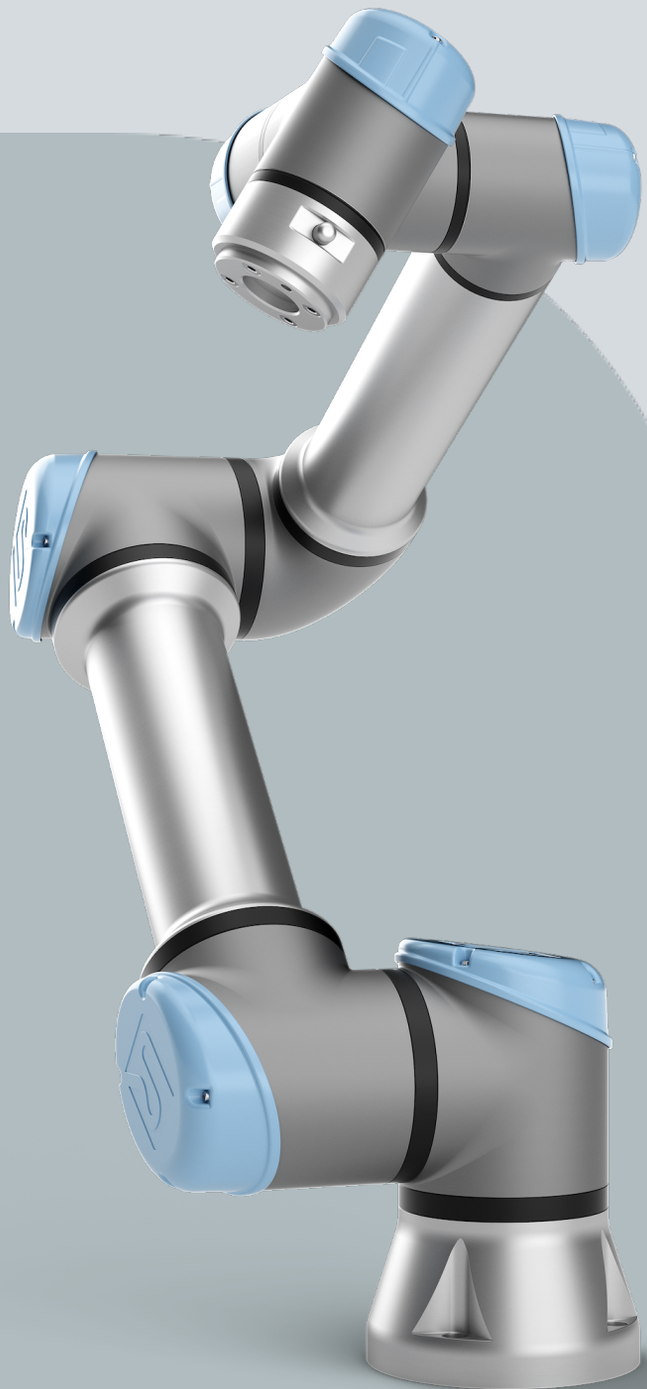
UNIVERSAL ROBOTS

Benutzerhandbuch

UR5e PolyScope X



Übersetzung der Originalanleitung (de)

PolyScope X

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Die hier enthaltenen Informationen sind Eigentum von Universal Robots A/S und dürfen nur im Ganzen oder teilweise vervielfältigt werden, wenn eine vorherige schriftliche Genehmigung von Universal Robots A/S vorliegt. Diese Informationen können jederzeit und ohne vorherige Ankündigung geändert werden und sind nicht als Verbindlichkeit von Universal Robots A/S auszulegen. Dieses Dokument wird regelmäßig geprüft und überarbeitet.

Universal Robots A/S übernimmt keinerlei Verantwortung für jedwede Fehler oder Auslassungen in diesem Dokument.

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

Das Logo von Universal Robots ist eine eingetragene Handelsmarke von Universal Robots A/S.

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

1. Vorwort

Einleitung

Glückwunsch zum Kauf Ihres neuen Universal-Robots-Roboters, der aus dem Roboterarm (Manipulator), der Control-Box und dem Teach-Pendant besteht.

Der Roboterarm wurde ursprünglich entwickelt, um den Bewegungsumfang eines menschlichen Arms nachzuahmen. Er besteht aus Aluminiumrohren, die über sechs Gelenke beweglich sind und eine hohe Flexibilität in Ihrer Automatisierungsinstallation ermöglichen.
Mit PolyScope, der patentierten Programmierschnittstelle von Universal Robots, können Sie Ihre Automatisierungsanwendungen erstellen, laden und ausführen.

Über dieses Handbuch

Dieses Handbuch enthält Sicherheitshinweise, Richtlinien für den sicheren Gebrauch und Anweisungen zur Montage des Roboterarms, der Control-Box und des Teach-Pendants. Dort finden Sie auch Anleitungen, wie Sie mit der Installation beginnen und wie Sie den Roboter programmieren können.

Lesen Sie den Verwendungszweck und halten Sie ihn ein. Führen Sie eine Risikobeurteilung durch. Installieren und verwenden Sie das Gerät in Übereinstimmung mit den elektrischen und mechanischen Spezifikationen in diesem Benutzerhandbuch.

Die Risikobeurteilung erfordert ein Verständnis der Gefahren, Risiken und Maßnahmen zur Risikominderung für die Roboteranwendung. Die Integration von Robotern kann ein Grundniveau an mechanischer und elektrischer Ausbildungskenntnisse erfordern.

Haftungsausschluss für Inhalte

Universal Robots A/S verbessert weiterhin die Zuverlässigkeit und Leistung seiner Produkte und behält sich daher das Recht vor, Produkte und Produktdokumentationen ohne vorherige Ankündigung zu aktualisieren. Universal Robots A/S unternimmt alle Anstrengungen, dass der Inhalt dieses Benutzerhandbuchs genau und korrekt ist, übernimmt jedoch keine Verantwortung für jedwede Fehler oder fehlende Informationen.

Dieses Handbuch enthält keine Garantieinformationen.

Online-Handbücher

Handbücher, Leitfäden und Anleitungen können online gelesen werden. Wir haben eine große Anzahl von Dokumenten unter https://www.universal-robots.com/manuals zusammengestellt.

- PolyScope-Software-Handbuch mit Beschreibungen und Anweisungen für die Software
- Service-Handbuch mit Anleitungen zur Fehlerbehebung, Instandhaltung und Instandsetzung
- Script-Handbuch mit Scripts für eine gründliche Programmierung

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

UR+

Der Online-Showroom UR+www.universal-robots.com/plus bietet hochmoderne Produkte, mit denen Sie Ihre UR-Roboteranwendung individuell gestalten können. Hier finden Sie alles, was Sie brauchen, an einem Ort: von Werkzeugen und Zubehör bis hin zu Software.

UR+-Produkte lassen sich mit UR-Robotern verbinden und arbeiten mit ihnen zusammen, um eine einfache Einrichtung und eine reibungslose Benutzererfahrung zu gewährleisten. Alle UR+-Produkte werden von UR getestet.

Sie erhalten Zugang zum UR+-Partnerprogramm über unsere Softwareplattform (plus.universal-robots.com), womit Sie noch benutzerfreundlichere Anwendungen für UR-Roboter entwickeln können.

Akademie

Die Website der UR Academy academy.universal-robots.com bietet eine Vielzahl von Schulungsmöglichkeiten.

myUR

Im myUR-Portal können Sie alle Ihre Roboter registrieren, Servicefälle verfolgen und Antworten zu allgemeinen Supportfragen finden.

Melden Sie sich bei myur.universal-robots.com an, um auf das Portal zuzugreifen.

Im myUR-Portal werden Ihre Anfragen entweder von Ihrem bevorzugten Händler bearbeitet oder an den Kundendienst von Universal Robots weitergeleitet.
Sie können auch die Roboterüberwachung abonnieren und zusätzliche Benutzerkonten in Ihrem Unternehmen verwalten.

Entwickler-Suite

Die UR Developer Suite universal-robots.com/products/ur-developer-suite ist eine Sammlung aller Tools, die Sie zum Aufbau einer kompletten Lösung benötigen, einschließlich der Entwicklung von URCaps, der Anpassung von Endeffektoren und der Integration von Hardware.

Support

Die Support-Website www.universal-robots.com/support enthält andere Sprachversionen dieses Handbuchs

UR-Forum

Das UR-Forum forum.universal-robots.com bietet Roboter-Enthusiasten aller Erfahrungsstufen die Möglichkeit, sich mit UR und untereinander auszutauschen und Fragen zu stellen. Das UR-Forum wurde zwar von UR+ gegründet und unsere Administratoren sind UR-Mitarbeiter, aber der größte Teil der Inhalte wird von Ihnen, den Benutzern des UR-Forums, erstellt.

Datenmitteilung

Gemäß Verordnung (EU) 2854/2023 („Data Act“) kann eine Datenmitteilung für dieses Produkt zusammen mit Informationen zum Erhalten von leicht verfügbaren Daten auf der folgenden Seite gefunden werden: https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Adresse Universal Robots A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense Dänemark
Tel.: +45 89 93 89 89
Bitte besuchen Sie die offizielle Universal Robots Webseite für Regionalbüros.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Inhalt

1. Vorwort **6**

2. Haftung und Verwendungszweck **15**

2.1. Haftungsbeschränkung 15

2.2. Verwendungszweck 16

3. Ihr Roboter **19**

3.1. Technische Spezifikationen UR5e 19

3.2. Verpackungsinhalt 20

3.2.1. Roboterarm 21

3.2.2. Controller 22

3.2.3. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter 24

3.2.4. Roboterkabel 29

4. Sicherheit **31**

4.1. Allgemein 31

4.2. Typen von Sicherheitsmeldungen 32

4.3. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise 33

4.4. Integration und Verantwortlichkeiten 35

5. Heben und Handhabung **36**

5.1. Roboterarm 40

5.2. Controller und Teach-Pendant 40

6. Montage und Befestigung **42**

6.1. Befestigung des Roboterarms 43

6.2. Bemessung des Ständers 45

6.3. Montageanweisung 48

6.3.1. Montage der Control-Box 49

6.3.2. Abstände der Control-Box 50

6.4. Arbeitsbereich und Betriebsort 51

6.4.1. Singularität 52

6.4.2. Feste und bewegliche Installation 53

6.5. Roboteranschluss: Basisflanschkabel 54

6.6. Roboteranschluss: Roboterkabel 55

6.7. Netzanschluss 56

7. Erster Start **58**

7.1. Roboter einschalten 59

7.2. Seriennummer eingeben 59

7.3. Überprüfung der Installation 60

7.4. Starten des Roboterarms 64

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.5. Testen der Halterung und der Nutzlast mit Freedrive ... 65
7.6. Roboter ausschalten ... 66
7.7. PolyScope X Übersicht ... 66
7.8. Anwendung Tab ... 70
7.9. Bewegen Sie den Roboter mit dem 3PE-Teach-Pendant ... 71
8. Installation ... 73
8.1. Elektrische Warn- und Sicherheitshinweise ... 73
8.2. Anschlüsse der Control-Box ... 76
8.3. Ethernet ... 78
8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants ... 79
8.4.1. Hardware-Installation ... 79
8.4.2. Software-Installation ... 81
8.5. Controller-E/A ... 82
8.5.1. Eingabe und Ausgabe ... 85
8.5.2. Verwenden des kabelgebundenen E/A-Tabs ... 86
8.5.3. Indikator der Antriebskraft ... 88
8.6. Sicherheits-E/A ... 91
8.6.1. Sicherheits-E/A-Signale ... 95
8.6.2. E/A-Einstellung ... 99
8.6.3. Verwenden von E/A für die Modusauswahl ... 102
8.6.4. Drei-Stellungs-Zustimmschalter ... 104
8.7. Digital-E/A für allgemeine Zwecke ... 105
8.7.1. EIN-/AUS-Fernsteuerung ... 107
8.8. Analog-E/A für allgemeine Zwecke ... 109
8.9. Remote-Modus in der Sicherheitsübersicht ... 110
9. Endeffektor-Integration ... 114
9.1. Maximale Nutzlast ... 114
9.2. Sicherungswerkzeug ... 116
9.3. Werkzeug E/A ... 118
9.3.1. Spezifikationen für die Werkzeug-E/A-Installation ... 120
9.3.2. Werkzeugstromversorgung ... 121
9.3.3. Digitaleingänge des Werkzeugs ... 121
9.3.4. Digitalausgänge des Werkzeugs ... 123
9.3.5. Analoge Werkzeugeingänge ... 124
9.4. Nutzlast festlegen ... 125
9.4.1. Sicheres Einstellen der aktiven Nutzlast ... 128
10. Sicherheitskonfiguration ... 129
10.1. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen ... 129
10.1.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen ... 130

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10.2. Einstellungen ... 132
10.2.1. Passwort ... 133
10.2.2. Secure Shell (SSH) Zugriff ... 136
10.2.3. Berechtigungen ... 137
10.2.4. Services ... 138
10.3. Sicherheitseinstellungen entsperren ... 138
10.4. Einstellungen im Menü Sicherheit ... 139
10.4.1. Roboter-Limits ... 139
10.4.2. Gelenkgrenzen ... 143
10.4.3. Einschränkung der Werkzeugposition ... 144
10.4.4. Sicherheitsebenen ... 147
10.4.5. E/A-Ebenen ... 151
10.4.6. Hardware ... 155
10.4.7. Drei-Stellungs-Zustimmschalter ... 156
10.4.8. PROFIsafe ... 157
10.4.9. Sicheres Zuhause ... 163
10.4.10. Werkzeugrichtung ... 170
11. Erstes Programm ... 174
12. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken ... 181
12.1. Allgemeine Cybersicherheit ... 181
12.2. Cybersicherheitsanforderungen ... 182
12.3. Richtlinien für die Cybersicherheit ... 184
13. Kommunikationsnetzwerke ... 185
13.1. MODBUS ... 186
13.2. Ethernet/IP ... 188
13.3. Profinet ... 191
13.4. UR Connect ... 196
14. Risikobewertung ... 200
14.1. Quetschgefahr ... 204
14.2. Nachlaufzeit und -weg ... 205
14.3. Stoppkategorien ... 210
15. Notfälle ... 211
15.1. Not-Halt ... 211
15.2. Bewegung ohne Antriebskraft ... 212
15.3. Betriebsmodus ... 213
16. Inbetriebnahme ... 218
17. Transport ... 219
17.1. Transport ohne Verpackung ... 220
17.2. Aufbewahrung des Teach-Pendant ... 221

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

17.3. Langzeitlagerung 221
18. Wartung und Reparatur 222
18.1. Testen der Stoppleistung 223
18.2. Reinigung und Inspektion des Roboterarms 223
18.3. Reinigung von TP und CB 228
18.4. Software-Installation 229
19. Entsorgung und Umwelt 230
20. Erklärungen und Zertifizierungen 232
20.1. Einbauerklärung (Original) 233
20.2. Erklärungen und Zertifikate 234
20.3. Zertifizierungen UR5e 236
20.4. Zertifikate UR5e 238
21. Tabellen zu Sicherheitsfunktionen 244

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

2. Haftung und Verwendungszweck

2.1. Haftungsbeschränkung

Beschreibung Die in diesem Handbuch enthaltenen Informationen dürfen nicht als Garantie von UR dafür ausgelegt werden, dass der Industrieroboter keine Verletzungen oder Schäden verursacht, selbst wenn der Industrieroboter alle Sicherheitshinweise und Informationen für den Gebrauch befolgt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

2.2. Verwendungszweck

Beschreibung

HINWEIS

Universal Robots übernimmt keine Verantwortung und keine Haftung für nicht genehmigte Verwendungen seiner Roboter oder Verwendungen, für die seine Roboter nicht bestimmt sind, und Universal Robots bietet keine Unterstützung für unbeabsichtigte Verwendungen.

HANDBUCH LESEN

Wenn Sie den Roboter nicht entsprechend der vorgesehenen Verwendung einsetzen, kann dies zu Gefährdungssituationen führen.

- Lesen und befolgen Sie die Empfehlungen zum Verwendungszweck und die Spezifikationen im Benutzerhandbuch.

Die Roboter von Universal Robots sind für die industrielle Handhabung von Werkzeugen/Endeffektoren oder für die Verarbeitung oder Übergabe von Komponenten oder Produkten vorgesehen.

Alle UR-Roboter sind mit Sicherheitsfunktionen ausgestattet, die speziell für kollaborative Anwendungen entwickelt wurden, bei denen die Roboteranwendung zusammen mit einem Menschen arbeitet. Die Einstellungen der Sicherheitsfunktionen müssen entsprechend der Risikobeurteilung der Roboteranwendung auf die entsprechenden Werte gesetzt werden.

Der Roboter und die Control-Box sind für den Innenbereich bestimmt, in dem normalerweise nur nicht leitende Verschmutzungen auftreten, d. h. Umgebungen mit Verschmutzungsgrad 2.

Kollaborative Anwendungen sind nur für ungefährliche Anwendungen vorgesehen, bei denen die gesamte Anwendung, einschließlich Werkzeug/Endeffektor, Werkstück, Hindernisse und andere Maschinen, gemäß der Risikobeurteilung der spezifischen Anwendung nur ein geringes Risiko birgt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Die nicht bestimmungsgemäße Verwendung von UR-Robotern oder UR-Produkten kann zu Verletzungen, Tod und/oder Sachschäden führen. Verwenden Sie den UR-Roboter oder die UR-Produkte nicht für die unten aufgeführten unbeabsichtigten Zwecke und Anwendungen:

- Medizinische Verwendung, d. h. Verwendung im Zusammenhang mit Krankheiten, Verletzungen oder Behinderungen beim Menschen, einschließlich der folgenden Zwecke:
  - Rehabilitation
  - Assessment
  - Kompensation oder Entlastung
  - Diagnose
  - Behandlung
  - Chirurgisch
  - Gesundheitswesen
  - Prothesen und andere Hilfsmittel für körperlich Behinderte
  - Jegliche Verwendung in der Nähe eines Patienten
- Handhabung, Heben oder Transport von Personen
- Jede Anwendung, die die Einhaltung bestimmter Hygiene- und/oder Sanitärstandards erfordert, wie z. B. die Nähe oder der direkte Kontakt mit Lebensmitteln, Getränken, pharmazeutischen und/oder kosmetischen Produkten.
  - UR-Gelenkfett leckt und kann auch als Dampf in die Luft abgegeben werden.
  - UR-Gelenkfett ist nicht „lebensmittelverträglich“.
  - UR-Roboter erfüllen keine Standards für Lebensmittel, der National Sanitization Foundation (NSF), der Food and Drug Administration (FDA) oder für hygienisches Design.

  Hygienestandards, z. B. ISO 14159 und EN 1672-2, verlangen die Durchführung einer Hygienerisikobeurteilung.
- Jegliche Nutzung oder Anwendung, die von der beabsichtigten Nutzung, den Spezifikationen und Zertifizierungen der UR-Roboter oder UR-Produkte abweicht.
- Missbrauch ist verboten, da dies zum Tod, zu Verletzungen und/oder zu Sachschäden führen kann.

UNIVERSAL ROBOTS LEHNT AUSDRÜCKLICH JEDE AUSDRÜCKLICHE ODER STILLSCHWEIGENDE GARANTIE DER EIGNUNG FÜR EINE BESTIMMTE VERWENDUNG AB.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Wenn Sie die zusätzlichen Risiken betreffend Reichweite, Nutzlasten, Betriebsdrehmomente und Geschwindigkeiten, die mit einer Roboteranwendung verbunden sind, nicht berücksichtigen, kann dies zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Ihre Risikobeurteilung für die Anwendung muss die Risiken einschließen, die mit der Reichweite, der Bewegung, der Nutzlast und der Geschwindigkeit des Roboters, des Endeffektors und des Werkstücks verbunden sind.

WARNUNG

Modifizieren oder verändern Sie die Endkappen der e-Series-Roboter nicht. Eine Änderung kann unvorhergesehene Gefahren mit sich bringen. Alle autorisierten Demontage- und Montagearbeiten müssen von einem UR-Servicezentrum durchgeführt werden oder können von qualifizierten Personen gemäß der neuesten Version aller relevanten Service-Handbücher durchgeführt werden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

3. Ihr Roboter

Beschreibung Dieser Abschnitt bietet einen Überblick über die Komponenten des Robotersystems, einschließlich Hardware, Anschlusszubehör und Schnittstellen, die für die Installation, den Betrieb und die Benutzerinteraktion erforderlich sind.

3.1. Technische Spezifikationen UR5e

Allgemeine Spezifikationen

Maximale Nutzlast	5 kg / 11 lb
Reichweite	850 mm / 33,5 in
Freiheitsgrade	6 Drehgelenke
Programmierung	GUI von PolyScope 5 auf 12-Zoll-Touchscreen oder PolyScope-X-GUI auf 12-Zoll-Touchscreen
Stromverbrauch (durchschnitt)	570 W (max.) Ca. 200 W mit einem typischen Programm
Umgebungstemperaturbereich	0-50 °C. Bei Umgebungstemperaturen über 35 °C kann der Roboter mit reduzierter Geschwindigkeit und Leistung arbeiten.
Sicherheitsfunktionen	23 konfigurierbare Sicherheitsfunktionen. PLd Kategorie 3 in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849-1.

Leistung

Genauigkeit des Kraftmomentsensors	4 N

Bewegung

Geschwindigkeit	Gelenke: Max. 180°/s . Maximale TCP-Geschwindigkeit: Ca. 4 m/s / Ca. 157,5 in/s.
Posenwiederholbarkeit	± 0,03 mm / ± 0,0011 in (1,1 mils) gemäß ISO 9283
Gelenkbereiche	± 360° für alle Gelenke

Funktionen

IP-Klassifizierung	IP54
Lärm	Roboterarm: Weniger als 60 dB(A) Controller: Weniger als 50 dB(A)
E/A-Anschlüsse des Werkzeugs	2 Digitaleingänge, 2 Digitalausgänge, 2 Analogeingänge
Stromversorgung & Spannung der Werkzeug-E/A	1,5 A (Doppel-Pin) 1 A (Einzelner Pin) & 12 V/24 V

Physisch

Stellfläche	Ø151 mm / 5,9 in
Materialien	Aluminium, PC/ASA Kunststoff
Gewicht des Roboterarms	20,7 kg / 45,7 lb

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Controller

Stromquelle der Control-Box	100-240 VAC, 47-440 Hz
Größe der Control-Box (B × H × T)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 Zoll × 17,6 Zoll × 10 Zoll
E/A-Anschlüsse der Control-Box	16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge, 2 analoge Ausgänge
E/A-Stromversorgung der Control-Box	24 V 2 A im Steuerkasten
Häufigkeit der Systemaktualisierung	500 Hz
Kurzschluss-Strombelastbarkeit (SCCR)	200 A
Kommunikation	MODBUS TCP & Ethernet/IP-Adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Werkzeugkommunikation	RS-485

Roboterkabel

TP-Kabel: Teach-Pendant zur Control-Box	4,5 m / 177 in
Roboterkabel: Roboterarm zur Steuerbox (Optionen)	Standard (PVC) 1 m/39 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 2 m/78,7 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 3 m/118 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 6 m/236 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 12 m/472,4 in x 12,1 mm. High flex (PUR) 6 m/236 in x 13,4 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 13,4 mm. High flex (PUR) 6 m/236 in x 14,6 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 14,6 mm.

3.2. Verpackungsinhalt

Beschreibung In diesem Abschnitt werden die Inhalte der Produktverpackung aufgeführt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Im Lieferumfang

- Roboterarm.
- Controller CB5.
- Teach-Pendant oder ein 3PE-Teach-Pendant.
- Befestigungshalterung für die Control-Box.
- Montagevorrichtung für das Teach-Pendant.
- Schlüssel zum Öffnen der Control-Box.
- Kabel zum Verbinden des Roboterarms und der Control-Box (je nach Größe des Roboters sind mehrere Optionen verfügbar).
- Strom- bzw. Netzkabel für die jeweilige Region.
- Rundschlinge oder Hebegurt (je nach Größe des Roboters).
- Werkzeugkabeladapter (je nach Roboterausführung).
- Diese Dokumentation.

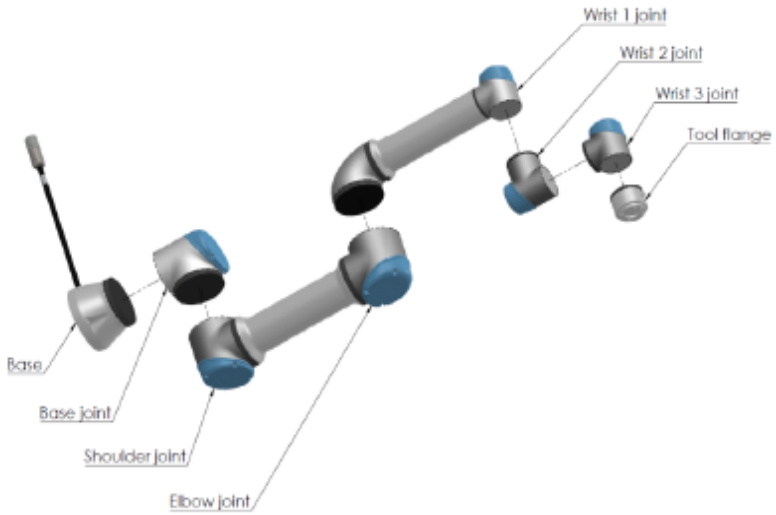
3.2.1. Roboterarm

Der Roboterarm

Die Gelenke, die Basis und der Werkzeugflansch sind die Hauptkomponenten des Roboterarms. Der Controller koordiniert die Gelenkbewegungen, um den Roboterarm zu bewegen.

Wenn Sie einen Endeffektor (Werkzeug) am Werkzeugflansch am Ende des Roboterarms anbringen, kann der Roboter ein Werkstück manipulieren. Einige Werkzeuge haben einen Zweck, der über die Manipulation eines Teils hinausgeht, z. B. QC-Inspektion , Klebstoffauftrag und Schweißen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.



Die Hauptkomponenten des Roboterarms.

- **Basis**: wo der Roboterarm befestigt ist.
- **Schulter** und **Ellbogen**: machen größere Bewegungen.
- **Handegelenk 1** und **Handgelenk 2**: dienen der Ausführung kleinerer Bewegungen.
- **Handgelenk 3**: wo das Werkzeug am Werkzeugflansch befestigt ist.

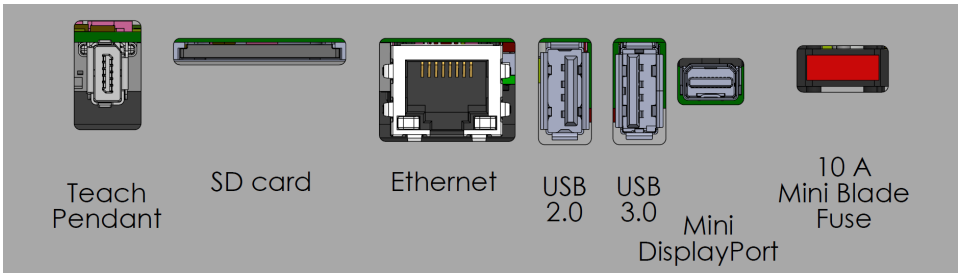
Bei dem Roboter handelt es sich um eine unvollständige Maschine; für die wird eine Einbauerklärung bereitgestellt. Für jede Roboteranwendung ist eine Risikobeurteilung erforderlich.

3.2.2. Controller

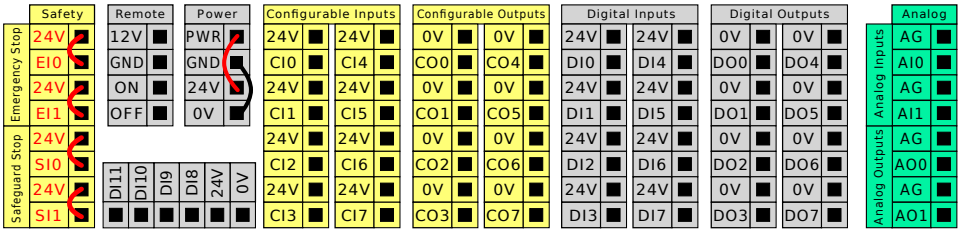
Die Control-Box

Die Control-Box beherbergt die Anschlüsse und Controller-Eingänge und -Ausgänge (E/A), die in Roboterarmprogrammen und -installationen verwendet werden. Die Anschlussports werden für externe Anschlüsse verwendet. Die E/A sind Gruppen von elektrischen Schnittstellen, die für die Kommunikation und Konfiguration verwendet werden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.



Externe Anschlüsse.



Eingangs- und Ausgangsgruppen (E/A-Gruppen).

Ausführliche Beschreibungen der Anschlüsse der Control-Box und der Controller-E/A finden Sie im Abschnitt „Installation“.

Umgang mit SD-Karten

Der SD-Kartensteckplatz ist mit einem--Druck-Verriegelungsmechanismus ausgestattet.

VORSICHT

Schalten Sie die Control-Box immer aus, bevor Sie die SD-Karte entfernen. Andernfalls kommt es zu Datenverlusten.

HINWEIS

Entfernen Sie die SD-Karte immer vollständig, bevor Sie sie wieder einsetzen. Wenn der Verschluss nur teilweise entfernt wird, kann er nicht einrasten.

SD-Karte einlegen

So legen Sie eine SD-Karte ein:

1. Achten Sie darauf, die Karte so auszurichten, wie sie auf der Control-Box abgebildet ist, bevor Sie die SD-Karte einstecken.
2. Schieben Sie die SD-Karte vorsichtig in den Steckplatz, bis Sie ein Klicken spüren.
3. Die Karte ist nun eingerastet und fest an ihrem Platz.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SD-Karte entfernen

So entfernen Sie die SD-Karte.

