen **Aktivér PROFIsafe** til højre.
 4. Tryk på felterne **Kildeadresse** og **Destinationsadresse** for at angive de adresser, der skal bruges af robotten og sikkerheds-PLC'en til at identificere hinanden.
 5. Ved at trykke på **Styring af driftstilstand** kan du tillade at PROFIsafe PLC styrer robotens driftstilstand.

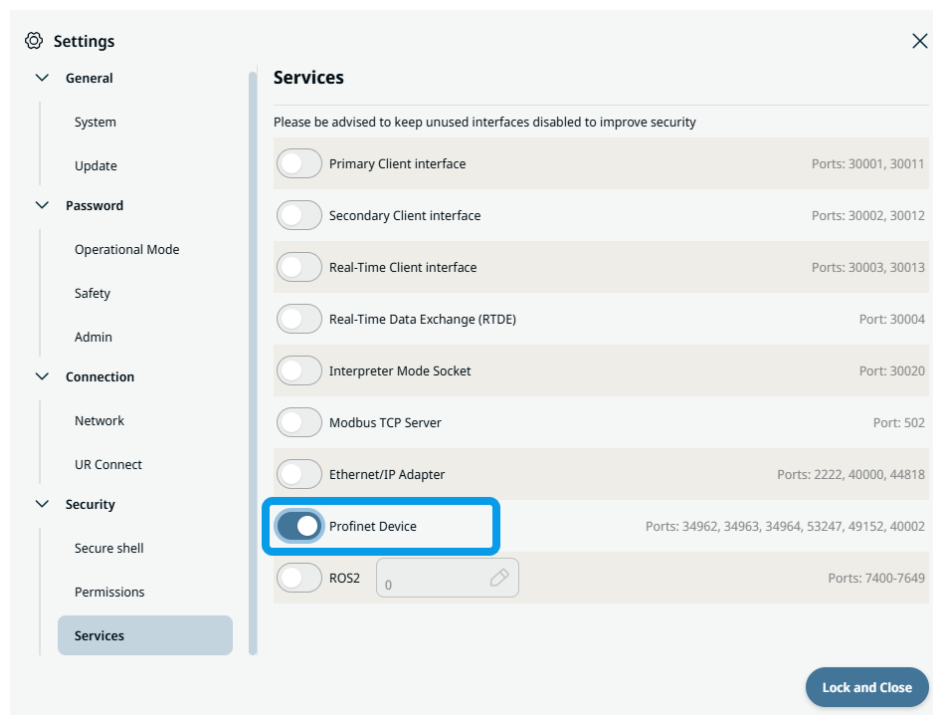

BEMÆRK

For at konfigurere og bruge PROFINET skal **Profinet-enhed** være aktiveret i menuen Indstillinger for sikkerhedstjenester.



Enable PROFINET in Settings / Security / Services
PROFINET has to be enabled

Læs for detaljer og placering af grænsefladen "Profinet".



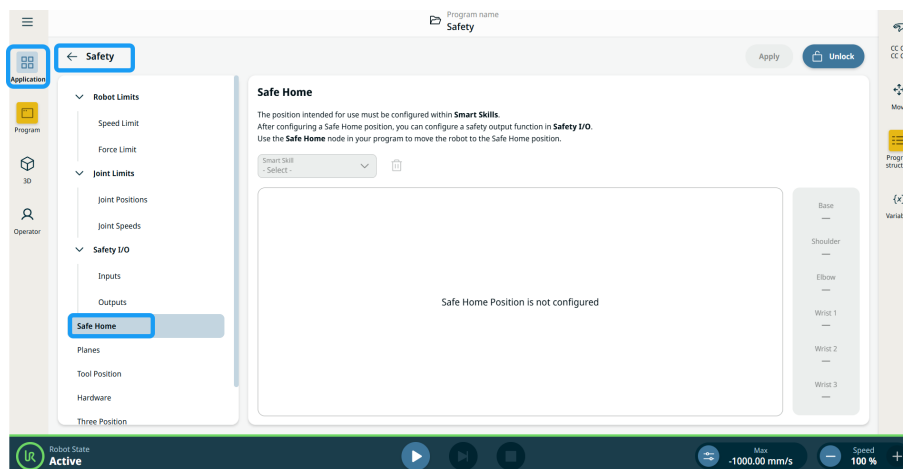
10.4.9. Sikkert hjem

Beskrivelse

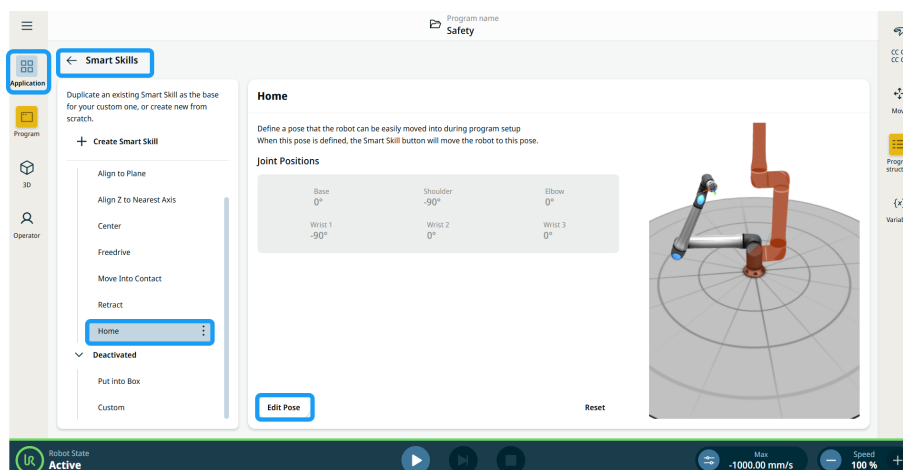
Sikkert hjem er en PolyScope X-funktion, der gør det muligt for brugerne at definere en sikkerhedsrelateret udgang, der aktiveres, når robotten når den konfigurerede sikker hjem-position. Brugeren vælger **Hjem** i rullemenuen med tilgængelige Smart færdighed-positioner, der kan tildeles som reference for positionen Sikkert hjem.

Adgang til Sikker Hjem

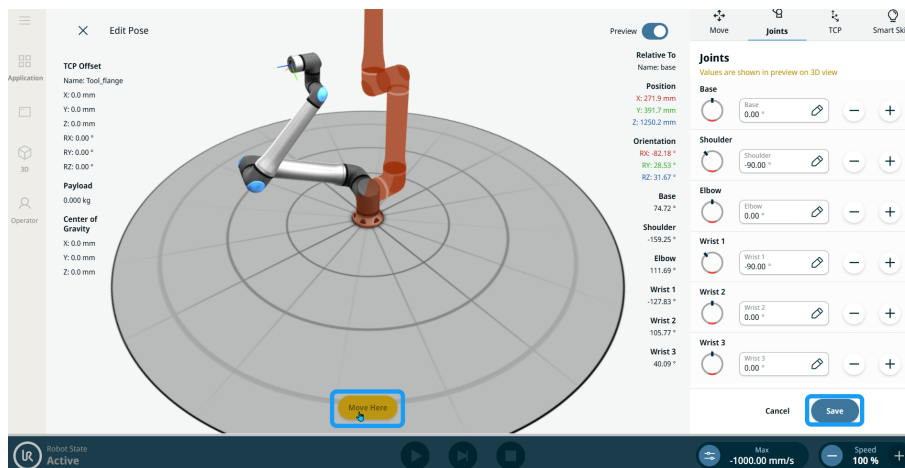
1. Tryk på **Applikation-fanen**, og vælg **Sikkerhedsapplikationer**. Vælg **Sikkert hjem** i panelet til venstre.



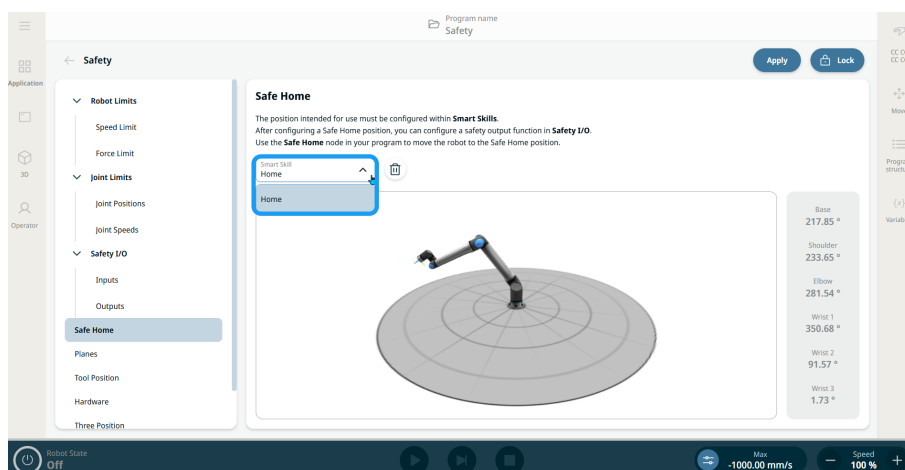
2. For at konfigurere robotpositionen skal man gå til **Smart færdighed-applikationer** og vælge **Hjem**.
3. Tryk på knappen **Rediger positur**, og 3D-visningen af robotarmen vises.



4. Jog robotten til den tilsigtede position ved hjælp af **Bevæg, Led, TCP**-knapperne.
5. Tryk længere tid på den gule **Bevæg her**-knap, indtil det forudviste billede er placeret ved den nye konfiguration.
6. Tryk på **Gem** for at færdiggøre konfigurationen.



7. Gå tilbage til **Sikkert hjem** i **Sikkerhedsapplikation** og indtast sikkerhedskoden.
8. I det aktiverede felt for **Smart færdighed** skal man vælge **Hjem**, og den konfigurerede robotposition vises på hovedskærmen.
9. Tryk på **Anvend** og vælg **Anvend og Genstart**. Tryk derefter på **Bekræft konfiguration**.

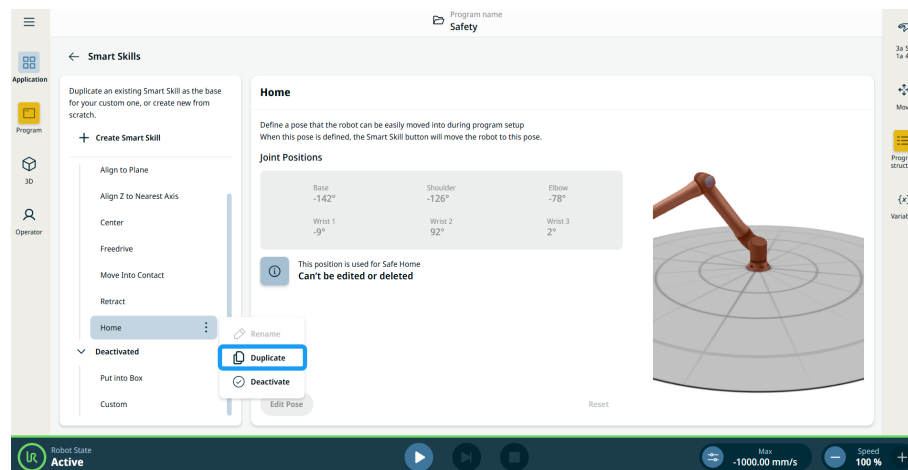


**BEMÆRK**

Hvis Position Smart Skill er valgt som positionsreference for Safe Home:

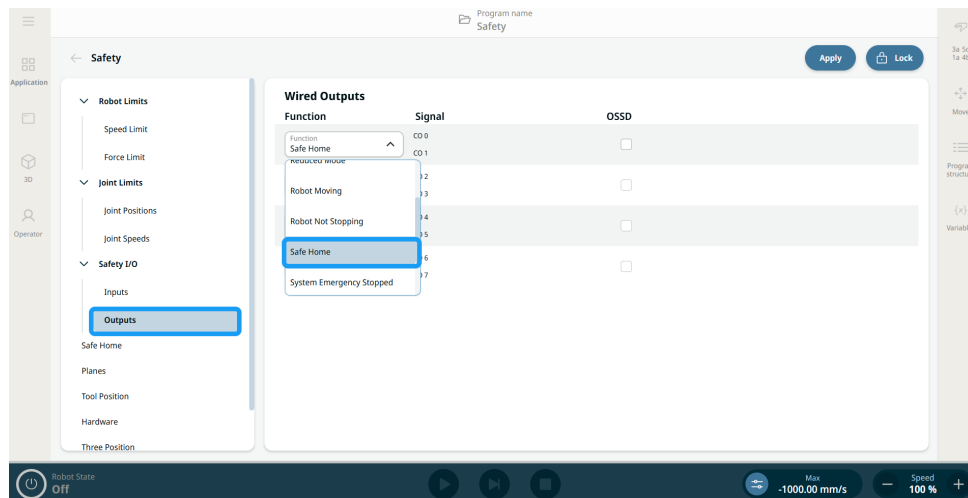
- Meddelelsesfeltet vises på siden Position Smart Skill.
- Position Smart Skill, der er konfigureret som Safe Home, kan ikke omdøbes, redigeres eller slettes, medmindre brugeren sletter eller fjerner tildelingen af Safe Home fra skærbilledet **Sikkerhed > Safe Home**.

10. I skærmen for Smart færdighed kan startpositionen duplikeres og redigeres. Alle de nyoprettede Smarte færdigheder er også tilgængelige, så de kan konfigureres som Sikker hjem.

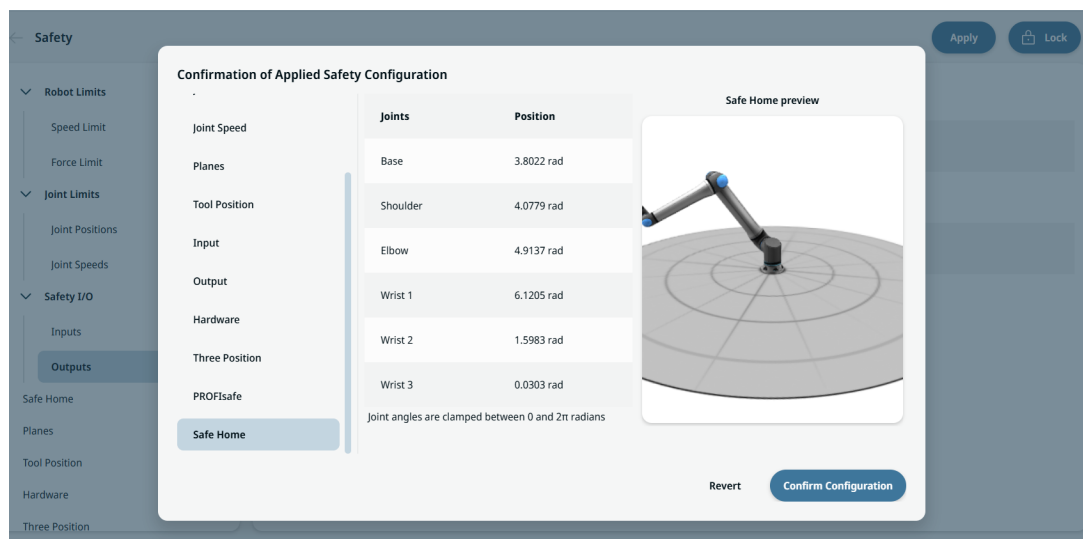


Sikkert hjem-funktion i udgange

Hvis Hjem-positionen er tildelt en position smart færdighed i **Sikkerhed**, indeholder rullemenuen for sikkerhedsudgang **Sikkert hjem** som en ny funktionstildeling. Vælg Sikkert hjem i felterne **Funktion** i **Udgange** for Sikkerhed I/O.

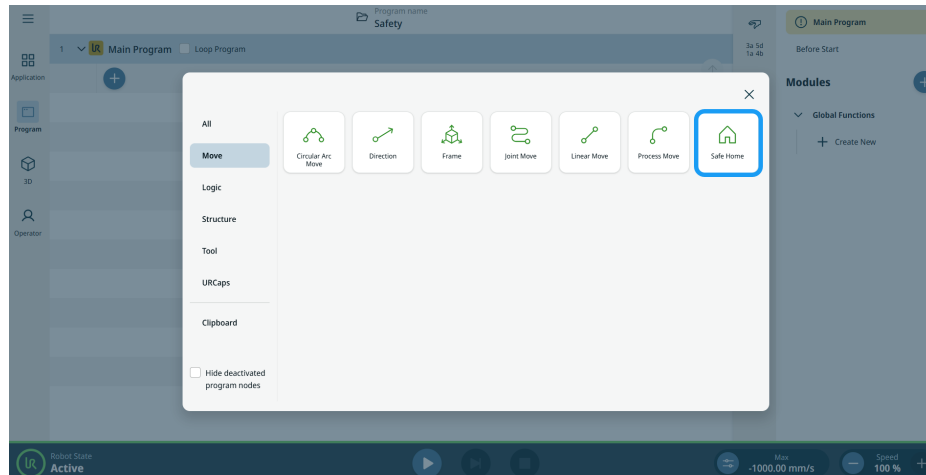


Sikkert hjem kan ses i tabellen over funktionstildeling på oversigtsdialogen **Bekræftelse af anvendt sikkerhedskonfiguration**.



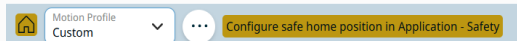
Sikkert hjem som en programknode

Sikker hjem-programknoten er placeret under kategorien **Bevæg-knuder** inden for **Kommando-knuderne**. Denne knude bruges til at få robotten til at bevæge sig til sin foruddefinerede sikker hjem-position, som konfigureret i sikkerhedsprogrammets indstillinger for sikkert hjem.

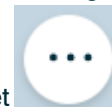


BEMÆRK

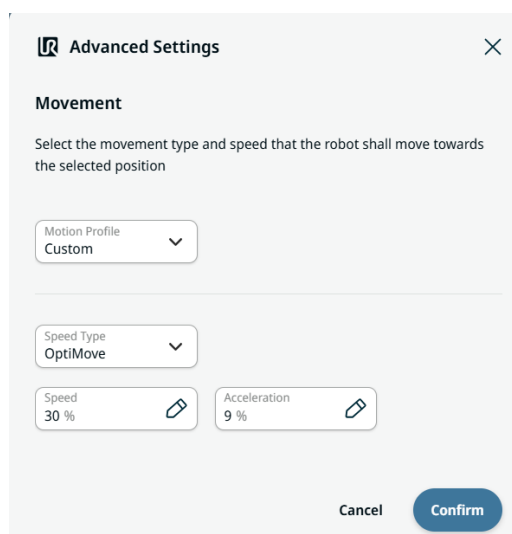
Tilføjelse af knuden uden en sikker hjem-position konfigureret i sikkerhed, vil markere indholdselementet som gult.



Sikker hjem-kommando-noden har bevægelsesprofiler indstillinger og andre



avancerede indstillinger, når der trykkes på ellipse-ikonet .



Avancerede indstillinger

Brugere kan oprette bevægelsesprofiler i de avancerede indstillinger ved hjælp af de to faner og to felter:

- Bevægelsesprofil
- Hastighedstype
- Fanen Hastighed
- Fanen Acceleration

Bevægelsesprofil er en funktion, der gør det muligt for brugerne at indstille foruddefinerede bevægelsesprofiler i bevæg-knuder: Led bevæg, Lineær bevæg, cirkulær bue bevæg, Process bevæg og Retning. **Tilpasset** bevægelsesprofil giver brugerne mulighed for at definere bevægelsesdata i en bevæg-knude.

I feltet **Hastighedstype** er **OptiMove** standardindstillingen. Vælg **Classic** bevægelse, hvis du vil indtaste hastighed og acceleration i grader pr. sekund eller mm pr. sekund.

OptiMove-indstillinger er angivet i procent for at forenkle brugen og opsætningen.

Brugere kan konfigurere procentdelen af foretrukken hastighed i fanen **Hastighed**, som fastsætter den tilstræbte kørehastighed som en procentdel af robotens maksimale hastighedskapacitet.

Brugere kan konfigurere procentdelen af foretrukken acceleration i fanen **Acceleration**, som sætter grænserne for måldrejningsmoment under acceleration og deceleration som en procentdel af robotens maksimale effekt.