VORSICHT

Ziehen Sie die SD-Karte nicht heraus, ohne sie zuvor nach innen zu drücken, um die Verriegelung zu lösen. Das Entfernen der Karte ohne Verwendung des Schiebemechanismus kann zu erhöhtem Verschleiß des Steckplatzmechanismus führen.

1. Schieben Sie die SD-Karte hinein, bis Sie ein Klicken spüren.
2. Lösen Sie die Karte; sie wird teilweise ausgeworfen.
3. Ziehen Sie die SD-Karte vollständig heraus.

3.2.3. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter

Beschreibung

Abhängig von der Robotergeneration kann Ihr Teach-Pendant ein integriertes 3PE-Gerät enthalten. Dies wird als 3-Position Enabling Teach-Pendant (3PE TP) bezeichnet. Roboter mit höherer Nutzlast können nur das 3PE TP verwenden.

Wenn Sie ein 3PE TP verwenden, befinden sich die Tasten wie unten dargestellt auf der Unterseite des Teach-Pendants. Sie können je nach Wunsch eine der beiden Tasten verwenden.

Wenn das Teach-Pendant getrennt ist, müssen Sie ein externes 3PE-Gerät anschließen und konfigurieren. Die 3PE-TP-Funktionalität erstreckt sich auf die PolyScope-Schnittstelle, wo es zusätzliche Funktionen in der Kopfzeile gibt.

HINWEIS

- Falls Sie einen Roboter der Modelle UR15, UR20, UR30, UR8 Long oder UR18 gekauft haben, wird ein Teach-Pendant ohne das 3PE-Gerät nicht funktionieren. Siehe die **Robot- und 3PE TP Kompatibilitätstabelle** unten.
- Die Verwendung eines UR15-, UR20-, UR30-, UR8 Long- oder UR18-Roboters erfordert einen externen Zustimmschalter oder ein 3PE-Teach-Pendant, wenn Sie innerhalb der Reichweite der Roboteranwendung programmieren oder anlernen möchten. Siehe ISO 10218-2.
- Das 3PE-Teach-Pendant ist nicht im Lieferumfang der OEM Control Box enthalten, weshalb die Aktivierung der Gerätefunktionalität nicht vorgesehen ist.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

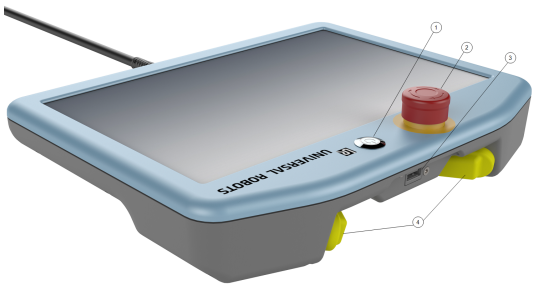
Kompatibilitätstabelle für Roboter und 3PE TP

Kompatibilitätstabelle für UR Roboter-Generationen		
Roboter-Generation	**Standard-Teach-Pendant**	**3PE-Teach-Pendant**
e-Series	√	√
UR Series		√
Bitte beachten Sie, dass Roboter der UR -Serie nicht mit dem Standard-Teach-Pendant kompatibel sind.		

Kompatibilitätstabelle für einzelne UR -Roboter			
Robotermodell*	**Standard-Teach-Pendant**	**3PE-Teach-Pendant**	**Kein Teach-Pendant**
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
**Dies umfasst sowohl die Standard- als auch die OEM-Control-Box.*			

Überblick über TP

1. Einschalttaste
2. Not-Aus-Taste
3. USB-Anschluss (mit Staubschutz)
4. 3PE-Tasten



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Freedrive Unter jeder 3PE-Taste befindet sich ein Freedrive-Robotersymbol, wie unten abgebildet.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Touch-Screen

Beschreibung

Der **Teach-Pendant-Touch-Screen** ist für den Einsatz in Industrieumgebungen optimiert. Im Gegensatz zur Unterhaltungselektronik ist der Touch-Screen des Teach-Pendants von der Konstruktion her widerstandsfähiger gegen Umwelteinflüsse wie z. B.:

- Wassertröpfchen und/oder Tröpfchen vom Maschinenkühlmittel
- Funkwellenemissionen
- Andere leitungsgebundene Emissionen in der Betriebsumgebung

Verwendung des Touch-Screens

Die Berührungsempfindlichkeit ist so ausgelegt, dass eine falsche Auswahl in PolyScope X vermieden wird und unerwartete Bewegungen des Roboters verhindert werden.
Die besten Ergebnisse erzielen Sie, wenn Sie mit der Fingerspitze eine Auswahl auf dem Bildschirm treffen. In diesem Handbuch/Leitfaden wird dies als **Tippen** bezeichnet.
Falls gewünscht, kann ein handelsüblicher Touchpen zur Auswahl auf dem Bildschirm verwendet werden. Im vorigen Abschnitt sind die Symbole/Tabs und Buttons in der Oberfläche von PolyScope X aufgelistet und definiert.

3PE-Tasten des Teach-Pendants

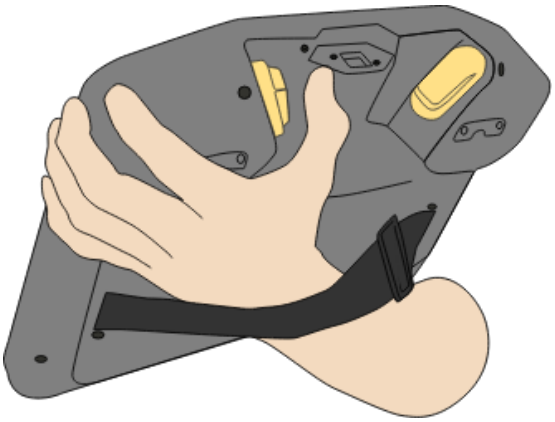
Beschreibung

HINWEIS
Die 3PE-Tasten sind nur im manuellen Modus aktiv. Im Automatikbetrieb ist für die Roboterbewegung keine Betätigung der 3PE-Taste erforderlich.

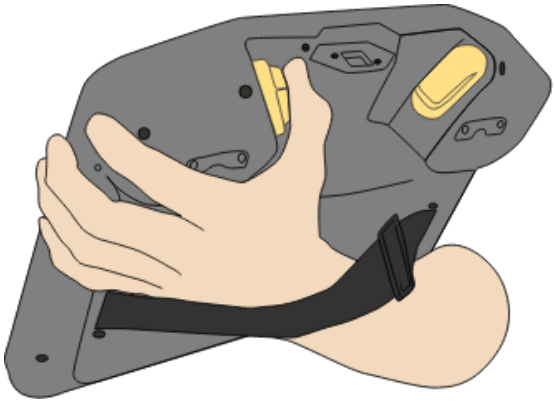
Die folgende Tabelle beschreibt die Funktionen der 3PE-Tasten.

Position		Beschreibung	Aktion
1	Lösen	Es wird kein Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie ist nicht gedrückt.	Die Bewegung des Roboters wird im manuellen Modus angehalten. Der Roboterarm wird nicht vom Strom genommen und die Bremsen bleiben gelöst.
2	Leichtes Drücken	Es wird etwas Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie wird bis zu einem Mittelpunkt gedrückt.	Ermöglicht das Abspielen Ihres Programms, wenn sich der Roboter im manuellen Modus befindet.
3	Starkes Drücken	Es wird voller Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie wird ganz nach unten gedrückt.	Die Bewegung des Roboters wird im manuellen Modus angehalten. Der Roboter befindet sich in 3PE-Halt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.



Taste loslassen	Taste drücken



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

3.2.4. Roboterkabel

Beschreibung

In diesem Abschnitt werden die Roboterkabel der Serie e-aufgeführt und vor einer falschen Kabelauswahl sowie der Verwendung inkompatibler Kabel gewarnt.

Warnungen

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Die Installation und/oder Wartung von Geräten, die an eine Stromquelle angeschlossen sind, kann zu Verletzungen oder zum Tod durch Stromschlag führen.

- Trennen Sie die Geräte von der Stromquelle, bevor Sie Installations- oder Wartungsarbeiten durchführen.

HINWEIS

Eine falsche Auswahl, Verwendung oder Verkabelung der Kabel kann zu einem Stromausfall am Roboterarm führen.

- Verlängern Sie die Verbindung nicht, indem Sie mehr als ein Kabel zwischen der Control-Box und dem Roboter verbinden.

HINWEIS

Der direkte Anschluss des Basisflanschkabels an eine Control-Box kann zu Schäden an Geräten oder Eigentum führen.

- Schließen Sie das Basisflanschkabel nicht an die Control-Box an.
- Verwenden Sie immer ein UR-Roboterkabel, um den Basisflansch mit Ihrer Control-Box zu verbinden.

HANDBUCH LESEN

Wenn Sie den Roboter nicht entsprechend der vorgesehenen Verwendung einsetzen, kann dies zu Gefährdungssituationen führen.

- Lesen und befolgen Sie die Empfehlungen zum Verwendungszweck und die Spezifikationen im Benutzerhandbuch.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Gegenstand		200145	200146	165100	165101	166100	166101
Kabeltyp		Standard (schwarz)				Hohe Flexibilität (blau)	
Länge		1 m	2 m	6 m	12 m	6 m	12 m
Material		PVC				PUR	
Diameter		12,1 mm				13,4 mm	
Torsion		n/a				±30 °/m	
Max. Geschw.		n/a				120 m/min	
Maximale Beschleunigung		n/a				10 m/s²	
Max. Zugspannung	statisch	7 N/mm²				50 N/mm²	
	dynamisch	10,3 N/mm²				20 N/mm²	
Biegung	Radius	7 x d (statische Install.)				4 x d (statische Install.) 8 x d (dynamische Install.)	
	Zyklen	n/a				5 Mil bei 8 x d	
Steckzyklen		500					

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4. Sicherheit

Beschreibung

Sehen Sie sich den Inhalt hier an, um die wichtigsten Sicherheitsrichtlinien zu verstehen, einschließlich wichtiger Sicherheitshinweise und Ihrer Verantwortlichkeiten bei der Arbeit mit dem Roboter.
Systemdesign und -installation werden hier nicht behandelt.

4.1. Allgemein

Beschreibung

Lesen Sie die allgemeinen Sicherheitshinweise sowie die Anweisungen und Hinweise zur Risikobeurteilung und zum Verwendungszweck. In den folgenden Abschnitten werden sicherheitsrelevante Funktionen beschrieben und definiert, die für kollaborative Anwendungen besonders wichtig sind.

WARNUNG

Für die Sicherheit von Personal und Ausrüstung muss eine Risikobeurteilung der Anwendung durchgeführt werden.

Lesen und verstehen Sie die spezifischen technischen Daten, die für die Montage und Installation relevant sind, um die Integration von UR-Robotern zu verstehen, bevor der Roboter zum ersten Mal eingeschaltet wird.

Beachten und befolgen Sie unbedingt alle Montageanweisungen in den folgenden Abschnitten dieses Handbuchs.

HINWEIS

Universal Robots schließt jedwede Haftung aus, wenn der Roboter (Controller des Arms und/oder Teach-Pendant) beschädigt, verändert oder auf bestimmte Weise manipuliert wird. Universal Robots kann nicht für Schäden am Roboter oder an anderen Geräten verantwortlich gemacht werden, die durch Programmierfehler, unbefugten Zugriff auf den UR-Roboter und seinen Inhalt oder Fehlfunktionen des Roboters verursacht werden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4.2. Typen von Sicherheitsmeldungen

Beschreibung

Sicherheitsmeldungen werden verwendet, um wichtige Informationen hervorzuheben. Lesen Sie alle Hinweise, um die Sicherheit zu gewährleisten und Verletzungen von Personen und Schäden am Produkt zu vermeiden.

WARNUNG

Weist auf eine Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann.

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Weist auf eine elektrische Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann.

WARNUNG: HEIßE OBERFLÄCHE

Weist auf eine gefährliche heiße Oberfläche hin, die bei Berührung oder Beinahe-Berührung zu Verletzungen führen kann.

VORSICHT

Weist auf eine Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zu Verletzungen führen kann.

ERDUNG

Zeigt die Erdung an.

SCHUTZERDUNG

Zeigt die Schutzerdung an.

HINWEIS

Weist auf die Gefahr von Geräteschäden und/oder auf wichtige Informationen hin.

HANDBUCH LESEN

Weist auf ausführlichere Informationen hin, die im Handbuch nachzuschlagen sind.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4.3. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise

Beschreibung Die folgenden Warnmeldungen können in den folgenden Abschnitten wiederholt, erläutert oder detailliert werden.

WARNUNG

Die Nichteinhaltung der unten aufgeführten allgemeinen Sicherheitspraktiken kann zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm und das Werkzeug/Anbauteil ordnungsgemäß und fest angeschraubt sind.
- Vergewissern Sie sich, dass die Roboteranwendung genügend Platz hat, um frei zu arbeiten.
- Vergewissern Sie sich, dass das Personal während der gesamten Lebensdauer der Roboteranwendung geschützt ist, einschließlich Transport, Installation, Inbetriebnahme, Programmierung/Anlernen, Betrieb und Verwendung, Demontage und Entsorgung.
- Vergewissern Sie sich, dass die Sicherheitsparameter des Roboters so eingestellt sind, dass das Personal geschützt ist, einschließlich derjenigen, die sich in Reichweite der Roboteranwendung befinden.
- Vermeiden Sie die Verwendung des Roboters, wenn er beschädigt ist.
- Vermeiden Sie das Tragen von loser Kleidung oder Schmuck, wenn Sie mit dem Roboter arbeiten. Lange Haare zurückbinden.
- Vermeiden Sie es, mit den Fingern hinter die innere Abdeckung der Control-Box zu greifen.
- Informieren Sie die Benutzer über sämtliche Gefährdungssituationen und vorhandene Schutzmaßnahmen, und erläutern Sie sämtliche Einschränkungen dieser Schutzmaßnahmen sowie die Restrisiken.
- Informieren Sie die Benutzer darüber, wo sich die Nothalt-Tasten befinden und wie diese im Falle eines Notfalls verwendet werden.
- Warnen Sie Personen, sich außerhalb der Reichweite des Roboters aufzuhalten, auch kurz vor Start der Roboteranwendung.
- Achten Sie auf die Ausrichtung des Roboters, um die Bewegungsrichtung zu verstehen, wenn Sie das Teach-Pendant verwenden.
- Halten Sie sich an die Anforderungen in ISO 10218-2.

WARNUNG

Die Handhabung von Werkzeugen/Endeffektoren mit scharfen Kanten und/oder Klemmpunkten kann zu Verletzungen führen.

- Vergewissern Sie sich, dass die Werkzeuge/Endeffektoren keine scharfen Kanten oder Klemmpunkte haben.
- Es könnten Schutzhandschuhe und/oder Schutzbrillen erforderlich sein.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG: HEIßE OBERFLÄCHE

Längerer Kontakt mit der vom Roboterarm und der Control-Box erzeugten Hitze kann zu Unbehagen und Verletzungen führen.

- Fassen Sie den Roboter während des Betriebs oder unmittelbar nach dem Betrieb nicht an.
- Prüfen Sie die Temperatur auf dem Protokollbildschirm, bevor Sie den Roboter anfassen.
- Lassen Sie den Roboter abkühlen, indem Sie ihn ausschalten und eine Stunde warten.

VORSICHT

Die Nichtdurchführung einer Risikobeurteilung vor Integration und Betrieb kann das Verletzungsrisiko erhöhen.

- Führen Sie eine Risikobewertung durch und reduzieren Sie die Risiken vor dem Betrieb.
- Betreten Sie nicht den Bewegungsbereich des Roboters und berühren Sie die Roboteranwendung während des Betriebs nicht, wenn dies in der Risikobeurteilung so festgelegt wurde. Installieren Sie eine Schutzvorrichtung.
- Lesen Sie die Informationen zur Risikobeurteilung.

VORSICHT

Die Verwendung des Roboters mit nicht getesteten externen Maschinen oder in einer nicht getesteten Anwendung kann das Verletzungsrisiko für das Personal erhöhen.

- Testen Sie sämtliche Funktionen und das Roboterprogramm separat.
- Lesen Sie die Informationen zur Inbetriebnahme.

HINWEIS

Sehr starke Magnetfelder können den Roboter beschädigen.

- Setzen Sie den Roboter keinen permanenten Magnetfeldern aus.

HANDBUCH LESEN

Überprüfen Sie, ob alle mechanischen und elektrischen Geräte gemäß den relevanten Spezifikationen und Warnhinweisen installiert wurden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4.4. Integration und Verantwortlichkeiten

Beschreibung

Die Informationen in diesem Handbuch decken weder den Entwurf, die Installation, die Integration und den Betrieb einer Roboteranwendung ab, noch alle Peripheriegeräte, die die Sicherheit der Roboteranwendung beeinflussen können. Die Roboteranwendung muss gemäß den Sicherheitsanforderungen aus den relevanten Normen und Vorschriften des Landes konzipiert und installiert werden, in dem der Roboter installiert wird.

Die Personen, die den UR-Roboter integrieren, sind dafür verantwortlich, dass die in dem betreffenden Land geltenden Vorschriften eingehalten werden und dass etwaige Risiken bei der Roboteranwendung angemessen reduziert werden. Dies beinhaltet, beschränkt sich jedoch nicht auf:

- Durchführung einer Risikobewertung für das komplette Robotersystem
- Kopplung von anderen Maschinen und zusätzlichen Schutzmechanismen, wenn die Risikobeurteilung dies vorgibt
- Einrichtung der korrekten Sicherheitseinstellungen in der Software
- Sicherstellen, dass die Sicherheitsmaßnahmen nicht verändert werden
- Validierung des Entwurfs, der Installation und der Integration der Roboteranwendung
- Spezifizierung der Nutzungsanweisungen
- Kennzeichnung der Roboterinstallation mit relevanten Schildern und Angaben von Kontaktinformationen des Integrators
- Bewahren Sie alle Unterlagen auf, einschließlich der Risikobeurteilung der Anwendung, dieses Handbuchs und weiterer relevanter Unterlagen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

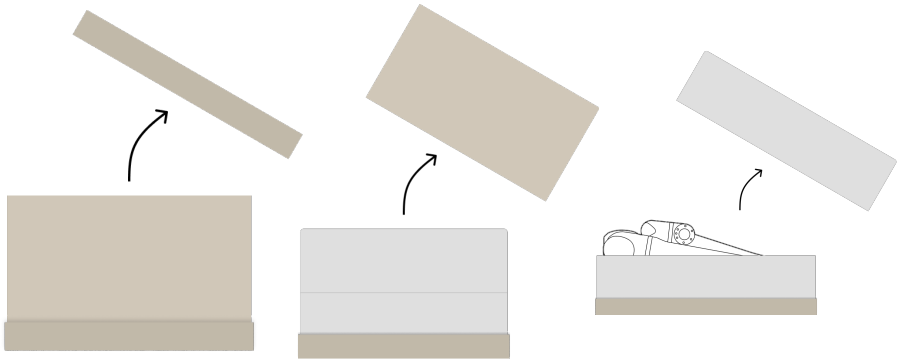
5. Heben und Handhabung

Beschreibung

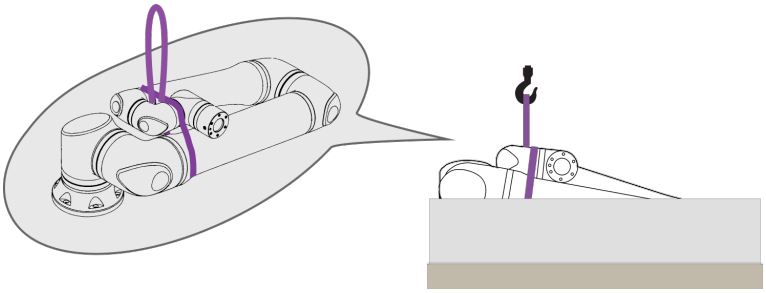
Die Roboterarme sind in verschiedenen Größen und Gewichten erhältlich, daher ist es wichtig, für jedes Modell die geeigneten Hebe- und Handhabungstechniken anzuwenden. Hier finden Sie Informationen zum sicheren Anheben und zur Handhabung des Roboters.

Ordnungsgemäßes Heben und Handhaben

1. Transportieren Sie den Roboter mit einem Gabelstapler zu der Stelle.
2. Öffnen Sie die Kiste wie abgebildet.

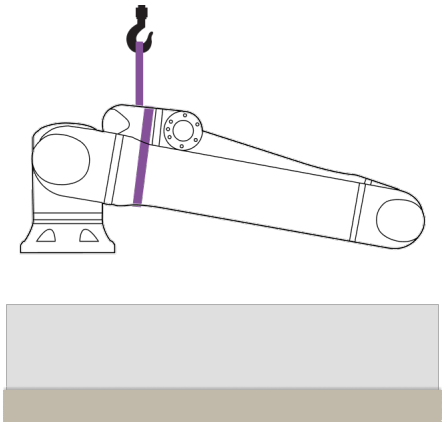


3. Sichern Sie den Roboterarm mit dem Hebegurt.



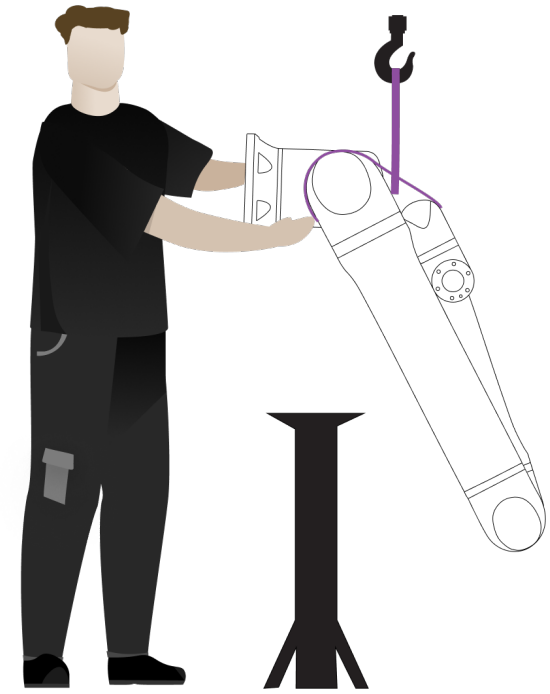
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4. Heben Sie den Roboterarm mit dem Gurt und Haken aus der Kiste.



> **VORSICHT**
> Verwenden Sie Hebemaschinen zum Heben von schwereren Roboterarmen.

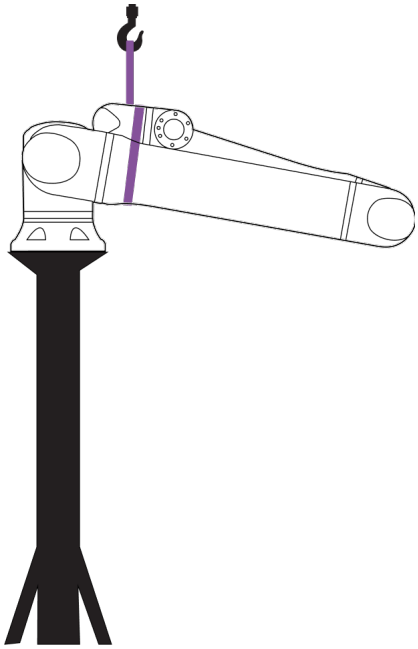
5. Während der Roboter angehoben wird, stützen Sie ihn, um ihn wie abgebildet zu drehen und aufzuhängen.



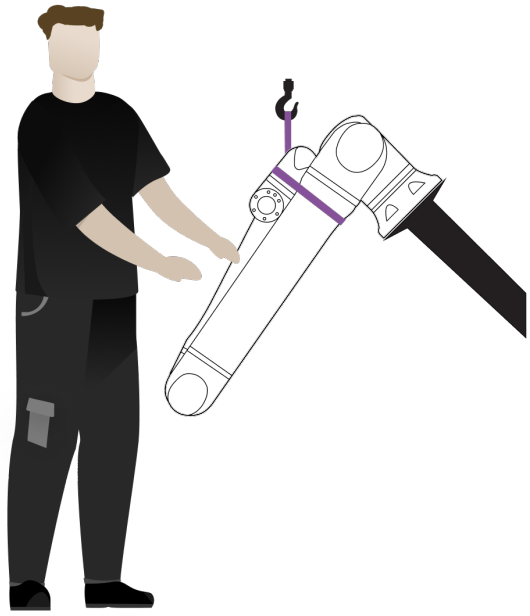
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Montage des Roboterarms

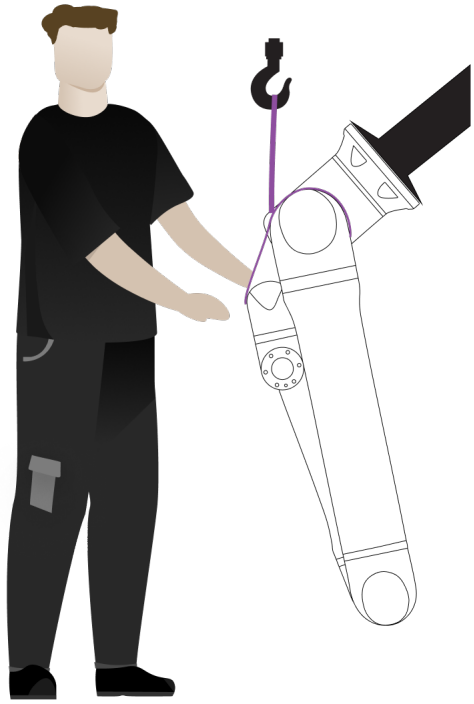
Der Roboterarm kann seitlich, kopfüber oder in einem Winkel (±45°) montiert werden.



Seitliche Montage



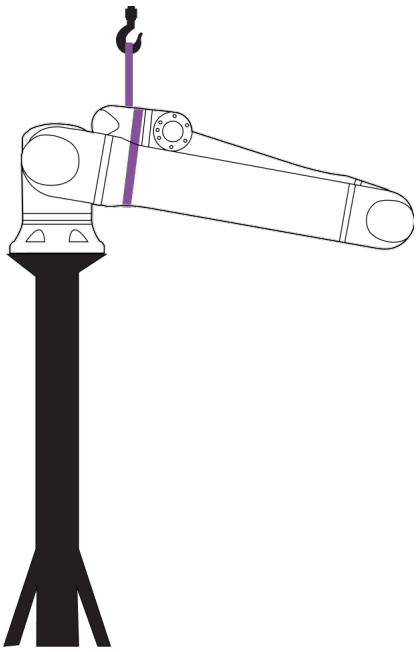
Winkelmontage (±45°)



Kopfüber-Montage

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

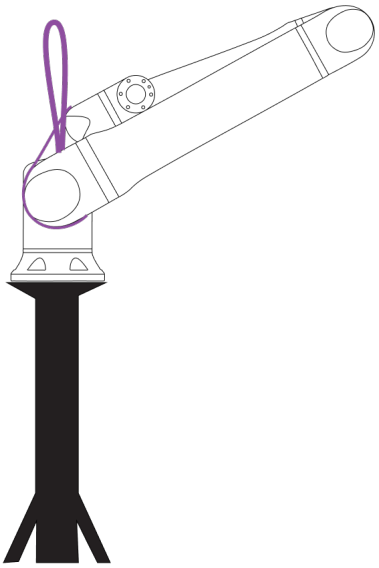
1. Montieren Sie den Roboterarm. Ziehen Sie die Schrauben fest und wenden Sie das Drehmoment wie in der entsprechenden Benutzeranleitung angegeben an.



2. Entfernen Sie den Gurt.
3. Schalten Sie den Roboter ein und positionieren Sie das Schultergelenk wieder wie vorgesehen.

> **HINWEIS**
> Für die seitliche Montage muss der Roboter nicht eingeschaltet werden.

4. Bringen Sie den Gurt wieder an.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Das Heben oder Bewegen schwerer Teile kann zu Verletzungen führen.

- Eine Hebevorrichtung/Hebehilfe kann erforderlich sein.
- Packen Sie den Roboterarm im gewünschten Arbeitsraum aus, um das Heben und Bewegen schwerer Teile zu minimieren.

WARNUNG

Falsche Montage von Komponenten und/oder Verkabelung kann zu Verletzungen führen.

- Persönliche Schutzausrüstung (Schuhe, Brillen, Handschuhe) kann erforderlich sein.

HINWEIS

Möglicherweise gibt es in Ihrer Region besondere Vorschriften für das Heben beim Montieren.

- Befolgen Sie die örtlichen Vorschriften und Richtlinien zum Heben.

Detaillierte Montagebeschreibungen finden Sie im Montage-Abschnitt.

5.1. Roboterarm

Beschreibung Der Roboterarm kann je nach Gewicht von einer oder zwei Personen getragen werden, es sei denn, es wird eine Schlinge bereitgestellt. Wenn die Schlinge bereitgestellt wird, sind Hebe- und Transportmittel erforderlich.

5.2. Controller und Teach-Pendant

Beschreibung Die Control-Box und das Teach-Pendant können jeweils von einer Person getragen werden.
Während des Betriebs sind alle Kabel aufzuwickeln und zu halten, um Stolperfallen zu vermeiden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6. Montage und Befestigung

Beschreibung Installieren und schalten Sie den Roboterarm und die Steuerbox ein, um mit der Verwendung von PolyScopezu beginnen.

Montage des Roboters Sie müssen den Roboterarm, die Control-Box und das Teach-Pendant zusammenbauen, um fortfahren zu können.