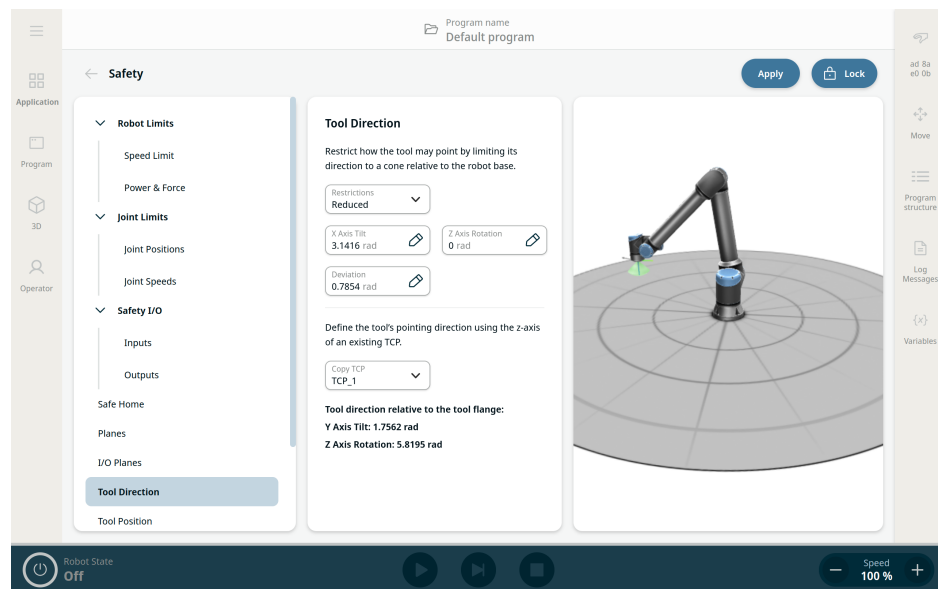
10.4.10. Værktøjets retning

Beskrivelse

Skærbilledet Værktøjets retning giver dig mulighed for at konfigurere en sikkerhedsfunktion, der begrænser den vinkel, som værktøjet må pege i. Du kan se grænsen for værktøjets retning, som er tilføjet til sikkerhedsindstillingerne. Grænsen defineres af en kegle, der har en fast retning i forhold til robotarmens base-ramme. Når robotarmen bevæger sig, er værktøjets retning begrænset, så det forbliver inden for den definerede kegle.

**BEMÆRK**

Begrænsningerne kan deaktiveres eller konfigureres til at gælde i reduceret tilstand, normal tilstand eller begge dele.

**BEMÆRK**

Funktionen Værktøjsretning giver dig mulighed for at øge sikkerheden i en applikation, når du bruger et værktøj, der kan forårsage skade eller personskade, når det peger i en bestemt retning.

**Egenskaber
for grænser**

Grænsen for Værktøjsretning har tre konfigurerbare egenskaber:

1. **Hældning:** Du kan definere keglens åbningsvinkel fra den centrale (reference) retning.
2. **Rotation:** Du kan definere, hvordan keglen roterer omkring sin centrale akse.
3. **Afvigelse:** Du kan definere den maksimale vinkelforskydning, der er tilladt mellem den ønskede retning og enhver retning inden for keglen.

Deaktiveret grænse for værktøjets retning	Aldrig aktiv
Normal grænse for værktøjets retning	Kun aktiv, når sikkerhedssystemet er i Normal tilstand
Reduceret grænse for værktøjets retning	Kun aktiv, når sikkerhedssystemet er i Reduceret tilstand
Begge (normal og reduceret retning af værktøjet)	Aktiv når sikkerhedssystemet er i normal tilstand og når det er i reduceret tilstand .

Værktøjets retning angives ved hjælp af en TCP, der konfigureres i **End Effectors-applikationens** indstillinger.

Værktøjsegenskaber

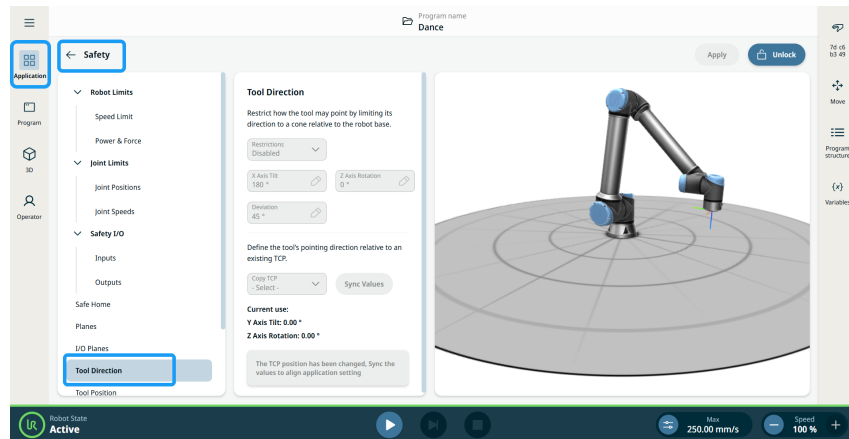
Som standard peger værktøjet i samme retning som Z-aksen for værktøjets udgangsflange. Du kan ændre den ved at angive to vinkler:

- **Vippevinkel:** Hvor meget Z-aksen for udgangsflangen skal vippe med X-aksen for udgangsflangen.
- **Z-akse-rotation:** Hvor meget den vippede Z-akse skal roteres omkring den oprindelige udgangsflanges Z-akse.

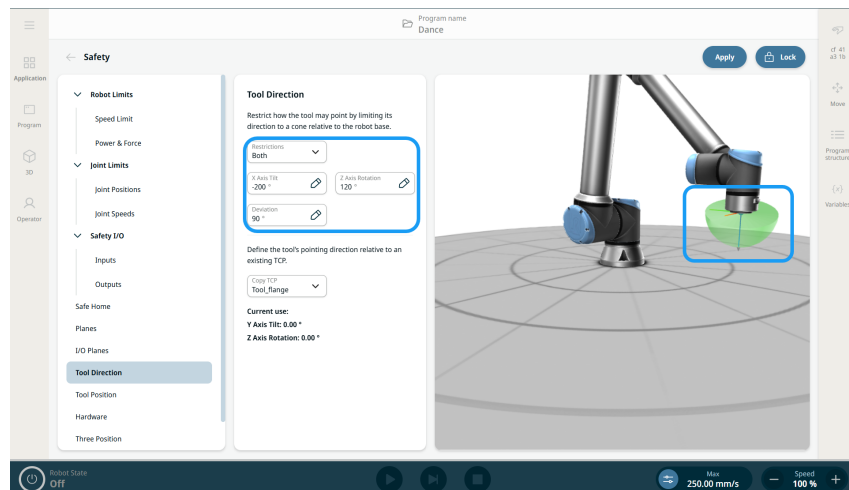
Alternativt kan du kopiere Z-aksen fra en eksisterende TCP ved at vælge den pågældende TCP fra rullemenuen.

Sådan får du adgang til værktøjsretning

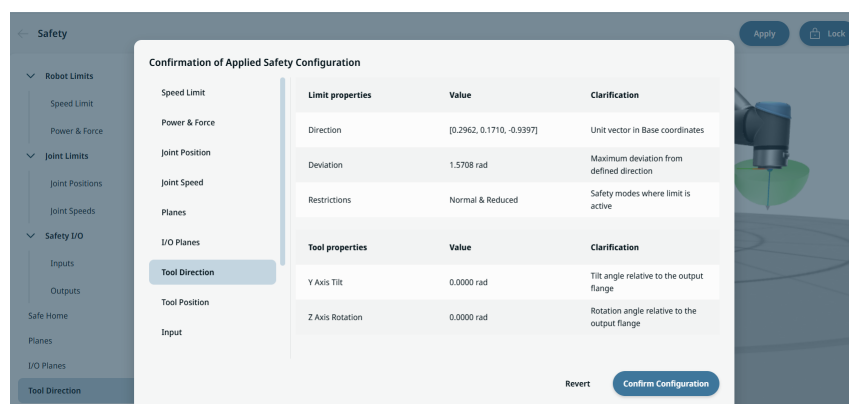
1. Tryk på fanen "-applikationer" og vælg "-sikkerhedsapplikation". I venstre panel skal du vælge **Værktøjsretning**.



2. Lås op, og indtast sikkerhedskoden.
3. Når du aktiverer feltet **Begrænsninger**, bliver de øvrige felter tilgængelige. Der vises en grøn kegle i TCP, der viser værktøjets retning.



4. Tryk på knappen **Anvend**.
5. Du kan se **Værktøjsretning** i funktionstildelingstabellen i **Bekræftelse af anvendt sikkerhedskonfiguration** oversigtsdialogen.



11. Vurdering af cybersikkerhedstrussel

Beskrivelse

Dette afsnit indeholder oplysninger, der hjælper dig med at beskytte robotten mod potentielle cybersikkerhedstrusler. Det skitserer krav til håndtering af cybersikkerhedstrusler og giver retningslinjer for sikkerhedshærdning.

11.1. Generel cybersikkerhed

Beskrivelse

Tilslutning af en Universal Robots-robot til et netværk kan introducere cybersikkerhedsrisici. Disse risici kan afbødes ved hjælp af kvalificeret personale og implementering af specifikke foranstaltninger til beskyttelse af robotens cybersikkerhed. Implementering af cybersikkerhedsforanstaltninger kræver gennemførelse af en cybersikkerhed-trusselvurdering. Formålet er at:

- Identificere trusler
- Definere tillidsområder og kanaler
- Angive krav for hver komponent i applikationen



ADVARSEL

Manglende gennemførelse af en cybersikkerhedsrisikovurdering kan bringe robotten i fare.

- Integratoren eller kompetent, kvalificeret personale skal foretage en cybersikkerhedsrisikovurdering.



BEMÆRK

Kun kompetent, kvalificeret personale må tage ansvaret for at fastslå behovet for specifikke cybersikkerhedsforanstaltninger og for at tilvejebringe de nødvendige cybersikkerhedsforanstaltninger.

11.2. Krav til cybersikkerhed

Beskrivelse

Konfiguration af dit netværk og sikring af din robot kræver, at du implementerer trusselsforanstaltningerne for cybersikkerhed. Følg alle kravene, før du begynder at konfigurere dit netværk, og kontroller derefter, at robotopsætningen er sikker.

Cybersikkerhed

- Driftspersonalet skal have en grundig forståelse af generelle cybersikkerhedsprincipper og avancerede teknologier, som anvendes i UR-robotten.
- Fysiske sikkerhedsforanstaltninger skal implementeres for kun at tillade autoriseret personale fysisk adgang til robotten.
- Der skal være tilstrækkelig kontrol med alle adgangspunkter. For eksempel: låse på døre, systemer med ID-badges, fysisk adgangskontrol generelt.

**ADVARSEL**

Tilslutning af robotten til et netværk, der ikke er korrekt sikret, kan medføre sikkerhedsrisici.

- Tilslut kun din robot til et betroet og korrekt sikret netværk.

Krav til netværkskonfiguration

- Kun enheder, som der er tillid til, må tilsluttes det lokale netværk.
- Der må ikke være indgående forbindelser fra tilstødende netværk til robotten.
- Udgående forbindelser fra robotten skal begrænses for at tillade det mindste relevante sæt af specifikke porte, protokoller og adresser.
- Kun URCaps og magiske scripts fra partnere, som der er tillid til, kan bruges, og kun efter at have bekræftet deres ægthed og integritet

Robot-opsætning sikkerhedskrav

- Skift standardadgangskoden til en ny, stærk adgangskode.
- Deaktiver "Magiske filer", når de ikke bruges aktivt (PolyScope 5).
- Deaktiver SSH-adgang, når det ikke er nødvendigt. Brug nøglebaseret godkendelse frem for adgangskodebaseret godkendelse
- Indstil robotfirewallen til de mest restriktive brugbare indstillinger, og deaktiver alle ubrugte grænseflader og tjenester, luk porte og begræns IP-adresser
-

11.3. Retningslinjer for hærkning af cybersikkerhed

Beskrivelse

Selvom PolyScope har mange funktioner til at holde netværksforbindelsen sikker, kan du forstærke sikkerheden ved at observere følgende retningslinjer:

- Før du tilslutter din robot til et netværk, skal du altid ændre standardadgangskoden til en stærk adgangskode.



BEMÆRK

Du kan ikke hente eller nulstille en glemt eller mistet adgangskode.

- Opbevar alle adgangskoder sikkert.

- Brug de indbyggede indstillinger til at begrænse netværksadgangen til robotten, så meget som muligt.
- Nogle kommunikationsgrænseflader har ingen metode til at godkende og kryptere kommunikation. Dette udgør en sikkerhedsrisiko. Overvej passende modforanstaltninger baseret på din vurdering af cybersikkerhedstrusler.
- SSH-tunneling (omdirigering af lokal port) skal bruges til at få adgang til robotgrænseflader fra andre enheder, hvis forbindelsen krydser tillidszonegrænsen.
- Fjern følsomme oplysninger fra robotten, før den tages ud af drift. Vær ekstra opmærksom på URCaps og oplysninger i programmappen.
 - For at sikre sikker fjernelse af meget følsomme data skal du ødelægge SD-kortet eller slette det sikkert.

12. Kommunikationsnetværk

Feltbus

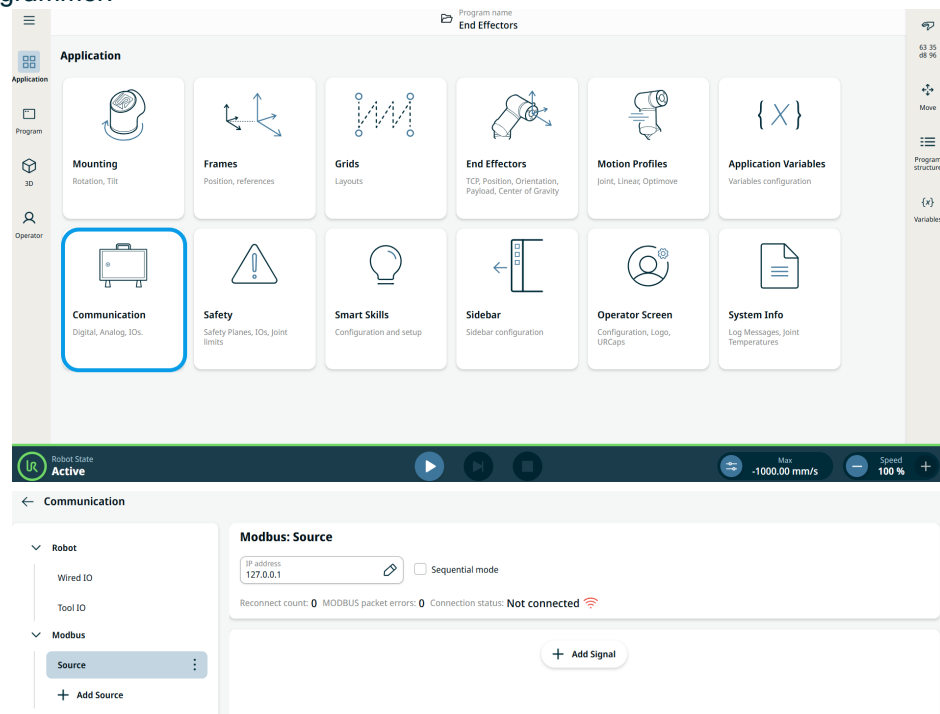
Du kan bruge Fieldbus-indstillingerne til at definere og konfigurere familien af industrielle computernetværksprotokoller, der bruges til realtids distribueret kontrol accepteret af PolyScope:

- MODBUS
 - Ethernet/IP
 - PROFINET
 - PROFIsafe
 - UR Connect
-

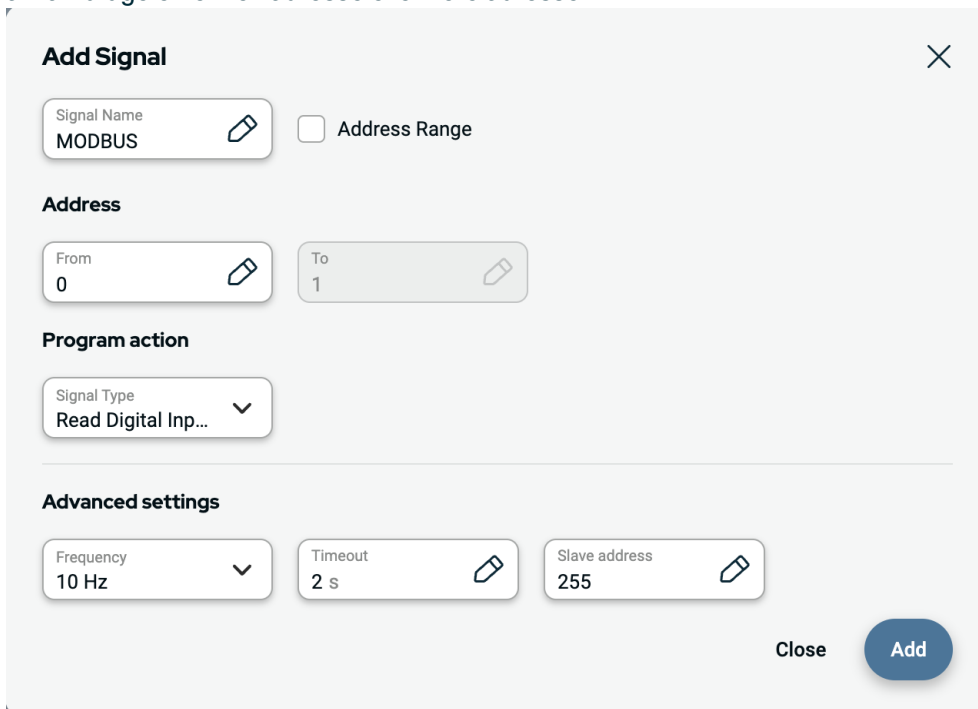
12.1. MODBUS

Beskrivelse

Her kan MODBUS-klientens (master) signaler indstilles. Forbindelser TIL Modbus-servere (eller slaver) på specificerede IP-adresser kan oprettes med input/output-signaler (registre eller digitale). Hvert signal har et unikt navn, så det kan bruges i programmer.



Tilføj signal Du kan tilpasse et signalnavn, når du tilføjer et signal. Vælg signaltipe, signalretning og angiv frekvens, timeout og andre avancerede indstillinger. Signal kan bruge en enkelt adresse eller flere adresser.



Add Signal

Signal Name: MODBUS  ☐ Address Range

Address

From: 0  To: 1 

Program action

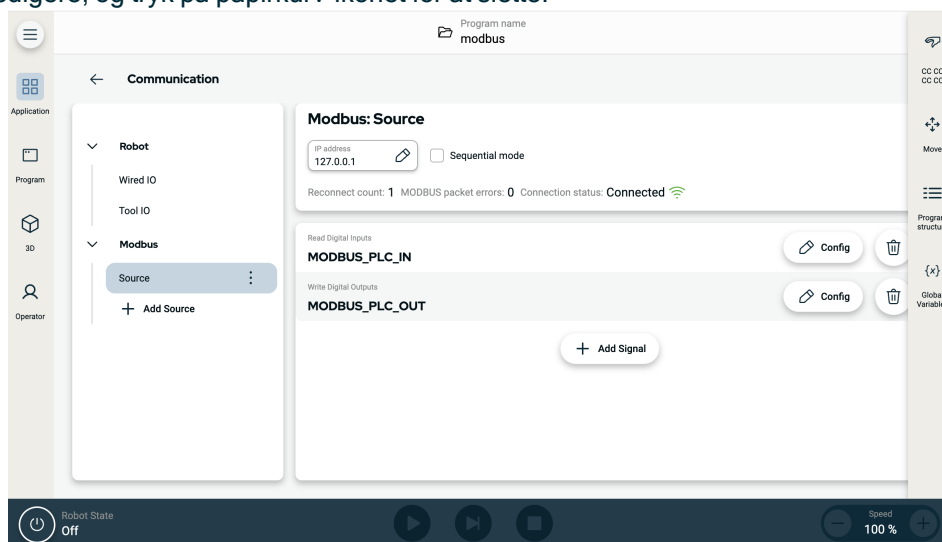
Signal Type: Read Digital Inp... 

Advanced settings

Frequency: 10 Hz  Timeout: 2 s  Slave address: 255 

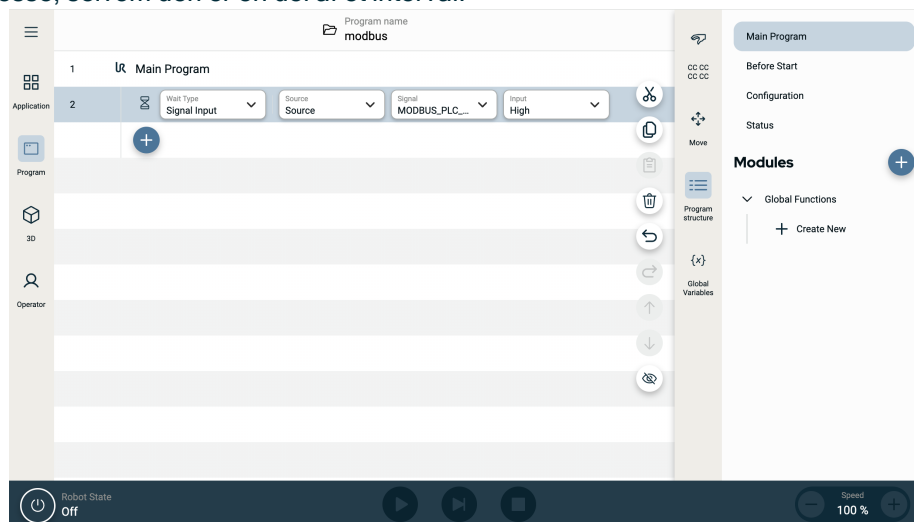
Close 

Signalkilde Indstillinger for Modbus-signalkilde kan redigeres og slettes. Tryk på **Konfig**-knappen for at redigere, og tryk på papirkurv-ikonet for at slette.