1. Packen Sie den Roboterarm und die Control-Box aus.
2. Montieren Sie den Roboterarm auf einer stabilen, vibrationsfreien Oberfläche.
3. Stellen Sie die Steuerbox auf den Fuß.
4. Schließen Sie das Roboterkabel an den Roboterarm und die Steuerbox an.
5. Stecken Sie die SD-Karte in die Control-Box.
6. Schließen Sie das Netzkabel der Control-Box an.

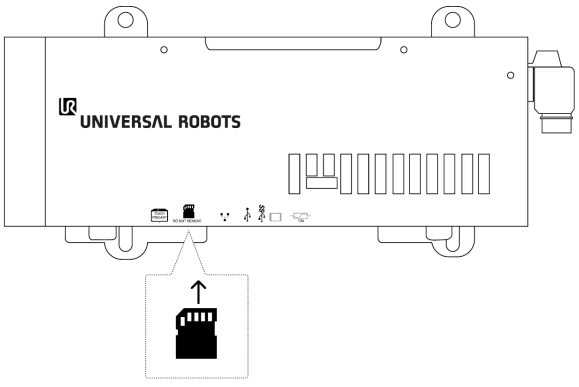
WARNUNG

Wenn Sie den Roboterarm nicht auf einer stabilen Oberfläche befestigen, kann es zu Verletzungen kommen, wenn der Roboter herunterfällt.

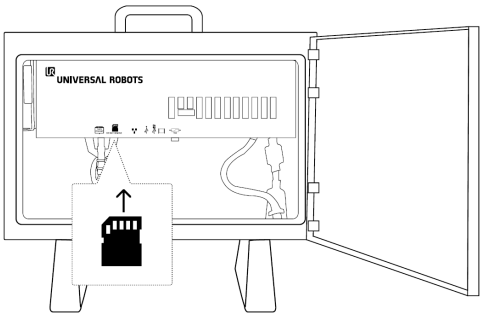
- Stellen Sie sicher, dass der Roboterarm auf einer stabilen Arbeitsfläche befestigt ist.

SD-Karte einlegen

OEM Control-Box



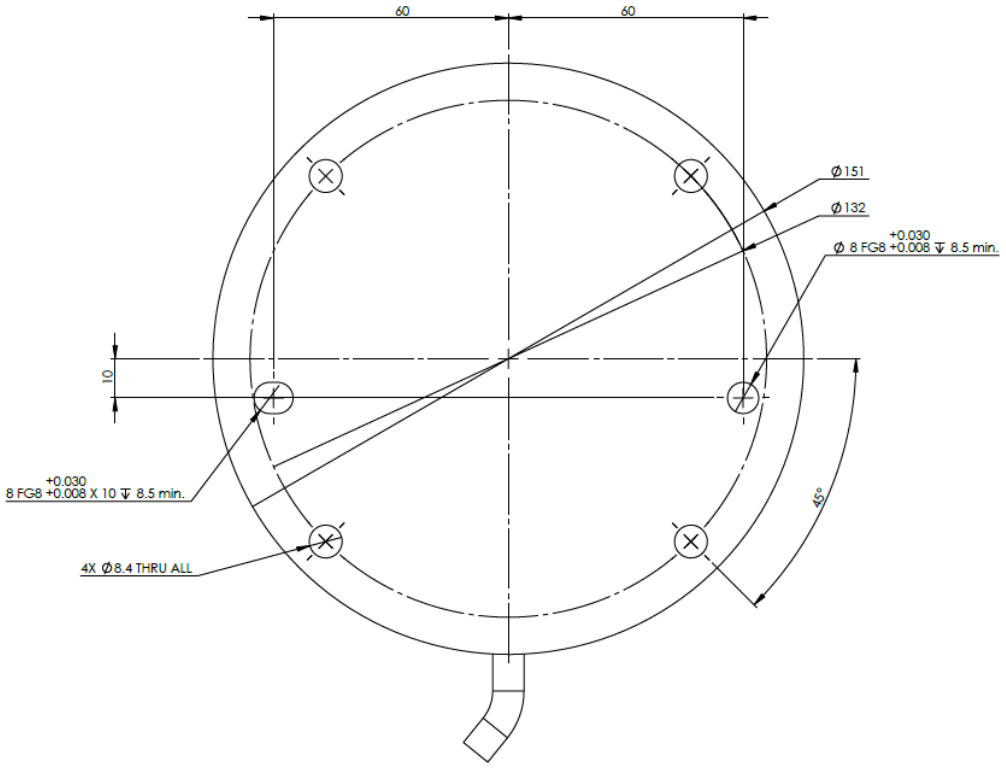
Controller



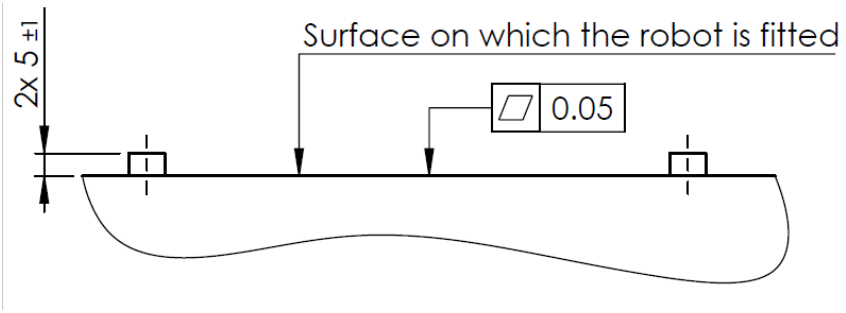
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.1. Befestigung des Roboterarms

Beschreibung



1.1: *Ansicht der Roboterbasis von unten*



1.2: *Montageplatte für Roboterbasis*

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Um den Roboterarm abzuschalten

WARNUNG

Ein unerwartetes Anlaufen und/oder eine unerwartete Bewegung kann zu Verletzungen führen.

- Schalten Sie den Roboterarm aus, um ein unerwartetes Anlaufen während des Auf- und Abbaus zu verhindern.

1. Tippen Sie auf der linken Seite der Fußzeile auf das Symbol „ **Robot State** “, um den Roboterarm auszuschalten.

   Die Symbolfarbe ändert sich von grün zu weiß.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn das Dialogfeld **Herunterfahren** erscheint, tippen Sie auf **Ausschalten**.

Sie können jetzt:

- Ziehen Sie den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose.
- Warten Sie 30 Sekunden, bis der Roboter die gespeicherte Energie vollständig entladen hat.

Um den Roboterarm zu sichern

1. Platzieren Sie den Roboterarm auf der zu montierenden Oberfläche. Die Oberfläche muss eben und sauber sein.
2. Ziehen Sie die vier M8-Schrauben der Stärke 8,8 mit einem Drehmoment von 20 Nm an.
   (Die Drehmomentwerte wurden aktualisiert mit SW 5.18. Frühere Druckversionen zeigen andere Werte)
3. Wenn eine genaue Montage des Roboters erforderlich ist, verwenden Sie die Ø8-mm-Bohrung und den Ø8x13-mm-Schlitz mit den entsprechenden ISO 2338 Ø8 h6-Positionierstiften in der Montageplatte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

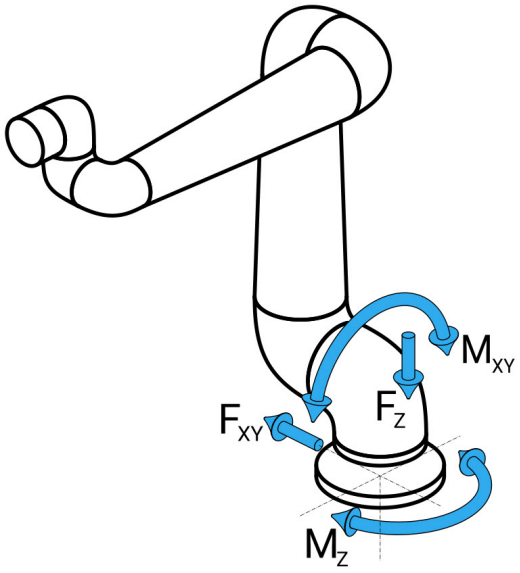
6.2. Bemessung des Ständers

Beschreibung

Die Struktur (Ständer), auf der der Roboterarm montiert wird, ist ein entscheidender Teil der Roboterinstallation. Der Ständer muss stabil sein und darf keine Vibrationen von außen erfahren.

Jedes Robotergelenk erzeugt ein Drehmoment, das den Roboterarm bewegt und anhält. Während des normalen, ununterbrochenen Betriebs und während der Stoppbewegung werden die Drehmomente der Gelenke wie folgt auf den Roboterständer übertragen:

- Mz: Drehmoment um die z-Achse der Basis.
- Fz: Kraft entlang der Basis-z-Achse.
- Mxy: Drehmoment in beliebiger Richtung auf der Basis xy.
- Fxy: Kraft in beliebiger Richtung in der Basis-xy-Ebene.



Definition von Kraft und Drehmoment am Basisflansch.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Bemessung des Ständers

Das Ausmaß der Belastungen hängt vom Robotermodell, vom Programm und von vielen anderen Faktoren ab.
Bei der Dimensionierung des Ständers müssen die Lasten berücksichtigt werden, die der Roboterarm bei normalem, ununterbrochenem Betrieb und bei Stoppbewegungen der Kategorien 0, 1 und 2 erzeugt.

Während der Stoppbewegung dürfen die Gelenke das maximale Nennbetriebsdrehmoment überschreiten. Die Belastung während der Stoppbewegung ist unabhängig von der Art der Stoppkategorie.
Bei den in den folgenden Tabellen angegebenen Werten handelt es sich um maximale Nennlasten bei Bewegungen im ungünstigsten Fall, multipliziert mit einem Sicherheitsfaktor von 2,5. Die tatsächlichen Belastungen werden diese Werte nicht überschreiten.

Robotermodell	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR5e	450	1090	750	910

Maximale Gelenkdrehmomente bei Stopps der Kategorien 0, 1 und 2.

Robotermodell	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR5e	380	950	630	750

Maximale Gelenkdrehmomente bei normalem Betrieb.

Die normalen Betriebslasten können im Allgemeinen durch Herabsetzung der Beschleunigungsgrenzen der Gelenke reduziert werden. Die tatsächliche Betriebslast hängt von der Anwendung und dem Roboterprogramm ab. Sie können URSim verwenden, um die zu erwartenden Belastungen in Ihrer spezifischen Anwendung zu bewerten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheitsabstände

Sie haben die Möglichkeit, zusätzliche Sicherheitsabstände einzubauen, indem Sie die folgenden Überlegungen bei der Konstruktion berücksichtigen:

- **Statische Steifigkeit**: Ein Ständer, der nicht ausreichend steif ist, wird sich während der Roboterbewegung durchbiegen, was dazu führt, dass der Roboterarm nicht den beabsichtigten Wegpunkt oder Pfad trifft. Ein Mangel an statischer Steifigkeit kann auch zu einer schlechten Benutzererfahrung beim Freedrive-Anlernen oder bei Schutzstopps führen.
- **Dynamische Steifigkeit**: Wenn die Frequenz des Ständers mit der Bewegungsfrequenz des Roboterarms übereinstimmt, kann das gesamte System in Resonanz geraten, sodass der Eindruck entsteht, dass der Roboterarm vibriert. Mangelnde dynamische Steifigkeit kann auch zu Schutzstopps führen. Der Ständer sollte eine Resonanzfrequenz von mindestens 45 Hz haben.
- **Materialermüdung**: Der Ständer muss so dimensioniert sein, dass er der erwarteten Betriebsdauer und den Belastungszyklen des Gesamtsystems entspricht.

WARNUNG

- Gefahr des Umkippens.
- Die Betriebslasten des Roboterarms können dazu führen, dass bewegliche Plattformen, wie Tische oder mobile Roboter, umkippen, was zu Unfällen führen kann.
- Geben Sie der Sicherheit den Vorrang, indem Sie jederzeit angemessene Maßnahmen ergreifen, um das Umkippen beweglicher Plattformen zu verhindern.

VORSICHT

- Wenn der Roboter an einer externen Achse montiert ist, dürfen die Beschleunigungen dieser Achse nicht zu hoch sein.

  Sie können die Robotersoftware die Beschleunigung externer Achsen kompensieren lassen, indem Sie den Scriptbefehl verwenden:
  `set_base_acceleration()`
- Hohe Beschleunigungen können den Roboter zu Sicherheitsstopps zwingen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.3. Montageanweisung

Beschreibung

Werkzeugflansch	Verwendet vier Löcher mit M6-Gewinde zur Befestigung eines Werkzeugs an der Werkzeugflansch. Die M6-Schrauben der Festigkeitsklasse 8.8 sind mit 8 Nm anzuziehen. Für eine akkurate Werkzeugpositionierung verwenden Sie einen Stift in dem vorgesehenen Ø6-Loch.
Controller	Die Control-Box kann an der Wand angebracht oder auf den Boden gestellt werden.
Teach-Pendant	Das Teach-Pendant kann an eine Wand angebracht oder an der Control-Box befestigt werden. Vergewissern Sie sich, dass das Kabel keine Stolpergefahr darstellt. Zusätzliche Halterungen für Control-Box und Teach-Pendant können Sie nach Bedarf erwerben.

WARNUNG

Die Montage und der Betrieb des Roboters in Umgebungen, die die empfohlene IP Klassifizierung überschreiten, kann zu Verletzungen führen.

- Montieren Sie den Roboter in einer Umgebung, die der IP Klassifizierung entspricht. Der Roboter darf nicht in einer Umgebung betrieben werden, die die IP Klassifizierung für Roboter (IP54), Teach-Pendant (IP54) oder Controller (IP44) überschreitet

WARNUNG

Eine instabile Montage kann zu Verletzungen führen.

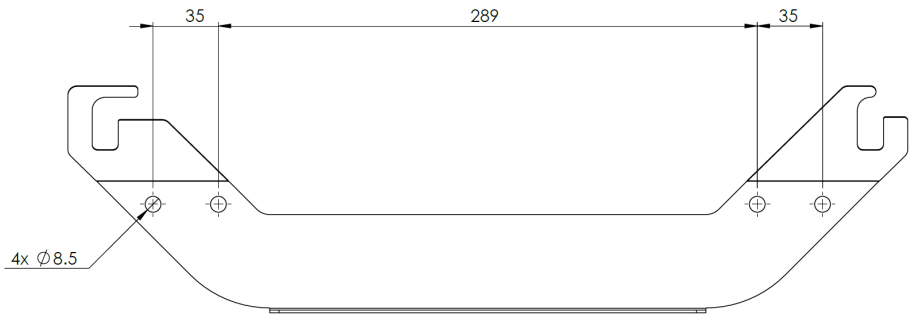
- Vergewissern Sie sich immer, dass die Roboterteile richtig und sicher montiert und verschraubt sind.

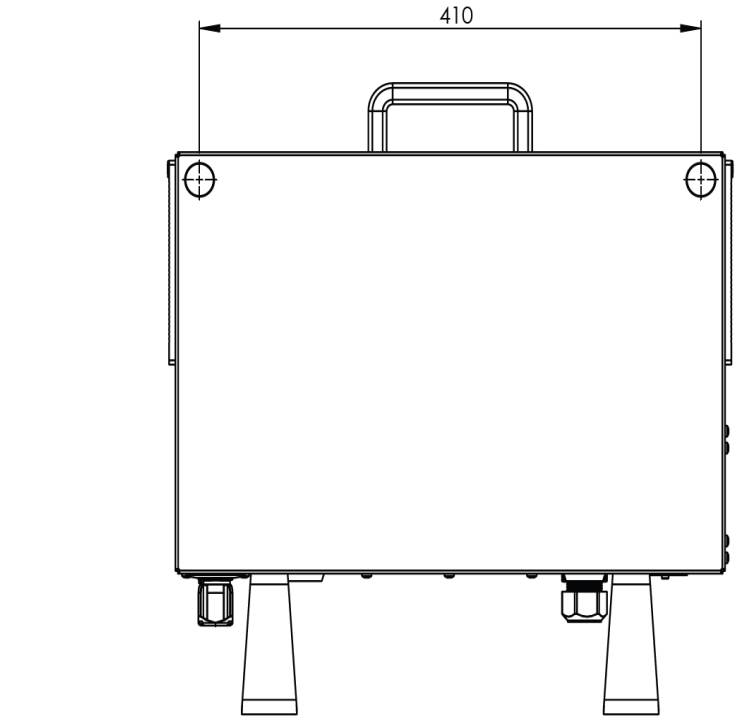
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.3.1. Montage der Control-Box

Montage der CB an einer Wand

Verwenden Sie die unten gezeigte Halterung, die dem Roboter beiliegt, um die Control-Box zu montieren.
Montieren Sie die Halterung an einer Wand und hängen Sie dann die Control-Box über die Befestigungszapfen an die Halterung.



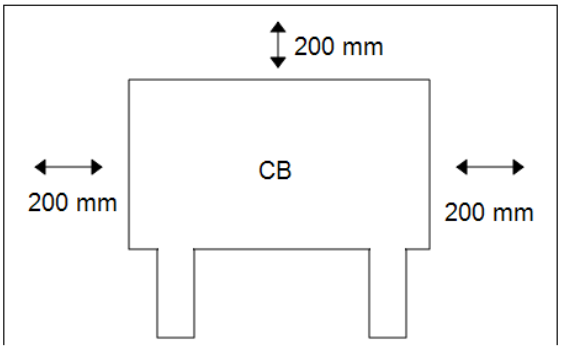


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.3.2. Abstände der Control-Box

Beschreibung

Der Heißluftstrom im Controller kann zu Ausfällen bei der Ausrüstung führen. Der empfohlene Freiraum für den Controller beträgt 200 mm auf jeder Seite, um einen für einen ausreichenden Kühlluftstrom zu ermöglichen.



WARNUNG

Eine feuchte Control-Box kann tödliche Verletzungen zur Folge haben.

- Stellen Sie sicher, dass die Control-Box und die Kabel nicht in direkten Kontakt mit Flüssigkeit kommen.
- Stellen Sie die Control-Box (IP44) in einer Umgebung auf, die der IP-Schutzart entspricht.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.4. Arbeitsbereich und Betriebsort

Beschreibung

Der Arbeitsbereich ist der Bereich des vollständig ausgefahrenen Roboterarms, horizontal und vertikal. Der Betriebsort ist der Ort, an dem der Roboter arbeiten soll.

HINWEIS

Die Missachtung des Arbeitsbereichs und Betriebsorts des Roboters kann zu Sachschäden führen.

Bitte beachten Sie unbedingt das zylindrische Volumen direkt über und unter der Roboterbasis bei der Wahl eines Montageortes für den Roboter. Das Bewegen des Werkzeugs in die Nähe des zylindrischen Volumens sollte vermieden werden, da sich die Gelenke sonst schnell bewegen, selbst wenn sich das Werkzeug langsam bewegt. Dies kann dazu führen, dass der Roboter ineffizient arbeitet und dass die Durchführung einer Risikobeurteilung schwerfällt.

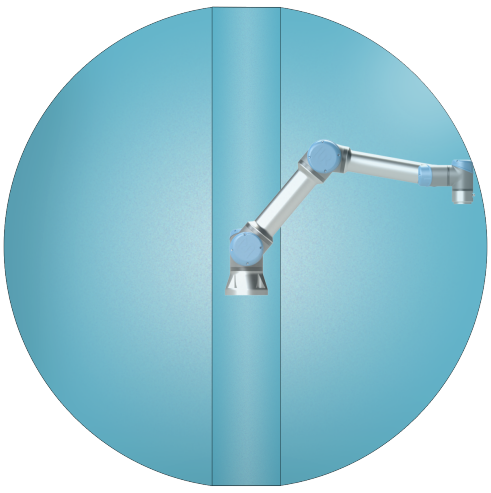
HINWEIS

Wenn Sie das Werkzeug in die Nähe des zylindrischen Volumens bewegen, können sich die Gelenke zu schnell bewegen, was zu Funktionsverlusten und Sachschäden führen kann.

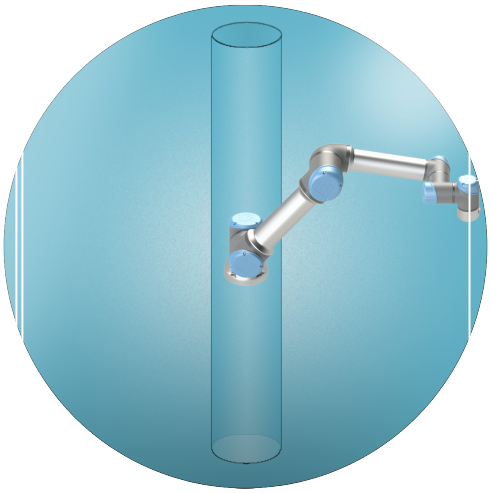
- Bewegen Sie das Werkzeug nicht in die Nähe des zylindrischen Volumens, auch wenn es sich langsam bewegt.

Arbeitsraum

Das zylindrische Volumen befindet sich sowohl direkt über als auch direkt unter der Roboterbasis. Der Roboter fährt 850 mm aus dem Basisgelenk heraus.



Vorderseite



Geneigt

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.4.1. Singularität

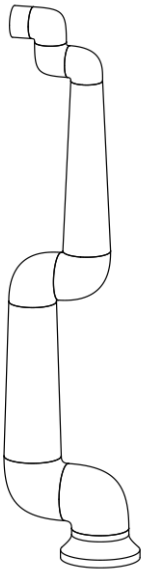
Beschreibung

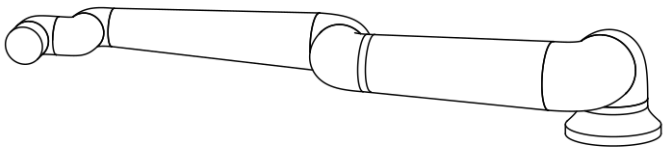
Eine Singularität ist eine Pose, die die Bewegung und die Fähigkeit, den Roboter zu positionieren, einschränkt. Der Roboterarm kann seine Bewegung stoppen oder sehr plötzliche und schnelle Bewegungen ausführen, wenn er sich der Singularität nähert oder sie verlässt. Bei der Platzierung des Roboters im Arbeitsraum und der Definition des Arbeitsraums ist es wichtig, die unten beschriebene Singularitätsposition zu berücksichtigen.

WARNUNG

Stelle sicher, dass die Bewegung des Roboters in der Nähe einer Singularität keine Gefahr für Personen im Bereich des Roboterarms, des Endeffektors und des Werkstücks darstellt.

- Legen Sie Sicherheitsgrenzen für die Geschwindigkeit und Beschleunigung des Ellbogengelenks fest.





Folgende Ursachen führen zur Singularität im Roboterarm:

- Äußere Begrenzung des Arbeitsbereichs
- Innere Begrenzung des Arbeitsbereichs
- Ausrichtung des Handgelenks

Äußere Begrenzung des Arbeitsbereichs

Die Singularität tritt auf, weil der Roboter nicht weit genug oder außerhalb des maximalen Arbeitsbereichs reichen kann.

Zur Vermeidung: Ordnen Sie die Ausrüstung um den Roboter herum an, damit dieser nicht über den empfohlenen Arbeitsbereich hinausragt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Innere Begrenzung des Arbeitsbereichs	Die Singularität tritt auf, weil sich die Bewegungen direkt über oder direkt unter der Roboterbasis befinden. Dies führt dazu, dass viele Positionen/Orientierungen nicht erreichbar sind. Zur Vermeidung: Programmieren Sie die Roboteraufgabe so, dass es nicht notwendig ist, im oder in der Nähe des Zentralzylinders zu arbeiten. Sie können auch in Erwägung ziehen, die Roboterbasis auf einer senkrechten Fläche zu montieren, um den zentralen Zylinder von einer vertikalen in eine horizontale Ausrichtung zu drehen und ihn möglicherweise von den kritischen Bereichen der Aufgabe wegzubewegen.
Ausrichtung des Handgelenks	Diese Singularität tritt auf, weil sich das Handgelenk 2 auf der gleichen Ebene wie das Schulter-, Ellenbogen- und Handgelenk 1 dreht. Dies begrenzt den Bewegungsbereich des Roboterarms, unabhängig vom Arbeitsbereich. Zur Vermeidung: Legen Sie die Aufgabe des Roboters so aus, dass es nicht notwendig ist, die Handgelenke des Roboters auf diese Weise auszurichten. Sie können auch die Richtung des Werkzeugs ausgleichen, sodass das Werkzeug horizontal zeigen kann, ohne dass die Handgelenke in einer problematischen Position sind.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.4.2. Feste und bewegliche Installation

Beschreibung	Unabhängig davon, ob der Roboterarm fest (an einem Ständer, an der Wand oder am Boden montiert) oder in einer beweglichen Installation (lineare Achse, Schubkarre oder mobile Roboterbasis) installiert ist, muss er sicher installiert werden, um bei allen Bewegungen Stabilität zu gewährleisten. Die Bauweise der Montage muss bei der Bewegungen von folgendem Stabilität gewährleisten: • der Roboterarm • die Roboterbasis • sowohl Roboterarm als auch Roboterbasis

6.5. Roboteranschluss: Basisflanschkabel

Beschreibung

Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem Basisflanschkabelstecker konfiguriert ist.

Basisflanschkabel Kabelstecker

Das Basisflanschkabel stellt die Roboterverbindung vom Roboterarm zum Controller her. Das Roboterkabel wird an den Basisflanschkabelstecker und an den Anschluss der Control-Box angeschlossen.
Sie können jeden Anschluss sperren, sobald die Roboterverbindung hergestellt ist.

VORSICHT

Ein unsachgemäßer Anschluss des Roboters kann zu einem Stromverlust beim Roboterarm führen.

- Verlängern Sie kein 12 m langes Roboterkabel.

HINWEIS

Der direkte Anschluss des Basisflanschkabels an eine Control-Box kann zu Schäden an Geräten oder Eigentum führen.

- Schließen Sie das Basisflanschkabel nicht direkt an die Control-Box an.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.6. Roboteranschluss: Roboterkabel

Beschreibung

Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem festen 6 m langen Roboterkabel konfiguriert ist.

Arm und Control-Box anschließen

Drehen Sie den Anschluss nach rechts, um ihn einfacher zu arretieren, nachdem das Kabel angeschlossen wurde.

- Stellen Sie die Verbindung zum Roboter her, indem Sie den Roboterarm mit dem Roboterkabel an die Control-Box anschließen.
- Verbinden und sichern Sie das Kabel des Roboters am Anschluss an der Unterseite der Control-Box wie unten abgebildet.
- Drehen Sie den Anschluss zweimal, um sicherzustellen, dass er fest verankert ist, bevor Sie den Roboterarm anstellen.

VORSICHT

Ein unsachgemäßer Anschluss des Roboters kann zu einem Stromverlust des Roboterarms führen.

- Trennen Sie das Roboterkabel nicht, solange der Roboterarm eingeschaltet ist.
- Modifizieren Sie das ursprüngliche Roboterkabel nicht.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

6.7. Netzanschluss

Beschreibung

Das Netzkabel an der Control-Box verfügt standardmäßig über einen IEC-Stecker. Verbinden Sie den IEC-Stecker mit einem länderspezifischen Netzstecker oder Netzkabel.

HINWEIS

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

Netzanschluss

Um den Roboter mit Strom zu versorgen, muss die Control-Box über das mitgelieferte Netzkabel an das Stromnetz angeschlossen werden. Der IEC-C13-Anschluss des Netzkabels wird mit dem IEC-C14-Geräteanschluss an der Unterseite der Control-Box verbunden.

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Wenn der Netzstecker nicht richtig eingesteckt wird, kann dies zu Verletzungen führen.

- Der Netzstecker für den Netzanschluss muss außerhalb der Reichweite des Roboters angebracht werden, damit die Stromversorgung unterbrochen werden kann, ohne dass Personen potenziellen Gefahren ausgesetzt werden.
- Wenn zusätzliche Schutzmaßnahmen ergriffen werden, muss der Netzstecker für den Netzanschluss ebenfalls außerhalb des geschützten Bereichs angebracht werden, damit die Stromversorgung unterbrochen werden kann, ohne dass eine potenzielle Gefahr besteht.

HINWEIS

Verwenden Sie für den Anschluss an die Control-Box immer ein Netzkabel mit einem länderspezifischen Netzstecker.
Für Länder mit <200 V AC, verwenden Sie ein Stromkabel mit 15 A Strombelastbarkeit.
Für Länder mit >200 V AC, verwenden Sie ein Stromkabel mit 10 A Strombelastbarkeit.
Verwenden Sie keinen Adapter.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Stellen Sie als Teil der Elektroinstallation Folgendes bereit:

- Erdung
- Hauptsicherung
- Fehlerstromeinrichtung
- Verriegelbarer (in der AUS -Position) Schalter

Es muss ein Hauptschalter installiert werden, mit dem alle Geräte in der Roboteranwendung ausgeschaltet werden können, um eine einfache Verriegelung zu ermöglichen. Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung	90	-	264	VAC
Externe Netzsicherung (90-200 V)	8	-	16	A
Externe Netzsicherung (200-264 V)	8	-	16	A
Eingangsfrequenz	47	-	440	Hz
Stand-by-Leistung	-	-	<1.5	W
Nennbetriebsleistung	90	150	325	W

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Die Nichtbeachtung der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod durch elektrische Gefahren führen.

- Vergewissern Sie sich, dass der Roboter über eine elektrische Verbindung korrekt geerdet ist. Verwenden Sie die nicht genutzten Schrauben, die zu den Erdungssymbolen in der Control-Box gehören, um eine gemeinsame Erdung aller Geräte im System zu schaffen. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.
- Stellen Sie sicher, dass der Eingangsstrom in der Control-Box mit einem Fehlerstromschutzschalter (FI) und einer ordnungsgemäßen Sicherung abgesichert ist.
- Schalten Sie während der Wartung die gesamte Stromzufuhr für die gesamte Roboterinstallation ab.
- Stellen Sie sicher, dass andere Geräte den Roboter-E/A nicht mit Strom versorgen, wenn der Roboter verriegelt ist.
- Stellen Sie sicher, dass alle Kabel korrekt angeschlossen sind, bevor Sie die Control-Box verwenden. Verwenden Sie stets das originale Stromkabel.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7. Erster Start

Beschreibung

Der erste Start ist die anfängliche Abfolge von Aktionen, die Sie nach der Montage mit dem Roboter durchführen können.
Diese erste Sequenz erfordert Folgendes:

- Roboter einschalten
- Geben Sie die Seriennummer ein
- Installation überprüfen
- Initialisieren Sie den Roboterarm
- Testen Sie die Halterung und die Nutzlast mit Freedrive
- Schalten Sie den Roboter aus

VORSICHT

Wenn Sie die Nutzlast und die Installation nicht überprüfen, bevor Sie den Roboterarm in Betrieb nehmen, kann dies zu Verletzungen von Personen und/oder zu Sachschäden führen.

- Stellen Sie stets sicher, dass die tatsächliche Nutzlast und Installation korrekt ist, bevor Sie den Roboterarm starten.

VORSICHT

Falsche Nutzlast- und Installationseinstellungen verhindern, dass der Roboterarm und die Control-Box ordnungsgemäß funktionieren.

- Überprüfen Sie immer, ob die Nutzlast und die Installationseinstellungen korrekt sind.

HINWEIS

Das Starten des Roboters bei niedrigen Temperaturen kann aufgrund der temperaturabhängigen Öl- und Fettviskosität zu einer geringeren Leistung oder zum Stillstand führen.

- Das Starten des Roboters bei niedrigen Temperaturen kann eine Aufwärmphase erfordern.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.1. Roboter einschalten

Einschalten des Roboters

Das Einschalten des Roboters schaltet den Controller ein und lädt das Display auf den TP-Bildschirm.

1. Drücken Sie den Not-Ausschalter am Teach-Pendant.
2. Drücken Sie auf den Ein-/Ausschalter am Teach-Pendant, um den Roboter einzuschalten.

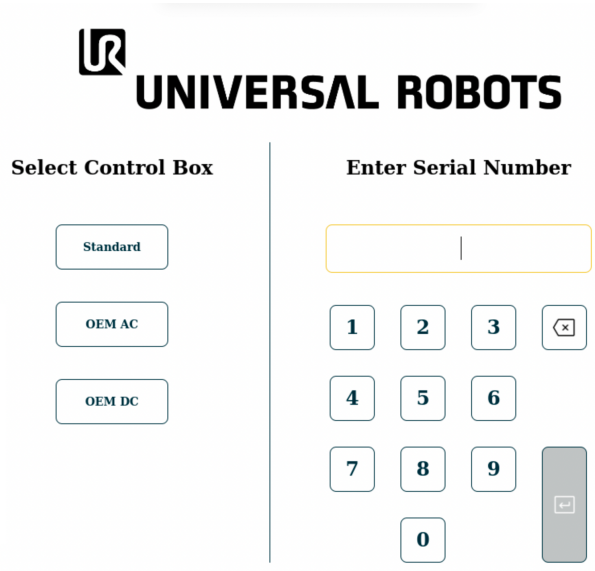
7.2. Seriennummer eingeben

Eingabe der Seriennummer

Bei der Erstinstallation Ihres Roboters müssen Sie die Seriennummer am Roboterarm eingeben.
Dieser Vorgang ist auch erforderlich, wenn Sie die Software neu installieren. Zum Beispiel zum Installieren eines Software-Updates.

1. Wählen Sie Ihren Controller aus.
2. Fügen Sie die Seriennummer hinzu, wie sie auf dem Roboterarm steht.
3. Tippen Sie zum Abschluss auf **OK**.

Es kann einige Minuten dauern, bis der Startbildschirm geladen ist.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.3. Überprüfung der Installation

Roboterbefestigung überprüfen

Die Montageeinstellungen geben an, ob der Roboter vertikal, horizontal oder schräg montiert ist. Dadurch kann der Roboter die Richtung der Schwerkraft ermitteln, was reibungslose und präzise Bewegungen ermöglicht.
Auf diesem Bildschirm können Sie außerdem die Ausrichtung der Roboter-Basis im Verhältnis zum Betrachter festlegen, wodurch der Roboter in den Visualisierungen präzise dargestellt wird.

WARNUNG

Stellen Sie stets sicher, dass die tatsächliche Nutzlast und Installation korrekt ist, bevor Sie den Roboterarm starten. Sind diese Einstellungen falsch, funktionieren der Roboter und die Control-Box nicht korrekt und können eine Gefährdung für Menschen oder Geräte darstellen.

VORSICHT

Stellen Sie sicher, dass der Roboterarm kein Objekt berührt (z. B. einen Tisch), da eine Kollision des Roboterarms mit einem Hindernis das Gelenkgetriebe beschädigen könnte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

So ändern Sie die Montageeinstellungen des Roboterarms:

1. Drücken Sie den Not-Ausschalter am Teach-Pendant.
2. Drücken Sie den Einschalter am Teach-Pendant und lassen Sie das System anfangen, PolyScope X zu laden.
3. Tippen Sie auf dem Bildschirm **auf „OK“** , wenn das **Dialogfeld „Roboter-Not-Halt“** angezeigt wird.
4. Tippen Sie auf das Symbol **„Anwendung“** in der Hauptnavigation auf der linken Seite des Teach-Pendant-Bildschirms.

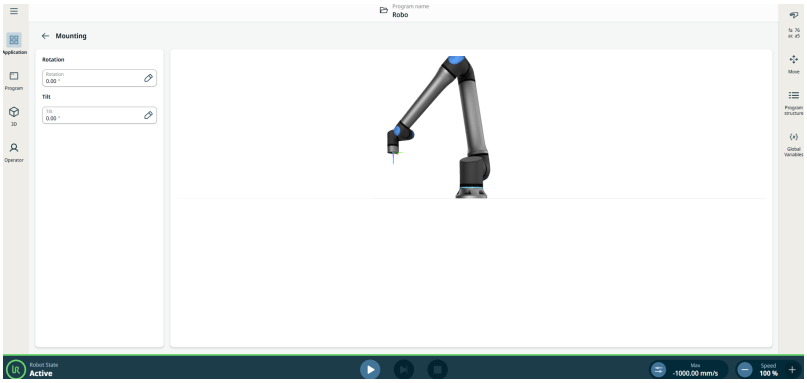
   Tippen Sie auf das Symbol **„Montage**“.

   Es erscheint ein Bildschirm mit zwei Feldern auf der linken Seite:

   Drehung. Die Ausrichtung in Bezug auf das Netzkabel.

   Neigung. Der Winkel der Basis in Grad: 0 entspricht einer horizontalen Bodenmontage, 90 einer Wandmontage und 180 einer Deckenmontage.

   Der Roboterarm ist in der Bildmitte zu sehen.



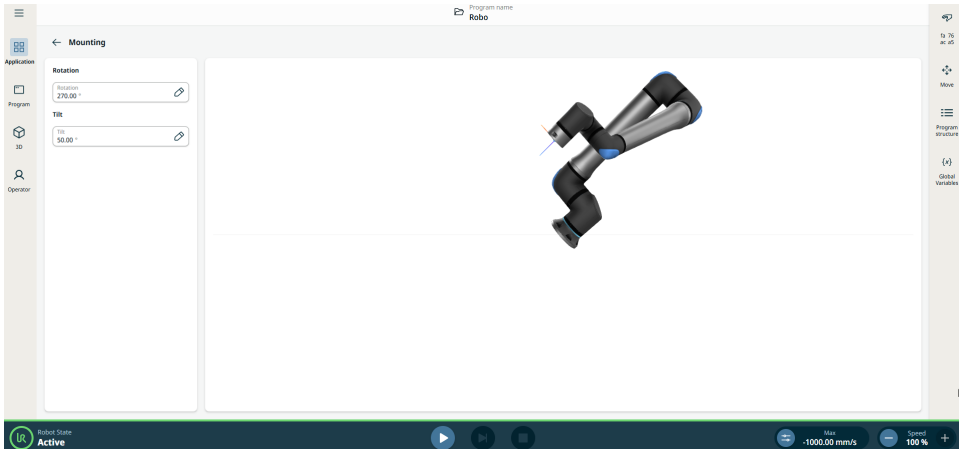
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

5. Mit den folgenden Touch-Gesten können Sie die Ansicht des Roboterarms anpassen. Es wird nur die aktuelle Ansicht geändert.
   - **Drücken und drehen Sie im** oder gegen den Uhrzeigersinn.

     Funktion: Ändert die Richtung des Blicks des Roboters.
   - **Pinch .** Berühren Sie den Bildschirm mit zwei Fingern und ziehen Sie diese näher zusammen.

     Funktion: Verkleinert die Ansicht des Roboterbildes.
   - **Spread .** Berühren Sie den Bildschirm mit zwei Fingern und bewegen Sie diese auseinander.

     Funktion: Vergrößert das Bild des Roboters.
6. Tippen Sie auf das Feld **„Drehung“**, geben Sie den Wert in Grad ein und **bestätigen Sie** die Eingabe.
7. Tippen Sie auf das Feld **„Neigung“**, geben Sie den Wert in Grad ein und **bestätigen Sie** die Eingabe. Die aktuelle Ansicht wird aktualisiert, um die entsprechende Änderung in der Konfiguration des Roboterarms anzuzeigen.



8. Tippen Sie auf den Zurück-Pfeil, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

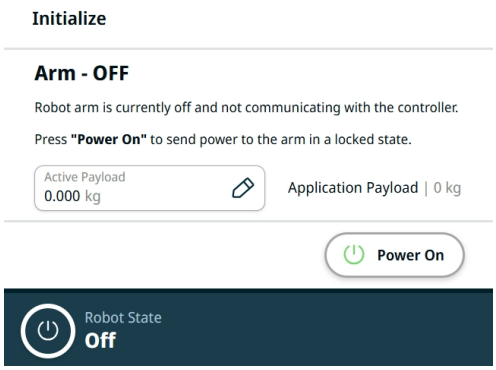
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Aktive Nutzlast überprüfen

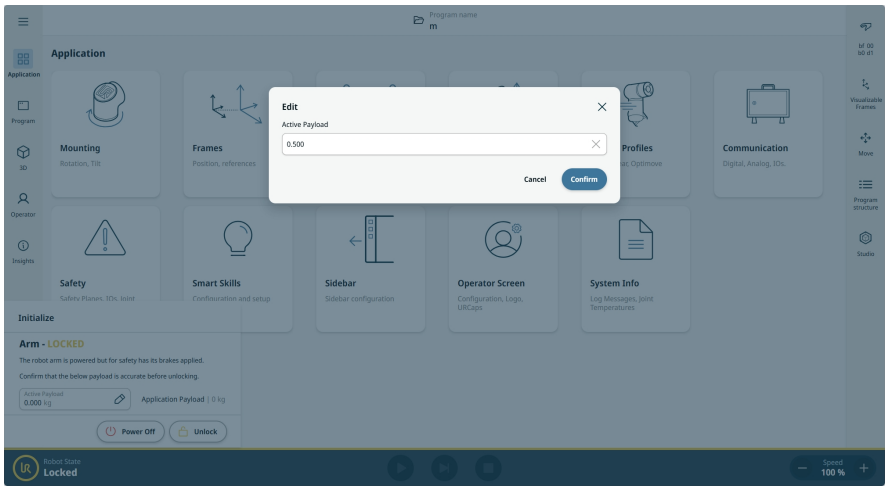
Mit dem Roboterarm wird das Bremssystem entlastet, sodass Sie den Roboterarm bewegen und PolyScope X verwenden können. Bevor Sie den Roboterarm einschalten, müssen Sie sicherstellen, dass die richtige aktive Nutzlast konfiguriert ist.

1. Überprüfen Sie den **Roboterstatus** in der Fußzeile des Bildschirms.

   Befindet sich das **System im Zustand „Not-Halt“**, halten Sie den Schalter für Not-Halt gedrückt und drehen Sie ihn, um das System zurückzusetzen. Der Arm befindet sich dann im **Aus-Zustand**.
2. Verlassen Sie die Reichweite (den Arbeitsraum) des Roboterarms.
3. Tippen Sie auf die **Ein-/Aus** -Schaltfläche auf dem Bildschirm.



4. Tippen Sie im Feld **„Initialisieren“ auf „Einschalten“**. Bei einem neuen Roboter oder beim ersten Start nach einem Software-Update kann der Dialog **„Firmware** wird aktualisiert“ erscheinen. Sobald die Aktualisierung der Firmware des Roboterarms abgeschlossen ist, wechselt der Status des Roboters zu **„Gesperrt**“.
5. Bestätigen Sie unter **Aktive Nutzlast** das Nutzlast-Gewicht.
6. Tippen Sie auf das Feld **„Active Nutzlast“** - daraufhin erscheint im Hauptbildschirm ein **Bearbeitungsfeld**.
7. Geben Sie Ihre aktive Nutzlast ein und tippen Sie **auf „Bestätigen“**.



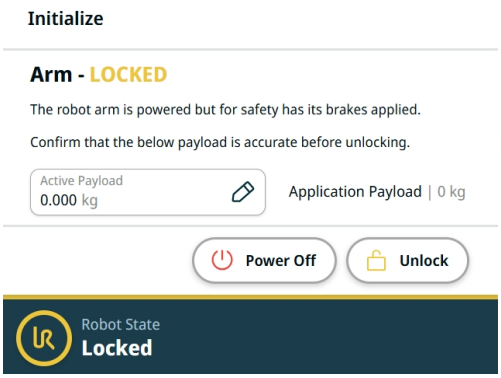
Sie können nun die **Bremsen lösen** und den Roboterarm bewegen.

7.4. Starten des Roboterarms

Zum Starten des Roboters

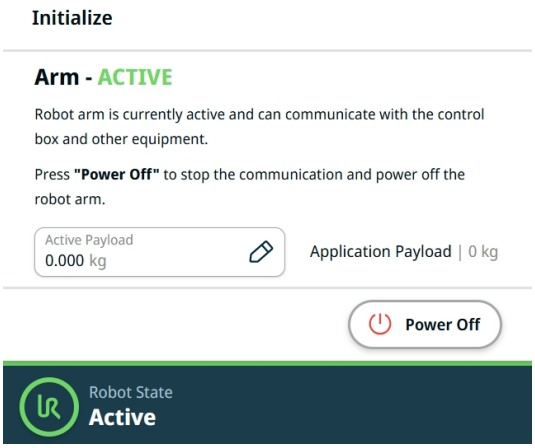
Mit dem Roboterarm wird das Bremssystem entlastet, sodass Sie den Roboterarm bewegen und PolyScope X verwenden können.

1. Tippen Sie auf der linken Seite der Fußzeile auf das Symbol für die Stromversorgung oder **den Roboterstatus**.
2. Wenn der Status des Roboterarms **„Aus**“ lautet, tippen Sie im Feld „Initialisieren“ auf **„Einschalten** “. Der Status des Roboterarms wechselt zu **„Booting** “ und **„Locked**“.
3. Tippen Sie auf **Entsperren**, um die Bremsen zu lösen.



Bei der Initialisierung des Roboterarms sind durch das Lösen der Gelenkbremsen Geräusche zu hören und es finden leichte Bewegungen statt.

4. Der Status des Roboterarms ist jetzt **Aktiv**, Sie können jetzt die Schnittstelle benutzen.



5. Sie können auf **„Ausschalten“** tippen, um den Roboterarm auszuschalten, oder **„Freedrive“** aktivieren, um die Befestigung des Roboterarms zu überprüfen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

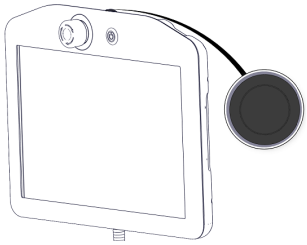
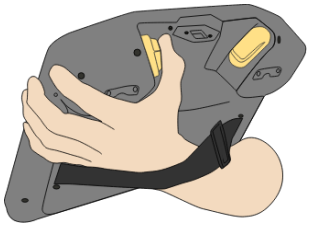
7.5. Testen der Halterung und der Nutzlast mit Freedrive

Beschreibung

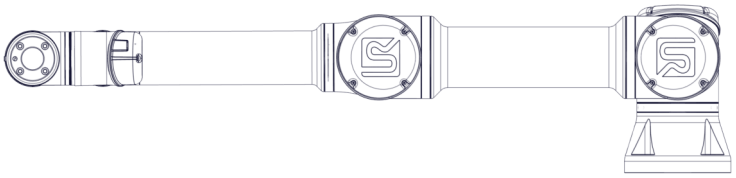
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

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

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

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



Elongated horizontal position of UR robot

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

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.6. Roboter ausschalten

Um den Roboterarm abzuschalten

WARNUNG

Ein unerwartetes Anlaufen und/oder eine unerwartete Bewegung kann zu Verletzungen führen.

- Schalten Sie den Roboterarm aus, um ein unerwartetes Anlaufen während des Auf- und Abbaus zu verhindern.

1. Tippen Sie auf der linken Seite der Fußzeile auf das Symbol „ **Robot State** “, um den Roboterarm auszuschalten.

   Die Symbolfarbe ändert sich von grün zu weiß.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn das Dialogfeld **Herunterfahren** erscheint, tippen Sie auf **Ausschalten**.

Sie können jetzt:

- Ziehen Sie den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose.
- Warten Sie 30 Sekunden, bis der Roboter die gespeicherte Energie vollständig entladen hat.

7.7. PolyScope X Übersicht

Übersicht

PolyScope X ist die auf dem Teach-Pendant installierte Software, mit der der Roboterarm über einen Touchscreen gesteuert wird. Über die Schnittstelle von PolyScope X können Sie Programme erstellen, laden und ausführen.

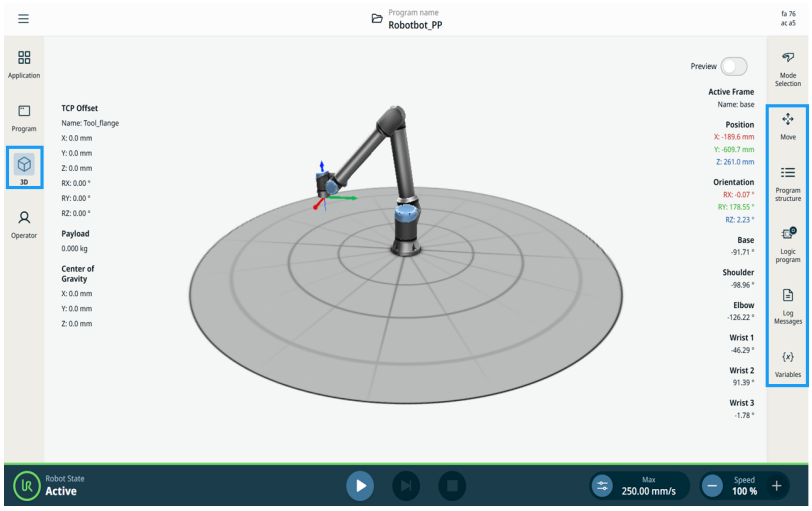
HINWEIS

Aktualisieren Sie Ihre Software stets auf die neueste Version.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Anzeige des Hauptbildschirms

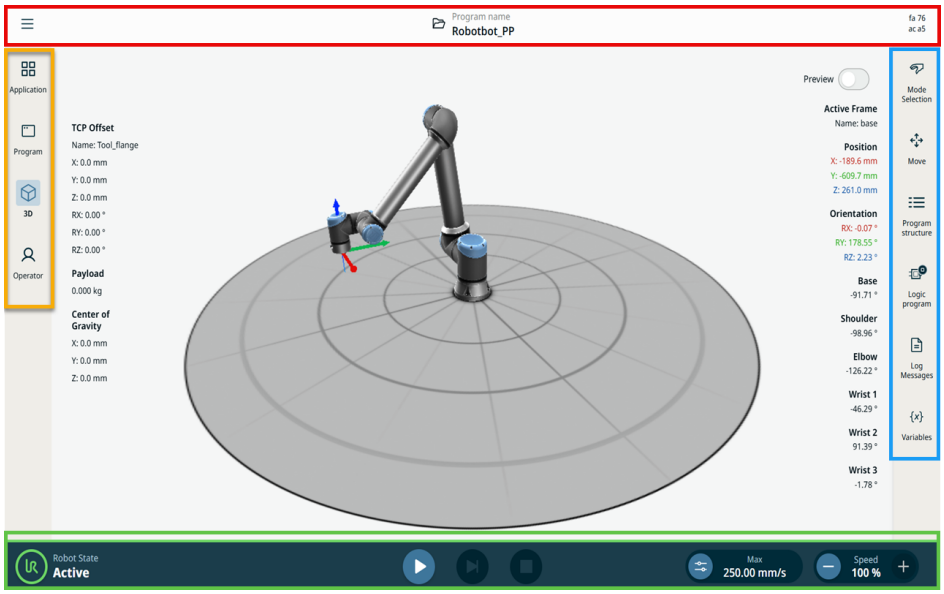
1. Tippen Sie in der Hauptnavigation auf das Symbol „3D-Viewer“. So erhalten Sie eine dreidimensionale Ansicht des Roboterarms in X-Y-Z-Koordinaten.
2. Um den 3D-Anzeigebereich zu maximieren, minimieren Sie den Multitasking-Bildschirm mithilfe der Symbole in der Seitenleiste: , , , ,
   - Tippen Sie einmal, um zwischen den Bereichen des Multitasking-Bildschirms zu wechseln
   - Tippen Sie auf ein bereits ausgewähltes Symbol, um den Multitasking-Bildschirm zu schließen



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Bildschirm Layout

Die Benutzeroberfläche von PolyScope X ist wie in der folgenden Abbildung dargestellt unterteilt:



- **Kopfzeile –** in einem rot umrandeten Feld. Auch als **„Systemmanager“ bezeichnet,**der einen Ordner enthält, über den Programme geladen, erstellt und bearbeitet sowie auf URCaps zugegriffen werden kann.

  Enthält drei Symbole:

  - Hamburger-Symbol
  - Systemverwaltung
  - Sicherheitsprüfsumme
- **Hauptnavigation –** im orange umrandeten Feld. Auch als **Navigationshub** bezeichnet.

  Enthält Symbole/Felder zur Auswahl eines Hauptbildschirms:

  - Anwendung
  - Programm
  - 3D-Ansicht
  - Benutzerbildschirm
- **Seitenleiste –** in einem blau umrandeten Feld. Auch als **„Multitask-Bildschirm“ bezeichnet.**

  Enthält Symbole/Felder zur Auswahl eines Multitasking-Bildschirms:

  - Modusauswahl
  - Bewegen
  - Programm-Struktur
  - Logikprogramm
  - Protokollmeldungen
  - Variablen
- **Fußzeile –** in einem grün umrandeten Feld. Auch **Robotersteuerleiste** genannt.

  Enthält Buttons zur Steuerung des Roboterstatus, der Geschwindigkeit und der Programmausführung/-wiedergabe.

  - Initialisierung des Roboterstatus
  - Wiedergabe/Pause/Stopp
  - Manueller Hochgeschwindigkeitsmodus

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Bildschirmkombinationen

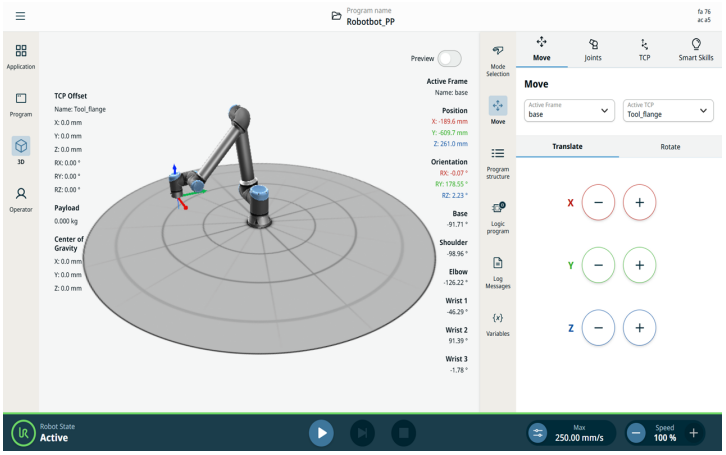
Der Hauptbildschirm und der Multitasking-Bildschirm bilden zusammen den Betriebsbildschirm des Roboters.
Der Multitasking-Bildschirm ist unabhängig vom Hauptbildschirm, sodass Sie verschiedene Aufgaben ausführen können. Sie können beispielsweise ein Programm im Hauptbildschirm konfigurieren, während Sie den Roboterarm im Multitasking-Bildschirm bewegen. Sie können den Multitasking-Bildschirm auch ausblenden, wenn er nicht benötigt wird.

- **Hauptbildschirm**

  Enthält Felder und Optionen zum Verwalten und Überwachen von Roboteraktionen.

- **Multitasking-Bildschirm**

  Enthält Felder und Optionen, die sich häufig auf den Hauptbildschirm beziehen.



Hauptbildschirm und Multitasking-Bildschirm

So blenden Sie den Multitasking-Bildschirm ein/aus

1. Tippen Sie in der Seitenleiste auf ein beliebiges Symbol, um den Multitasking-Bildschirm anzuzeigen.

   Die Seitenleiste wird auf die Mitte des Bildschirms erweitert, sodass der Multitasking-Bildschirm sichtbar wird.

2. Tippen Sie auf das aktuell ausgewählte Symbol in der Seitenleiste, um den Multitasking-Bildschirm auszublenden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.8. Anwendung Tab

Das Tab „Anwendung“ ermöglicht Ihnen das Konfigurieren der Einstellungen, die die Gesamtleistung des Roboters und von PolyScope X beeinflussen.

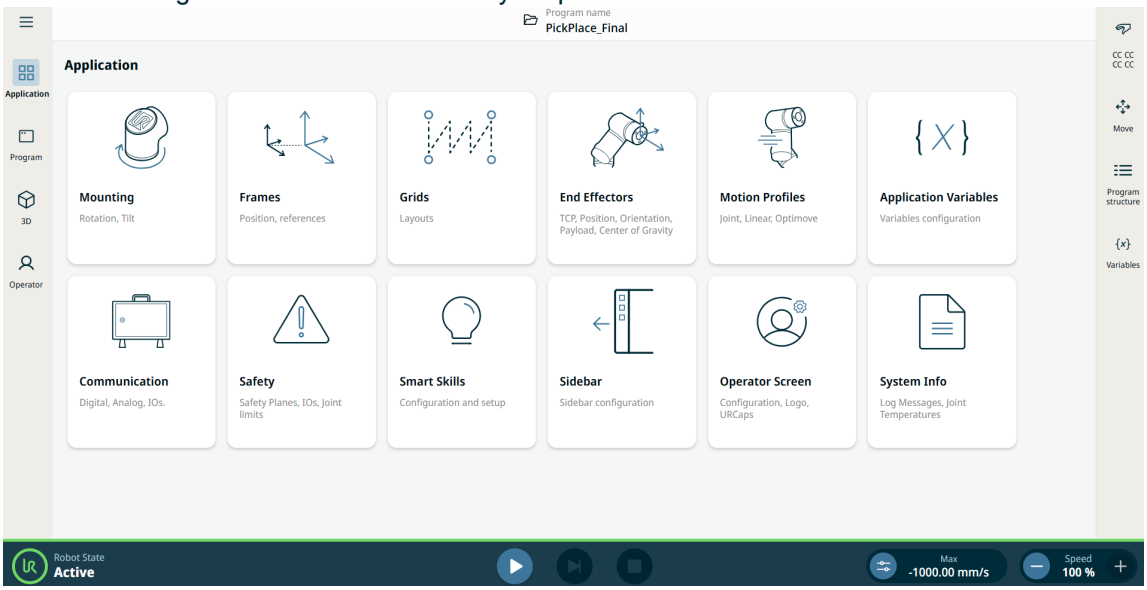


Abbildung 1.3: *Anwendungsbildschirm mit Buttons.*

Über das Tab „Anwendung“ können Sie auf die folgenden Konfigurationsbildschirme zugreifen.

- Montage
- Koordinatensysteme
- Anwendung „Grids“
- Anwendung von Endeffektoren
- Bewegungsprofile
- Anwendungsvariablen
- Kommunikation
- Sicherheit
- Smart Skills-Anwendung
- Seitenleiste auf der Registerkarte „Anwendung“
- Anwendung „Bedienerbildschirm“
- Systeminformationen

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

7.9. Bewegen Sie den Roboter mit dem 3PE-Teach-Pendant

Beschreibung

Mit Freedrive kann der Roboterarm manuell in die gewünschten Positionen gezogen werden
Für die meisten Robotergrößen ist die üblichste Art, Freedrive zu aktivieren, die Freedrive-Taste auf dem Teach-Pendant zu drücken. Weitere Möglichkeiten zum Aktivieren und Verwenden von Freedrive werden in den folgenden Abschnitten beschrieben.
In Freedrive sind die Gelenke des Roboterarms leicht beweglich, da die Bremsen gelöst sind. Der Widerstand erhöht sich, wenn sich der Roboterarm im Freedrive einem vordefinierten Grenzwert oder einer Ebene nähert. Dadurch fühlt es sich schwer an, den Roboter in Position zu ziehen.

WARNUNG

Durch unerwartete Bewegungen können Verletzungen entstehen.

- Vergewissern Sie sich, dass die konfigurierte Nutzlast der Nutzlast entspricht, die verwendet wird.
- Vergewissern Sie sich, dass die richtige Nutzlast sicher am Werkzeugflansch befestigt ist.