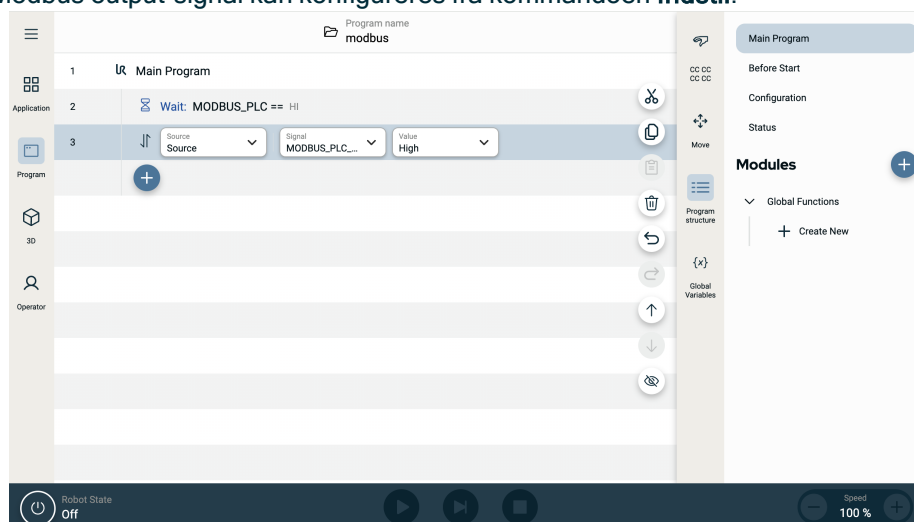


Programmering

I lighed med andre indgangssignaler kan Modbus-signaler overvåges. Ved **Vent**-kommandoen i programmet skal du vælge **Signal Input** under **Vent-type**. Vælg derefter Modbus-kilden, det specifikke indgangssignal og den tilstand, der skal ventes på. Adresseområder kan ikke bruges i logiske udtryk. Programmet kan kun bruge en enkelt adresse, selvom den er en del af et interval.



Et Modbus output-signal kan konfigureres fra kommandoen **Indstil**.



12.2. Ethernet/IP

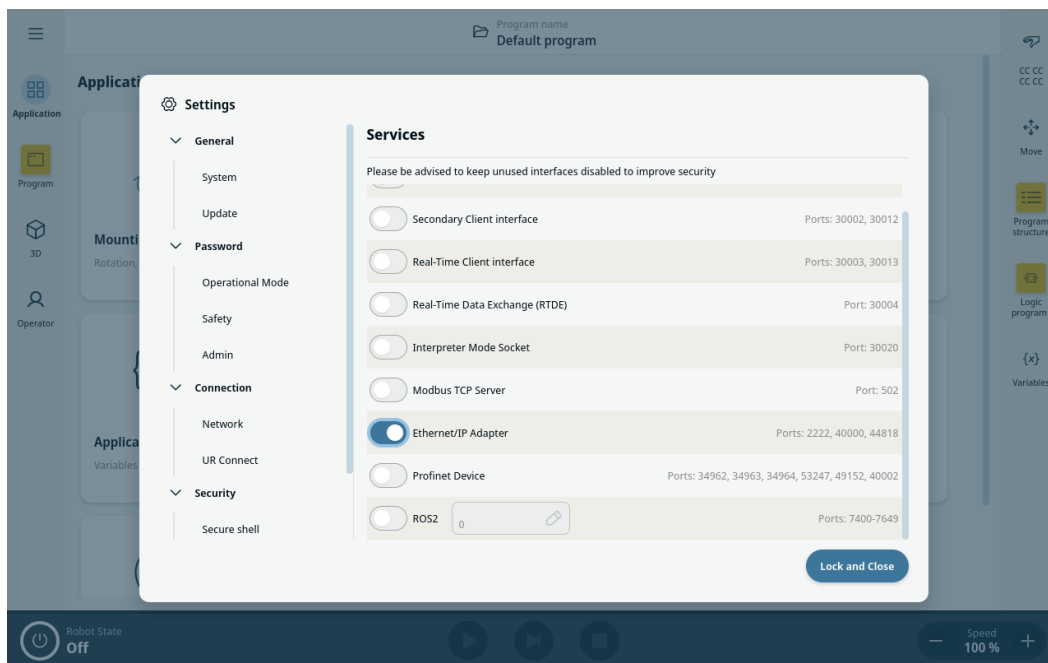
Beskrivelse

EtherNet/IP er en netværksprotokol, der muliggør tilslutning af robotten til en industriel EtherNet/IP-scannerenhed. Hvis forbindelsen er aktiveret, kan du vælge den handling der forekommer, når et program mister forbindelsen til EtherNet/IP-scannerenheden.

Aktivér Ethernet/IP

Sådan aktiverer man Ethernet/IP-funktionen i PolyScope X.

1. Tryk på stregmenuen øverst til venstre på skærmen.
2. Tryk på Indstillinger.
3. I menuen til venstre under Sikkerhed skal du trykke på Services.
4. Type the admin password.
5. Tryk på Ethernet/IP-adapter-knappen for at slå til/fra.



Brug af Ethernet/IP

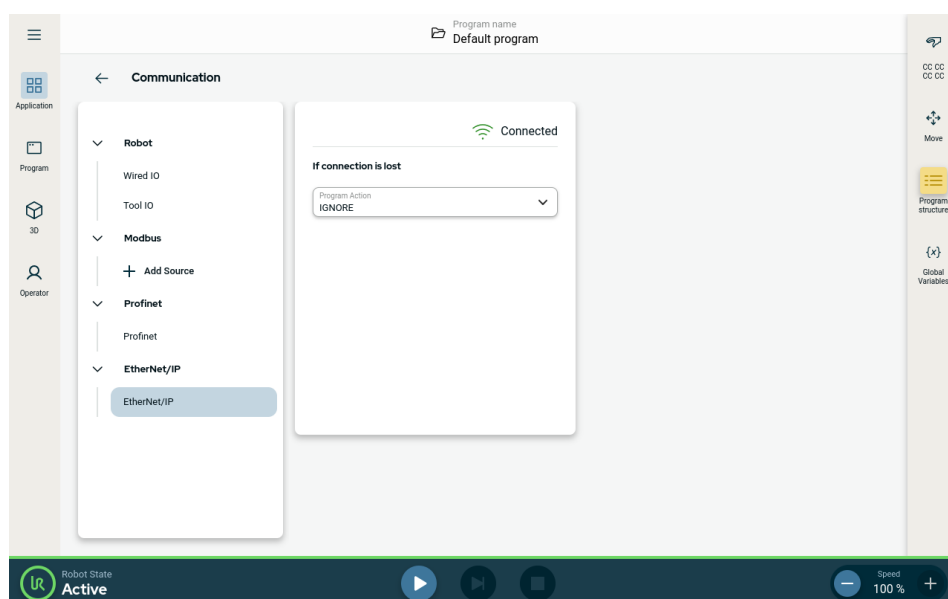
Sådan finder du Ethernet/IP-funktionerne i PolyScope X:

I PolyScope X venstre toppanel.

1. Tryk på Applikation-ikonet.
2. Vælg Ethernet/IP fra menuen til venstre under kommunikation.

Vælg den relevante handling fra listen:

Ignorer	PolyScope X ignorerer tabet af EtherNet/IP-forbindelse, og hovedprogrammet kører fortsat.
Sæt på pause	PolyScope X sætter hovedprogrammet på pause. Programmet genoptages, hvor det stoppede.
Stop	PolyScope X stopper hovedprogrammet.



I øverste højre hjørne af denne skærm kan du se Ethernet/IP-status.

Tilsluttet	Robotten er tilsluttet Ethernet/IP-scanneren.
Ingen scanner	Ethernet/IP-enheden kører, men der er ikke tilsluttet nogen scanner til robotten via Ethernet/IP.
Deaktiveret	Ethernet/IP-enhed er ikke aktiveret.

12.3. Profinet

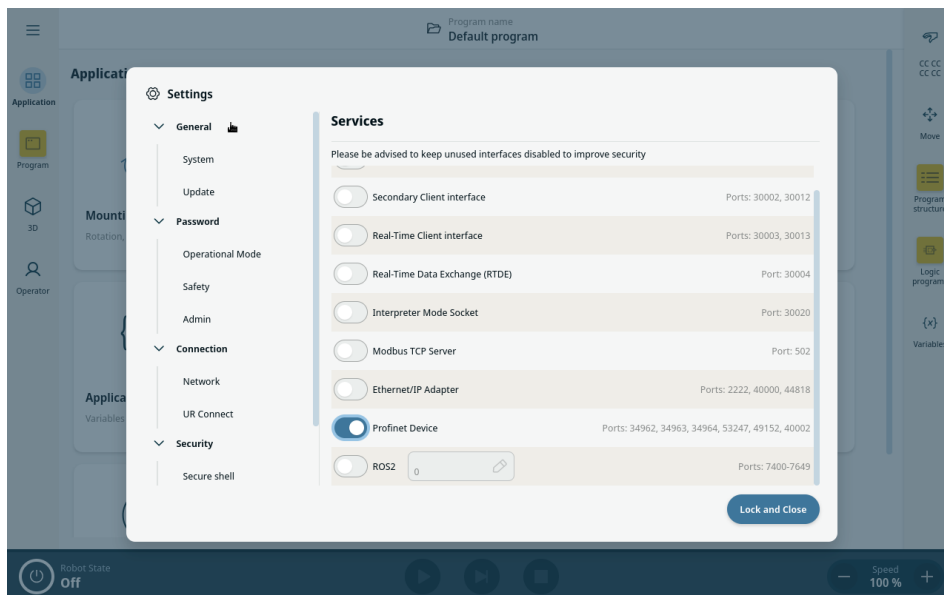
Beskrivelse

PROFINET-netværksprotokollen aktiverer eller deaktiverer forbindelsen mellem robotten og en industriel PROFINET IO-controller. Hvis forbindelsen er aktiveret, kan du vælge den handling, der opstår, når et program mister PROFINET IO-Controller-forbindelsen.

Aktiver PROFINET

Sådan aktiverer du PROFINET-funktionen i PolyScope X.

1. Tryk på stregmenuen øverst til venstre på skærmen og tryk derefter på Indstillinger.
2. I menuen til venstre under Sikkerhed skal du trykke på Services.
3. Type the admin password.
4. Tryk på PROFINET-knappen for at tænde for PROFINET.



Brug af PROFINET

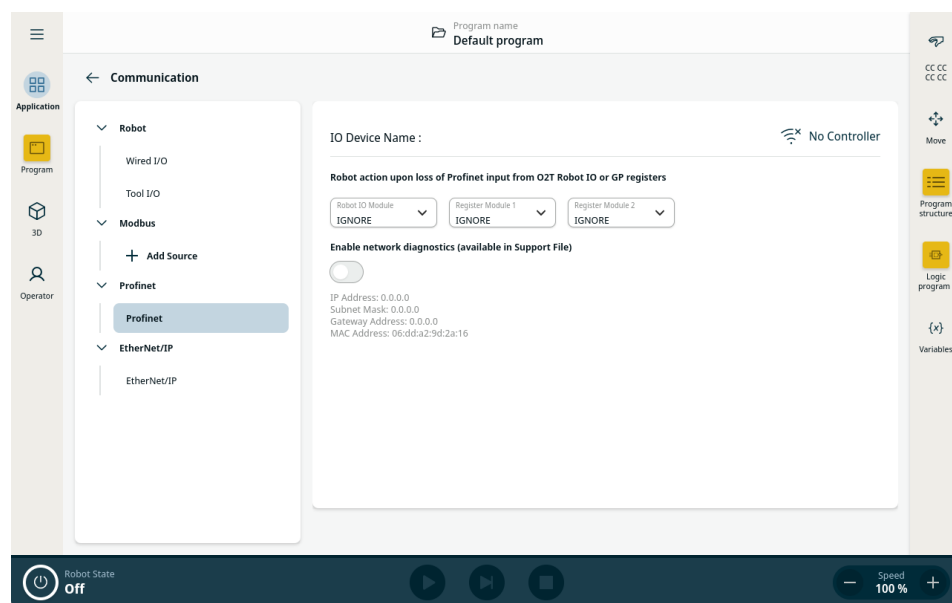
Find PROFINET-funktionerne i PolyScope X:

I PolyScope X-hovednavigationen.

1. Tryk på Applikation-ikonet.
2. Vælg PROFINET fra menuen til venstre under kommunikation.

Vælg den relevante handling fra listen:

Ignorer	PolyScope X ignorerer tabet af PROFINET-forbindelse, og hovedprogrammet kører fortsat.
Sæt på pause	PolyScope X sætter hovedprogrammet på pause. Programmet genoptages, hvor det stoppede.
Stop	PolyScope X stopper hovedprogrammet.



Diagnostik

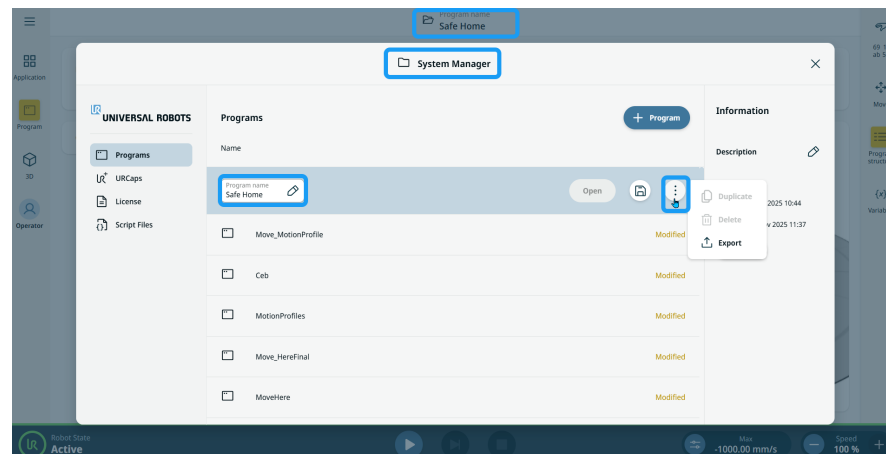
Polyscope X kan optage netværkstrafik mellem Robot og PROFINET I/O-Controller. Dette kan bruges til diagnostik i tilfælde af tilslutningsproblemer.

- For at aktivere denne indstilling, tryk på knappen "Aktiver netværksdiagnostik" for at slå det til.

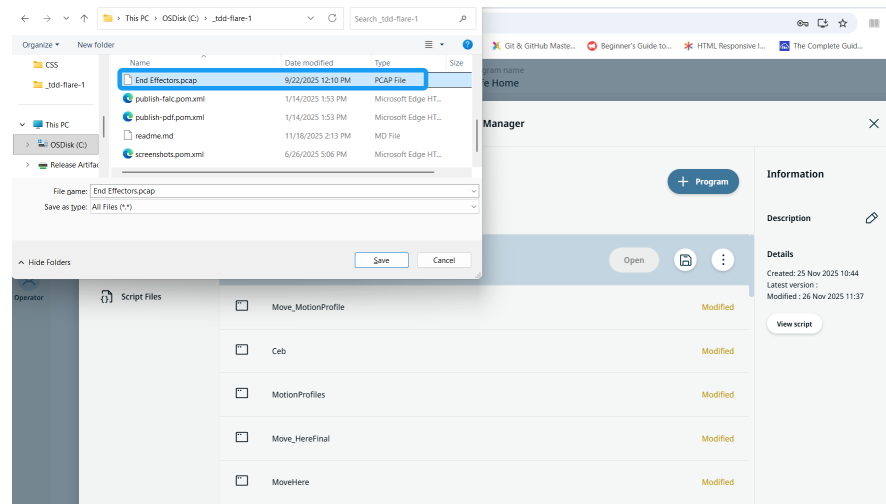
Kommunikationsdata vil blive gemt i en .pcap fil.

Filen lagres i en supportfil i Systemadministrator. Op til 50 MB data kan registreres i diagnosen.

1. Gå til **Overskrift** og **Systemadministrator** vises.
2. Vælg det program, du arbejder på.
3. Tryk på ikonet med tre lodrette prikker (kebab-ikon) og vælg **Eksport**.



4. Vælg kommunikationsdata i pcap-fil og **Gem**.



5. En popop-meddelelse vises på hovedskærmen, der angiver, at du har eksporteret filen i programmet.

Ethernet-port status

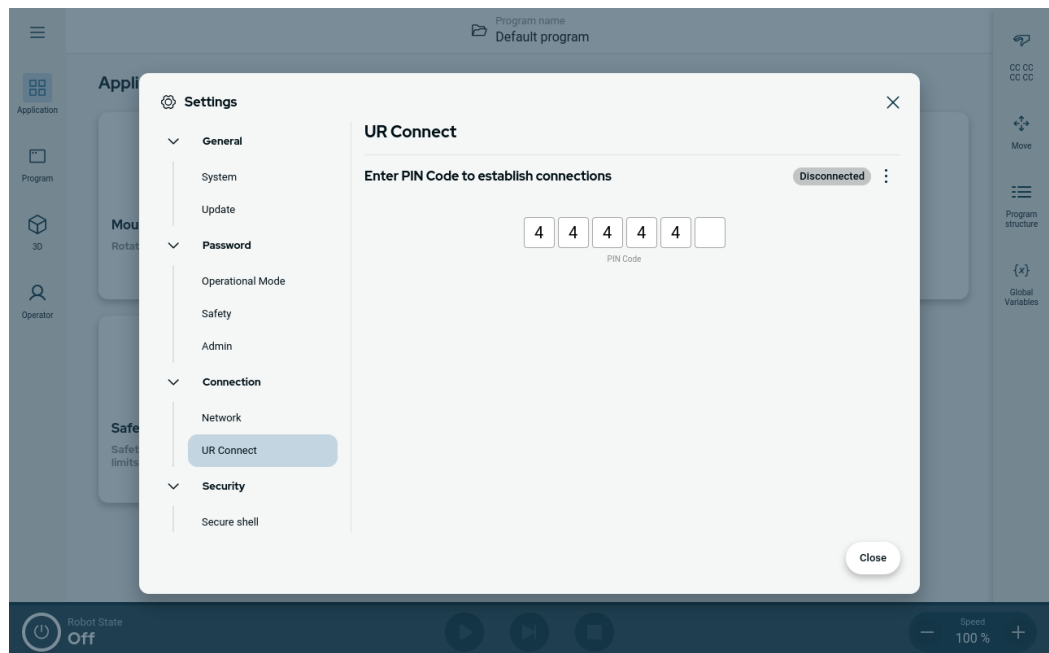
Når PROFINET-enhed er aktiveret, vil en ny virtuel ethernet-port blive oprettet. Virtuel ethernet-port konfiguration viser oplysninger om aktuelt konfigureret IP-adresse, subnet-maske, gateway og MAC-adresse. Bemærk, at denne virtuelle port er forskellig fra den port, der er konfigureret i Robot-netværksindstillinger.

12.4. UR Connect

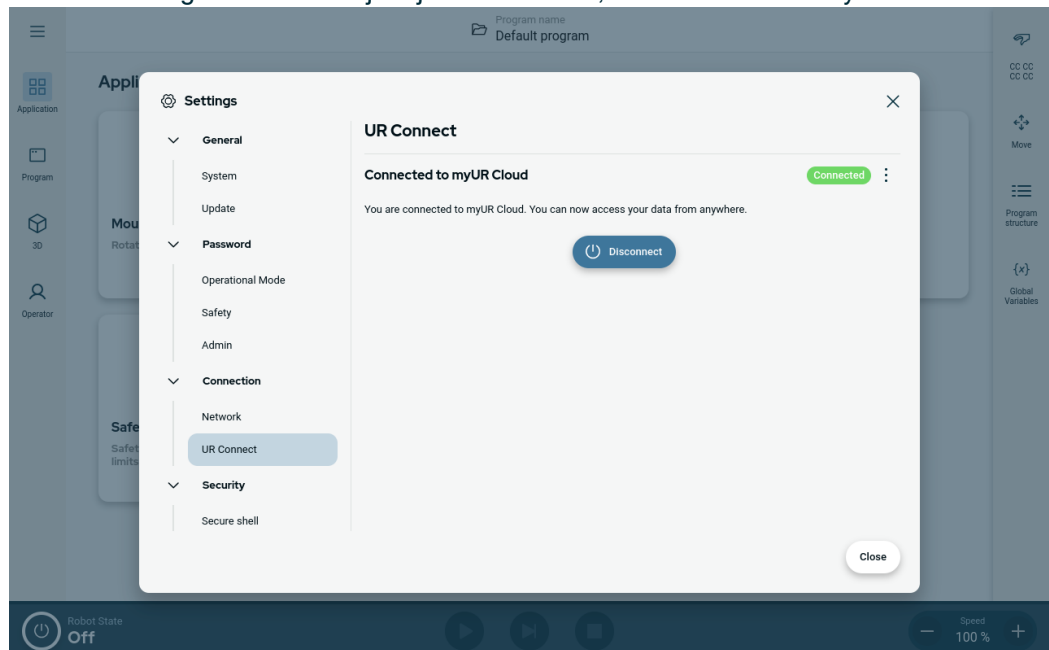
Forbind PolyScope X til myUR Cloud

Du skal tilslutte din PolyScope X-software til myUR Cloud-tjenesten.
Du skal finde din PIN-kode i din myUR-konto.

1. Gå til Indstillinger.
2. Gå til UR Connect.
3. Tryk på knappen "Tilslut" på den forsiden i UR Connect.
4. Tilføj din pinkode fra myUR.

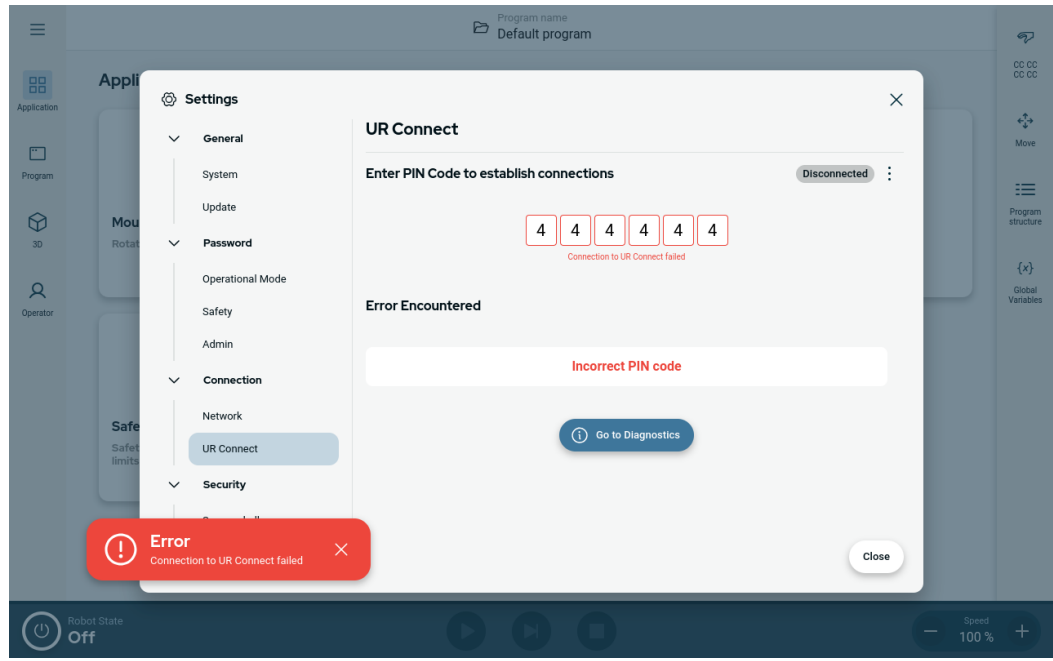


Når du ser det grønne ikon i højre hjørne af vinduet, er du forbundet til myUR Cloud.



Tilslutning mislykkedes

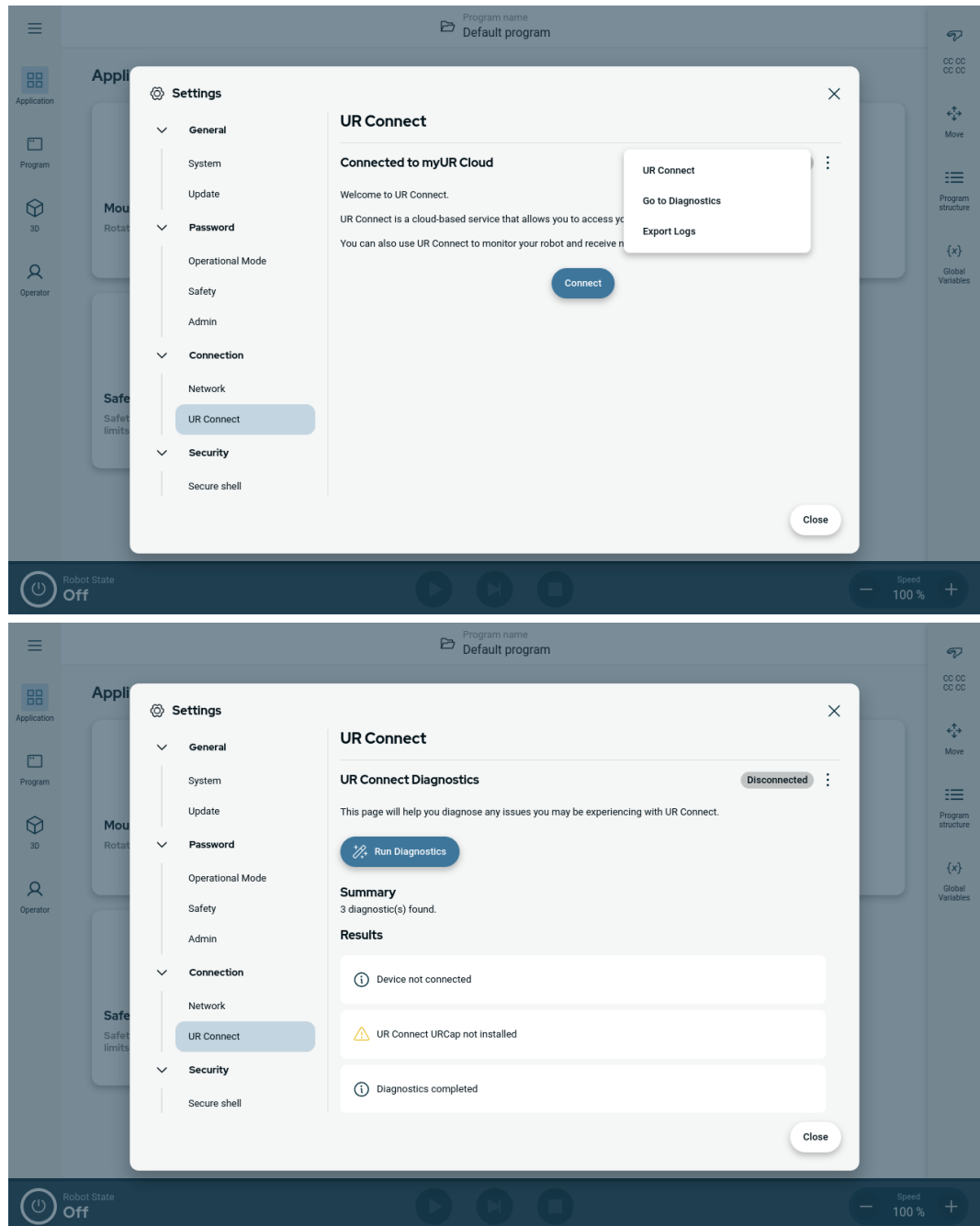
Hvis meddelelsen "Forkert PIN-KODE" vises, skal du checke den PIN-KODE, du har fået fra myUR.



Diagnostik

Hvis du oplever noget uventet, mens UR Connect er aktiv, kan du åbne Diagnostik.

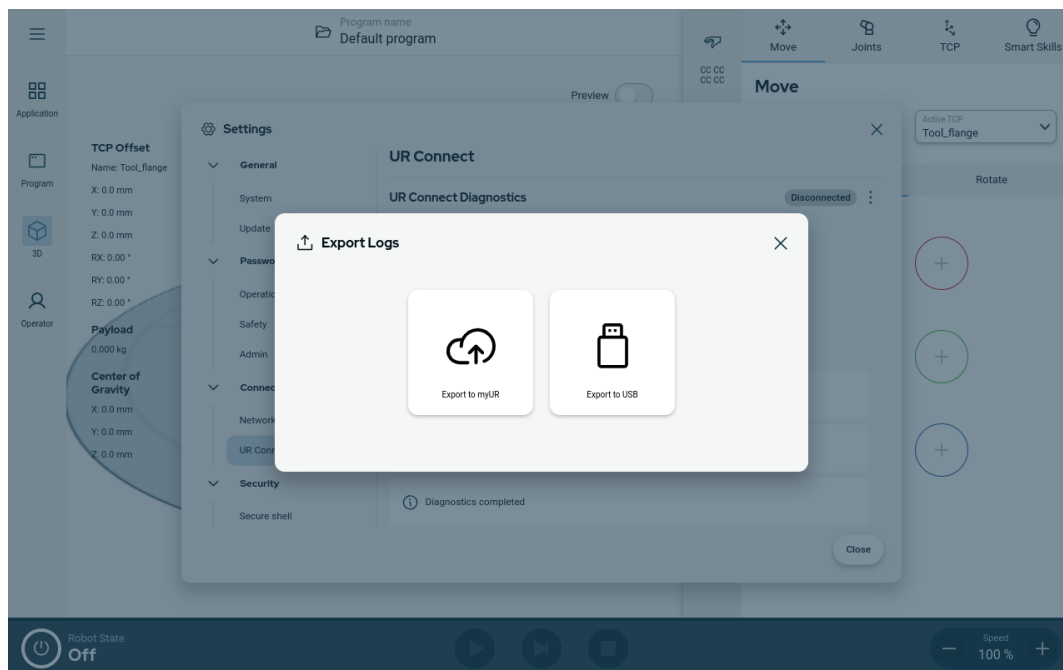
1. Gå til Indstillinger.
2. Gå til UR Connect.
3. Tryk på menuen indikeret med prikke i øverste højre hjørne.
4. Vælg "Diagnostik".



**Eksportér
logfiler**

Det er muligt at eksportere UR Connect-logfiler fra din PolyScope X-software.

1. Gå til Indstillinger.
2. Gå til UR Connect.
3. Tryk på menuen indikeret med prikker i øverste højre hjørne.
4. Vælg "Eksportér logfiler"
5. Vælg "Eksporter til myUR" eller "Eksporter til USB".



13. Risikovurdering

Beskrivelse

Risikovurderingen er et krav, der skal udføres for applikationen. Integratoren har ansvaret for applikationsrisikovurderingen. Brugeren kan også være integratoren.

Robotten er en delmaskine, og som sådan afhænger robottens sikkerhed af værktøjet/endeeffektoren, forhindringer og andre maskiner. Den part, der udfører integrationen, skal bruge ISO 12100 og ISO 10218-2 til at foretage risikovurderingen. Teknisk specifikation ISO/TS 15066 kan give yderligere vejledning til samarbejdende applikationer. Risikovurderingen skal omfatte alle opgaver i hele robotapplikationens levetid, herunder men ikke begrænset til:

- Oplæring af robotten under opsætningen og udviklingen af robotanlægget
- Fejlfinding og vedligeholdelse
- Normal drift af robotanlægget

En risikovurdering skal udarbejdes, **inden** robotapplikationen tændes første gang. Risikovurderingen er en iterativ proces. Efter fysisk installation af robotten skal du kontrollere tilslutningerne og derefter fuldføre integrationen. En del af risikovurderingen er at fastslå sikkerhedskonfigurationsindstillingerne samt behovet for yderligere nødstop og/eller andre beskyttende foranstaltninger relevante for det konkrete robotanlæg.

Indstillinger for sikkerhedskonfiguration

Identificering af de korrekte sikkerhedskonfigurationsindstillinger er en særlig vigtig del af udviklingen af robotanlæg. Uautoriseret adgang til sikkerhedskonfigurationen skal forhindres ved at aktivere og indstille adgangskodebeskyttelse.



ADVARSEL

Manglende indstilling af adgangskodebeskyttelse kan resultere i personskade eller død på grund af målrettede eller utilsigtede ændringer af konfigurationsindstillingerne.

- Indstil altid adgangskodebeskyttelse.
- Opsæt et program til administration af adgangskoder, så der kun er adgang for personer, der forstår effekten af ændringer.

Nogle sikkerhedsfunktioner er specifikt udviklet til robotanlæg til samarbejdsdrift. Disse kan konfigureres via indstillingerne for sikkerhedskonfiguration. De bruges til at håndtere risici, der er identificeret i applikationsrisikovurderingen.

De følgende faktorer begrænser robotten og kan som sådan påvirke energioverførslen til en person ved hjælp af robotarmen, endeeffektoren og arbejdsområdet.

- **Kraft- og effektbegrænsning:** Bruges til reducere af robottens kraftpåvirkning og fastholdelse i bevægelsesretningen i tilfælde af kollision mellem robotten og operatøren.
- **Impulsbegrænsning:** bruges til at reducere højtransient energi og sammenstødkraft i tilfælde af kollision mellem robotten og operatøren ved at reducere robottens hastighed.
- **Hastighedsbegrænsning:** Bruges til at sikre, at hastigheden er mindre end den konfigurerede grænse.

Følgende orienteringsindstillinger bruges til at undgå bevægelser og reducere eksponering af skarpe kanter og fremspring over for en person.

- **Positionsreducering af led, albue og værktøj/ende-effektor:** Bruges til at reducere risici associeret med bestemte kroppsdele: Undgå bevægelse mod hoved- og halsregion.
- **Begrænsning af værktøj/ende-effektor:** Bruges til at reducere risici forbundet med visse områder og funktioner for værktøj/ende-effektor og arbejdsområde: Undgå at skarpe kanter peger mod operatøren ved at dreje de skarpe kanter indad mod robotten.

**Risici
vedrørende
stop-ydeevne**

Nogle sikkerhedsfunktioner er specifikt udviklet til ethvert robotanlæg. Disse funktioner kan konfigureres via indstillingerne for sikkerhedskonfiguration. De bruges til at imødegå risici forbundet med robotapplikationens stop-ydeevne.

Følgende faktorer begrænser robotens stoptid og stopafstand for at sikre, at stop vil forekomme, før de konfigurerede grænser nås. Begge indstillinger påvirker automatisk robotens hastighed for at sikre, at grænsen ikke overskrides.

- **Stoptidsgrænse:** Bruges til at begrænse robotens stoptid.
- **Stopafstandsgrænse:** Bruges til at begrænse robotens stopafstand.

Hvis en af ovenstående anvendes, er der ikke behov for manuelt udført periodisk stop-afprøvning. Robotens sikkerhedskontrol foretager løbende overvågning.

Hvis roboten er installeret i et robotanlæg, hvor faremomenter ikke med rimelighed kan elimineres, eller risici ikke kan reduceres tilstrækkeligt ved anvendelsen af indbyggede sikkerhedsrelaterede funktioner (f.eks. ved anvendelse af et farligt værktøj/ende-effektor eller en farlig proces), er beskyttelse påkrævet.

**ADVARSEL**

Manglende gennemførelse af en applikationsrisikovurdering kan øge risiciene.

- Udfør altid en applikationsrisikovurdering for forudsigelige risici og misbrug, der med rimelighed kan forudses.

For samarbejdsanvendelser omfatter risikovurderingen de forudsigelige risici på grund af kollisioner og rimeligt forudsigelig misbrug.

Risikovurderingen skal omhandle:

- Skadens alvor
- Sandsynlighed for forekomst
- Mulighed for at undgå den farlige situation

Potentielle farer

Universal Robots identificerer de potentielle væsentlige farer, der er anført nedenfor, som integratoren bør overveje. Andre væsentlige farer kan være forbundet med en bestemt robotanvendelse.

- Penetrering af hud mellem skarpe kanter og spidse punkter på værktøj/ende-effektor og konektor til værktøj/ende-effektor.
 - Penetration af huden ved skarpe kanter og skarpe punkter på nærliggende forhindringer.
 - Blå mærker som følge af kontakt.
 - Forstuvning eller knoglebrud på grund af stød.
 - Konsekvenser som følge af løse bolte, der holder robotarmen eller værktøj/ende-effektoren.
 - Elementer falder eller flyver ud af værktøj/ende-effektor, for eksempel på grund af dårligt greb eller strømafbrydelse.
 - Fejlagtig forståelse af, hvad der styres af flere nødstopknapper.
 - Forkert indstilling af sikkerhedskonfigurationsparametrene.
 - Forkerte indstillinger som følge af uautoriserede ændringer i sikkerhedskonfigurationsparametrene.
-

13.1. Fare for at komme i klemme

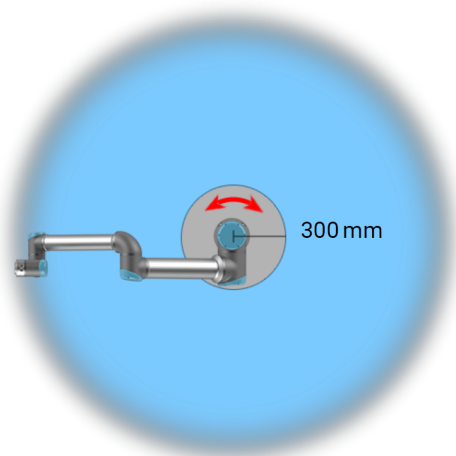
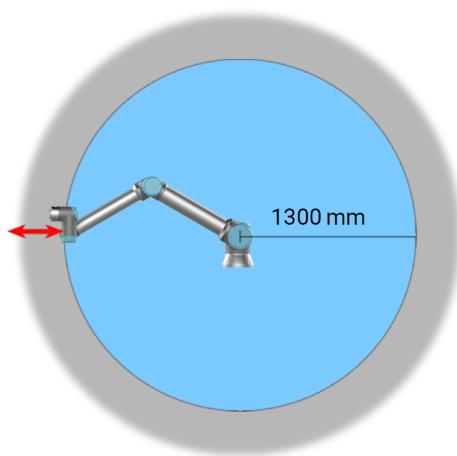
Beskrivelse

Du kan undgå klemmeskader ved at fjerne forhindringer i disse områder, ved at placere robotten anderledes eller ved at benytte en kombination af sikkerhedsplaner og ledgrænser til at eliminere faren ved at forhindre robotten i at bevæge sig ind i denne del af dens arbejdsområde.



FORSIGTIG

Placering af robotten i visse områder kan medføre klemningsfare, der kan resultere i personskade.



På grund af robotarmens fysiske egenskaber kan visse arbejdsområder kræve opmærksomhed, hvad angår klemningsfarer. Ét område (venstre) defineres til radiale bevægelser, når håndled 1-leddet er mindst 1300 mm fra robottens base. Det andet område (højre) er inden for 300 mm fra robottens base ved tangential bevægelse.

13.2. Stoptid og stopafstand

Beskrivelse



BEMÆRK

Du kan indstille brugerdefineret sikkerhedsrelateret maksimal stoptid og -længde.
Hvis der anvendes brugerdefinerede indstillinger, justeres programhastigheden altid dynamisk til at overholde de valgte grænser.

De grafiske data for **Led 0 (basis)**, **Led 1 (skulder)** og **Led 2 (albue)** gælder for standselængde og standsetid:

- Kategori 0
- Kategori 1
- Kategori 2

Testen **Led 0** blev udført med brug af en vandret bevægelse, hvor rotationsaksen var vinkelret på jorden. For testene **Led 1** og **Led 2** fulgte robotten en lodret bane, hvor rotationsaksen var parallel med jorden, og stoppet blev udført, mens robotten var i nedadgående bevægelse.

Y-aksen er afstanden fra hvor stoppet startes til den endelige position.

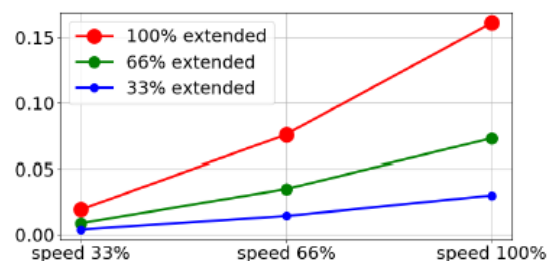
Nyttelast CoG er ved værktøjsflangen.

Værdierne, som er illustreret nedenfor, repræsenterer to scenarier, robotter med en maksimal nyttelast på 10 kg og robotter med en maksimal nyttelast på 12,5 kg.

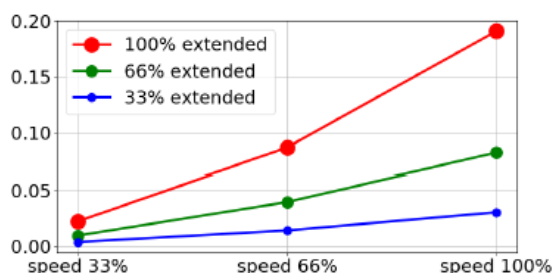
13.2.1. Robotscenarie 1: 10 kg.