Freedrive aktivieren

Sie haben folgende Möglichkeiten, Freedrive zu aktivieren:

- Verwenden Sie das 3PE-Teach-Pendant.
- Verwenden Sie Freedrive am Roboter.
- Verwenden Sie E/A-Aktionen.

HINWEIS

Wenn Sie Freedrive aktivieren, während Sie den Roboterarm bewegen, kann dies zu Abweichungen und Fehlern führen.

- Aktivieren Sie Freedrive nicht, während Sie den Roboter schieben oder berühren.

3PE-Teach-Pendant

So verwenden Sie die 3PE-TP-Taste für einen Freedrive des Roboterarms:

1. Einmal leicht drücken, loslassen, dann erneut leicht drücken und die 3PE-Schaltfläche in dieser Position halten.

Jetzt können Sie den Roboterarm in die gewünschte Position ziehen, während das leichte Drücken aufrechterhalten wird.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Freedrive auf Roboter

Verwenden Sie „ **“ und „Freedrive“ auf dem Roboter-** , um den Roboterarm in PolyScope zu bewegen:

1. Tippen Sie in der Hauptnavigation auf **Anwendung**und anschließend auf **Sicherheit**.
2. Tippen Sie auf **Entsperren** und geben Sie das Passwort ein.
3. Tippen Sie unter Sicherheits-E/A auf **Eingänge**.
4. Scrollen Sie im Dropdown-Menü **Funktionen** nach unten zu **Freedrive-fähige Eingabe**.
5. Tippen Sie auf **Anwenden** und **Anwenden und neu starten**, um den Roboterarm neu zu starten.
6. Tippen Sie auf **Konfiguration bestätigen**.
7. Bewegen Sie den Roboterarm wie gewünscht.

Zurückfahren

Während der Initialisierung des Roboterarms können kleinere Vibrationen auftreten, wenn die Roboterbremsen gelöst werden. In manchen Situationen, z. B. wenn der Roboter kurz vor einer Kollision steht, sind diese Vibrationen unerwünscht. Verwenden Sie Backdrive, um bestimmte Gelenke in eine gewünschte Position zu zwingen, ohne alle Bremsen im Roboterarm zu lösen.

Heavy Freedrive

Wenn der Roboterarm eingeschaltet ist und die Bremsen gelöst sind, können die Gelenke mit Kraft bewegt werden. Die zur Bewegungsauslösung erforderliche Kraft hängt von den in den Sicherheitseinstellungen festgelegten Kraftgrenzwerten ab.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8. Installation

Beschreibung Die Installation des Roboters kann die Konfiguration und Verwendung von Eingangs- und Ausgangssignalen (E/A) erfordern. Diese verschiedenen E/A-Typen und ihre Verwendung werden in den folgenden Abschnitten beschrieben.

8.1. Elektrische Warn- und Sicherheitshinweise

Warnungen Beachten Sie die folgenden Warnhinweise für alle Schnittstellengruppen, auch wenn Sie eine Anwendung entwerfen und installieren.

WARNUNG

Die Nichtbeachtung einer der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen, da die Sicherheitsfunktionen außer Kraft gesetzt werden können.

- Schließen Sie Sicherheitssignale niemals an eine SPS an, bei der es sich nicht um eine Sicherheits-SPS mit entsprechendem Sicherheitsniveau handelt. Sicherheitsschnittstellensignale sind von den normalen E/A-Schnittstellensignalen getrennt zu verlegen.
- Alle sicherheitsrelevanten Signale müssen redundant aufgebaut sein (zwei unabhängige Kanäle).
- Halten Sie die beiden unabhängigen Kanäle getrennt, damit ein einzelner Fehler nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen kann.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Die Nichtbeachtung der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod durch elektrische Gefahren führen.

- Stellen Sie sicher, dass alle nicht wassergeschützten Geräte trocken bleiben. Sollte Wasser in das Produkt gelangt sein, trennen Sie alle Stromversorgungen bzw. schalten Sie diese ab und kontaktieren Sie Ihren Universal Robots-Serviceanbieter.
- Verwenden Sie nur die mit dem Roboter bereitgestellten Originalkabel. Setzen Sie den Roboter nicht für Anwendungen ein, bei denen die Kabel Biegungen ausgesetzt sind.
- Bei der Installation der Schnittstellenkabel an den Roboter-E/A ist sorgfältig vorzugehen. Die Metallplatte am unteren Teil ist für Schnittstellenkabel und Anschlüsse bestimmt. Entfernen Sie die Platte, bevor Sie Löcher bohren. Stellen Sie sicher, dass vor der erneuten Montage der Platte alle Späne entfernt worden sind. Denken Sie daran, die korrekten Verschraubungsgrößen zu verwenden.

VORSICHT

Störsignale mit höheren Pegeln als denen, die in den spezifischen IEC-Normen angegeben sind, können unerwartete Auswirkungen im Roboterverhalten zur Folge haben. Beachten Sie Folgendes:

- Der Roboter wurde gemäß internationaler IEC-Standards auf **EMV (elektromagnetische Verträglichkeit)** getestet. Sehr hohe Signalpegel oder übermäßige Aussetzung können den Roboter dauerhaft beschädigen. EMV-Probleme treten häufig bei Schweißvorgängen auf und werden in der Regel im Protokoll erfasst. Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die im Zusammenhang mit EMV-Problemen verursacht wurden.
- E/A-Kabel zwischen der Control-Box und anderen Maschinen/Geräten dürfen nicht länger als 30 m sein, es sei denn, es wurden zusätzliche Prüfungen durchgeführt.

ERDUNG

Nullanschlüsse sind mit GND (Erdung) bezeichnet und werden an die Schirmung des Roboters und an die Control-Box angeklemmt. Alle markierten Erdungsanschlüsse (GND) sind nur für die Stromversorgung und Signalgebung konzipiert. Verwenden Sie die mit Erdungssymbolen gekennzeichneten M6-Schraubverbindungen als PE (Schutzerde) im Inneren der Control-Box. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

HANDBUCH LESEN

Einige E/A in der Control-Box können entweder als normal oder als sicherheitsrelevant konfiguriert werden. Lesen und verstehen Sie das gesamte Kapitel: Elektrische Schnittstelle.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.2. Anschlüsse der Control-Box

Beschreibung

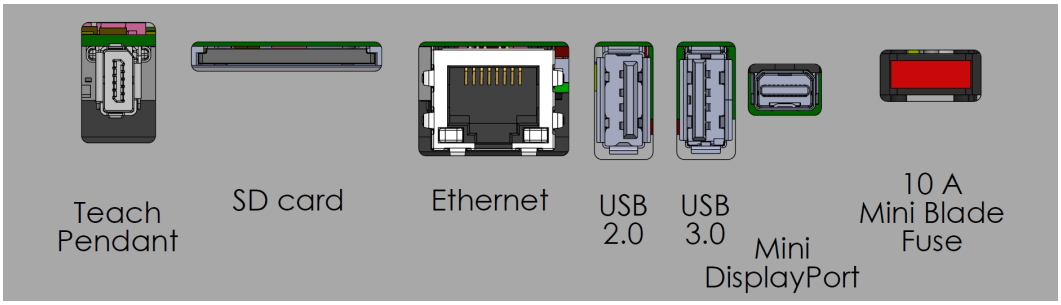
Die Unterseite der E/A-Schnittstellengruppen in der Control-Box ist mit externen Verbindungsanschlüssen und einer Sicherung ausgestattet, wie unten dargestellt. An der Unterseite des Gehäuses der Control-Box befinden sich Öffnungen mit Deckel, durch die externe Anschlusskabel zu den Verbindungsanschlüssen geführt werden können.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Externe Anschlüsse

Die Anschlüsse für externe Verbindungen sind:

- Teach-Pendant-Anschluss zur Steuerung oder Programmierung des Roboterarms mit dem Teach-Pendant.
- SD-Kartenanschluss zum Einstecken einer SD-Karte.
- Ethernet-Port, um Ethernet-Verbindungen zu ermöglichen.
- Mini DisplayPort zur Unterstützung von Monitoren mit DisplayPort. Dieser Anschluss benötigt einen aktiven Adapter, um DVI oder HDMI zu unterstützen.
- Die Mini-Blade-Sicherung wird verwendet, wenn eine externe Stromversorgung angeschlossen ist.



HINWEIS

Das Anschließen oder Trennen eines Teach-Pendants bei eingeschalteter Control-Box kann zu Schäden an Geräten oder Ausrüstung führen.

- Schließen Sie kein Teach-Pendant an, während die Control-Box eingeschaltet ist.
- Schalten Sie die Control-Box aus, bevor Sie ein Teach-Pendant anschließen.

HINWEIS

Wenn der aktive Adapter nicht vor dem Einschalten der Control-Box angeschlossen wird, kann dies die Anzeige beeinträchtigen.

- Schließen Sie den aktiven Adapter an, bevor Sie die Control-Box einschalten.
- In einigen Fällen muss der externe Monitor vor der Control-Box eingeschaltet werden.
- Verwenden Sie einen aktiven Adapter, der Revision 1.2 unterstützt, da nicht alle Adapter sofort nach der Installation funktionieren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.3. Ethernet

Beschreibung

Die Ethernet-Schnittstelle kann für folgende Zwecke verwendet werden:

- MODBUS, EtherNet/IP und PROFINET.
- Fernzugriff und Fernsteuerung.

Um das Ethernet-Kabel zu verbinden, wird es durch die Öffnung an der Unterseite der Control-Box geführt und in den Ethernet-Anschluss an der Unterseite der Konsole eingesteckt.
Ersetzen Sie die Öffnung an der Unterseite der Control-Box mit einer entsprechenden Kabelverschraubung, wenn Sie das Kabel mit dem Ethernet-Anschluss verbinden.

Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Kommunikationsgeschwindigkeit	10	-	1000	MB/s

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants

Beschreibung

Das Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter (3PE TP) ist eine sicherheitskritische Schnittstelle, welche zur Verbesserung der manuellen Steuerung entwickelt wurde. Die 3PE-Tasten, welche die direkt in das Teach-Pendant integriert sind, stellen sicher, dass Roboterbewegungen nur eingeleitet werden können, wenn der Bediener einen sicheren Griff beibehält.

8.4.1. Hardware-Installation

Entfernen eines Teach-Pendants

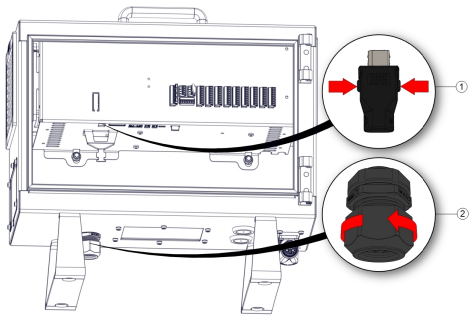
HINWEIS

Das Austauschen des Teach-Pendants kann dazu führen, dass das System beim Start einen Fehler meldet.

- Wählen Sie stets die richtige Konfiguration für die Art des Teach-Pendants.

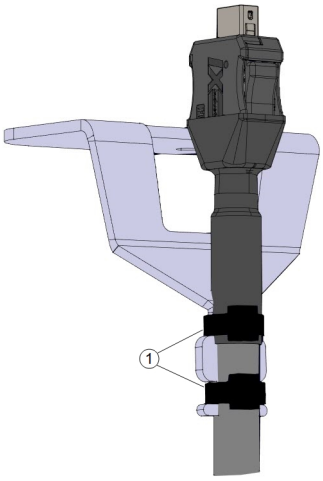
So entfernen Sie das Standard-Teach-Pendant:

1. Schalten Sie die Control-Box ab und trennen Sie das Netzkabel von der Stromquelle.
2. Entfernen und entsorgen Sie die beiden Kabelbinder, die zur Befestigung der Kabel des Teach-Pendants verwendet wurden.
3. Drücken Sie wie abgebildet die Klammern auf beiden Seiten des Steckers des Teach-Pendants ein und ziehen Sie ihn nach unten, um sie vom Teach-Pendant zu trennen.
4. Öffnen/Lösen Sie die Kunststofftülle an der Unterseite der Control-Box vollständig und entfernen Sie den Stecker und das Kabel des Teach-Pendants.
5. Entfernen Sie vorsichtig das Teach-Pendant zusammen mit dem Kabel.



1	Klammern	2	Kunststoff-Tülle

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.



1	Kabelbinder

Installation eines 3PE-Teach-Pendants

1. Stecken Sie den Stecker und das Kabel des Teach-Pendants durch die Unterseite der Control-Box und schließen/ziehen Sie die Kunststofftülle vollständig an.
2. Stecken Sie den Stecker des Teach-Pendants zum Anschließen in den entsprechenden Teach-Pendant-Anschluss.
3. Verwenden Sie zwei neue Kabelbinder zur Befestigung der Kabel des Teach-Pendants.
4. Schließen Sie das Netzkabel an die Stromquelle an und schalten Sie die Control-Box ein.

Der Teach-Pendant enthält immer ein Stück Kabel, das bei unsachgemäßer Lagerung eine Stolperfalle darstellen kann.

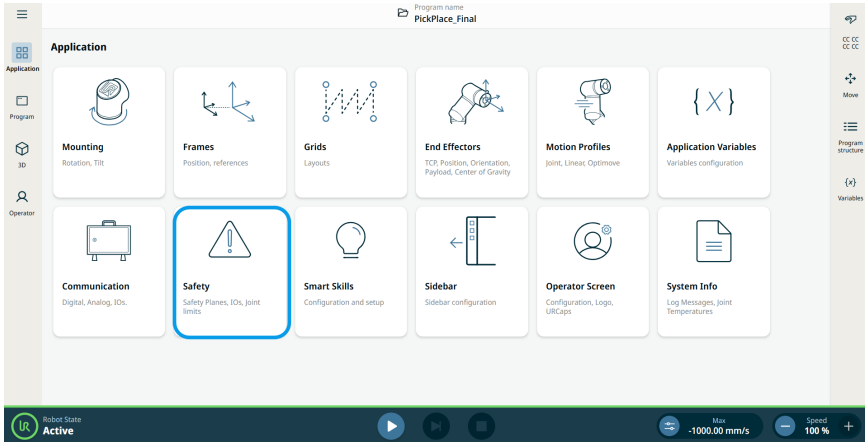
- Bewahren Sie das Teach-Pendant und das Kabel immer ordnungsgemäß auf, um Stolperfallen zu vermeiden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

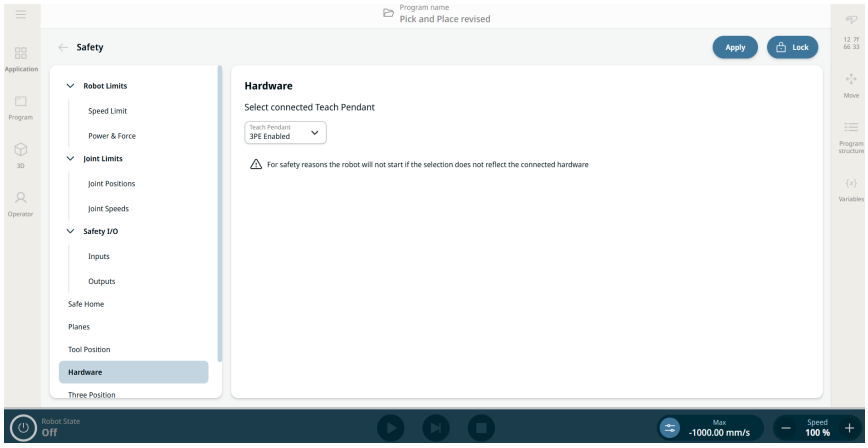
8.4.2. Software-Installation

Zum Konfigurieren der 3PE-TP-Software

1. Tippen Sie in PolyScope im linken Menü auf **Anwendung** und wählen Sie **Sicherheit** aus.



2. Tippen Sie auf **Hardware** und dann auf die Schaltfläche **Entsperren**.



3. Geben Sie das Passwort ein und tippen Sie auf **Bestätigen**. Das Teach-Pendant ist jetzt aktiviert.
4. Tippen Sie auf **Anwenden**, um das System neu zu starten. PolyScope wird weiterhin ausgeführt.
5. Tippen Sie auf **Anwenden und neu starten** und dann auf **Konfiguration bestätigen**, um die Software-Installation des 3PE-Teach-Pendants abzuschließen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

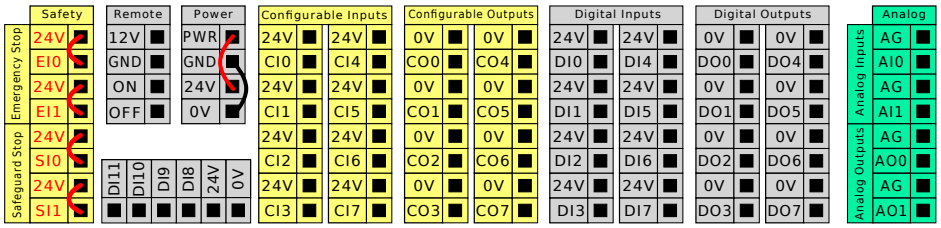
8.5. Controller-E/A

Beschreibung

Die elektrische Schnittstelle im Inneren der Control-Box besteht aus Gruppen von Eingängen und Ausgängen **E/A**, die die Kommunikation und Konfiguration zwischen dem Roboterarm und verschiedenen Arten von Geräten ermöglichen. Zu den E/A-Gruppen gehören:

- Digital (24V)
- Konfigurierbar (24 V)
- Analog
- Sicherheit (24 V)

Die folgende Abbildung zeigt die Anordnung der elektrischen Schnittstellengruppen in der Control-Box. Achten Sie auf den Zweck des Farbschemas und halten Sie es ein, wie unten dargestellt.



Gelb mit roter Schrift	Vorgesehen für Sicherheitssignale
Gelb mit schwarzer Schrift	Für die Sicherheit konfigurierbar
Grau mit schwarzer Schrift	Digital-E/A für allgemeine Zwecke
Grün mit schwarzer Schrift	Analog-E/A für allgemeine Zwecke

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

E/A-Gruppen

Sie können den Roboter gemäß den elektrischen Spezifikationen installieren, die für alle drei aufgeführten Eingänge gleich sind.

- Sicherheits-E/A.
- Konfigurierbare E/A.
- Universal-E/A.

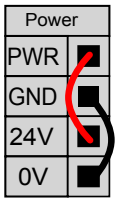
HINWEIS

Konfigurierbare E/A sind E/A, die entweder als sicherheitsbezogene E/A oder normale E/A konfiguriert sind. Es handelt sich dabei um die gelben Klemmen mit schwarzer Schrift.

Es ist möglich, den digitalen E/A mit einer internen 24-V-Spannungsversorgung oder mit einer externen Stromversorgung zu betreiben, indem der Klemmenblock **Spannung** entsprechend konfiguriert wird. Dieser Block besteht aus vier Klemmen. Die oberen beiden (PWR und GND) sind der 24-V- und Erdungsanschluss der internen 24-V-Stromversorgung. Die unteren beiden Klemmen (24V und 0V) des Blocks umfassen den 24V-Eingang der E/A-Versorgung. Die Standardkonfiguration verwendet die interne Spannungsversorgung.

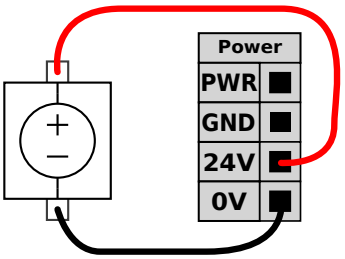
Standard-Stromversorgung

Dieses Beispiel veranschaulicht die Standardkonfiguration mit der internen Stromversorgung.



Externe Stromversorgung

Falls die Stromstärke nicht ausreicht, kann eine externe Spannungsversorgung angeschlossen werden (siehe unten).
Die Sicherung ist vom Typ Mini Blade mit einer maximalen Strombelastbarkeit von 10 A und einer minimalen Spannungsbelastbarkeit von 32 V. Die Sicherung muss UL-gekennzeichnet sein. Wenn die Sicherung überlastet ist, muss sie ausgetauscht werden.



Dieses Beispiel veranschaulicht die Konfiguration mit einer externen Stromversorgung für mehr Strom.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Spezifikation der Spannungsversorgung

Die elektrischen Spezifikationen für eine interne und externe Spannungsversorgung sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Interne 24-V-Spannungsversorgung					
[PWR – GND]	Spannung	23	24	25	V
[PWR – GND]	Strom	0	-	2*	A
Externe 24 V Eingangsanforderungen					
[24V – 0V]	Spannung	20	24	29	V
[24V – 0V]	Strom	0	-	6	A

* 3,5 A für 500 ms oder 33 % Einschaltdauer.

Digitale E/A-Spezifikation

Die digitalen E/A erfüllen IEC 61131-2. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Digitalausgänge					
[COx / DOx]	Strom*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Spannungsabfall	0	-	0,5	V
[COx / DOx]	Kriechstrom	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Funktion	-	PNP	-	Typ
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	Typ
Digitaleingänge					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Spannung	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	AUS-Bereich	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	EIN-Bereich	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Strom (11-30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funktion	-	PNP +	-	Typ
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Typ

Für ohmsche Lasten oder induktive Lasten von maximal 1 H.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.5.1. Eingabe und Ausgabe

Werkzeugausgang

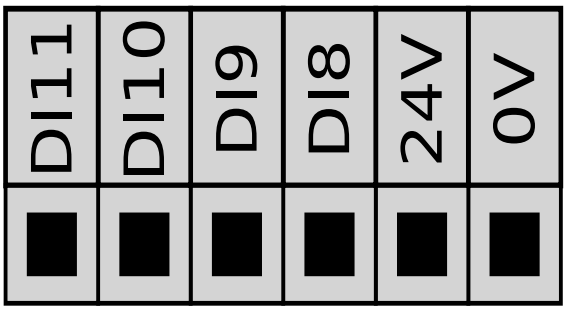
Der Werkzeugausgang enthält zwei digitale Ausgangsfelder, Werkzeugausgangsspannungs- und Stromversorgungsanzeige und einen Doppel-Pin-Stromschalter.

- **Digitaler Ausgang (DO)** – kann unabhängig voneinander auf hoch oder niedrig eingestellt werden
- **Werkzeugausgangsspannung** – wählbar 0V, 12V und 24V. Diese Einstellung bleibt zwischen Neustarts des Roboter-Controllers erhalten
- **Stromversorgung** – Stromverbrauchsanzeige
- **Doppel-Pin-Strom** – wird verwendet, um zwischen digitalen Ausgängen und der Stromquelle für das Werkzeug umzuschalten. Das Aktivieren von Doppel-Pin-Strom deaktiviert die standardmäßigen digitalen Ausgänge des Werkzeugs (DO)

Nach der Auswahl einer neuen Ausgangskonfiguration werden die Änderungen wirksam. Die aktuell geladene Installation wird geändert, um die neue Konfiguration zu reflektieren. Nach dem Bestätigen, dass die Werkzeugausgänge wie vorgesehen funktionieren, speichern Sie die Installation, um den Verlust der Änderungen zu vermeiden.

Digitaler Eingang

Sie können für diese Arten von Eingängen den unten abgebildeten horizontalen Block „Digitaleingänge“ (DI8-DI11) für die Quadraturcodierung der Fließbandverfolgung verwenden.



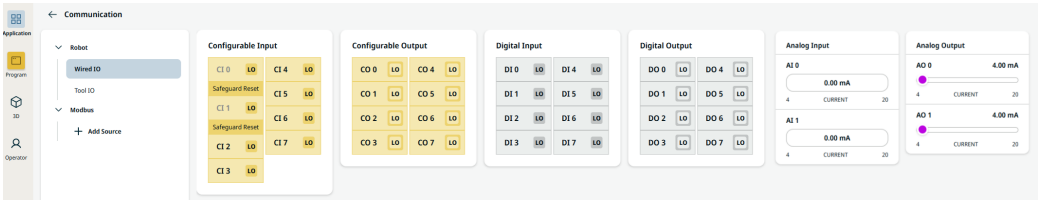
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.5.2. Verwenden des kabelgebundenen E/A-Tabs

Beschreibung

Verwenden Sie den Bildschirm im Tab zu kabelgebundenen E/A, um die Live-E/A-Signale von/zum Controller zu überwachen und einzustellen.

Der Bildschirm zeigt den aktuellen Status der E/A an, auch während der Programmausführung. Das Programm stoppt, wenn sich während der Ausführung etwas ändert. Wenn ein Programm stoppt, behalten alle Ausgangssignale ihren Status bei. Der Bildschirm wird mit 10 Hz aktualisiert, sodass ein sehr schnelles Signal möglicherweise nicht richtig angezeigt wird.



Konfigurierbare E/A

Konfigurierbare E/A können für spezielle Sicherheitseinstellungen reserviert werden, die in der E/A-Einrichtung definiert sind. Unter denen, die reserviert sind, haben den Namen der Sicherheitsfunktion anstelle des Standard- oder benutzerdefinierten Namens.

Konfigurierbare Eingänge, die für Sicherheitseinstellungen reserviert sind, können nicht bedient werden und werden nur als LEDs angezeigt.

Für nicht reservierte E/A stehen folgende Optionen zur Verfügung:

- Programm starten
- Programm stoppen
- Programm pausieren
- Freedrive

Digitale E/A

DE stehen folgende Optionen zur Verfügung:

- Programm starten
- Programm stoppen
- Programm pausieren
- Freedrive

Alle DE sind auf Niedrig voreingestellt.
Alle acht DA werden unabhängig voneinander entweder auf hoch oder niedrig eingestellt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Analoge E/A Die analogen E/A können entweder auf den Ausgang Strom [4-20mA] oder Spannung [0-10V] eingestellt werden. Diese Einstellungen persistieren über Neustarts des Roboter-Controllers hinweg und sind in der Installation gespeichert.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.5.3. Indikator der Antriebskraft

Beschreibung

Der Indikator der Antriebskraft ist eine Leuchte, die aufleuchtet, wenn der Roboterarm eingeschaltet ist oder wenn das Roboterkabel mit Strom versorgt wird. Wenn der Roboterarm ausgeschaltet ist, erlischt der Indikator der Antriebskraft.

Der Indikator der Antriebskraft ist über die digitalen Ausgänge angeschlossen. Es handelt sich nicht um eine Sicherheitsfunktion und es werden keine Sicherheits-E/A verwendet.

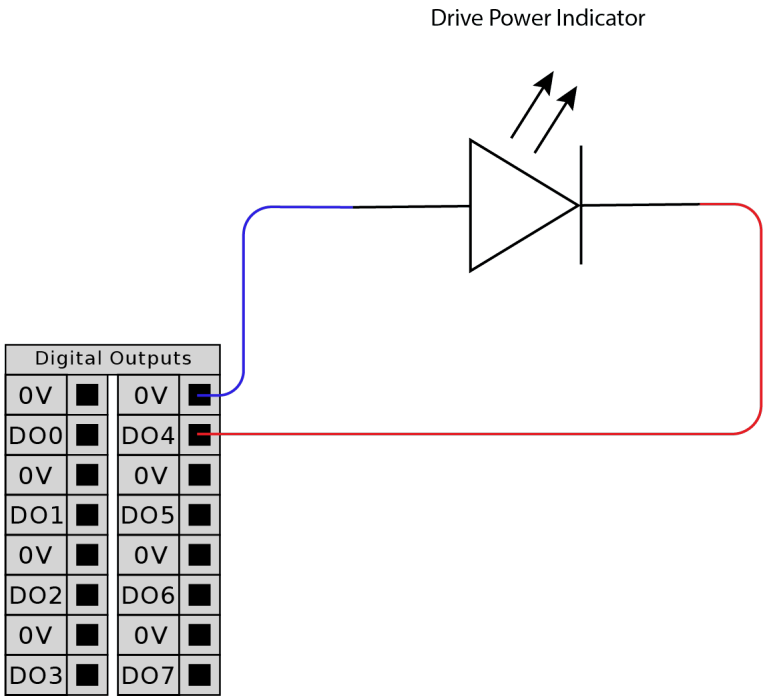
Indikator

Der Indikator der Antriebskraft kann eine Leuchte sein, die mit 24 VDC betrieben werden kann.

So richten Sie den Indikator ein

Das Einrichten des Indikators erfordert eine Beleuchtung und Verkabelung für die Ausgänge.

1. Schließen Sie den Indikator der Antriebskraft an die digitalen Ausgänge an, wie in der Abbildung unten dargestellt.
2. Überprüfen Sie, ob der Indikator der Antriebskraft richtig angeschlossen ist.
   - Sie können den Roboterarm einschalten und überprüfen, ob das Licht angeht.
   - Sie können den Roboterarm ausschalten und überprüfen, ob das Licht ausgeschaltet wird.

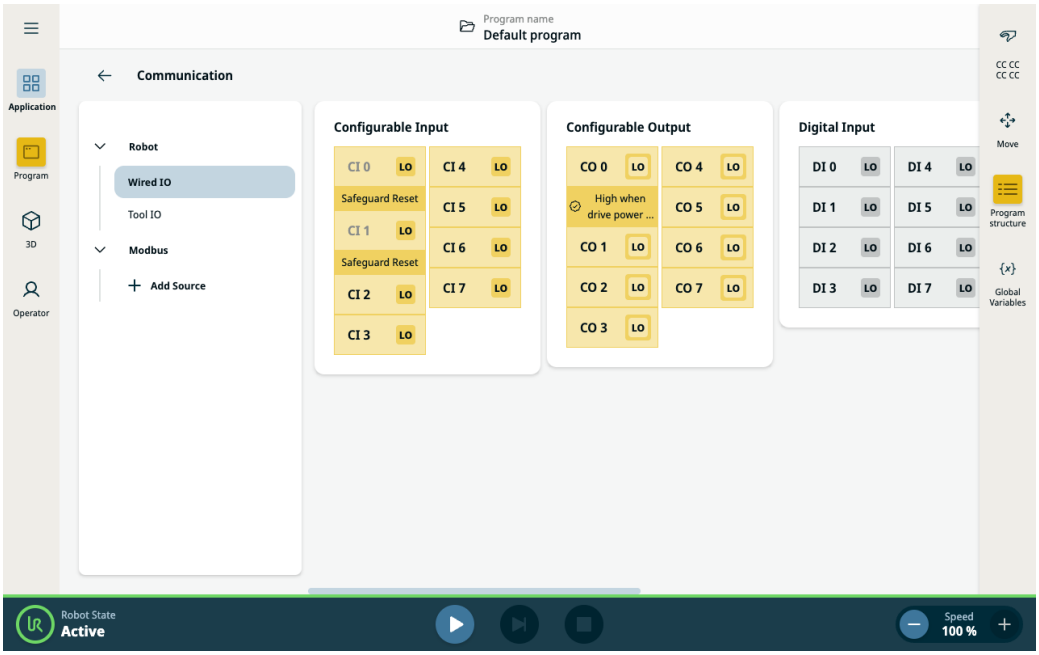


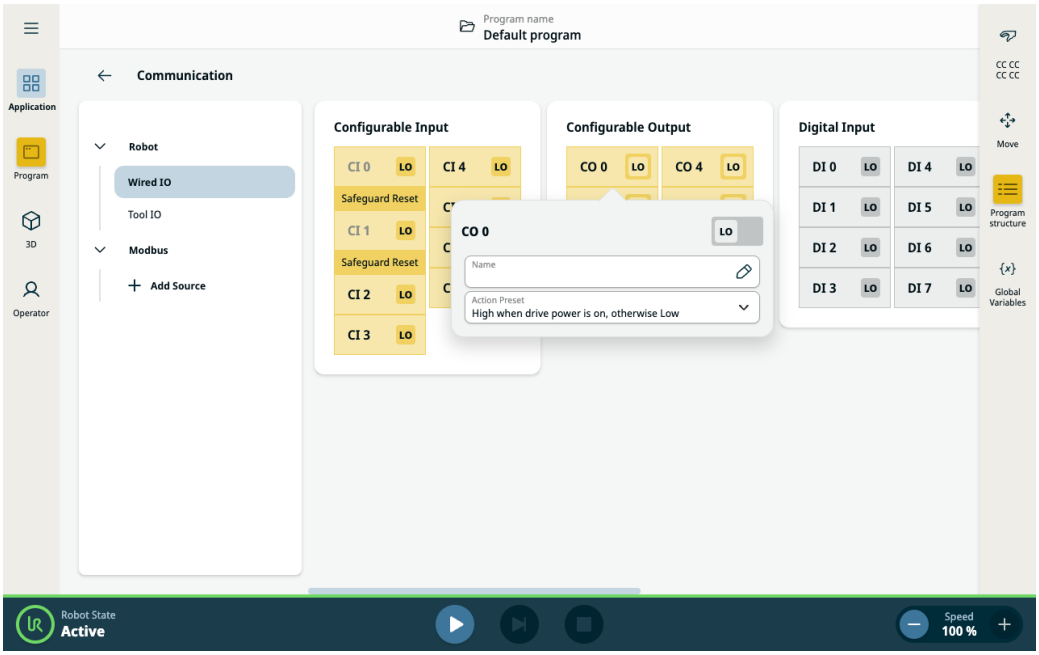
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Konfiguration des Indikators

1. Tippen Sie im Navigationsmenü auf **Anwendung**.
2. Wählen Sie **Kommunikation**.
3. Wählen Sie im Seitenmenü **Kabel-E/A**.
4. Scrollen Sie zu Ihrem gewünschten Ausgabetyp und tippen Sie auf, um eine der folgenden Optionen auszuwählen:
   - Konfigurierbarer Ausgang
   - Digitaler Ausgang
   - Analoger Ausgang
5. Wählen Sie **Aktionsprofil**

   Sie können die ausgewählte Ausgabe benennen
6. Wählen Sie in der Dropdown-Liste **HIGH, wenn die Antriebskraft eingeschaltet ist, andernfalls LOW**.





Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.6. Sicherheits-E/A

Sicherheits-E/A

Dieser Abschnitt beschreibt die speziellen Sicherheitseingänge (gelbe Klemmen mit roter Schrift) und als Sicherheits-E/A konfigurierte E/A.
Sicherheitsausrüstung und -geräte müssen unter Einhaltung der Sicherheitsanweisungen und der Risikobeurteilung installiert werden, gemäß Kapitel Sicherheit.
Alle Sicherheits-E/A sind gepaart (Redundanz), sodass ein einzelner Fehler nicht zu einem Verlust der Sicherheitsfunktion führt. Die Sicherheits-E/A müssen jedoch getrennt geführt werden.

Die permanenten Sicherheitseingänge sind:

- **Roboter Not-Aus** Nur für Notabschaltungsgeräte
- **Sicherungsstopp** Für Schutzvorrichtungen

Tabelle

Der funktionale Unterschied wird im Folgenden erklärt.

	Not-Halt	Schutzstopp	3PE-Stopp
Roboterbewegung stoppt	Ja	Ja	Ja
Programmausführung	Pausiert	Pausiert	Pausiert
Strom für Antrieb	Aus	Ein	Ein
Zurücksetzen	Manuell	Automatisch oder manuell	Automatisch oder manuell
Einsatzhäufigkeit	Nicht häufig	Jeder Durchlauf bis nicht häufig	Jeder Durchlauf bis nicht häufig
Erfordert erneute Initialisierung	Nur Lösen der Bremse	Nein	Nein
Stoppkategorie (IEC 60204-1)	1	2	2
Performance Level der Überwachungsfunktion (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

Sicherheitshinweis

Verwenden Sie den konfigurierbaren E/A dazu, um zusätzliche E/A-Sicherheitsfunktionen wie z. B. einen Notabschaltungsausgang einzurichten.
Verwenden Sie die PolyScope-Schnittstelle, um einen Satz konfigurierbarer E/A für Sicherheitsfunktionen zu definieren.

VORSICHT

Wenn die Sicherheitsfunktionen nicht regelmäßig überprüft und getestet werden, kann dies zu Gefährdungssituationen führen.

- Die Sicherheitsfunktionen müssen vor der Inbetriebnahme des Roboters überprüft werden.
- Die Sicherheitsfunktionen sind regelmäßig zu überprüfen.

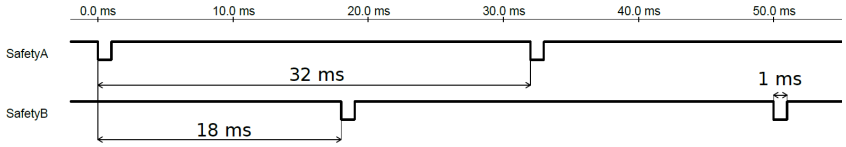
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

OSSD-Signale

Alle konfigurierten und permanenten Sicherheitseingänge werden gefiltert, um die Verwendung von OSSD-Sicherheitsgeräten mit Impulslängen unter 3 ms zu ermöglichen. Der Sicherheitseingang wird jede Millisekunde abgetastet und der Zustand des Eingangs wird durch das am häufigsten auftretende Eingangssignal innerhalb der letzten 7 Millisekunden bestimmt.

OSSD-Sicherheitssignale

Sie können die Control Box so konfigurieren, dass sie OSSD-Impulse ausgibt, wenn ein Sicherheitsausgang inaktiv/hoch ist. OSSD-Impulse erkennen die Fähigkeit der Control Box, Sicherheitsausgänge aktiv/niedrig zu machen. Wenn OSSD-Impulse für einen Ausgang aktiviert sind, wird alle 32 ms ein 1 ms niedriger Impuls am Sicherheitsausgang erzeugt. Das Sicherheitssystem erkennt, wenn ein Ausgang an eine Versorgung angeschlossen ist und schaltet den Roboter ab.
Die folgende Abbildung zeigt: die Zeit zwischen den Impulsen auf einem Kanal (32ms), die Impulslänge (1ms) und die Zeit von einem Impuls auf einem Kanal zu einem Impuls auf dem anderen Kanal (18ms)

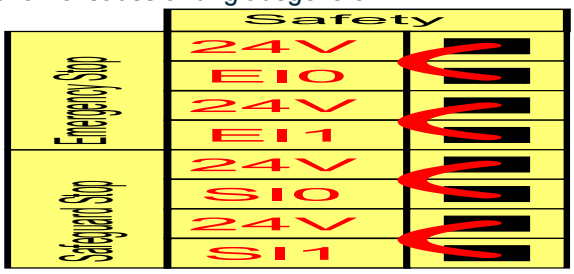


OSSD-Aktivierung für Sicherheitsausgang

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation** und wählen Sie **Sicherheit**.
2. Wählen Sie unter **Sicherheit** den Eintrag **E/A**.
3. Aktivieren Sie auf dem E/A-Bildschirm unter Ausgangssignal das gewünschte Kontrollkästchen OSSD. Sie müssen das Ausgangssignal zuweisen, um die OSSD-Checkboxen zu aktivieren.

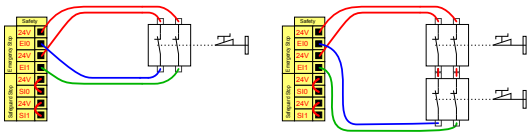
Standardmäßige Sicherheitskonfiguration

Der Roboter wird mit einer Standardkonfiguration für den Betrieb ohne zusätzliche Sicherheitsausstattung ausgeliefert.



Not-Aus-Schalter anschließen

In den meisten Roboteranwendungen ist die Nutzung einer oder mehrerer zusätzlicher Not-Aus-Schalter erforderlich. Die folgende Abbildung veranschaulicht die Verwendung mehrerer Not-Aus-Schalter.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

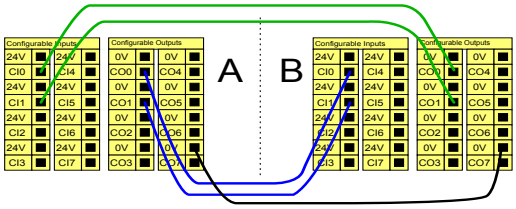
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Notabschaltung mit mehreren Maschinen teilen

Eine gemeinsame Notabschaltungsfunktion zwischen dem Roboter und anderen Maschinen kann mittels Konfiguration der folgenden E/A -Funktionen in der GUI eingerichtet werden. Der Notabschaltungseingang des Roboters kann nicht für gemeinsame Verwendung eingesetzt werden. Sollen mehr als zwei UR Roboter oder andere Maschinen verbunden werden, ist eine Sicherheits-SPS erforderlich, um die Notabschaltungssignale zu steuern.

- Konfigurierbares Eingangspaar: Externe Notabschaltung.
- Konfigurierbares Eingangspaar: Systemstopp.

Die folgende Abbildung zeigt zwei UR Roboter, die sich die Notabschaltungsfunktion teilen. In diesem Beispiel wurden CI0-CI1 und CO0-CO1 als konfigurierte E/A verwendet.

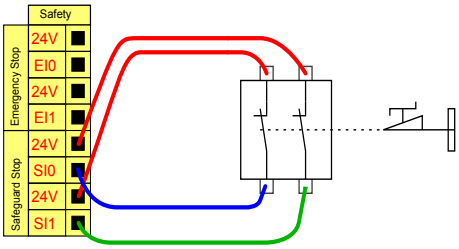


Schutzstopp mit automatischer Wiederaufnahme

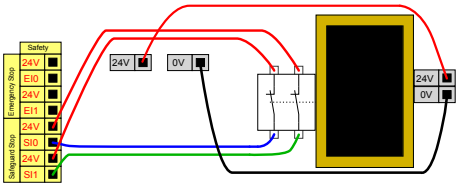
Diese Konfiguration trifft nur auf Anwendungen zu, bei denen der Bediener die Tür nicht passieren und hinter sich schließen kann. Mit dem konfigurierbaren E/A wird eine Reset-Taste vor der Tür eingerichtet, um den Roboterbetrieb wiederaufzunehmen. Der Roboter setzt den Betrieb automatisch fort, sobald das Signal wiederhergestellt ist.

WARNUNG

Verwenden Sie diese Konfiguration nicht, wenn das Signal von der Sicherheitszone aus wiederhergestellt werden kann.



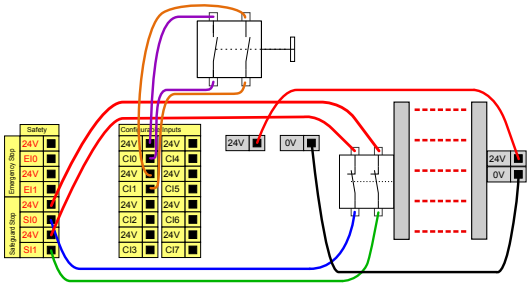
Dieses Beispiel verwendet einen Türschalter als grundlegende Sicherheitsvorrichtung, bei der der Roboter gestoppt wird, sobald die Tür geöffnet wird.



Dieses Beispiel verwendet eine Sicherheitsmatte als Sicherheitsvorrichtung, bei der eine automatische Wiederaufnahme angebracht ist. Dieses Beispiel gilt auch für einen Sicherheitslaserscanner.

Schutzstopp mit Reset-Taste

Ist die Schutzstopp-Schnittstelle mit einem Lichtvorhang verbunden, so ist ein Reset von außerhalb der Sicherheitszone erforderlich. Die Reset-Taste benötigt zwei Kanäle. Im folgenden Beispiel ist der für die Reset-Taste konfigurierte E/A CI0-CI1.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.6.1. Sicherheits-E/A-Signale

Beschreibung

Die E/As sind zwischen den Eingängen und Ausgängen aufgeteilt und werden paarweise so zusammengefasst, dass jede Funktion eine Kategorie 3 PLd bereitstellt.

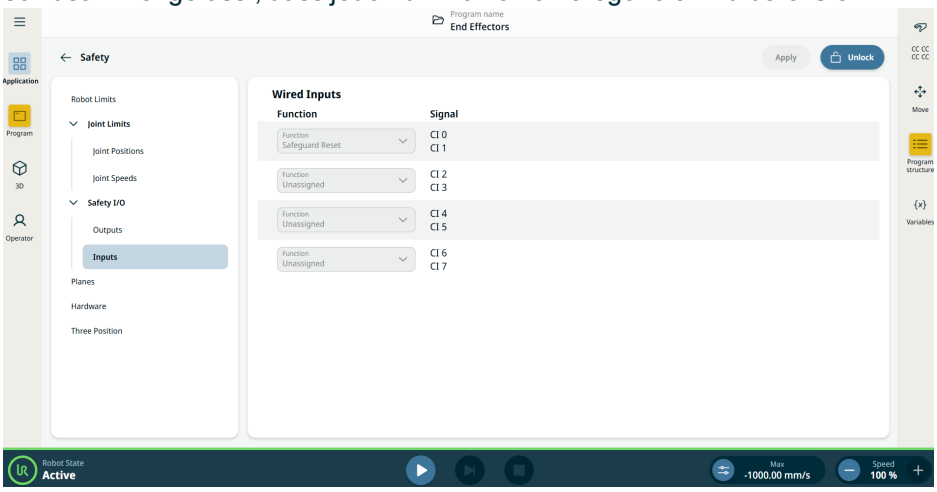
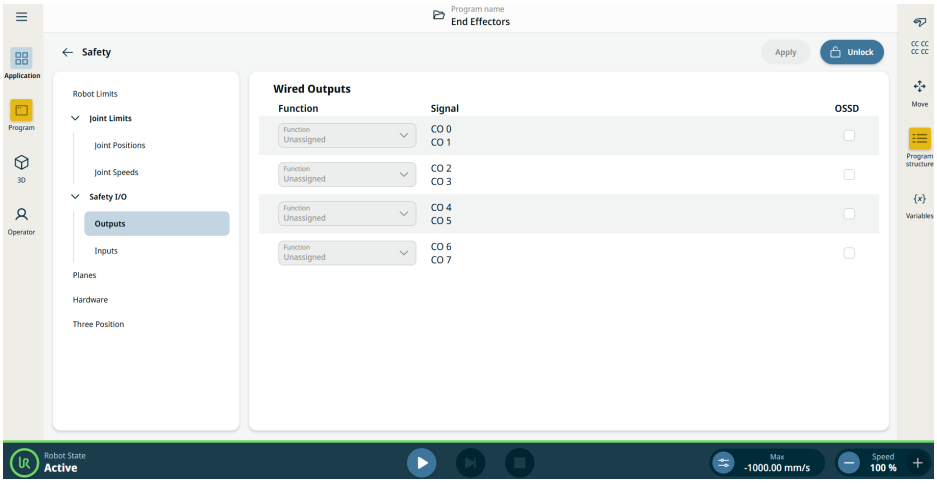


Abbildung 1.4: *Bildschirm von PolyScope X, der Eingangssignale anzeigt.*



HINWEIS

Wenn Sie Programme von einem E/A oder Feldbus-Eingang aus starten, kann der Roboter die Bewegung von der aktuellen Position aus beginnen. Es ist keine manuelle Bewegung zum ersten Wegpunkt via PolyScope erforderlich.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Controller Eingänge

Die Eingänge sind in den folgenden Tabellen beschrieben:

Not-Aus-Taster	Führt einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus und informiert andere Maschinen über den Systemstopp-Ausgang, falls dieser definiert ist. Ein Stopp wird in allem ausgelöst, was mit dem Ausgang verbunden ist.
Roboter Not-Aus	Führt mittels Controller-Eingang einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus und informiert andere Maschinen über den System-Notabschaltungsausgang, falls dieser definiert ist.
Externe Notabschaltung	Führt nur am Roboter einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus.
Reduziert	Alle Sicherheitsgrenzen können angewendet werden, während der Roboter die **normale** Konfiguration oder eine **reduzierte** Konfiguration verwendet. Sind diese konfiguriert, wird ein LOW-Signal an die Eingänge gesendet. Das Sicherheitssystem wechselt dadurch in die reduzierte Konfiguration. Der Roboterarm bremst ab, um den reduzierten Parametern zu entsprechen. Das Sicherheitssystem sorgt dafür, dass der Roboter innerhalb von 0,5 s nach dem Ansteuern des Eingangs die reduzierten Grenzwerte einhält. Sollte der Roboterarm eine der reduzierten Grenzen weiterhin überschreiten, führt er einen Stopp der Kategorie 0 aus. Auch Auslöseebenen können einen Wechsel in die reduzierte Konfiguration auslösen. Das Sicherheitssystem geht auf dieselbe Weise in die normale Konfiguration über.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Controller Eingänge

Die Eingänge sind in der folgenden Tabelle beschrieben:

Betriebsmodus	Wenn eine externe Modusauswahl verwendet wird, wird zwischen dem **Automatikmodus** und dem **Manuellen Modus** umgeschaltet. Der Roboter befindet sich im Automatikmodus, wenn der Eingang *LOW* ist und im Manuellen Modus, wenn der Eingang *HIGH* ist.
Zurücksetzen der Schutzeinrichtung	Kehrt aus dem Schutzstopp-Status zurück, wenn eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt. Wenn ein Schutzstopp auftritt, sorgt dieser Eingang dafür, dass der Schutzstopp-Status gehalten wird, bis ein Reset ausgelöst wird.
Schutzstopp	Ein Stopp, der durch einen Sicherheitseingang ausgelöst wird. Führt in allen Modi einen Stopp der Kategorie 2 (IEC 60204-1) durch, wenn durch eine Schutzmaßnahme ausgelöst.
Automatikbetrieb Absicherung Stopp	Führt einen Stopp der Kategorie 2 (IEC 60204-1) NUR im Automatikmodus aus. Die *Automatikmodus-Schutzabschaltung* kann nur gewählt werden, wenn ein Dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert und installiert ist.
Automatikmodus-Schutz zurücksetzen	Kehrt aus dem Automatikmodus-Schutzstopp-Status zurück, wenn im Automatikmodus eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt.
Freedrive auf Roboter	Sie können den Freedrive-Eingang so konfigurieren, dass Sie Freedrive aktivieren und verwenden können, ohne die Freedrive-Taste auf einem Standard-TP drücken zu müssen oder ohne eine der Tasten auf dem 3PE-TP leicht gedrückt zu halten.
Drei-Stellungs-Zustimmschalter	Im manuellen Modus muss ein externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter gedrückt und in der Mittelposition gehalten werden, um den Roboter zu bewegen. Wenn Sie einen eingebauten Drei-Stellungs-Zustimmschalter verwenden, muss die Taste gedrückt und und in der Mittelposition gehalten werden, um den Roboter zu bewegen.

WARNUNG

Wenn der standardmäßige Schutz-Reset deaktiviert ist, erfolgt ein automatischer Reset, wenn die Schutzfunktion nicht mehr auslöst.
Dies kann passieren, wenn eine Person das Schutzfeld passiert.
Wenn eine Person nicht vom Schutzsystem erkannt wird und der Person Gefahren drohen, ist ein automatischer Reset durch Normen verboten.

- Verwenden Sie den externen Reset, um sicherzustellen, dass dieser nur dann erfolgt, wenn eine Person keinen Gefahren ausgesetzt ist.

WARNUNG

Wenn der Automatikmodus-Schutzstopp aktiviert ist, wird im manuellen Modus kein Schutzstopp ausgelöst.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Control-Box-Ausgänge

Alle Sicherheitsausgänge werden im Falle einer Verletzung oder eines Fehlers des Sicherheitssystems LOW. Das bedeutet, dass der Systemstopp-Ausgang einen Stopp einleitet, auch wenn kein Not-Halt ausgelöst wird.
Folgende Sicherheitsfunktionen können Sie für die Ausgangssignale nutzen. Alle Signale werden wieder LOW, wenn der Status, der das HIGH-Signal ausgelöst hat, beendet ist:

[1]Systemstopp	Das Signal ist *LOW*, wenn das Sicherheitssystem ausgelöst wurde und über den Eingang Roboter-Not-Aus oder mittels Not-Aus-Schalter in einen gestoppten Zustand gewechselt hat. Um Blockierungen zu vermeiden, wird kein LOW-Signal ausgegeben, wenn der Notaus-Status durch den Eingang Systemstopps ausgelöst wird.
Roboter bewegt sich	Das Signal ist *LOW* wenn sich der Roboter bewegt, andernfalls HIGH.
Roboter stoppt nicht	Das Signal ist *HIGH*, wenn der Roboter aufgrund einer Notabschaltung oder eines Schutzstopps angehalten wurde oder im Begriff ist, anzuhalten. Ansonsten Logikpegel LOW.
Reduziert	Das Signal ist *LOW*, wenn reduzierte Parameter aktiv sind oder wenn der Sicherheitseingang mit einem reduzierten Eingang konfiguriert und das Signal aktuell LOW ist. Andernfalls ist das Signal HIGH.
Nicht reduziert	Dies ist das Gegenstück zum oben definierten „Reduziert“.
Sicheres Zuhause	Das Signal ist *HIGH*, wenn der Roboterarm in der konfigurierten sicheren Home-Position angehalten wird und sich dort befindet. Andernfalls ist das Signal *LOW*. Dies wird häufig verwendet, wenn UR-Roboter in mobile Roboter integriert sind.
Zustimmschalter gestoppt	Das Signal ist low, wenn ein 3-Stellungs-Stopp aktiv ist, ansonsten high.
Zustimmschalter nicht gestoppt	Das Signal ist low, wenn ein 3-Stellungs-Stopp inaktiv ist, ansonsten high.

HINWEIS

Externe Maschinen, die ihren Notaus-Status über den Systemstopp-Ausgang vom Roboter erhalten, müssen mit der ISO 13850 konform sein. Dies ist insbesondere bei Installationen erforderlich, bei denen der Notaus-Eingang des Roboters mit einer externen Notaus-Vorrichtung verbunden ist. In solchen Fällen wird der Systemstopp-Ausgang HIGH, wenn die externe Not-Aus-Vorrichtung auslöst. Dies bedeutet, dass der Status der Notabschaltung bei der externen Maschine ohne manuelles Eingreifen durch den Roboterbediener zurückgesetzt wird. Um die Sicherheitsnormen zu erfüllen, muss die externe Maschine für einen weiteren Betrieb manuell bedient werden.

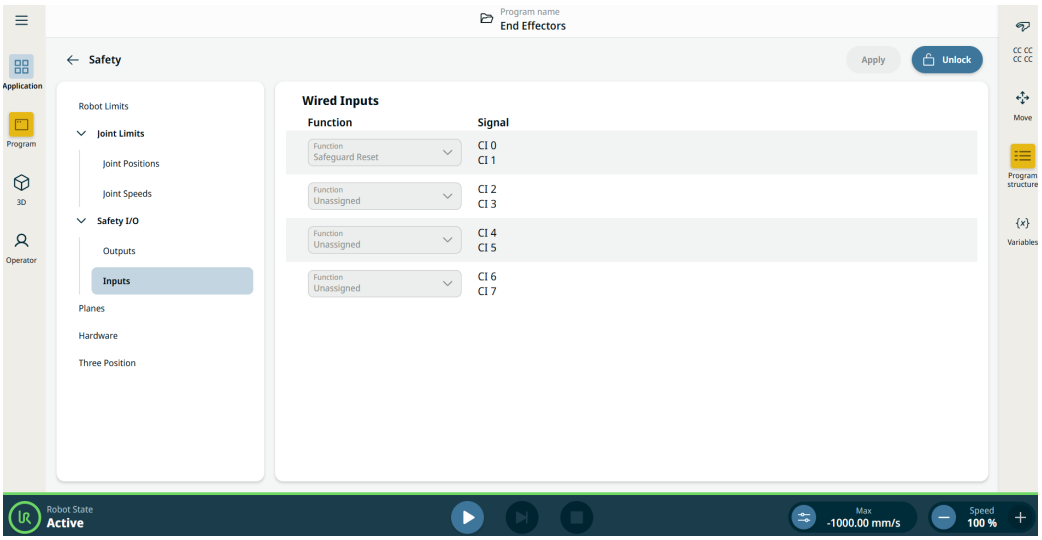
[1]Der Systemstopp war früher als „System-Notabschaltung“ für Universal Robots-Roboter bekannt. PolyScope kann „System-Notabschaltung“ anzeigen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.6.2. E/A-Einstellung

Beschreibung

Auf dem E/A-Einrichtungsbildschirm kann der Benutzer E/A-Signale und Aktionen mit der E/A-Tab-Steuerung definieren. Die Arten von E/A-Signalen sind unter **Eingang** und **Ausgang**aufgeführt.



HINWEIS

Wenn Sie Programme von einem E/A oder Feldbus-Eingang aus starten, kann der Roboter die Bewegung von der aktuellen Position aus beginnen. Es ist keine manuelle Bewegung zum ersten Wegpunkt via PolyScope erforderlich.

Eingänge

1. Wechseln Sie zur Anwendung.
2. Wechseln Sie zu Sicherheit.
3. Tippen Sie auf **Eingänge** im Abschnitt **Sicherheitseingänge**.
4. Entsperren Sie die Einstellungen.
5. Weisen Sie der Signalgruppe eine Funktion zu.

Eine Beschreibung der Sicherheitsfunktion finden Sie in den Sicherheits-E/A-Signalen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Verfügbare Eingangs-Aktionen

Befehl	Aktion
Start	Startet oder setzt das aktuelle Programm bei einer steigenden Flanke fort (nur in der Fernsteuerung aktiviert)
Stopp	Stoppt das aktuelle Programm bei steigender Flanke
Pause	Pausiert das aktuelle Programm an einer ansteigenden Flanke
Freedrive	Wenn der Eingang high ist, wechselt der Roboter zu Freedrive (ähnlich zur **Freedrive**-Schaltfläche). Der Eingang wird ignoriert, wenn andere Bedingungen Freedrive nicht zulassen.

WARNUNG

Wenn der Roboter angehalten wird, während die Eingabeaktion Start verwendet wird, bewegt sich der Roboter langsam zum ersten Wegpunkt des Programms, bevor er dieses Programm ausführt. Wenn der Roboter während der Verwendung der Starteingabeaktion angehalten wird, bewegt sich der Roboter langsam zu der Position, von der aus er angehalten wurde, bevor er dieses Programm wieder aufnimmt.

Ausgänge

1. Wechseln Sie zur Anwendung.
2. Wechseln Sie zu Sicherheit.
3. Tippen Sie auf Ausgänge im Abschnitt Sicherheits-E/A.
4. Entsperren Sie die Einstellungen.
5. Weisen Sie der Signalgruppe eine Funktion zu.

Sie können OSSD für jedes Ausgangssignal aktivieren.
Eine Beschreibung der Sicherheitsfunktion finden Sie in den Sicherheits-E/A-Signalen.

Verfügbare Ausgangs-Aktionen

Aktion	Ausgangszustand	Programmstatus
Niedrig, wenn nicht läuft	Niedrig	Angehalten oder pausiert
Hoch im Stillstand	Hoch	Angehalten oder pausiert
Hoch im Betrieb, niedrig im Stillstand	Niedrig Hoch	Läuft, Angehalten oder pausiert
Niedrig bei ungeplantem Stopp	Niedrig	Programm ungeplant beendet
Niedrig bei ungeplantem Stopp, sonst Hoch	Niedrig Hoch	Programm ungeplant beendet Laufen, angehalten oder angehalten
Kontinuierlicher Puls	Wechselt zwischen hoch und niedrig	Ausführen (Programm anhalten oder stoppen, um den Impulszustand aufrechtzuerhalten)

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Ursache der Programmbeendigung

Ein außerplanmäßiger Programmabbruch kann aus einem der unten aufgeführten Gründe erfolgen:

- Roboter-Stopp
- Fehler
- Verstoß
- Laufzeitausnahme

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.6.3. Verwenden von E/A für die Modusauswahl

Beschreibung

Der Roboter kann so konfiguriert werden, dass er zwischen den Betriebsmodi umschaltet, ohne das Teach-Pendant zu verwenden. Dies bedeutet, dass die Verwendung des TP beim Wechsel vom Automatikmodus in den manuellen Modus oder vom manuellen Modus in den Automatikmodus nicht erlaubt ist.