Led 0 (FOD)

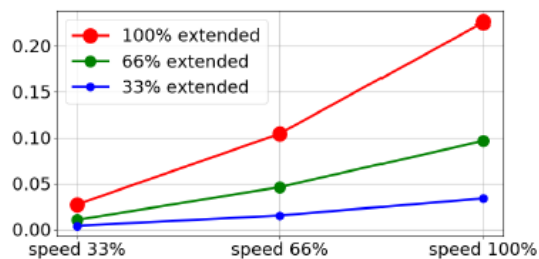
Stopafstand i meter for 33% af 10kg



Stopafstand i meter for 66% af 10kg

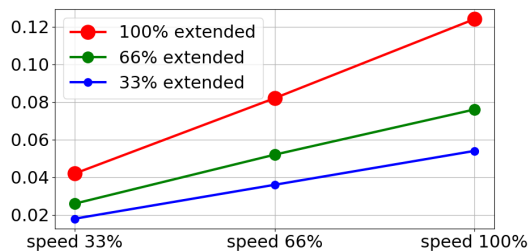


Stopafstand i
meter for
maksimal
nyttelast på
10kg

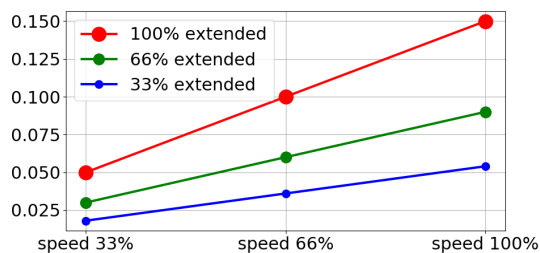


Led 0 (FOD)

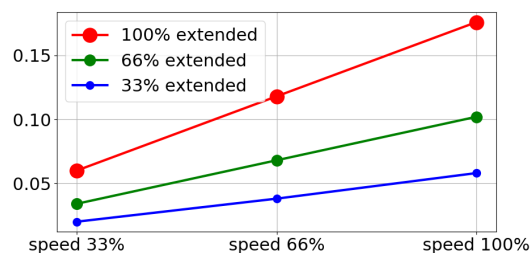
Stoptid i
sekunder for
33% af 10kg



Stoptid i
sekunder for
66% af 10kg

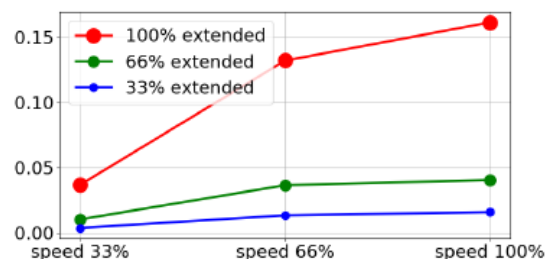


Stoptid i
sekunder for
maksimal
nyttelast på
10kg

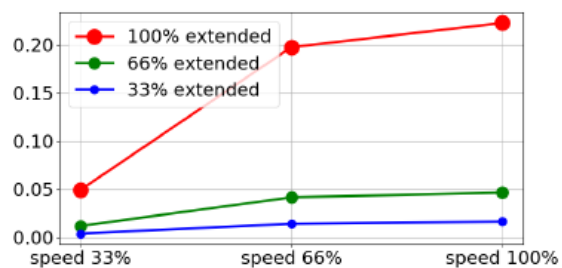


**Led 1
(SKULDER)**

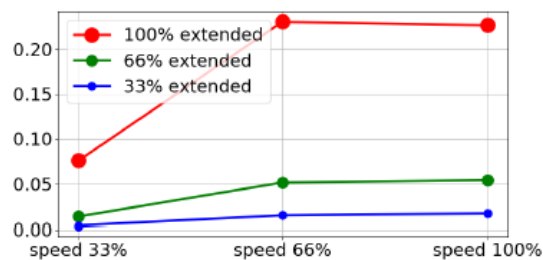
Stopafstand i
meter for 33%
af 10kg



Stopafstand i
meter for 66%
af 10kg

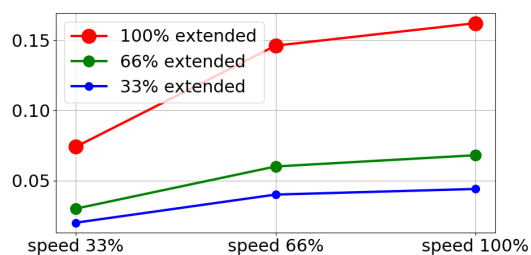


Stopafstand i
meter for
maksimal
nyttelast på
10kg

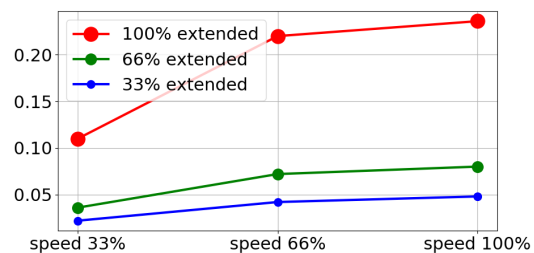


Led 1
(SKULDER)

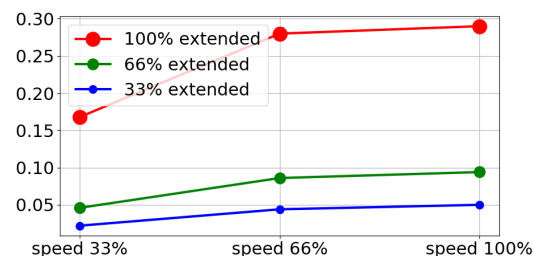
Stoptid i
sekunder for
33% af 10kg



Stoptid i
sekunder for
66% af 10kg

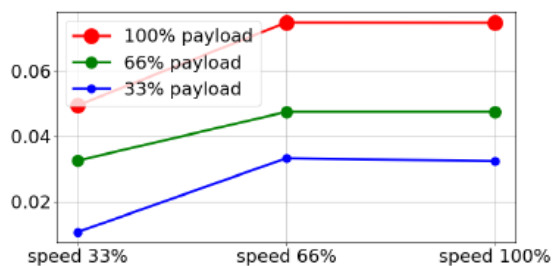


Stoptid i
sekunder for
maksimal
nyttelast på
10kg

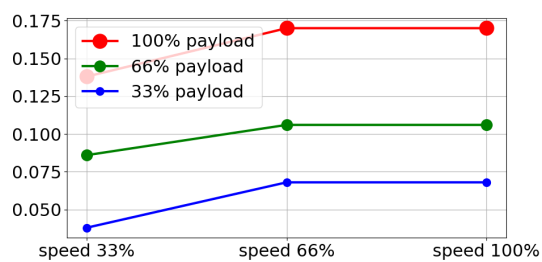


Led 2 (ALBUE)

Stopafstand i
meter for alle
nyttelaster

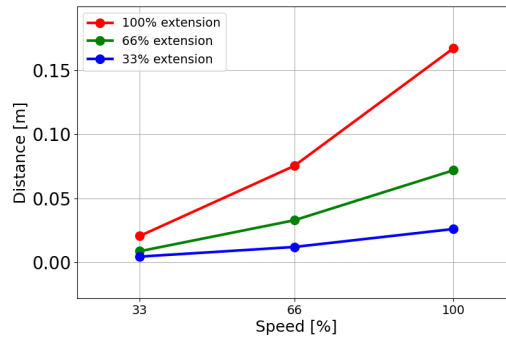


Stoptid i
sekunder for
alle nyttelaster

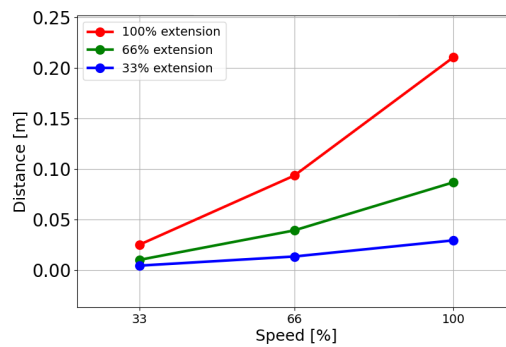


13.2.2. Robotscenarie 2: 12,5 kg.

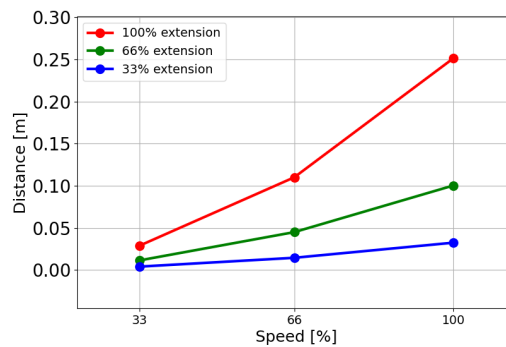
Led 0 (FOD)
Stopafstand i
meter for 33%
af 12,5 kg



Stopafstand i
meter for 66%
af 12,5 kg

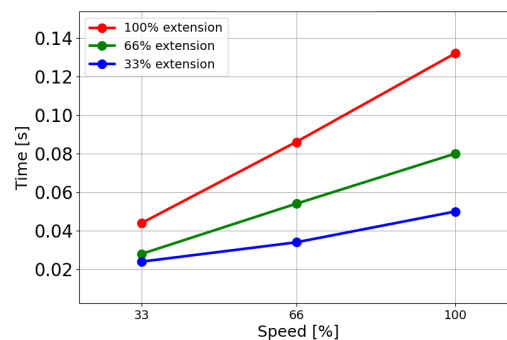


Stopafstand i
meter for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg

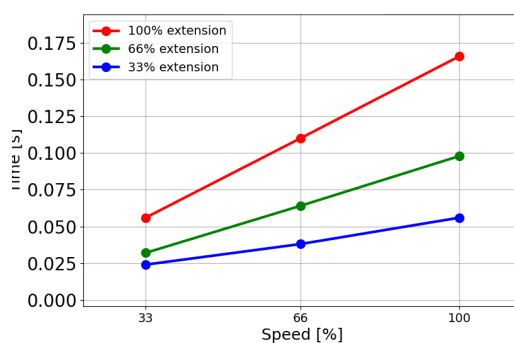


Led 0 (FOD)

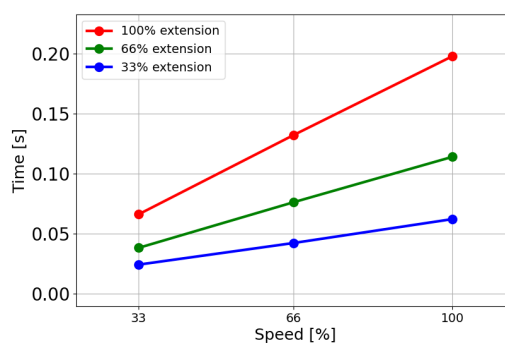
Stoptid i
sekunder for
33% af 12,5
kg



Stoptid i
sekunder for
66% af 12,5
kg

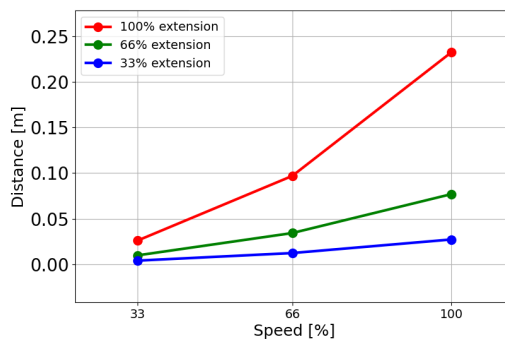


Stoptid i
sekunder for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg

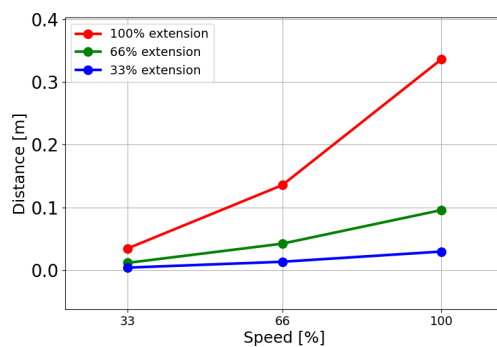


Led 1
(SKULDER)

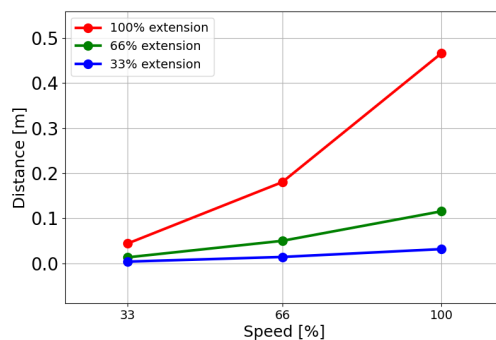
Stopafstand i
meter for 33%
af 12,5 kg



Stopafstand i
meter for 66%
af 12,5 kg

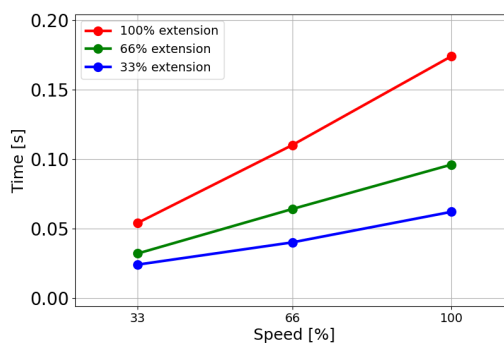


Stopafstand i
meter for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg

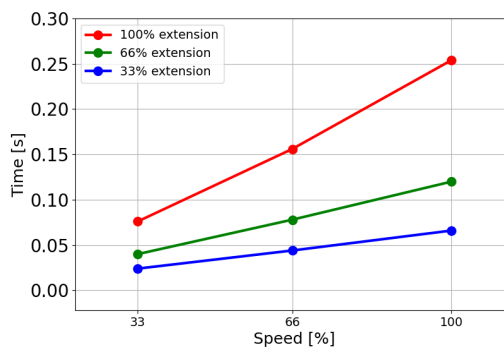


Led 1 (SKULDER)

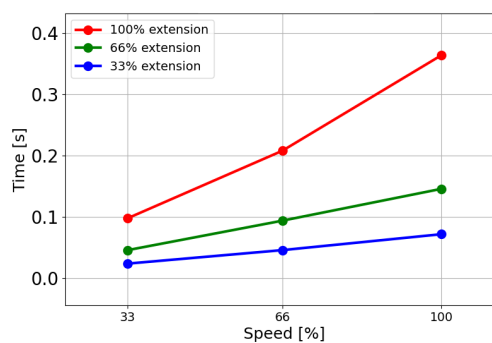
Stoptid i
sekunder for
33% af 12,5 kg



Stoptid i
sekunder for
66% af 12,5
kg

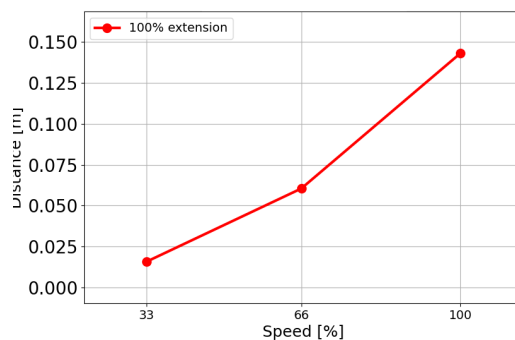


Stoptid i
sekunder for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg

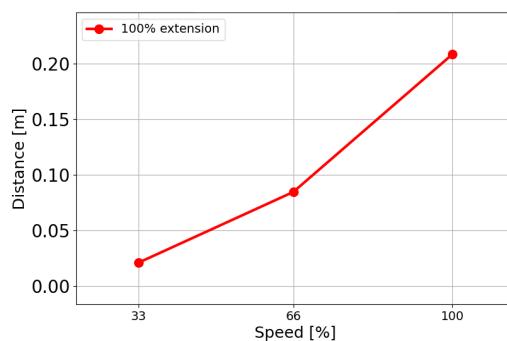


Led 2 (ALBUE)

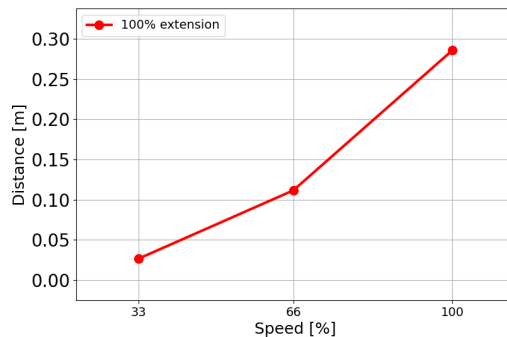
Stopafstand i
meter for 33%
af 12,5 kg



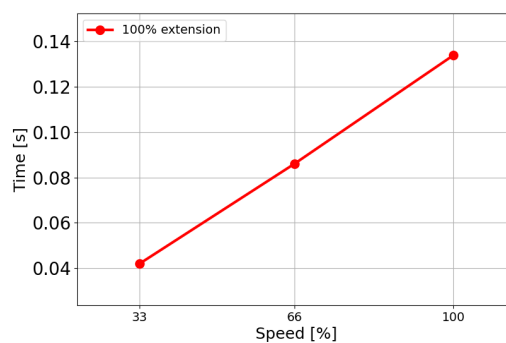
Stopafstand i
meter for 66%
af 12,5 kg



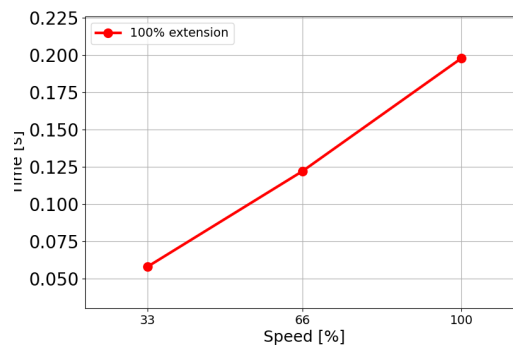
Stopafstand i
meter for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg

**Led 2
(ALBUE)**

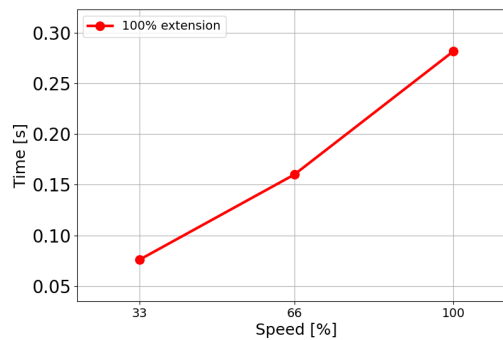
Stoptid i
sekunder for
33% af 12,5
kg



Stoptid i
sekunder for
66% af 12,5
kg



Stoptid i
sekunder for
maksimal
nyttelast på
12,5 kg



13.3. Stopkategorier

Beskrivelse

Afhængigt af omstændighederne kan robotten udløse tre typer af stopkategorier, som er defineret i henhold til IEC 60204-1. Disse kategorier er defineret i den følgende tabel.

Stopkategorier	Beskrivelse
0	Stop robotten ved øjeblikkeligt at frakoble strømmen.
1	Stop robotten på en velordnet og kontrolleret måde. Strømmen fjernes, så snart robotten er stoppet.
2	*Stop robotten med kørselsstrøm, mens den beholder banen. Kørselsstrøm bevares, efter at robotten er stoppet.

*Kategori 2-stop for robotter fra Universal Robots er nærmere beskrevet som stop af type SS1 eller SS2 i henhold til IEC 61800-5-2.

14. Nødsituationer

Beskrivelse Følg instruktionerne her for at håndtere nødsituationer, såsom aktivering af nødstoppet ved hjælp af den røde trykknop. Dette afsnit beskriver også, hvordan man bevæger systemet manuelt uden strøm.

14.1. Nødstop

Beskrivelse Nødstoppet eller E-stoppet er den røde trykknop, der er placeret på programmeringskonsollen. Tryk på nødstop-knappen for at stoppe al robotbevægelse. Aktivering af nødstopknappen forårsager en stopkategori et (IEC 60204-1). Nødstop er ikke sikkerhedsforanstaltninger (ISO 12100).

Nødstop er supplerende, beskyttende foranstaltninger, som ikke forebygger personskade. Risikovurderingen af robotprogrammet skal afgøre, om der er behov for yderligere nødstop-trykknapper. Nødstopfunktionen og aktiveringsanordningen skal overholde ISO 13850.

Når et nødstop aktiveres, fastholdes trykknappen i denne stilling. Hver gang et nødstop aktiveres, skal det manuelt nulstilles ved den trykknop, der indledte stoppet. Før du nulstiller nødstopknappen, skal du visuelt identificere og vurdere årsagen til, at E-stoppet blev udløst. Visuel vurdering af alt udstyr i applikationen er påkrævet. Når problemet er løst, skal du nulstille nødstop-knappen.

For at nulstille nødstop-trykknappen

1. Hold trykknappen nede, og drej med uret, indtil låsen frigøres.
Du bør føle det, når låsen er frakoblet, hvilket angiver, at trykknappen er nulstillet.
 2. Kontroller situationen, og om nødstoppet skal nulstilles.
 3. Når nødstoppet er nulstillet, skal du genoprette strømmen til robotten og genoptage driften.
-

14.2. Bevægelse uden drivkraft

Beskrivelse

I det tilfælde, at der opstår en nødsituation, hvor det enten er umuligt eller uønsket at strømforsyne robotten, kan du bruge tvunget tilbageløb til at bevæge robot-armen.

Tvunget tilbageløb kræver, at du skubber eller trækker i robotarmen for at bevæge leddet. Ved større robotarme kan det kræve mere end én person at bevæge leddet.

Hver ledbremse har en friktionskobling, som muliggør bevægelse under højt tvunget moment. Tvunget tilbageløb kræver stor kraft, og der kræves muligvis en eller flere personer for at bevæge robotten.

I situationer med klemning skal to eller flere personer udføre det tvungne tilbageløb. I nogle situationer er to eller flere personer påkrævet for at adskille robotarmen.

Personale, der bruger UR-robotten, skal uddannes til at reagere på nødsituationer. Ved integration skal der gives supplerende oplysninger.



ADVARSEL

Risici på grund af en robotarm, der ikke understøttes, der knækker eller falder af, kan forårsage personskade eller død.

- Robotten må ikke skilles ad under en nødsituation.
- Understøt robotarmen, før du afbryder strømmen.



BEMÆRK

Manuel flytning af robotarmen er kun beregnet til nød- og serviceformål. Unødvendig flytning af robotarmen kan føre til materielle skader.

- Bevæg ikke leddet mere end 160 grader for at sikre, at robotten kan finde sin oprindelige fysiske position.
- Bevæg ikke nogen led mere end nødvendigt.

14.3. Driftstilstand

Beskrivelse Du kan få adgang til og aktivere forskellige tilstande ved hjælp af programmeringskonsollen eller Dashboard-serveren. Hvis en ekstern tilstandsvælger er integreret, styrer den tilstandene - ikke PolyScope eller Dashboard-serveren.

Automatisk tilstand Når denne tilstand er aktiveret, kan robotten kun udføre et program med foruddefinerede opgaver. Du kan ikke ændre eller gemme programmer og installationer.

Manuel tilstand Når denne tilstand er aktiveret, kan du programmere robotten. Du kan ændre og gemme programmer og installationer. De hastigheder, der anvendes i manuel tilstand, skal begrænses for at forhindre personskade. Når robotten kører i manuel tilstand, kan en person placeres inden for rækkevidde af robotten. Hastigheden skal begrænses til den værdi, der passer til anvendelsens risikovurdering.

**ADVARSEL**

Der kan ske kvæstelser, hvis man anvender for høj hastighed, mens robotten kører i manuel tilstand.

Gendannelsestilstand Denne tilstand aktiveres, når en sikkerhedsgrænse fra det aktive grænsesæt overtrædes, robotarmen udfører et kategori 0-stop. Hvis en aktiv sikkerhedsgrænse som en ledpositionsgrænse eller en sikkerhedsgrænse overtrædes allerede når robotarmen startes op, starter den op i gendannelsestilstand. Dette gør det muligt at flytte robotarmen tilbage inden for sikkerhedsgrænserne. I gendannelsestilstand begrænses robotarmens bevægelse af en fast grænse, som ikke kan tilpasses.

Tilstanden Manuel højhastighed Når denne tilstand er aktiveret, kan du midlertidigt overskride standardhastighedsgrænsen for værktøjet og albuen.

Robotten udfører et beskyttelsesstop i manuel tilstand, hvis en 3-positionskontakt er konfigureret, og er enten frigivet (ikke trykket ind), eller den er helt trykket ind.

Skift mellem automatisk tilstand til manuel tilstand kræver, at 3-positionskontakten slippes helt og trykkes på igen for at tillade robotten at bevæge sig. Når du bruger manuel højhastighedstilstand, skal du bruge sikkerhedsledgrænser eller sikkerhedsplaner for at begrænse robotens bevægelsesområde.

**BEMÆRK**

Efter fem minutters inaktivitet nulstilles hastighedsgrænsen til standard.

**For at aktivere
manuel
højhastighed**

1. Tryk på **Applikation**, og vælg **Sikkerhed**.
2. Åbn valgmulighederne for **3-positionskontakt**.
3. På siden skal du benytte knappen **Tillad manuel høj hastighed**.

Skift af tilstand

Driftstilstand	Manuel	Automatisk
Bevæg robotten med +/- på fanen Bevæg	x	
Friløb	x	
Udfør programmer	Reduceret hastighed*	x
Rediger og gem program	x	

*Hvis en 3-positionskontakt er konfigureret, arbejder robotten ved manuel reduceret hastighed, medmindre manuel høj hastighed er slået til.

**ADVARSEL**

- Eventuelt suspenderede beskyttelsesstop skal føres tilbage til fuld funktionalitet før valg af automatisk tilstand.
- Hvor det er muligt, må manuel tilstand kun bruges med alle personer placeret uden for det beskyttede område.
- Hvis der anvendes en ekstern tilstandsvælger, skal den placeres uden for det beskyttede område.
- Ingen må komme ind i eller befinde sig inden for det beskyttede område i automatisk tilstand, medmindre der anvendes beskyttelse eller samarbejdsdriften er valideret mht. effekt- og kraftbegrænsning (PFL - power and force limiting).

Enhed med tre positioner, der aktiverer

Når der anvendes en 3-positionskontakt, og robotten er i manuel tilstand, kræver bevægelse, at 3-positionskontakt trykkes ned til center-til-positionen. 3-positionskontakten har ingen virkning i automatisk tilstand.

**BEMÆRK**

- Nogle UR-robotstørrelser er muligvis ikke udstyret med en 3-positionskontakt. Hvis risikovurderingen kræver kontakten, skal der anvendes en 3PE programmeringskonsol.

En 3PE Programmeringskonsol (3PE TP) anbefales til programmering. Hvis en anden person kan befinde sig inden for det beskyttede område i manuel tilstand, kan en ekstra enhed integreres og konfigureres til den ekstra persons brug.

Skifte tilstande

For at skifte mellem tilstandene skal du vælge profilikonet til højre i toppanelet for at vise valget af Tilstand.

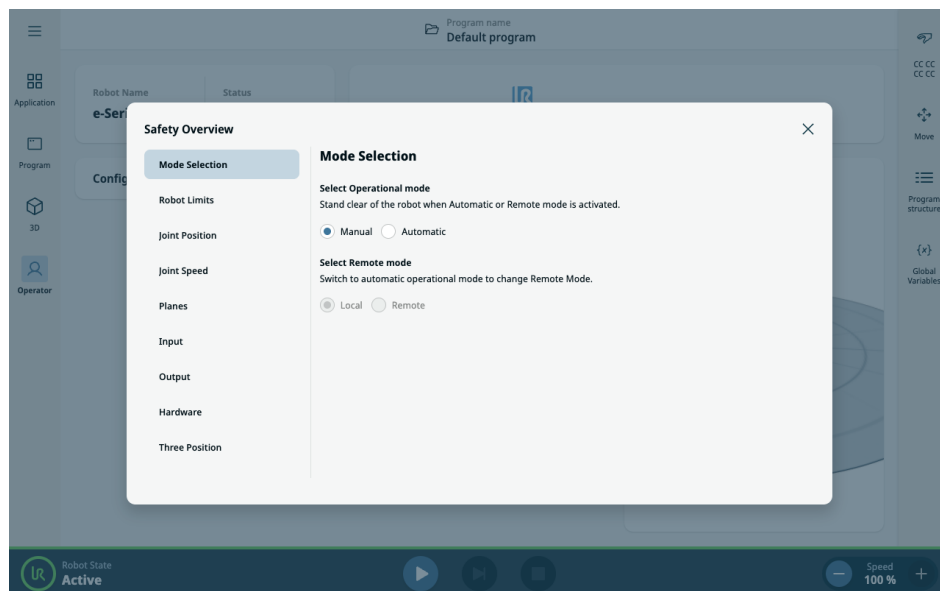
- Automatisk angiver, at robotens driftstilstand er indstillet til Automatisk.
- Manuel angiver, at robotens driftstilstand er indstillet til Manuel.

PolyScope X er automatisk i manuel tilstand, når konfigurationen af sikkerheds-I/O med 3-positionskontakt er aktiveret.

Vælg Fjerntilstand

Det er kun muligt at ændre fjernbetjeningstilstanden, når du har ændret driftstilstanden til "Automatisk".

Hvis du skifter fjernbetjeningstilstand fra "fjern" til "lokal", går driftstilstanden tilbage til "manuel".



15. Transport

Beskrivelse

Transporter kun robotten i dens originale emballage. Gem emballagen på et tørt sted, hvis du vil flytte robotten senere.

Når robotten tages ud af emballagen til installationsstedet, skal der holdes ved begge rør på robotarmen på samme tid. Hold robotten på plads, til alle monteringsbolte er forsvarligt tilspændt på robotfoden.

Løft kontrollerskabet ved dets håndtag.



ADVARSEL

Forkerte løfteteknikker eller brug af forkert løfteudstyr kan føre til personskade.

- Undgå at overbelaste din ryg eller andre kropsdele, når du løfter udstyret.
- Brug korrekt løfteudstyr.
- Alle regionale og nationale retningslinjer for løft skal følges.
- Sørg for at montere robotten i henhold til vejledningen i Mekanisk interface.



BEMÆRK

Hvis robotten er fastgjort til 3. parts applikation/installation under transport, henvises til følgende:

- Transport af robotten uden dens originale emballage vil ugyldiggøre alle garantier fra Universal Robots A/S.
- Hvis robotten transporteres som en del af en præfabrikeret løsning, sikkert monteret og i fuld overensstemmelse med nedenstående anbefalinger, betragtes det ikke som et brud på garantien.

Ansvarsfraskrivelse

Universal Robots kan ikke holdes ansvarlig for skader, som skyldes transport af udstyret.

Se anbefalingerne for transport uden emballage på: universal-robots.com/manuals

15.1. Transport uden emballage

Beskrivelse

Universal Robots anbefaler at man altid transporterer robotten i dens originale emballage.

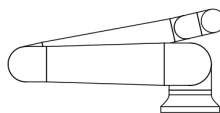
Disse anbefalinger er skrevet for at reducere uønskede vibrationer i led og bremsesystemer og reducere ledrotation.

Hvis robotten transporteres uden sin originale emballage, henvises der til følgende retningslinjer:

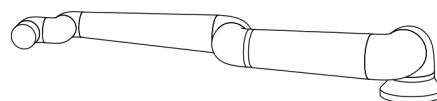
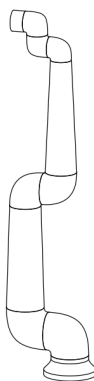
- Fold robotten så meget sammen som muligt - transporter ikke robotten i singularitetspositionen.
- Flyt tyngdepunktet i robotten, så det er så tæt på basen som muligt.
- Fastgør hvert rør til en fast overflade på to forskellige punkter på røret.
- Fastgør enhver påsat endeeffektor solidt i 3 akser.

Transport

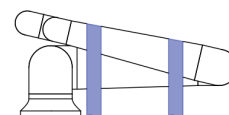
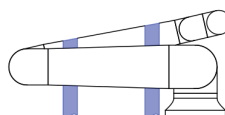
Fold robotten så meget sammen som muligt.



Må ikke transporteres udfoldet. (singularitetsposition)



Fastgør rørene til en solid overflade.
Fastgør påsat endeeffektor i 3 akser.



15.2. Programmeringskonsol opbevaring

- Beskrivelse** Operatøren skal have en klar forståelse af, hvad e-Stop på Programmeringskonsol påvirker, når der trykkes på det. For eksempel kan der opstå forvirring ved en installation med flere robotter. Det bør gøres klart, om e-Stoppet på programmeringskonsollen stopper hele installationen eller kun dens tilsluttede robot. Hvis der kan opstå forvirring, skal du opbevare programmeringskonsollen således, at e-Stop-knappen ikke er synlig eller brugbar.
-

15.3. Opbevaring over længere tid

- Beskrivelse** Dette afsnit beskriver generelle retningslinjer for langtidsopbevaring af robotter og reservedele.
Dette gælder for alle robotgenerationer og reservedele.
- En robot betragtes som værende langtidslagret, når den opbevares i en periode på 6 måneder eller mere.
-

- Retningslinjer** For at holde robotten og reservedele i bedst mulig stand anbefales det at følge normal god praksis, som er:
- Opbevaringstemperatur: 10°C - 30°C
 - Luftfugtighed: RH 20-60%
 - Universal Robots anbefaler at pakke robotten ud og starte den mindst én **gang om året** og lade den køre et program med let belastning, der roterer alle led mindst 90 grader 5 gange i hver retning for at fordele smøremidlerne. Hvis det er muligt, skal du også montere reservedelsled på en arm og udføre den samme driftsrutine.
 - I sjældne tilfælde kan der være behov for at tørre robotterne af efter opbevaring for at fjerne overskydende smøremidler, der er trængt ud fra tætningerne.
 - Batteriet er designet til at holde hele robotens levetid og vil ikke blive opladet, når der tilføres strøm til systemet. Batteriets levetid er 8 til 10 år, men på e-Series og UR-series kan det udskiftes.
 - Flash-hukommelse kan miste sin datakapacitet over tid, derfor er der en potentiel risiko for, at dataene på f.eks. SD-kortet skal flashes igen.
-

16. Vedligeholdelse og reparation

Beskrivelse

Alle former for vedligeholdelsesarbejde, inspektion og kalibrering skal udføres i overensstemmelse med alle sikkerhedsinstruktioner i denne manual, i UR Service Manual og i overensstemmelse med lokale krav. Reparationsarbejde skal udføres af Universal Robots. Klientens udpegede, uddannede personale kan udføre reparationsarbejde, forudsat de følger servicemanualen.

Sikkerhed ved vedligeholdelse

Formålet med vedligeholdelse og reparation er at sikre, at systemet fortsat fungerer som forventet.

Ved arbejde på robotarmen eller kontrollerskabet skal du overholde procedureerne og advarslerne nedenfor.



ADVARSEL

Manglende overholdelse af en hvilken som helst af de sikkerhedspraksisser, der er angivet nedenfor, kan resultere i personskade.

- Træk netledningen ud af stikket i bunden af kontrollerskabet for at sikre, at det er totalt frakoblet al strømforsyning. Sluk for enhver anden energikilde, der er forbundet med robotarmen eller kontrollerskabet. Tag de nødvendige forholdsregler til at forhindre andre personer i at tænde for systemet under reparationen.
- Tjek jordforbindelsen, før systemet start op igen.
- Overhold ESD-regulativerne, når dele af robotarmen eller kontrollerskabet adskilles.
- Forebyg, at vand og støv kan trænge ind i robotarmen eller kontrollerskabet.

**Sikkerhed ved
vedligeholdelse****ADVARSEL**

Hvis man ikke gør plads til at kontrollerskabets dør kan åbnes helt, kan det føre til personskade.

- Sørg for mindst 915 mm plads, så kontrollerskabets dør kan åbnes helt, hvilket giver adgang til servicering.

**Advarsel: ELEKTRICITET**

Hvis kontrollerskabets strømforsyning afbrydes for hurtigt efter slukning, kan det resultere i personskade på grund af elektriske farer.

- Undgå at adskille strømforsyningen inde i kontrollerskabet, da der kan være høje spændinger (op til 600 V) inde i disse strømforsyninger i flere timer efter, at kontrollerskabet er blevet slukket.

Efter fejlfinding, vedligeholdelse og reparationsarbejde skal du sikre, at sikkerhedskravene er opfyldt. Overhold nationale eller regionale bestemmelser for arbejdssikkerhed. Den korrekte funktion for alle sikkerhedsfunktioners indstillinger skal også testes.

16.1. Test af stoppeevnen

Beskrivelse

Test med jævne mellemrum for at afgøre, om stop-ydeevnen er forringet. Øgede stoppetider kan kræve, at beskyttelsen ændres, eventuelt med ændringer i installationen. Hvis stoptid og/eller stopafstands-sikkerhedsfunktioner anvendes og er grundlaget for risikoreduktionsstrategien, kræves der ingen overvågning eller test af stop-ydeevnen. Robotten foretager løbende overvågning.

16.2. Rengøring og inspektion af robotarm

Beskrivelse

Som en del af regelmæssig vedligeholdelse kan robotarmen rengøres i overensstemmelse med anbefalingerne i denne vejledning og lokale krav.

Rengøringsmetoder

For at fjerne støv, snavs eller olie på robotarmen og/eller programmeringskonsollen skal du blot bruge en klud sammen med et af de rengøringsmidler, der er angivet nedenfor.

Forberedelse af overflade: Før nedenstående opløsning påføres, skal overflader muligvis forberedes ved at fjerne eventuelt løst snavs.

Rengøringsmidler:

- Vand
- 70% isopropylalkohol
- 10% ethanolalkohol
- 10% naphtha (bruges til at fjerne fedt.)

Anvendelse: Opløsningen påføres typisk på overfladen, der skal rengøres ved hjælp af en sprayflaske, børste, svamp eller klud. Det kan påføres direkte eller fortyndes yderligere afhængigt af kontamineringsniveauet og den type overflade, der rengøres.

Gnubbe: Ved genstridige pletter eller stærkt snavsede områder kan opløsningen gnubbes ved hjælp af en børste, skrubbe eller andre mekaniske midler for at hjælpe med at løsne forureningen.

Dvæltid: Hvis det er nødvendigt, får opløsningen lov til at sidde på overfladen i op til 5 minutter for at trænge ind og opløse kontaminanterne effektivt.

Skylning: Efter ventetiden skylles overfladen typisk grundigt med vand for at fjerne de opløste forurenende stoffer og eventuelle rester af rengøringsmiddel. Det er vigtigt at sikre grundig skylning for at forhindre, at rester forårsager skade eller udgør en sikkerhedsrisiko.

Tørring: Endelig kan den rengjorte overflade lufttørres eller tørres ved hjælp af håndklæder.

**ADVARSEL**

BRUG IKKE BLEGEMIDDEL i nogen fortyndet rengøringsopløsning.

**ADVARSEL**

Fedt er lokalirriterende og kan forårsage en allergisk reaktion. Kontakt, indånding eller indtagelse kan forårsage sygdom eller skade. For at forhindre sygdom eller skade skal du overholde følgende:

- **FORBEREDELSE:**
 - Sørg for, at området er godt ventileret.
 - Placer ikke mad eller drikke omkring robotten og rengøringsmidler.
 - Sørg for, at der er en øjenskyllestation i nærheden.
 - Fremskaf det nødvendige beskyttelsesudstyr (handsker, øjenbeskyttelse)
- **BRUG:**
 - Beskyttelseshandsker: Oliebestandige handsker (nitril) uigennemtrængelige og modstandsdygtige over for produktet.
 - Øjenbeskyttelse anbefales for at forhindre, at fedt utilsigtet kommer i kontakt med øjnene.
- **MÅ IKKE INDTAGES.**
- I tilfælde af
 - hudkontakt, vask med vand og et mildt rengøringsmiddel
 - en hudreaktion, søg lægehjælp
 - kontakt med øjnene, brug en øjenskyllestation, søg lægehjælp.
 - indånding af dampe eller indtagelse af fedt, søg lægehjælp
- Efter fedtarbejde
 - rengør forurenede arbejdsflader.
 - bortskaf alle brugte klude eller papir, der bruges til rengøring, på en ansvarlig måde.
- Kontakt med børn og dyr er forbudt.

**Robotarm
inspektionsplan**

Tabellen herunder er en tjekliste over den type inspektioner, der anbefales af Universal Robots. Udfør inspektioner regelmæssigt, som anbefalet på tabellen. Alle refererede dele, der findes i en uacceptabel tilstand, skal udbedres eller udskiftes.

Inspektionshandlingstype			Tidsramme		
			Månedligt	Halvårligt	Årligt
1	Kontroller flade ringe	V		X	
2	Kontroller robotkablet	V		X	
3	Kontroller robotkabelforbindelsen	V		X	
4	Kontroller robotarmens monteringsbolte *	F	X		
5	Kontroller værktøjsmonteringsboltene *	F	X		
6	Rundslynge	F			X

**Robotarm
inspektionsplan**

BEMÆRK

Brug af trykluft til at rengøre robotarmen kan beskadige robotarmens komponenter.

- Brug aldrig trykluft til at rengøre robotarmen.

**Robotarm
inspektionsplan**

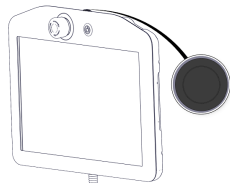
1. Flyt robotarmen til NULpositionen, hvis det er muligt.
2. Sluk og tag strømkablet ud af kontrollerskabet.
3. Undersøg kablet mellem kontrollerskabet og robotarmen for skader.
4. Kontroller, at bundmonteringsboltene er spændt korrekt.
5. Kontroller, at værktøjsflangeboltene er korrekt strammet.
6. Undersøg flade ringe for slid og skader.
 - Udskift de flade ringe, hvis de er slidt op eller beskadigede.


BEMÆRK

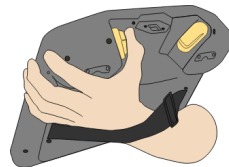
Hvis der observeres skader på en robot inden for garantiperioden, skal du kontakte den forhandler, hvor robotten blev købt.

Inspektion

1. Afmonter værktøj(er) eller udstyr, eller indstil TCP/Nyttelast/CoG i henhold til værktøjsspecifikationerne.
2. Sådan bevæger du robotarmen i Friløb:
 - På en 3PE-programmeringskonsol skal man i hurtig rækkefølge trykke let på 3PE-knappen, slippe, trykke let igen og holde den inde i denne position.

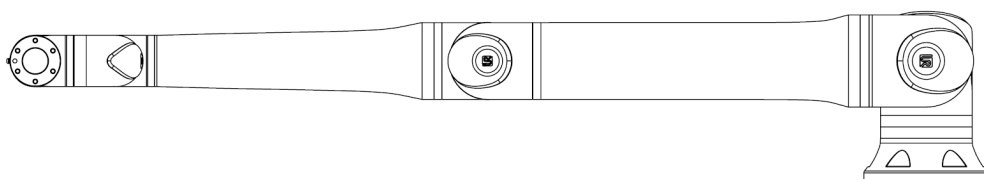


Tænd/sluk-knap



3PE-knap

3. Træk/skub robotten til en vandret, udstrakt position, og slip den.



4. Kontroller, at robotarmen kan opretholde positionen uden støtte og uden at aktivere Friløb.

16.3. Rensning af TP og CB

Rensning af programmeringskonsollens berøringsskærm

Brug et mildt industrielt rengøringsmiddel uden fortynder eller aggressive tilsætningsstoffer. Brug ikke et slibende materiale til at aftørre skærmen. Universal Robots anbefaler ikke noget specifikt rengøringsmiddel.