Das Umschalten der Modi ohne die Verwendung des Teach-Pendants erfordert eine Sicherheits-E/A-Konfiguration und ein sekundäres Gerät als Moduswähler.

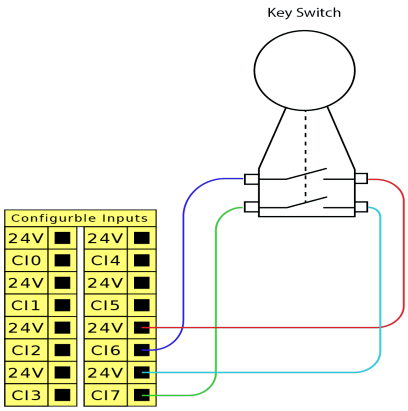
Moduswähler

Der Moduswähler kann ein Schlüsselschalter mit redundanter elektrischer Anordnung oder mit Signalen von einer dedizierten Sicherheits-SPS sein.

Verwenden des Moduswählers

Die Verwendung des Moduswählers, z. B. eines Schlüsselschalters, verhindert, dass der TP zum Umschalten zwischen den Modi verwendet wird.

1. Schließen Sie Ihren Moduswähler an die Eingänge an, wie in der Abbildung unten gezeigt.
2. Stellen Sie sicher, dass der Moduswähler korrekt angeschlossen und konfiguriert ist.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

So konfigurieren Sie die angeschlossenen Sicherheitseingänge

Die Konfiguration der Sicherheitseingänge für die sekundäre Geräteverbindung erfordert das Entsperren des Sicherheits-E/A-Bildschirms.

1. Tippen Sie im Navigationsmenü auf **Anwendung**.
2. Wählen Sie **Sicherheit** und tippen Sie auf **Entsperren**.

   Wenn Sie dazu aufgefordert werden, geben Sie Ihr Passwort ein, um den Sicherheitsbildschirm zu entsperren.

   Wenn Sie zuvor kein Passwort festgelegt haben, verwenden Sie das Standardpasswort: `ursafe`.
3. Wählen Sie unter Sicherheits-E/A **Eingänge**.
4. Wählen Sie eines der Eingangssignale aus, indem Sie auf eine der Dropdown-Optionen Eingang tippen.
5. Wählen Sie in der Dropdown-Liste **Betriebsmodus**.
6. Tippen Sie **Übernehmen** und erlauben Sie den Neustart des Roboters.
7. Tippen Sie auf **Sicherheitskonfiguration bestätigen**.

   Sie können jetzt nur noch das Sekundärgerät verwenden, um zwischen den Betriebsmodi zu wählen und/oder zu wechseln.

Sobald der Eingang dem sekundären Gerät zugeordnet ist, wird das Umschalten der Modi über das TP deaktiviert. Wenn versucht wird, das TP zu verwenden, um den Modus zu wechseln, erscheint eine Meldung, die bestätigt, dass das TP nicht verwendet werden kann, um den Betriebsmodus zu ändern.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

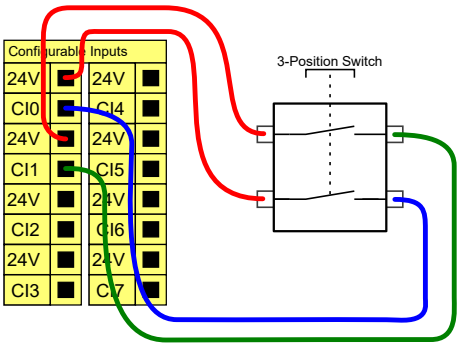
8.6.4. Drei-Stellungs-Zustimmschalter

Beschreibung

Der Roboter ist mit einem Drei-Stellungs-Zustimmschalter (3PE-Teach-Pendant) ausgestattet.
Die Control-Box unterstützt die folgenden Gerätekonfigurationen:

- 3PE-Teach-Pendant
- Externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter
- Externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter und 3PE-Teach-Pendant

Die folgende Abbildung zeigt, wie ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter angeschlossen wird.



Hinweis: Die beiden Eingangskanäle für den dreistufigen Zustimmschalter haben eine Abweichungstoleranz von 1 Sekunde.

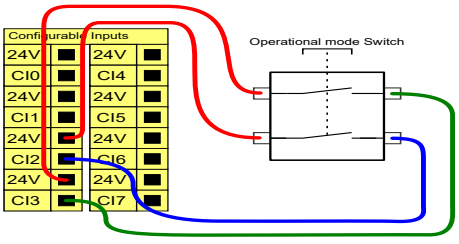
HINWEIS

Das Sicherheitssystem des UR-Roboters unterstützt nicht mehrere externe dreistufige Zustimmschalter.

Betriebsmodus-Schalter

Die Verwendung eines dreistufigen Zustimmschalters erfordert die Verwendung eines Betriebsmodus-Schalters.

Die Abbildung unten zeigt einen Betriebsmodus-Schalter.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.7. Digital-E/A für allgemeine Zwecke

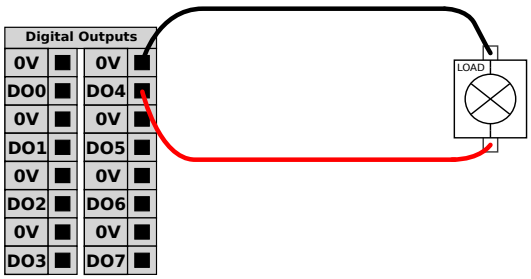
Beschreibung

Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

Digital-E/A für allgemeine Zwecke

Dieser Abschnitt beschreibt die allgemeinen 24 V E/A (graue Klemmen) und die nicht fest als Sicherheits-E/A konfigurierten aber konfigurierbaren E/A (gelbe Klemmen mit schwarzer Schrift).

Die allgemeinen E/A können für die direkte Steuerung von Geräten wie pneumatischen Relais oder für die Kommunikation mit einer SPS verwendet werden. Alle Digitalausgänge können automatisch deaktiviert werden, wenn die Programmausführung gestoppt wird. In diesem Modus ist der Ausgang immer LOW, wenn kein Programm läuft. Beispiele dafür finden Sie in den folgenden Unterabschnitten.
In den Beispielen werden reguläre Digitalausgänge verwendet. Solange er nicht für eine Sicherheitsfunktion konfiguriert werden soll, kann jeder beliebige konfigurierbare Ausgang verwendet werden.

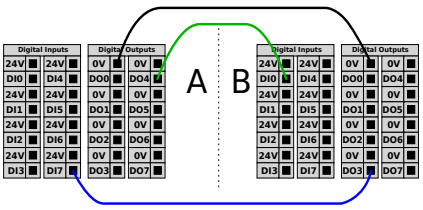


Dieses Beispiel zeigt die Steuerung einer Last über einen Digitalausgang, wenn angeschlossen.

Dieses Beispiel zeigt, wie eine einfache Taste mit einem digitalen Eingang verbunden wird.

Kommunikation mit anderen Maschinen oder einer SPS

Der digitale E/A kann verwendet werden, um mit anderen Geräten zu kommunizieren, sofern ein gemeinsamer GND (0V) besteht und die Maschine PNP-Technologie verwendet, siehe unten.



HINWEIS

Verwenden Sie abgeschirmte Kabel um digitale E/As zu verbinden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.7.1. EIN-/AUS-Fernsteuerung

Beschreibung

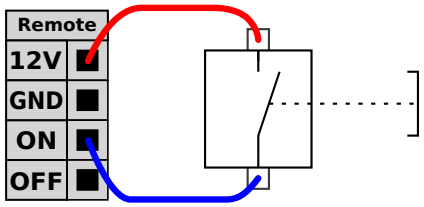
Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung kann verwendet werden, um die Control-Box ein- und auszuschalten, ohne das Teach-Pendant zu verwenden. Verwendet wird sie in der Regel dann, wenn

- Wenn das Teach Pendant nicht verfügbar ist.
- eine SPS-Anlage die volle Kontrolle benötigt
- mehrere Roboter gleichzeitig ein- oder ausgeschaltet werden müssen.

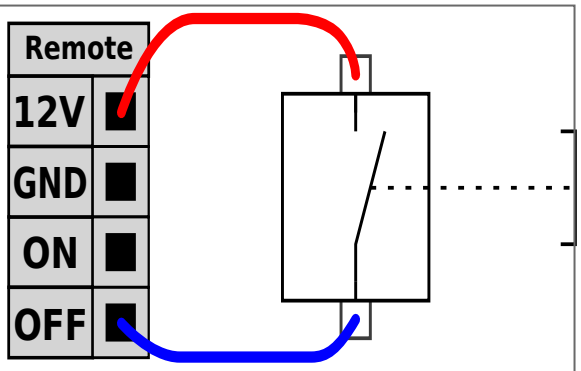
Fernsteuerung

Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung bietet eine 12-V-Hilfsstromversorgung, die aktiv bleibt, wenn die Control-Box ausgeschaltet wird. Der **EIN**-Eingang ist nur für kurzzeitige Aktivierung gedacht und funktioniert in der gleichen Weise wie der **Power**-Knopf. Der **AUS**-Eingang kann nach Belieben gedrückt gehalten werden. Verwenden Sie eine Software-Funktion, um Programme automatisch zu laden und zu starten.
Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
[12V - GND]	Spannung	10	12	13	V
[12V - GND]	Strom	-	-	100	mA
[EIN / AUS]	Inaktive Spannung	0	-	0,5	V
[EIN / AUS]	Aktive Spannung	5	-	12	V
[EIN / AUS]	Eingangsstrom	-	1	-	mA
[EIN]	Einschaltzeit	200	-	600	ms



Dieses Beispiel zeigt, wie eine Remote-**AN**-Taste angeschlossen wird.



Dieses Beispiel zeigt, wie eine Remote-**AUS**-Taste angeschlossen wird.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

VORSICHT

Wenn Sie die Einschalttaste gedrückt halten, schalten Sie die Control-Box AUS, ohne zu speichern.

- Halten Sie den **EIN**-Eingang oder den **POWER**-Knopf nicht gedrückt, ohne vorher zu speichern.
- Verwenden Sie den **AUS**-Eingang zum Ausschalten per Fernsteuerung, um das Speichern von Dateien und das problemlose Herunterfahren der Control-Box zu ermöglichen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8.8. Analog-E/A für allgemeine Zwecke

Beschreibung

Die Analog-E/A-Schnittstelle ist die grüne Klemme. Sie wird verwendet, um die Spannung (0 – 10V) oder den Strom (4 – 20 mA) von und zu anderen Geräten auszugeben oder zu erfassen.
Um höchste Genauigkeit zu erreichen, wird Folgendes empfohlen.

- Verwenden Sie die AG-Klemme, die dem E/A am nächsten liegt. Das Paar teilt sich einen gemeinsamen Modus-Filter.
- Verwenden Sie den gleichen GND (0V) für Geräte und die Control-Box. Der Analog E/A ist nicht galvanisch von der Control-Box getrennt.
- Verwenden Sie ein abgeschirmtes Kabel. Schließen Sie die Schirmung an den GND-Anschluss der Klemme **SPANNUNG** an.
- Verwenden Sie Geräte im Strommodus. Stromsignale sind weniger anfällig für Störungen.

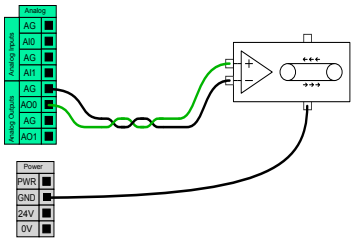
Elektrische Spezifikationen

In der GUI können Sie den Eingangsmodus wählen. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

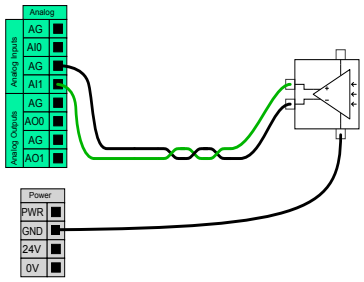
Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Analogeingang im Strommodus					
[AIx – AG]	Strom	4	-	20	mA
[AIx – AG]	Widerstand	-	20	-	Ohm
[AIx – AG]	Auflösung	-	12	-	Bit
Analogeingang im Spannungsmodus					
[AIx – AG]	Spannung	0	-	10	V
[AIx – AG]	Widerstand	-	10	-	kOhm
[AIx – AG]	Auflösung	-	12	-	Bit
Analogausgang im Strommodus					
[AOx – AG]	Strom	4	-	20	mA
[AOx – AG]	Spannung	0	-	24	V
[AOx – AG]	Auflösung	-	12	-	Bit
Analogausgang im Spannungsmodus					
[AOx – AG]	Spannung	0	-	10	V
[AOx – AG]	Strom	-20	-	20	mA
[AOx – AG]	Widerstand	-	1	-	Ohm
[AOx – AG]	Auflösung	-	12	-	Bit

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Analogausgang und Analogeingang



Dieses Beispiel zeigt, wie ein Fließband mit einem analogen Drehzahl-Steuerungseingang gesteuert werden kann.



Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines Analogsensors.

8.9. Remote-Modus in der Sicherheitsübersicht

Beschreibung Wenn der Remote-Modus aktiviert ist, können externe Geräte eine Verbindung zu wichtigen Diensten wie der primären Schnittstelle herstellen.

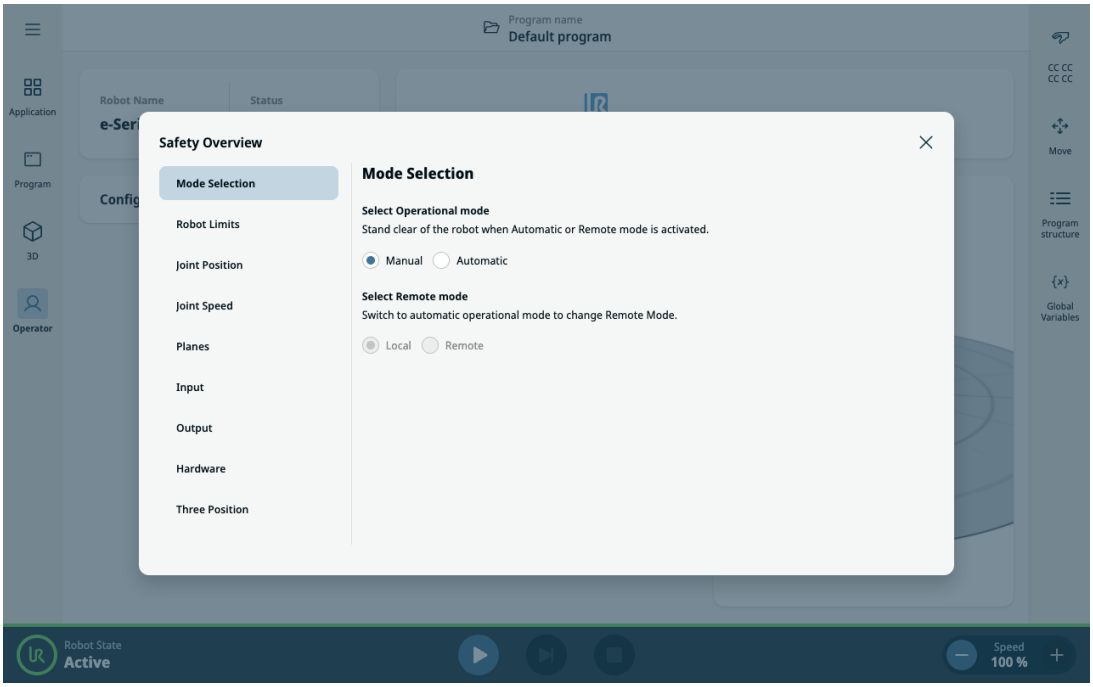
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

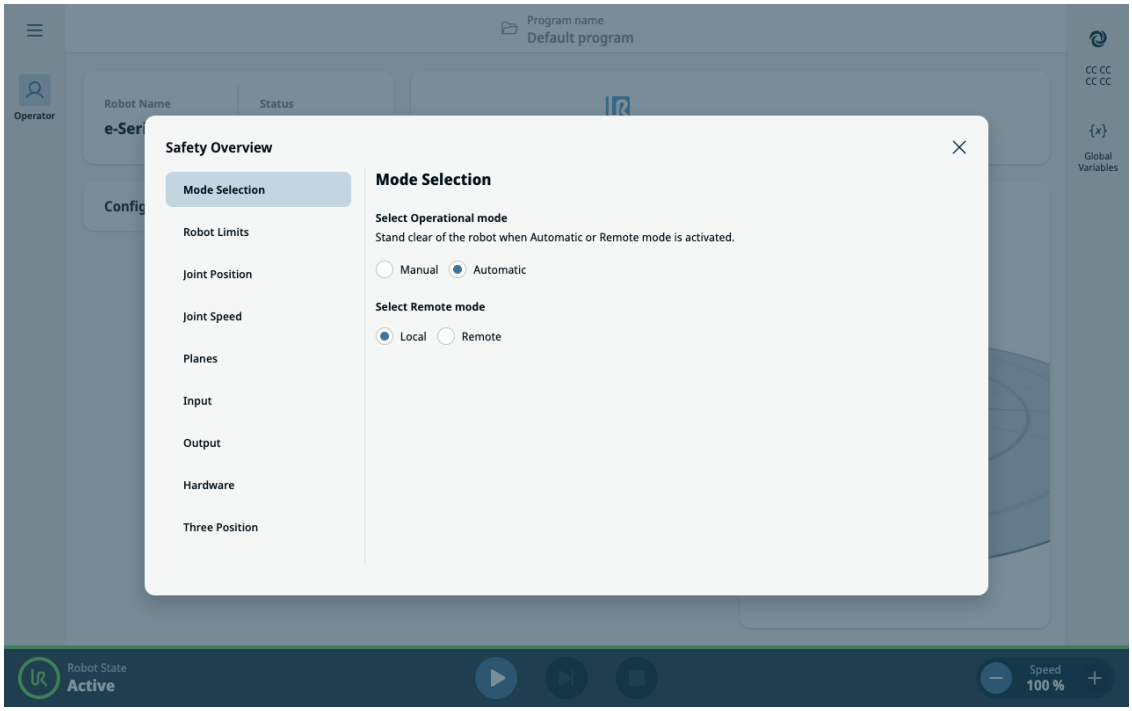
Der Remote-Modus kann über einen speziellen Schalter im Dialogfeld Sicherheitsübersicht umgeschaltet werden.

1. Wechseln Sie zur Sicherheitsübersicht im Hauptbildschirm.
2. Klicken Sie auf Modusauswahl.
3. Sie können nun Automatisch und dann Remote auswählen.

„Lokal“ ist standardmäßig eingestellt.
„Remote" ist nur aktiv, wenn sich die Anwendung im Automatikmodus befindet.

Zugriff umschalten

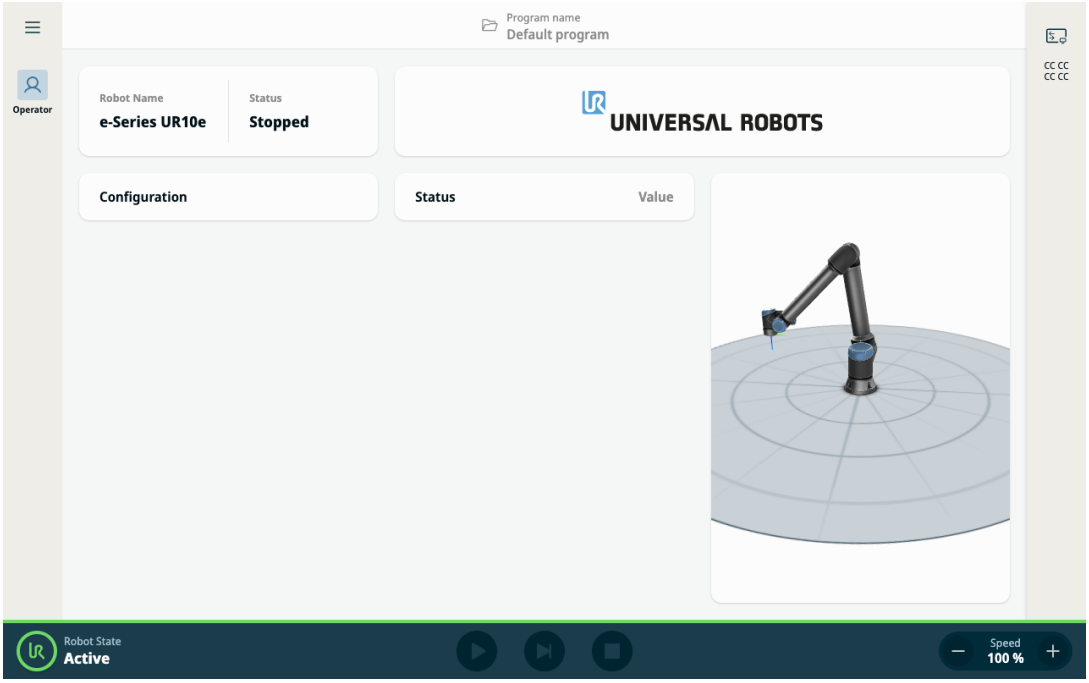




Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

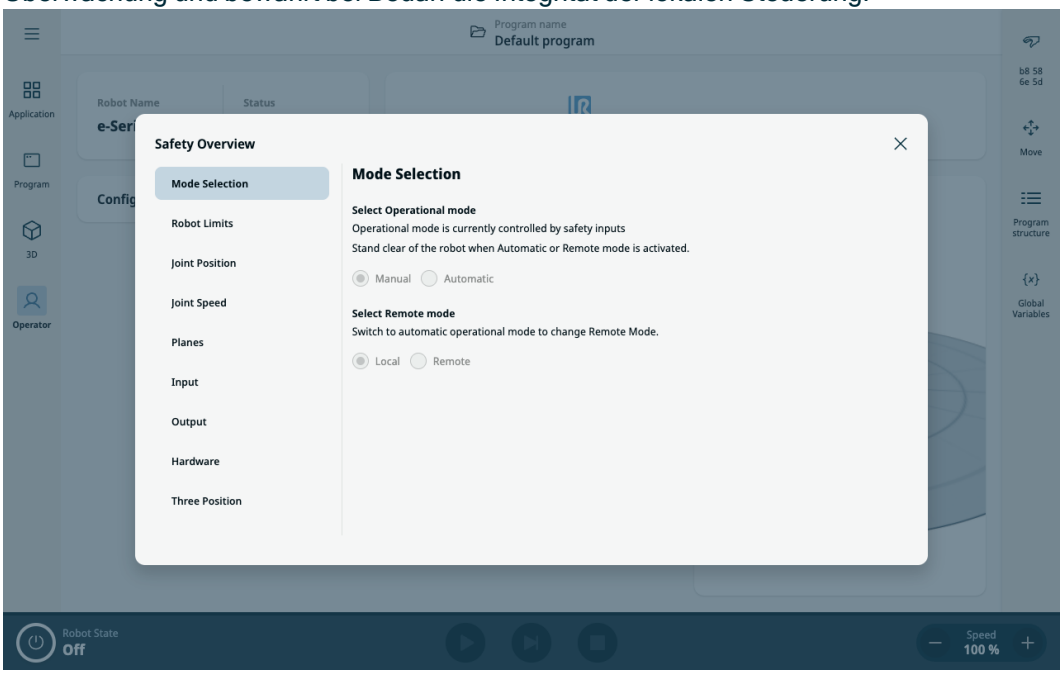
Sichere Sperre

Im Remote-Modus wechselt die PolyScope X-Schnittstelle in einen sicheren, schreibgeschützten Zustand. Alle Bearbeitungs- und Steuerungsaktionen sind deaktiviert, und nur der Bedienerbildschirm bleibt im schreibgeschützten Modus zugänglich. Zusätzlich wird ein Remote-Modus-Symbol über der Sicherheitsprüfsumme angezeigt, um deutlich anzuzeigen, dass sich das System unter Remote-Überwachung befindet.



E/A-gesteuerte Sicherheit

Falls der Betriebsmodus des Roboters von einem E/A-Signal gesteuert wird, schaltet das Umschalten in den manuellen Modus über E/A automatisch vom Remote-Modus zurück in den lokalen Modus.
Diese Funktion gewährleistet eine sichere und strukturierte Umgebung für die Remote-Überwachung und bewahrt bei Bedarf die Integrität der lokalen Steuerung.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9. Endeffektor-Integration

Beschreibung Der Endeffektor kann in diesem Handbuch auch als Werkzeug und Werkstück bezeichnet werden.

HINWEIS

UR stellt die Dokumentation für den Endeffektor bereit, der in den Roboterarm integriert werden soll.

- Beziehen Sie sich für die Montage und den Anschluss auf die Dokumentation, die für den Endeffektor bzw. das Werkzeug/Werkstück spezifisch ist.

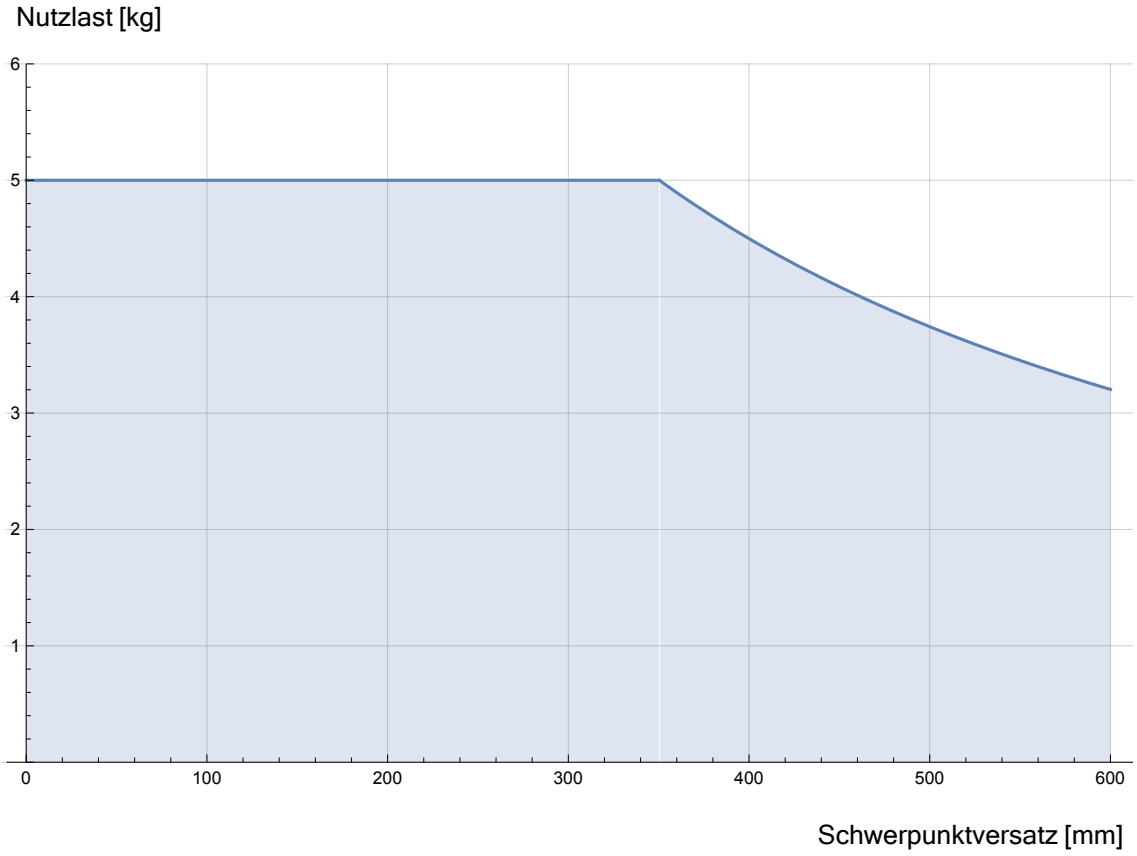
9.1. Maximale Nutzlast

Beschreibung Die Nennnutzlast des Roboterarms hängt vom Schwerpunktsversatz der Nutzlast ab, wie unten gezeigt. Der Versatz des Schwerpunktes ist definiert als der Abstand von der Mitte des Werkzeugflanschs bis zum Schwerpunkt der angehängten Nutzlast.

Der Roboterarm kann einen langen Schwerpunktversatz aufnehmen, wenn die Nutzlast unter dem Werkzeugflansch platziert wird. Berücksichtigen Sie beispielsweise bei der Berechnung der Nutzlastmasse in einer Pick-and-Place-Anwendung sowohl den Greifer als auch das Werkstück.

Die Beschleunigungskapazität des Roboters kann reduziert werden, wenn der Schwerpunkt der Nutzlast die Reichweite und Nutzlast des Roboters überschreitet. Die Reichweite und Nutzlast Ihres Roboters können Sie in den technischen Spezifikationen überprüfen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.



Das Verhältnis zwischen der bewerteten Nutzlast und dem Schwerpunktversatz.