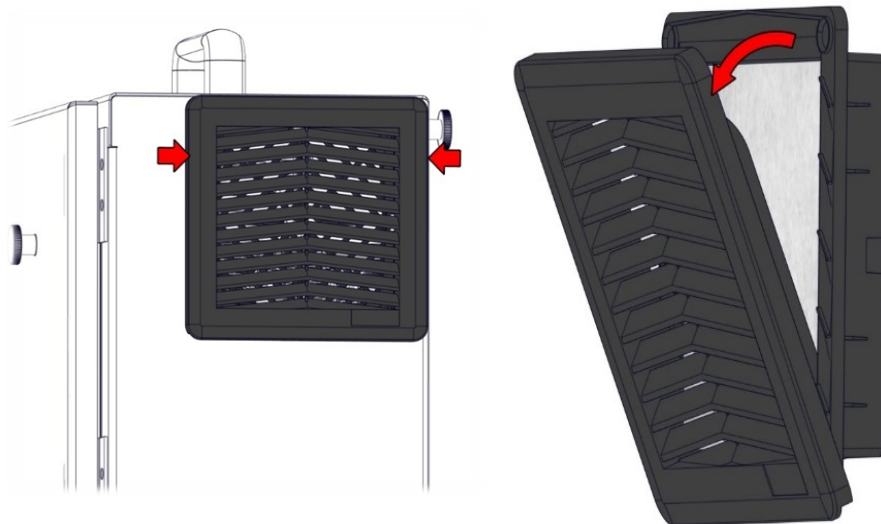
Rengøring af kontrollerskab

Tør om nødvendigt Kontrollerskab af med en fugtig klud. Følg anbefalingen om rengøring, der er anført i brugervejledningen.

**Udskift
kontrollerskabets
filtre**

Der er et filter på hver side af kontrollerskabet.

1. Fjern forsigtigt den ydre plastikramme ved at trække på det sted, som de røde pile angiver på billederne nedenfor i figur 3.7. Rammen vipper udad.
2. Udskift filtre.

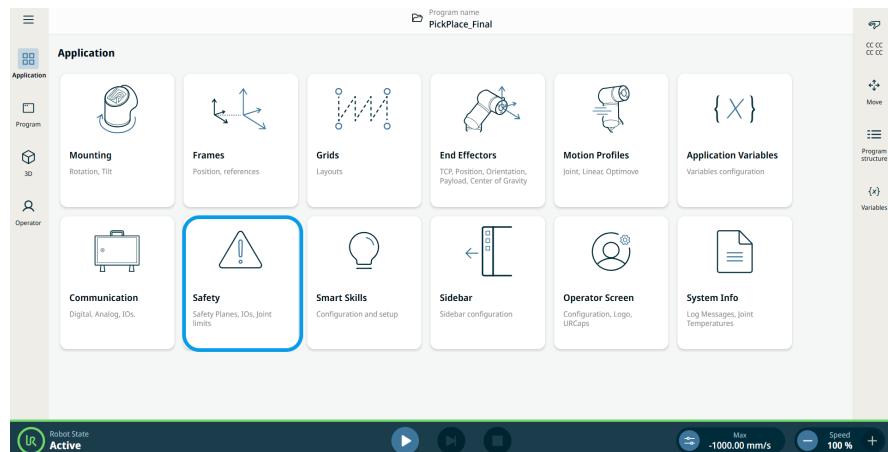


Figur 3.7. Udskift kontrollerskabets filtre.

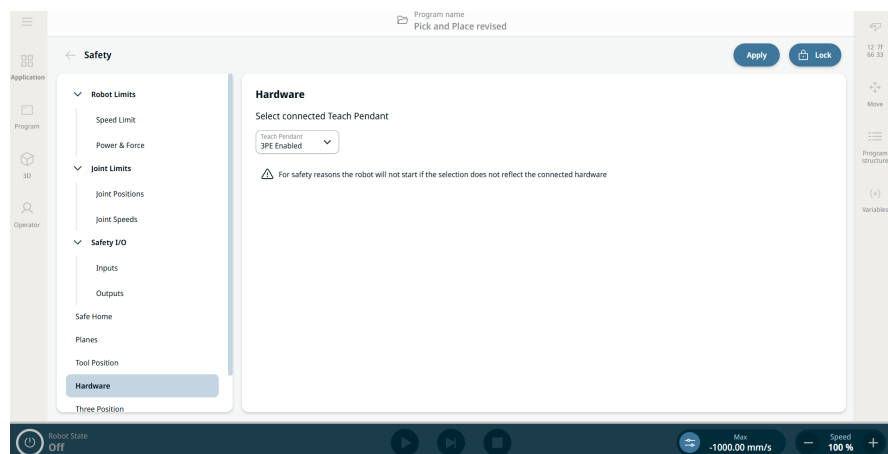
16.4. Softwareinstallation

For at konfigurere 3PE TP-softwaren

1. Tryk på **Applikation** på PolyScope, i menuen til venstre, og vælg **Sikkerhed**.



2. Tryk på knappen **Hardware** og **Lås op**.



3. Indtast adgangskoden, og tryk på **Bekræft**. Programmeringskonsol er nu aktiveret.
4. Tryk på **Anvend** for at genstarte systemet. PolyScope fortsætter med at køre.
5. Tryk på **Anvend og genstart** derefter **Bekræft konfiguration** for at fuldføre softwareinstallationen af 3PE programmeringskonsol.

17. Bortskaffelse og miljø

Beskrivelse

Universal Robots robotter skal bortskaffes i overensstemmelse med gældende national lovgivning, regulativer og standarder. dette ansvar påhviler ejeren af robotten.

UR-robotter produceres i overensstemmelse med forbud mod skadelige stoffer for at beskytte miljøet som defineret i det europæiske RoHS direktiv 2011/65/EU. Hvis robotter (robotarm, kontrolboks, programmeringskonsol) returneres til Universal Robots Denmark, arrangeres bortskaffelsen af Universal Robots A/S.

Bortskaffelsesgebyret for UR-robotter, der sælges på det danske marked, forudbetales til DPA-system af Universal Robots A/S. Importører i lande, der dækkes af det europæiske WEEE-direktiv 2012/19/EU, skal selv registrere sig i deres lands nationale WEEE-register. Afgiften er typisk mindre end en 1€/robot.

Du kan finde en liste over nationale registre her: <https://www.ewrn.org/national-registers>. Søg efter global overholdelse her: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Materialer i
UR-robotten****Robotarm**

- Rør, bundflange, værktøjsmonteringsbeslag: Anodiseret aluminium
- Led-huse: Pulverlakeret aluminium
- Sorte båndpakningsringe: AEM-gummi
 - ekstra slæbering under sort bånd: støbt sort plast
- Endehætter/låg: PC/ASA plastik
- Mindre mekaniske komponenter, f.eks. skruer, møtrikker, afstandsstykker (stål, messing og plast)
- Trådbundter med kobbertråde og mindre mekaniske komponenter, f.eks. skruer, møtrikker, afstandsstykker (stål, messing og plast)

Robotarmens led (indvendige)

- Gear: Stål og fedt (flere oplysninger i servicevejledningen)
- Motorer: Jernkerne med kobbertråde
- Trådbundter med kobbertråde, printkort, forskellige elektroniske komponenter og mindre mekaniske komponenter
- Leddenes pakninger og O-ringe indeholder en lille mængde PFAS, som er en forbindelse, der hører ind under PTFE (almindeligvis kendt som Teflon™).
- Fedt: syntetisk + mineralolie med et fortykningsmiddel af enten lithiumkompleks-sæbe eller urea. Indeholder molybdæn.
 - Afhængigt af model og produktionsdato kan farven på fedtet være gul, magenta, mørk pink, rød, grøn.
 - Servicemanualen har flere oplysninger om forholdsregler ved håndtering samt sikkerhedsdatablade for fedt

Kontrollerskab

- Kabinet (hus): Pulverlakeret stål
 - Standard-kontrollerskab
- Hus i aluminiumsplade (indvendigt i kabinettet). Dette er også huset til OEM-controlleren.
 - Standard-kontrollerskab og OEM-controller.
- Trådbundter med kobbertråde, printkort, forskellige elektroniske komponenter, plaststik og mindre mekaniske komponenter, f.eks. skruer, møtrikker, afstandsstykker (stål, messing og plast)
- Et lithiumbatteri er monteret på en PCB. Se Servicemanualen for oplysninger om, hvordan du fjerner det.

18. Erklæringer og certifikater

18.1. Inkorporeringserklæring (original)

**EU Declaration of Incorporation (DOI)** (in accordance with 2006/42/EC Annex II B)

Manufacturer:	Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:	
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	David Brandt, 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, standard length cables & with or without UR 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 and the UR16e with the OEM DC Controller: 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. NOTE: This DOI is NOT applicable for use with the OEM AC Controller, except the UR16e with OEM DC Controller. See control box markings.	
Serial Number:	Starting XY 24 50 00000 and higher Factory year e-Series Sequential numbering, restarting at 0 each year 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) 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 12100:2010 (I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable (I) EN ISO 13849-1:2015 ✖ 2023 edition has no relevant changes (I) EN ISO 13849-2:2012 ✖ See TÜV Rheinland Certificates	(I) EN ISO 13850:2015 (I) EN IEC 60204-1:2018 as applicable (II) EN IEC 60320-1:2021 (II) EN IEC 60664-1:2006 & 2020 (I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017 (II) EN IEC 60947-5-8:2021	(III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2007 & 2019 UR3e, UR5e & UR7e ONLY (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 UR3e, UR5e & UR7e ONLY
Reference to other technical standards and technical specifications used:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 as applicable (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 EN 60529:1991/A2/AC:2019 (III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	(III) EN IEC 61000-6-4:2023 (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2] (II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]
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, 5 Dec 2025


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.

18.2. Erklæringer og certifikater

Oversættelse af den oprindelige vejledning

EU-registreringserklæring (DOI - Declaration of Incorporation) (i overensstemmelse med 2006/42/EF bilag II B)	
Producent	Universal Robots A/S Energivej 51, 5260 Odense S Danmark
Person i fællesskabet som har godkendelse til at compilere den tekniske fil	David Brandt Technology Officer, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Beskrivelse og identifikation af delvist færdiggjort(e) maskine(r)	
Produkt og funktion:	Industrirobotens multifunktionelle multi-akse manipulator med kontrollerskab og med eller uden programmeringskonsol-funktion bestemmes af den færdige maskine (robot-anlæg eller celle med ende-effektor, tilsigtet anvendelse og applikationsprogram).
Model :	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-serie) med standardkontrollerskabet og UR16e med OEM DC-controller: - Gælder fra oktober 2020: Programmeringskonsoller med 3-positionsaktivering (3PE TP) og standard Programmeringskonsoller (TP). - Gældende maj 2021: UR10e-specifikationsforbedring til 12,5 kg maksimal nyttelast.
Bemærk:	Denne DOI er IKKE relevant til brug med OEM AC-kontrolleren, undtagen UR16e med OEM DC-kontroller. Se markeringer på kontrollerskab.
Serienummer:	Startende fra 2023500000 og højere year e-Series 3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10kg nyttelast), 1=UR12e, 2=UR10e (12.5kg), 6=UR16e sekventiel nummerering, genstart fra 0 hvert år
Inkorporering:	Universal Robots e-Serie (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e og UR16e) må kun sættes i drift efter at være integreret til en endelig, komplet maskine (robotapplikation eller celle), som er i overensstemmelse med bestemmelserne i maskindirektivet og andre relevante direktiver.
Det erklæres, at ovenstående produkter, til hvad der leveres, opfylder følgende direktiver som beskrevet nedenfor. Når denne delvist færdiggjorte maskine er integreret og bliver en komplet maskine, er integratoren ansvarlig for, at den færdige maskine opfylder alle gældende direktiver, montering af CE-mærke og tilvejebringelse af overensstemmelseserklæringen (Declaration of Conformity - DOC).	
I. Maskindirektiv 2006/42/EF	Følgende væsentlige krav er opfyldt: 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 med 3PE programmeringskonsol, 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, bilag VI. Det erklæres hermed, at den relevante tekniske dokumentation er udarbejdet i overensstemmelse med Del B af bilag VII i Maskindirektivet.
II. Lavspændingsdirektiv 2014/35/EU	Der henvises til LVD og de harmoniserede standarder anvendt nedenfor.
III. EMC-direktiv 2014/30/EU	Se EMC-direktivet og de harmoniserede standarder anvendt nedenfor.

Se de anvendte harmoniserede standarder som nævnt i artikel 7(2), i MD- og LV-direktiverne og artikel 6 i EMC-direktivet:		
(I) EN ISO 10218-1:2011 * (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN IEC 60204-1:2018 som gældende (I) EN ISO 13849-1:2015 * 2023-udgave har ingen relevante ændringer (I) EN ISO 13849-2:2012 * Se certifikater fra TÜV Rheinland	(I) EN ISO 13850:2015 (I) EN ISO 13732-1:2008 som gældende (II) EN IEC 60320-1:2021 (II) EN IEC 60664-1:2006 & 2020 (I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017 (II) EN IEC 60947-5-8:2021	(III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2007 & 2019 KUN UR3e, UR5e og UR7e (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 KUN UR3e, UR5e og UR7e
Se andre anvendte tekniske standarder og tekniske specifikationer:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 som relevant (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 EN 60529:1991/A2/AC:2019 (III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	(III) EN IEC 61000-6-4:2023 (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industriområder SIL 2] (II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]
Producenten eller dennes autoriserede repræsentant vil afgive relevante oplysninger om de delvist færdiggjorte maskiner efter begrundet anmodning fra de nationale myndigheder.		
Godkendelse af fuldt kvalitetssikringssystem af det bemyndigede organ Bureau Veritas: ISO 9001 certifikat #DK019348, ISO 14001 certifikat DK019349 og ISO 45001 certifikat #DK019350.		

Odense Danmark, 5. dec. 2025

**BEMÆRK**

Denne DOI kan ændres uden varsel. For den seneste DOI, den nyeste brugervejledning og DOI er tilgængelige fra UR-hjemmesiden.

18.3. Certificeringer UR10e

Beskrivelse

Tredjepartscertifikationer er frivillige. For at yde den bedste service til robotintegratorer vælger Universal Robots dog at certificere sine robotter hos nedenstående anerkendte prøveinstanser.
Du kan finde kopier af alle certifikater i kapitlet: Certifikater.

Certificering

	TÜV Rheinland	Certifikater fra TÜV Rheinland for EN ISO 10218-1 og EN ISO 13849-1. TÜV Rheinland står for sikkerhed og kvalitet på stort set alle områder i virksomheder og dagliglivet. Virksomheden blev grundlagt for 150 år siden og er en af verdens førende leverandører af testtjenester.
	TÜV Rheinland	cTUV-mærket viser, at et produkt opfylder de canadiske sikkerhedsstandarder, hvilket viser overensstemmelse med canadiske elektriske sikkerhedsstandarder.
	CHINA RoHS	Produkter fra Universal Robots er i overensstemmelse med CHINA RoHS-kravene vedrørende kontrol af forurening fra elektroniske informationsprodukter. Der medfølger en tabel med produkterklæring.
	KCs	Produkter fra Universal Robots er blevet vurderet og overholder KOSHA-sikkerhedsstandarderne.
	KC	Produkter fra Universal Robots er blevet evalueret for overensstemmelse Koreas EMC krav.
	Delta	Produkter fra Universal Robots er testet for ydeevne af DELTA.

Tredjepartscertifikationer
for leverandør

	Miljø	Som ydet af vores leverandører er forsendelsespaller til Universal Robots e-Series robotter i overensstemmelse med de danske ISMPM-15 krav til fremstilling af træemballagemateriale og er afmærket i overensstemmelse med denne ordning.
---	-------	---

Testcertifikat
for producent

	Universal Robots	Universal Robots e-Series robotter gennemgår løbende intern test og testprocedurer ved enden af produktionslinjen. UR-testprocesserne gennemgås og forbedres løbende.
---	---------------------	---

Deklarationer i henhold til EU-direktiverne Selvom EU-direktiver er relevante for Europa, anerkendes eller kræves de også af visse lande uden for Europa. De europæiske direktiver kan hentes på den officielle hjemmeside: <http://eur-lex.europa.eu>.
I henhold til maskindirektivet er Universal Robots robotter delvist færdige maskiner, da et sådant CE-mærke ikke skal anbringes.
Du kan finde inkorporeringserklæringen (Declaration of Incorporation - DOI) i henhold til maskindirektivet i kapitlet Erklæringer og certifikater.

EU REACH Vores produkt indeholder komponenter, specielt de blå plastiklåg (kopper) og grå plastikdele, som indeholder stoffer, der er opført på EU's REACH-kandidatliste (>0,1 % w/w).
Se dokumentet om global overholdelse, som kan downloades fra vores hjemmeside, for flere oplysninger.
Disse oplysninger gives for at overholde EU's REACH-forpligtelser for artikler, der udbydes på EU-markedet. Brug vores produkt som tilsigtet og følg alle brugs- og sikkerhedsinstruktionerne i denne håndbog. For yderligere oplysninger henvises til det officielle REACH-regulativ (konsolideret tekst: 32006R1907). Hvis du har spørgsmål vedrørende produktsikkerhed, bedes du kontakte os på: ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

18.4. Certifikater 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, UR18Technical 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, TÜV and TÜV are registered trademarks. Publication and application require 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



TÜV Rheinland
Nordamerika

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, TÜV and TÜV are registered trademarks. Utilization 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®

China
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.

**KC-
sikkerhed**

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				
형식(규격)		UR10e	산업용로봇	용량(등급)
				6 axis
자율안전확인번호		18-AB2EQ-01602		
제조사		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





KC Registration

8ED6-B666-998D-8738

방송통신기자재등의 적합등록 필증 <i>Registration of Broadcasting and Communication Equipments</i>	
상호 또는 성명 <i>Trade Name or Registrant</i>	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) <i>Equipment Name</i>	UR e-Series robot
기본모델명 <i>Basic Model Number</i>	UR10e
파생모델명 <i>Series Model Number</i>	
등록번호 <i>Registration No.</i>	R-R-URK-UR10e
제조사/제조(조립)국가 <i>Manufacturer/Country of Origin</i>	Universal Robots A/S / 덴마크
등록연월일 <i>Date of Registration</i>	2018-10-23
기타 <i>Others</i>	
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 <i>Director General of National Radio Research Agency</i> ※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 "적합성평가표시" 를 부착하여 유통하여야 합니다. 위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.	

Miljø**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 °C, 16 h IEC 60068-2-2, Test Be; +35°C, 16h IEC 60068-2-2, Test Be; +50°C, 16 h IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 10 Hz: +12 dB/octave, 10-50 Hz 0.00042 g ² /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

19. Tabel over sikkerhedsfunktioner

Beskrivelse

Universal Robots sikkerhedsfunktioner og sikkerheds I/O er PLd, Kategori 3 (ISO 13849-1), hvor hver sikkerhedsfunktion har en PFH-værdi på mindre end $1,8E-07$.
 PFH-værdierne er opdateret for at inkludere større designfleksibilitet med henblik på forsyningskædens sikkerhed.
 For sikkerheds-I/O bestemmes den resulterende sikkerhedsfunktion inklusive den eksterne enhed eller udstyr af den overordnede arkitektur og summen af alle PFH'er, inkl. UR-robotsikkerhedsfunktionen PFH.
 Hvis en sikkerhedsfunktions grænse overskrides, eller der opdages en fejl i en sikkerhedsfunktion eller en sikkerhedsrelateret del af styresystemet, definerer UR den sikre tilstand som et stop med fjernelse af drivkraft (enten en stopkategori 1 eller 0^4 øjeblikkelig frakobling af strøm).

SF1

1, 2, 3, 4

Nødstop (ISO 13850)

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Ved at trykke på Estop PB på konsollen ¹ eller det eksterne Estop (hvis du bruger Estop-sikkerhedsinput) resulterer det i et Stop kat 1 ⁴ , hvor der slukkes for strømmen til robotaktuatorerne og værktøj I/O. Kontroller I/O går "lavt". Kommando ¹ alle led skal stoppe, og når alle led kommer til en overvåget stilstand, slukkes der for strømmen. Se: Stoptid og stoplængde sikkerhedsfunktioner ⁵ . MÅ KUN BRUGES TIL NØDSITUATIONER , må ikke bruges til sikkerhedsformål, da aktivering kræver en manuel handling.	Stopkategori 1 (IEC 60204-1)	--	Robot, robotværktøj I/O og controller I/O

SF2

3, 5

Beskyttelsesstop

(Beskyttelsesstop i henhold til ISO 10218-1*)
 *Før 2006 blev dette kaldt "sikkerhedsstop" eller "beskyttelsesstop"

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Denne sikkerhedsfunktion initieres af en ekstern beskyttelsesanordning ved hjælp af sikkerhedsindgange, som vil initiere et Stop Kat 2 ⁴ . Formålet er at beskytte folk mod skader ikke at beskytte robotten, udstyret eller produkterne. Værktøjets I/O er upåvirket af sikkerhedsstoppet. Hvis en aktiveringsenhed er tilsluttet, er det muligt at konfigurere sikkerhedsstoppet til KUN at fungere i automatisk tilstand. Se Stoptid og stopdistance sikkerhedsfunktioner ⁵ .	Stopkategori 2 (IEC 60204-1) SS2-stop (som beskrevet i IEC 61800-5-2)	--	Robot

Nulstilling af beskyttelsesstop

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Når det er konfigureret til Nulstilling af beskyttelse, og de eksterne nulstillingsforbindelser skifter fra lav til høj, nulstilles beskyttelsesstop. Sikkerhedsinput til at starte en nulstilling af SF2.	Nulstil input til SF2	--	Robot

SF3**Ledpositionsgrænse
(software-baseret
aksebegrænsning)**

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Sætter øvre og nedre grænser for de tilladte ledpositioner. Stoptid og -afstand tages ikke i betragtning, da grænsen/grænserne ikke vil blive overtrådt. Hvert led kan have sine egne grænser. <i>Begrænser direkte det sæt af tilladte ledpositioner, som leddene kan bevæge sig indenfor. Det er en sikkerhedsnormeret blød aksebegrensning og rumbegrænsning i henhold til ISO 10218-1:2011, 5.12.3.</i>	Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger. Hastigheden kan reduceres, så bevægelsen ikke overskrider nogen grænse. Et robotstop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af en grænse.	5°	Led (hver)

SF4**Grænse for
ledhastighed**

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Sætter en øvre grænse for ledhastigheden. Hvert led kan have sin egen grænse. Denne sikkerhedsfunktion har størst indflydelse på energioverførslen ved kontakt (klemning eller transient). <i>Begrænser direkte det sæt af tilladte ledhastigheder, som leddene får lov til at udføre. Det bruges til at begrænse hurtige ledbevægelser, f.eks. risici forbundet med singulariteter.</i>	Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger. Hastigheden kan reduceres, så bevægelsen ikke overskrider nogen grænse. Et robotstop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af en grænse.	1,15°/s	Led (hver)

**Led-
momentgrænse**

Overskridelse af den interne ledmomentgrænse (hvert led) resulterer i et Kat 0-stop⁴. Denne sikkerhedsfunktion er ikke tilgængelig for brugeren. Det er en fabriksindstilling. Det vises IKKE her, fordi der ikke er nogen brugerindstillinger.

SF5

Forskellige navne:
Positurgrænse,
værktøjsgrænse,
orienteringsgrænse,
sikkerhedsplaner,
sikkerhedsgrænser

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Overvåger TCP Positur (position og orientering) og forhindrer overskridelse af et sikkerhedsplan eller TCP-positurgrænse. Flere positurgrænser er mulige (værktøjsflange, albue og op til 2 konfigurerbare værktøjsforskydningspunkter med en radius) Orientering begrænset af værktøjsflangens ELLER TCP'ens afvigelse fra feature Z-retningen. <i>To dele. (1) er sikkerhedsplanerne for begrænsning af de mulige TCP-positioner. (2) er TCP-orienteringsgrænsen, som indtastes som en tilladt retning og en tolerance. Den giver inklusions-/eksklusionszoner for TCP og håndled på grund af sikkerhedsplanerne.</i>	Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger. Hastigheden eller drejningsmomenterne kan reduceres, så bevægelsen ikke overskrider nogen grænse, der er sat for SF 5, SF 6, SF 7 eller SF 8.	3° 40 mm	TCP Værktøjsflange Albue

SF6

Hastighedsgrænse
TCP og Albue

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Overvåger TCP- og albuehastigheden for at forhindre overskridelse af en hastighedsgrænse. Svarer til at overvåge hele armen, da sektionerne mellem TCP og albuen ikke kan bevæge sig hurtigere end endepunkterne for disse sektioner.	Et robotstop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af en grænse. Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger.	50 mm/s	TCP

SF7
Kraftgrænse
(TCP)

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Kraftgrænsen er den kraft, som robotten udøver ved værktøjets midtpunkt (TCP - tool center point) og "albue". Sikkerhedsfunktionen beregner kontinuerligt de drejningsmomenter, der er tilladt for hvert led for at holde sig inden for den definerede kraftgrænse for både TCP og albuen. Leddene styrer deres drejningsmoment for at forblive inden for det tilladte drejningsmomentområde. Det betyder, at kræfterne ved TCP eller albuen vil forblive inden for den definerede kraftgrænse. Når et stop initieres af kraftgrænsen SF, stopper robotten. UR-standardstyreenheden vil forårsage en bevægelse der "bakker tilbage" til positionen, før kraftgrænsen blev overskredet. Denne "bak tilbage" er ikke en del af sikkerhedsfunktionen, da den udføres af standard-kontrolleren. Sikkerhedscontrolleren har en fast tilladt tid (en del af responstiden), før en robot stopper.	Et robotstop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af en grænse. Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger.	25 N	TCP

SF8
Momentumgrænse

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Momentumgrænsen er meget nyttig til begrænsning af transiente kollisioner. <i>Momentumgrænsen påvirker hele robotten.</i>	Et robotstop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af en grænse. Tillader ikke bevægelse at overskride nogen grænseindstillinger.	3 kg m/s	Robot

SF9
Effektgrænse

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Denne funktion overvåger det mekaniske arbejde (summen af ledmomenter gange ledvinkelhastigheder) udført af robotten, hvilket også påvirker strømmen til robotarmen samt robothastigheden. Denne sikkerhedsfunktion begrænser dynamisk strømmen/drejningsmomentet, men fastholder hastigheden.	Dynamisk begrænsning af strømmen/momentet	10 W	Robot

SF10 UR Robot- stopudgange

Beskrivelse	Hvad sker der	Tolerance	Påvirker
Ved konfiguration for en robot-stopudgang og der er et robot-stop, vil de dobbelte udgange være LAVE. Hvis der ikke er indledt et robotstop, er de dobbelte udgange høje. Impulser bruges ikke, men de tolereres. For en integreret sikkerhedsfunktion, se fodnote.⁶ Disse dobbelte udgange ændrer tilstand for ethvert eksternt Estop, der er tilsluttet konfigurerbare sikkerhedsindgange, hvor denne indgang er konfigureret som en nødstop-indgang. For Stop-udgangen udføres validering på det eksterne udstyr, da UR-udgangen er et input til denne eksterne Stop-sikkerhedsfunktion for eksternt udstyr.	Dobbelte udgange går lav i tilfælde af et stop, hvis konfigurerbare udgange er indstillet	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr
 BEMÆRK Denne stopudgang er ikke tilsluttet IMMI (Injection Moulding Machine Interface) for at forhindre et uopretteligt stop.			

SF11 "Bevæge" sikkerhedsfunktion med digitale udgange

Beskrivelse	Hvad sker der	Tolerance	Påvirker
Når robotten bevæger sig (bevægelse i gang), er de dobbelte digitale udgange LAVE. Outputtet er HØJT, når der ikke er nogen bevægelse. Funktionel sikkerhed er for det, der er inde i UR-robotten. For en integreret sikkerhedsfunktion, se fodnote. ⁶	Dobbelte udgange er lave under bevægelse og høje, når der ikke er nogen bevægelse.	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

SF12 "Stopper ikke" sikkerhedsfunktion med digitale udgange

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Når robotten STOPPER (stop iværksat eller står stille) er de dobbelte digitale udgange HØJE. Når udgangene er LAVE, er robotten IKKE i gang med at standse og IKKE i stilstand-tilstand. For en integreret sikkerhedsfunktion, se fodnote. ⁶	Dobbelte udgange er høje, når robotten enten er i færd med at stoppe eller står stille	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

SF13 "Reduceret aktiv" sikkerhedsfunktion med digitale udgange

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Når reduceret-indstillinger er aktive (eller initierede) for sikkerhedsfunktioner, er de dobbelte digitale udgange LAVE. Den funktionelle sikkerhed er for det, der er inde i UR-robotten. For den integrerede sikkerhedsfunktion, se fodnote. ⁶	Dobbelte udgange er lave, når reduceret-indstillinger er aktive	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

SF14
"Reduceret ikke
aktiv"
sikkerhedsfunktion
med digitale
udgange

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker?
Når robot reduceret-indstillinger for sikkerhedsfunktioner IKKE er aktive (eller ikke startet), er de digitale udgange LAVE. Den funktionelle sikkerhedsklassificering gælder for det, som er inden for UR-robotten. For den integrerede sikkerhedsfunktion, se nedenstående fodnote. ⁶	Dobbelte udgange er lave, når reduceret-indstillinger IKKE er aktive.	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr.

"Reduceret aktiv"-input
SF-
parameterindstillinger
ændring

Beskrivelse	Påvirker
Reduceret er ikke en tilstand. Det er en ændring af indstillinger, der initieres: • internt af et sikkerhedsplan/en grænse (starter ved afstand på 2 cm fra planet og reducerede indstillinger opnås inden for 2 cm fra planet) eller • eksternt ved at brug af et eksternt input, som vil resultere i reducerede indstillinger inden for 500 ms efter det udløsende input. Når de eksterne forbindelser er Lav, startes Reduceret tilstand "Reduced Active" gør alle reducerede grænser AKTIVE. Reduceret er ikke en sikkerhedsfunktion. Reduceret er en metode til parametrisering af sikkerhedsfunktioner. Reduceret er en tilstandsændring, der påvirker indstillingerne for følgende sikkerhedsfunktioner: ledposition, ledhastighed, TCP-stilling, TCP-hastighed, TCP-kraft, momentum, effekt, stoptid og stopafstand. Bekræft og valider alle parameterindstillinger for robotapplikationen.	Robot

SF15
Stoptid-
grænse

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerancer	Påvirker
Realtidsovervågning af forhold, således at stoptidsgrænsen ikke overskrides. Robothastigheden er begrænset for at sikre, at stop-tidsgrænsen ikke overskrides. ⁷	Tillader ikke, at den faktiske stopposition overskrider den indstillede grænse. Medfører nedsat hastighed eller et robotstop for IKKE at overskride grænsen.	50 ms	Robot

SF16
Stopafstand-
grænse

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerancer	Påvirker
Realtidsovervågning af forhold, således at stoplængden ikke overskrides. Robothastigheden begrænses for at sikre, at stopafstandsgrænsen ikke overskrides. ⁷	Tillader ikke, at den faktiske stopposition overskrider den indstillede grænse. Medfører nedsat hastighed eller et robotstop for IKKE at overskride grænsen.	40 mm	Robot

SF17 Sikker hjem- position "overvåget position"

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerancer	Påvirker
Sikkerhedsfunktion, der overvåger en sikkerhedsnormeret udgang, således at den sikrer, at udgangen kun kan aktiveres, når robotten er i den konfigurerede og overvågede "sikre startposition". Et stop af kat 0 indledes, hvis udgangen aktiveres, når robotten ikke er i den konfigurerede position.	"Sikkert hjem-udgangen" aktiveres kun, når robotten er i den konfigurerede "sikker hjem-position"	1,7 °	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

Tilstandsskifte INPUT

Beskrivelse	Hvad sker der?	Påvirker
Når de eksterne forbindelser er lave, er automatisk tilstand (kører) aktiv. Når høj, er tilstanden programmering/indlæring. Anbefaling: Brug med en aktiveringsenhed, dvs. UR programmeringskonsol med en integreret 3-positionskontakt. I undervis/program er TCP-hastigheden i første omgang begrænset til 250 mm/s. Hastigheden kan øges manuelt ved hjælp af TP-"hastighed-skyderen", men ved aktivering af aktiveringsenheden nulstilles hastighedsbegrænsningen til 250 mm/s.	Input til SF2	Robot

SF18 (3-positionskontakt) Sikkerhedsfunktion 8 Input

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
En 3-positionskontakt ⁹ har 3 kontaktpositioner: slukket, tændt, slukket (i den rækkefølge de aktiveres ved klemning). Når enheden slippes helt, er den slukket. Når den presses/klemmes til midterpositionen, er den tændt. Hvis den trykkes helt ind (klemmes) resulterer det i en slukket tilstand. Når 3-positionskontakten er slået "TIL", er bevægelse aktiveret. Når den er i manuel tilstand og når en ekstern forbindelse til aktiveringsenheden er slået FRA indleder sikkerhedssystemet internt SF2, som er en Stop Kategori 2. Anbefaling: Brug med en tilstandskontakt som sikkerhedsindgang. ¹⁰	I manuel tilstand, når SF18-indgangen er LAV, udløses SF2 internt Stopkategori 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Robot og ekstern forbindelse til SF19 og SF20

**SF19
3PE (3-
positionskontakt)
Sikkerhedsfunktion⁸
med digitale
udgange**

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
I automatisk tilstand ("kører"), er SF19-udgangene HØJE. I manuel tilstand og når en aktiveringsenhed¹¹ er i SLUKKET tilstand (ikke i center-TÆND position, hvilket betyder, at aktiveringsenheden slippes eller trykkes helt ind), udløses en SF2, hvilket forårsager et Stop Kategori 2 (SS2) og SF19 udgange er lave.⁸ I manuel tilstand, når Freedrive og 3PE bruges: • Hvis Freedrive er aktiveret og • <u>ALLE</u> 3PE'er er i SLUKKET tilstand, SF19-udgangene er HØJE. • <u>En af</u> 3PE'erne er i TÆNDT tilstand, SF19-udgangene er LAVE. • Hvis Freedrive ikke er aktiveret, og • <u>ALLE</u> 3PE'er er i TÆNDT tilstand, SF19-udgangene er HØJE. • <u>En af</u> 3PE'erne er i SLUKKET tilstand, SF19-udgangene er LAVE.	I manuel tilstand, når 3PE er i slukket tilstand, er udgangene LAVE og SF2 udløses internt Stop Kategori 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

**SF20
3PE (3-
positionskontakt)
"IKKE-tilstand"
Sikkerhedsfunktion⁸
med digitale
udgange**

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
I automatisk tilstand ("kører"), er SF20-udgangene LAVE. I manuel tilstand, og når en Aktiveringsenhed¹¹ er i SLUKKET tilstand (ikke i center-TÆND position, hvilket betyder, at aktiveringsenheden slippes eller trykkes helt ind) er SF20-udgangene høje.⁷ I manuel tilstand, når Freedrive og 3PE bruges: • Hvis Freedrive er aktiveret og: • <u>ALLE</u> 3PE'er er i SLUKKET tilstand, SF20-udgangene er LAVE. • <u>En af</u> 3PE'erne er i TÆNDT tilstand, så SF20-udgangene er HØJE. • Hvis Freedrive ikke er aktiveret, og: • <u>ALLE</u> 3PE'er er i TÆNDT tilstand, SF20-udgangene er LAVE. • <u>En af</u> 3PE'erne er i SLUKKET tilstand, SF20-udgangene er HØJE. Bemærk: SF20 er en inverteret version af SF19, hvor outputtilstanden er logisk omvendt i forhold til SF19.	I manuel tilstand, når 3PE er i slukket tilstand, er udgangene HØJE.	N/A	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

SF21 Håndled klemme momentgrænse

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Overvåger drejningsmomentet i håndledsleddene for at undgå høje fastspændingsmomenter. Lader ikke håndleddets fastspændingsmoment overskride grænsen.  BEMÆRK Denne sikkerhedsfunktion kan konfigureres til at være deaktiveret.	Får robotten til at stoppe, så robotgrænser IKKE overskrides	N/A	Robot

SF22 Udgange aktiveret af et sikkerhedsplan (SF5)

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Når den overvågede TCP-positur har krydset sikkerhedsplanet, er de to udgange i LOW-tilstand. Flere positurer kan udløse de to udgange (værktøjsflange, albue og op til 2 konfigurerbare værktøjsforskydningspunkter med en radius) Se afsnittet om værktøjspositionsbegrænsning for yderligere oplysninger.	Udgangssignalerne er LOW, når den overvågede TCP-positur krydser sikkerhedsplanet.	40 mm samme som SF5	Ekstern forbindelse til logik og/eller udstyr

SF23
Sikkerhedsplan
(SF5) aktiveret
af indgange

Beskrivelse	Hvad sker der?	Tolerance	Påvirker
Når begge INPUTS er: • HØJ. • Den overvågede TCP-positur kan bevæge sig frit. • LOW. • Sikkerhedsfunktionens tilsigtede resultat er at forhindre, at den overvågede TCP-positur krydser sikkerhedsplanet. Dette er dog ikke muligt, hvis der ikke er tilstrækkelig tid eller afstand til at standse. • Hvis den overvågede TCP-positur allerede har krydset sikkerhedsplanet, eller den overvågede TCP-positur er ved at krydse sikkerhedsplanet, vil robotten stoppe i henhold til indstillingerne for stop-tid og stopafstand. Se afsnittet om værktøjspositionsbegrænsning for yderligere oplysninger.	Når • begge indgange er LOW, og • den overvågede TCP-positur bevæger sig mod sikkerhedsplanet, og • der er tilstrækkelig tid eller afstand til at stoppe, inden sikkerhedsplanet nås, iværksættes et robotstop for at forhindre, at sikkerhedsplanet overskrides. Hvis der ikke er tilstrækkelig tid eller afstand til at standse, før sikkerhedsplanet nås, iværksættes et robotstop, som overholder de konfigurerede indstillinger for standsetid og standseafstand. Den overvågede TCP-positur vil dog passere sikkerhedsplanet.	40 mm det samme som SF5	TCP Værktøjsflange Albue

Tabel 1
fodnoter

¹**Kommunikation** mellem programmeringskonsol, kontroller og within robotten er SIL 2 for sikkerhedsdata (i henhold til IEC 61784-3).

²**Estop-validering:** Konsollens Estop-trykknop evalueres i konsollen, og kommunikeres¹ derefter til sikkerhedskontrolleren via SIL2-kommunikation. For at validere konsollens nødstop-funktionalitet skal du trykke på konsollens nødstop-trykknop og kontrollere, at der sker et nødstop. Dette validerer, at nødstop er tilsluttet i konsollen, nødstop fungerer efter hensigten, og konsollen er forbundet til kontrolleren.

³**Hvis en robotsikkerhedsfunktion** er "integreret" eller "forbundet" med eksternt udstyr, enheder eller logik, har den resulterende integrerede sikkerhedsfunktion en PFH, der er summen af alle PFH-værdier, herunder PFH-værdien for robotsikkerhedsfunktionen.

⁴**Stopkategorier** i henhold til IEC 60204-1 (NFPA79). For Estop er kun stop af kategori 0 og 1 tilladt.

- **Stop af kategori 0 og 1** resulterer i afbrydelse af drivkraften, hvor stop kat 0 sker STRAKS, og stop kat 1 er et kontrolleret stop (f.eks. deceleration til stop og derefter fjernelse af drivkraft).
- **Stop af kategori 2** er et stop, hvor drevkraft IKKE fjernes. Stopkategori 2 er defineret i IEC 60204-1. Beskrivelser af STO, SS1 og SS2 findes i IEC 61800-5-2. Med UR opretholder et stop af kategori 2 banen og drevene forsynes stadig med strøm efter stop.

⁵Sikkerhedsfunktionerne **Stoptid og stoplængde** skal anvendes. Når det bruges, er der ikke behov for periodisk kontrol af standsningsdydevne.

⁶**Hvis en robotsikkerhedsfunktion** er "integreret" eller "forbundet" med eksternt udstyr, enheder eller logik, har den resulterende integrerede sikkerhedsfunktion en PFH, der er summen af alle PFH-værdier, herunder PFH-værdien for robotsikkerhedsfunktionen.

⁷ Robottens evne til at stoppe de(n) givne bevægelse(r) overvåges løbende for at forhindre bevægelser, der ville overskride stopgrænsen. Hvis den nødvendige tid til at stoppe robotten risikerer at overskride tidsgrænsen, reduceres bevægelseshastigheden for at sikre, at grænsen ikke overskrides. Et stop vil blive indledt for at forhindre overskridelse af grænsen.

⁸ For den integrerede funktionelle sikkerhedsklassificering med et eksternt sikkerhedsrelateret kontrolsystem skal du tilføje PFH for denne sikkerhedsrelaterede udgang til PFH for det eksterne sikkerhedsrelaterede kontrolsystem. Sikkerhedsfunktionen og dens udløsning af et stop er inkluderet i PFH-værdien for denne SF.

⁹ Aktiveringsenheden kan være på programmeringskonsollen eller eksternt, tilsluttet til aktiveringsfunktion-indgangen (SF18).

¹⁰ Det anbefales at bruge en eksternt tilstandskontakt, når der anvendes en 3-positionskontakt. Hvis en eksternt tilstandskontakt ikke bruges og ikke tilsluttes sikkerhedsindgangene, bestemmes robottilstanden af Brugergørsefladen. Hvis Brugergørsefladen er i

- "automatisk tilstand", aktiveringsfunktionen vil ikke være aktiv.
- "manuel tilstand", aktiveringsfunktionen vil være aktiv. Adgangskodebeskyttelse til ændring af tilstand kan konfigureres.

¹¹ Hvis en 3PE-aktiveringsenhed frigives eller trykkes helt ind, bliver 3-positionskontaktens sikkerhedsfunktion slået FRA (ikke i Center TIL-positionen).

Software navn: PolyScope X
Softwareversion: 10.13
Dokumentversion: 20.17.132



718-687-00



718-687-00