Trägheit der Nutzlast

Sie können Nutzlasten mit hoher Trägheit konfigurieren, wenn die Nutzlast richtig eingestellt ist.
Die Steuerungssoftware passt die Beschleunigungen automatisch an, wenn die folgenden Parameter richtig konfiguriert sind:

- Nutzlastmasse
- Schwerpunkt
- Trägheit

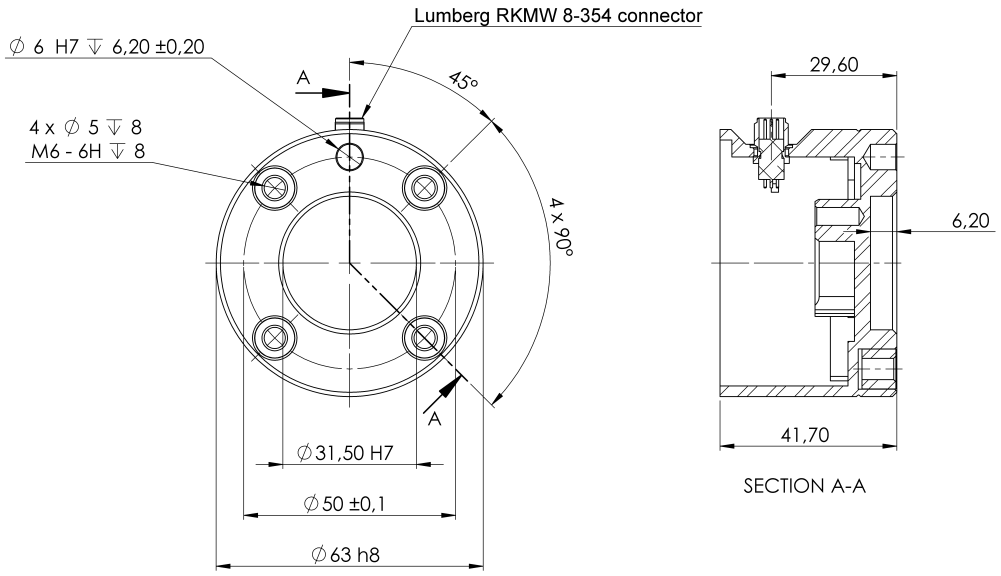
Sie können URSim verwenden, um die Beschleunigungen und Zykluszeiten der Roboterbewegungen mit einer bestimmten Nutzlast zu evaluieren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.2. Sicherungswerkzeug

Beschreibung

Das Werkzeug oder Werkstück wird am Werkzeug-Ausgangsflansch (ISO) an der Spitze des Roboters befestigt.



Abmessungen und ein Lochbild des Werkzeugflanschs. Alle Maße sind in Millimetern angegeben.

Leistungs-Werkzeugflansch

Der Werkzeugausgangsflansch (ISO 9409-1) befindet sich an der Stelle, an der das Werkzeug an der Spitze des Roboters montiert wird.

- ISO 9409-1-50-4-M6 für kleine Roboterarme
- ISO 9409-1-80-6-M8 für große Roboterarme

Empfohlen wird die Verwendung eines radialen Langlochs für den Positionierungsstift, um eine übermäßige Krafteinwirkung zu vermeiden und dennoch eine genaue Positionierung einzuhalten.

VORSICHT

Sehr lange M6-Schrauben können Druck auf den Boden des Werkzeugflanschs ausüben und einen Kurzschluss im Roboter verursachen.

- Verwenden Sie zur Montage des Roboterwerkzeugs keine Schrauben, die länger als 8 mm sind.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Wenn Sie die Schrauben nicht richtig festziehen, kann es durch einen Verlust des Adapterflansches und/oder Endeffektors zu Verletzungen kommen.

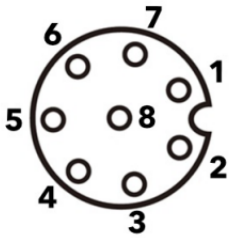
- Vergewissern Sie sich, dass das Werkzeug ordnungsgemäß und sicher festgeschraubt ist.
- Vergewissern Sie sich, dass das Werkzeug so konstruiert ist, dass es keine Gefährdung darstellt, indem sich beispielsweise unerwartet ein Teil löst.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.3. Werkzeug E/A

Werkzeuganschluss

Der unten abgebildete Werkzeuganschluss liefert Strom- und Steuersignale für die an einem bestimmten Roboterwerkzeug verwendeten Greifer und Sensoren. Der Werkzeuganschluss hat acht Löcher und befindet sich neben dem Werkzeugflansch am Handgelenk 3.
Die acht Drähte im Inneren des Steckers besitzen verschiedene Funktionen, wie in der Tabelle unten aufgeführt:

	Pin #	Signal	Beschreibung
	1	AI0 / RS485-	Analog Ein 0 oder RS485-
	2	AI1 / RS485+	Analog Ein 1 oder RS485+
	3	TO0/PWR	Digitalausgäng 0 or 0V/12V/24V
	4	TO1/GND	Digitalausgänge 1 oder Erdung
	5	SPANNUNG	0V/12V/24V
	6	TI0	Digitaleingänge 0
	7	TI1	Digitaleingänge 1
	8	GND	Erdung

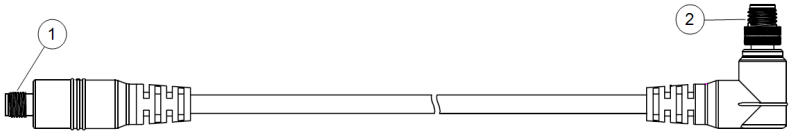
HINWEIS

Der Werkzeuganschluss muss manuell bis auf ein Maximum von 0,4 Nm angezogen werden.

Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Werkzeugkabeladapter

Der Werkzeugkabeladapter ist ein elektronisches Zubehör, das die Kompatibilität zwischen dem Werkzeug-E/A und den Werkzeugen der e-Series ermöglicht.



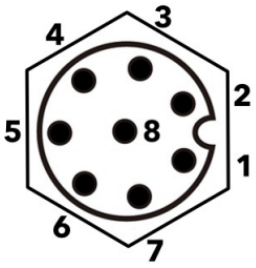
1 Wird mit Werkzeug/Endeffektor verbunden.
2 Wird mit dem Roboter verbunden.

WARNUNG

Der Anschluss des Werkzeugkabeladapters an einen eingeschalteten Roboter kann zu Verletzungen führen.

- Schließen Sie den Adapter an das Werkzeug bzw. den Endeffektor an, bevor Sie den Adapter an den Roboter anschließen.
- Schalten Sie den Roboter nicht ein, wenn der Werkzeugkabeladapter nicht an das Werkzeug bzw. den Endeffektor angeschlossen ist.

Die acht Drähte im Inneren des Werkzeugkabeladapters besitzen verschiedene Funktionen, wie in der Tabelle unten aufgeführt:



Pin #	Signal	Beschreibung
1	AI0 / RS485+	Analog Ein 0 oder RS485+
2	AI1 / RS485-	Analog Ein 1 oder RS485-
3	TI1	Digitaleingänge 1
4	TI0	Digitaleingänge 0
5	SPANNUNG	0V/12V/24V
6	TO1/GND	Digitalausgänge 1 oder Erdung
7	TO0/PWR	Digitalausgäng 0 or 0V/12V/24V
8	GND	Erdung

ERDUNG

Der Werkzeugflansch ist mit GND (Erdung) verbunden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.3.1. Spezifikationen für die Werkzeug-E/A-Installation

Beschreibung

Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben. Gehen Sie zum Tool-E/A im Installations-Tab, um die interne Spannungsversorgung auf 0 V, 12 V oder 24 V einzustellen.

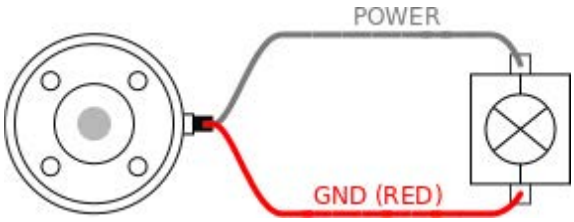
Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Versorgungsspannung im 24-V-Modus	23,5	24	24,8	V
Versorgungsspannung im 12-V-Modus	11,5	12	12.5	V
Versorgungsstrom (Einzel-Pol)*	-	1000	2000**	mA
Versorgungsstrom (Zwei-Pol)*	-	1500	2000**	mA
Kapazitive Versorgungslast	-	-	8000***	uF

* Es wird dringend empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden.
** Spitzenwert für max. 1 Sekunde, Einschaltdauer max.: 10 %. Der durchschnittliche Strom über 10 Sekunden darf den typischen Strom nicht überschreiten.
*** Wenn die Stromversorgung des Werkzeugs aktiviert wird, beginnt eine 400 ms lange Softstartzeit, die es ermöglicht, beim Start eine kapazitive Last von 8000 uF an die Stromversorgung des Werkzeugs anzuschließen. Das Anbinden einer kapazitiven Last im laufenden Betrieb ist nicht erlaubt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.3.2. Werkzeugstromversorgung

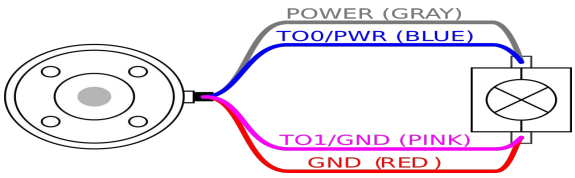
Beschreibung Zugriff auf Werkzeug-E/A im Tab „Installation“



Doppel-Pin Stromversorgung

Im Doppelkontaktnetzstecker-Modus kann der Ausgangsstrom wie unter Werkzug-E/A angegeben erhöht werden.

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Wählen Sie in der Liste links **Allgemein**.
3. Tippen Sie auf **Werkzeug E/A** und wählen Sie die Option **Doppel-Pin-Strom**.
4. Schließen Sie die Kabel Energie (grau) an TO0 (blau) und Erdung (rot) an TO1 (rosa) an.



HINWEIS

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, wird die Spannung für beide Spannungspole auf 0V gesetzt (Spannungsversorgung abgeschaltet).

9.3.3. Digitaleingänge des Werkzeugs

Beschreibung Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

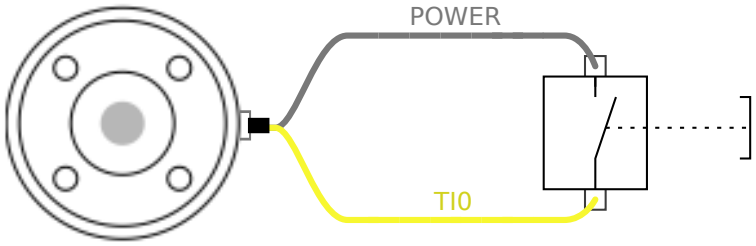
Tabelle

Die Digitaleingänge sind als PNP mit schwachen Pulldown-Widerständen implementiert. Dies bedeutet, dass ein potentialfreier Eingang immer einen niedrigen Wert anzeigt. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung	-0,5	-	26	V
Logischer Pegel LOW	-	-	2,0	V
Logischer Pegel HIGH	5,5	-	-	V
Eingangswiderstand	-	47 k	-	Ω

Verwenden der digitalen Werkzeugeingänge

Dieses Beispiel zeigt den Anschluss einer einfachen Taste.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.3.4. Digitalausgänge des Werkzeugs

Beschreibung

Digitalausgänge unterstützen drei verschiedene Modi:

Betriebsart	Aktiv	Inaktiv
Sinking (NPN)	Niedrig	Öffnen
Sourcing (PNP)	Hoch	Öffnen
Drücken / Ziehen	Hoch	Niedrig

Gehen Sie zum Werkzeug E/A im Installations-Tab, um den Ausgangsmodus je Pin zu konfigurieren. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben:

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Spannung, wenn offen	-0,5	-	26	V
Spannung beim Sinking 1 A	-	-	0,09	V
Strom bei Sourcing/Sinking, kontinuierlich	0	-	600	mA
Strom bei Sourcing/Sinking, Spitzenwert	0	-	1000*	mA
Strom durch GND, Dauerstrom	0	-	2000	mA
Strom durch GND, Spitzenwert	0	-	3000*	mA

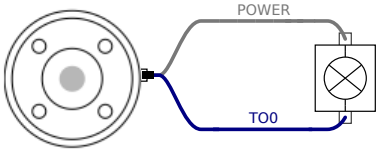
* Spitzenwert für maximal 1 Sekunde, Zyklus maximal: 10 %. Der Durchschnittsstrom über 10 Sekunden darf den Dauerstrom nicht überschreiten.

VORSICHT

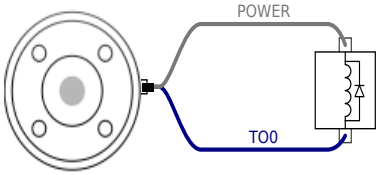
Die digitalen Ausgänge des Tools sind nicht strombegrenzt. Das Überschreiben der angegebenen Daten kann zu dauerhaften Schäden führen.

Verwendung der digitalen Ausgänge des Werkzeugs

Dieses Beispiel veranschaulicht das Einschalten einer Last über die interne 12-V- oder 24-V-Stromversorgung. Die Ausgangsspannung auf der Registerkarte „I/O“ muss definiert werden. Zwischen dem POWER-Anschluss und dem Abschirmungs-/Masseanschluss liegt Spannung an, auch wenn die Last ausgeschaltet ist.



Beim Anschluss induktiver Lasten muss eine Schutzdiode verwendet werden, wie unten dargestellt.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

9.3.5. Analoge Werkzeugeingänge

Beschreibung

Die Werkzeug-Analogeingänge sind nicht differenziell und können zu Spannung (0 bis 10 V) oder Strom (4 bis 20 mA) im Tab „E/A“ eingestellt werden. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung im Spannungsmodus	-0,5	-	26	V
Eingangswiderstand im Bereich 0V bis 10V	-	10,7	-	kΩ
Auflösung	-	12	-	Bit
Eingangsspannung im Strommodus	-0,5	-	5,0	V
Eingangsstrom im Strommodus	-2,5	-	25	mA
Eingangswiderstand im Bereich 4 mA bis 20 mA	-	182	188	Ω
Auflösung	-	12	-	Bit

Zwei Beispiele für die Verwendung eines Digitaleingangs finden Sie im folgenden Unterabschnitt.

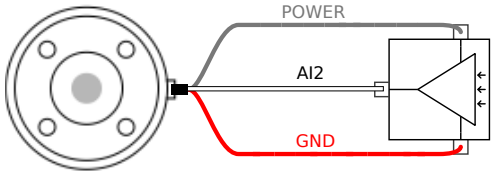
Vorsicht

VORSICHT

Analogeingänge sind im Strommodus nicht gegen Überspannung geschützt. Ein Überschreiten des in den elektrischen Spezifikationen angegebenen Grenzwertes kann zu dauerhafter Beschädigung am Eingang führen.

Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, nicht differenziell

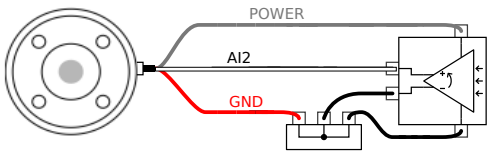
Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors mit einem nicht differenziellen Ausgang. Der Sensorausgang kann entweder Strom oder Spannung sein, solange der Eingangsmodus dieses Analogeingangs auf der Registerkarte E/A gleich eingestellt ist.
Hinweis: Sie können überprüfen, ob ein Sensor mit Spannungsausgang den Innenwiderstand des Werkzeugs steuern kann, oder die Messung ist möglicherweise ungültig.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, differenziell

Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors an einem differenziellen Ausgang. Verbinden Sie den negativen Ausgang mit der Erdung (0V); die Funktionsweise gleicht der eines nicht differenziellen Sensors.



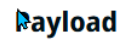
9.4. Nutzlast festlegen

Beschreibung

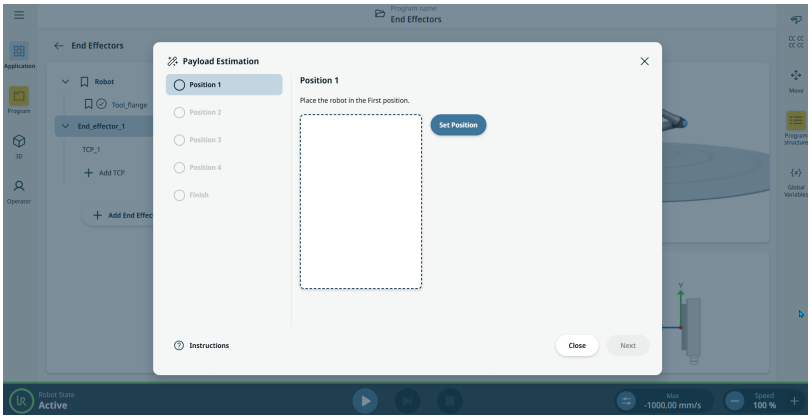
Mit dem neuen Assistenten zur Nutzlastberechnung kann der Roboter den Anwender dabei unterstützen, die richtige Nutzlast und den Masseschwerpunkt (CoG) eines Werkstücks festzulegen, beispielsweise eines Werkzeugs oder einer Kombination von Anbauteilen am Werkzeugflansch.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

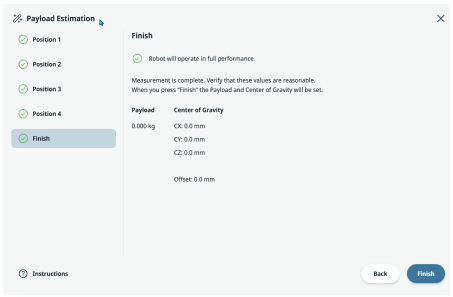
Assistent für Nutzlast und Masseschwerpunkt

1. Tippen Sie im linken Bereich auf „End_effector_1“.
2. Tippen Sie im zentralen Bedienfeld auf das Symbol für den Assistenten für die Nutzlast , 

woraufhin der Popup-Bildschirm „Nutzlastschätzung“ angezeigt wird.



3. Indem der Benutzer dem Roboter vier verschiedene Positionen beibringt, kann dieser die Masse der Nutzlast und den Masseschwerpunkt automatisch abschätzen. Im letzten Schritt des Assistenten wird angezeigt, ob die berechnete Nutzlastmasse oder die Kombination aus Nutzlastmasse und Masseschwerpunktversatz zu einer verminderten Roboterleistung führen kann.



Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Wie im TCP-Positionsassistenten wird der Benutzer darüber informiert, wenn Positionen neu eingelernt werden müssen, da die eingelernten Positionen nicht ausreichend vielfältig sind.
Ein Popup-Fenster mit Anweisungen kann jederzeit geöffnet werden, genau wie bei den TCP-Assistenten.

HINWEIS

Folgen Sie diesen Leitlinien, um die besten Ergebnisse bei der Schätzung der Nutzlast zu erhalten:

- Achten Sie darauf, dass die vier TCP-Positionen so unterschiedlich wie möglich voneinander sind
- Führen Sie die Messungen innerhalb kurzer Zeit durch
- Vermeiden Sie das Ziehen an dem Werkzeug und/oder der angehängten Nutzlast vor und während der Schätzung
- Robotermontage und -winkel müssen in der Installation richtig definiert werden

Umbenennen, Duplizieren und Löschen von Nutzlasten

Sie können die Konfiguration einer neuen Nutzlast mit den folgenden Aktionen beginnen:

- Tippen Sie auf , um eine Nutzlast umzubenennen.
- Tippen Sie auf , um eine Nutzlast zu duplizieren.
- Tippen Sie auf , um eine ausgewählte Nutzlast zu löschen. Sie können die letzte Nutzlast nicht entfernen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

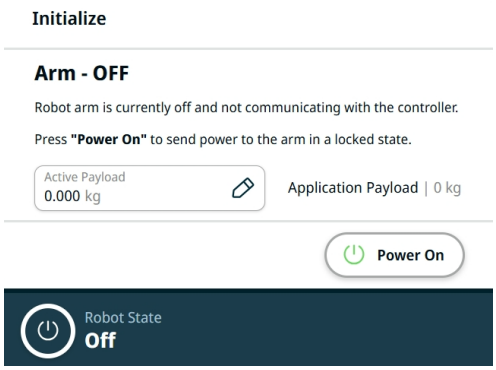
9.4.1. Sicheres Einstellen der aktiven Nutzlast

Aktive Nutzlast überprüfen

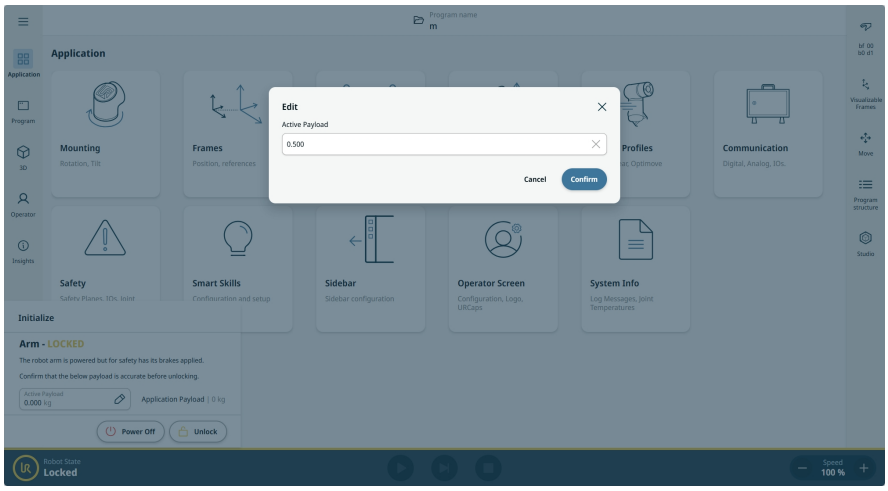
Mit dem Roboterarm wird das Bremssystem entlastet, sodass Sie den Roboterarm bewegen und PolyScope X verwenden können. Bevor Sie den Roboterarm einschalten, müssen Sie sicherstellen, dass die richtige aktive Nutzlast konfiguriert ist.

1. Überprüfen Sie den **Roboterstatus** in der Fußzeile des Bildschirms.

   Befindet sich das **System im Zustand „Not-Halt“**, halten Sie den Schalter für Not-Halt gedrückt und drehen Sie ihn, um das System zurückzusetzen. Der Arm befindet sich dann im **Aus-Zustand**.
2. Verlassen Sie die Reichweite (den Arbeitsraum) des Roboterarms.
3. Tippen Sie auf die **Ein-/Aus** -Schaltfläche auf dem Bildschirm.



4. Tippen Sie im Feld **„Initialisieren“ auf „Einschalten“**. Bei einem neuen Roboter oder beim ersten Start nach einem Software-Update kann der Dialog **„Firmware** wird aktualisiert“ erscheinen. Sobald die Aktualisierung der Firmware des Roboterarms abgeschlossen ist, wechselt der Status des Roboters zu **„Gesperrt“**.
5. Bestätigen Sie unter **Aktive Nutzlast** das Nutzlast-Gewicht.
6. Tippen Sie auf das Feld **„Active Nutzlast“** - daraufhin erscheint im Hauptbildschirm ein **Bearbeitungsfeld**.
7. Geben Sie Ihre aktive Nutzlast ein und tippen Sie **auf „Bestätigen“**.



Sie können nun die **Bremsen lösen** und den Roboterarm bewegen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10. Sicherheitskonfiguration

BeschreibungDieser Abschnitt beschreibt die Sicherheitskonfiguration, welche im Tab Anwendung möglich ist.

10.1. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen

Beschreibung	Roboter von Universal Robots sind mit einer Reihe von eingebauten Sicherheitsfunktionen sowie Sicherheits-E/A und digitalen/analogen Steuersignalen von oder zur elektrischen Schnittstelle ausgestattet, die zum Anschließen an andere Geräte und zusätzliche Schutzgeräte dienen. Jede Sicherheitsfunktion und Schnittstelle wird gem. EN ISO13849-1 überwacht. Die Überwachung dieser Funktionen geschieht mit Performance Level d (PLd) in einer Kategorie 3-Architektur.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Die Verwendung von Sicherheitskonfigurationsparametern, die sich von den für die Risikominderung erforderlichen Parametern unterscheiden, kann dazu führen, dass Gefahren nicht vernünftig beseitigt oder Risiken nicht ausreichend reduziert werden.

- Vergewissern Sie sich, dass Werkzeuge und Greifer korrekt angeschlossen sind, um Gefahren durch Stromunterbrechungen zu vermeiden.

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Programmier- und/oder Verdrahtungsfehler können dazu führen, dass die Spannung von 12 V auf 24 V wechselt, was zu Brandschäden an Geräten führen kann.

- Vergewissern Sie sich, dass Sie 12 V verwenden, und gehen Sie mit Vorsicht vor.

HINWEIS

- Die Verwendung und Konfiguration von Sicherheitsfunktionen und Schnittstellen müssen die Verfahren zur Risikobeurteilung für jede Roboteranwendung berücksichtigen.
- Die Nachlaufzeit muss bei der Risikobewertung für Anwendungen berücksichtigt werden.
- Erkennt der Roboter einen Fehler im Sicherheitssystem (z. B. ein durchtrenntes Kabel im Notabschaltung-Stromkreis oder eine überschrittene Sicherheitsgrenze), so wird ein Stopp der Kategorie 0 eingeleitet.

HINWEIS

Anbaugeräte sind durch das UR-Sicherheitssystem nicht geschützt. Die Wirkungsweise eines Anbaugerätes und/oder dessen Verbindungskabel wird nicht überwacht.

10.1.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen

Beschreibung

Die Sicherheitsfunktionen in Robotern von Universal Robots (wie unten aufgeführt) sind dafür zuständig, das Robotersystem zu steuern, d. h. den Roboter inkl. des Werkzeugs/Endeffektors. Die Roboter-Sicherheitsfunktionen dienen dazu, Risiken durch das Robotersystem anhand der Risikobewertung zu verringern. Positionen und Geschwindigkeiten sind gegenüber der Roboterbasis relativ.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheitsfunktionen

Sicherheitsfunktion	Beschreibung
Gelenkpositionsbegrenzung	Bestimmt den oberen und unteren Grenzwert für die zulässigen Gelenkpositionen.
Gelenkgeschwindigkeitsbegrenzung	Bestimmt einen oberen Grenzwert für die Gelenkbeschleunigung.
Sicherheitsebenen	Definiert Ebenen im Raum, die die Roboterposition begrenzen. Sicherheitsebenen begrenzen entweder nur das Werkzeug/Anbaugerät oder das Werkzeug/Anbaugerät mit dem Ellbogen.
Werkzeugausrichtung	Definiert zulässige Ausrichtungsgrenzen für das Werkzeug.
Geschwindigkeitsbegrenzung	Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboters. Die Geschwindigkeit wird am Ellbogen, am Werkzeug/Anbaugeräteflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt.
Grenzwert erzwingen	Begrenzt das maximale Moment, das vom Roboterwerkzeug/Anbaugerät und Ellbogen in Klemmsituationen aufgebracht wird. Die Kraft ist am Werkzeug/Anbaugerät, Ellbogenflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt.
Drehmomentbegrenzung	Begrenzt das maximale Drehmoment des Roboters.
Energiebegrenzung	Begrenzt die mechanische Leistungskraft des Roboters.
Stoppzeitlimit	Begrenzt die maximale Zeitdauer, die der Roboter nach einem Schutzstopp pausiert.
Nachlaufwegbegrenzung	Begrenzt den maximalen Nachlaufweg des Roboters nach einem Schutzstopp.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Risikobewertung

Bei der Risikobewertung für Anwendungen ist es erforderlich, die Stoppdauer einzubeziehen, d. h. die Zeit bis zum Stillstand, nachdem ein Stopp eingeleitet wurde. Um diesen Prozess abzuschwächen, können die Sicherheitsfunktionen *Nachlaufzeitbegrenzung* und *Nachlaufwegbegrenzung* verwendet werden. Diese Sicherheitsfunktionen verringern die Geschwindigkeit der Roboterbewegung dynamisch auf eine Weise, dass er stets innerhalb der Grenzwerte zum Stillstand kommt. Die Grenzen für die Gelenkpositionen, für die Sicherheitsebenen und für die Werkzeug-/Endeffektoreausrichtung beziehen den erwarteten Stoppweg ein, d. h. die Roboterbewegung verlangsamt sich, bevor der Grenzwert erreicht ist.

10.2. Einstellungen

Beschreibung

Die Einstellungen in PolyScope X können über das Hamburger-Menü in der Hauptnavigation aufgerufen werden.
Sie können auf die folgenden Abschnitte zugreifen:

- Allgemein
- Passwort
- Verbindung
- Sicherheit

Allgemeine Einstellungen

In den allgemeinen Einstellungen können Sie die bevorzugte Sprache, Maßeinheiten usw. ändern. Sie aktualisieren die Software auch über die allgemeinen Einstellungen.

Passworteinstellungen

In den Passworteinstellungen finden Sie die Standardpasswörter und wie Sie sie zu den bevorzugten und sicheren Passwörtern ändern.

Verbindungseinstellungen

In den Verbindungseinstellungen können Sie Netzwerkeinstellungen wie IP-Adresse, DNS-Server usw. festlegen. Einstellungen zu UR Connect finden Sie hier auch.

Sicherheitseinstellungen

Die Sicherheitseinstellungen in Bezug auf SSH, Admin-Passwortberechtigungen und das Aktivieren/Deaktivieren verschiedener Dienste in der Software.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10.2.1. Passwort

Beschreibung

In den Passworteinstellungen in PolyScope X finden Sie drei verschiedene Arten von Passwörtern.

- Betriebsmodus
- Sicherheit
- Admin

Es ist möglich, in allen drei Instanzen das gleiche Passwort festzulegen, aber es ist auch möglich, drei verschiedene Passwörter festzulegen, um den Zugriff und die Optionen zu trennen.

Passwort - Admin

Beschreibung

Alle Optionen unter Sicherheit sind durch ein Admin-Passwort geschützt. Die vom Adminpasswort geschützten Bildschirme sind durch ein transparentes Overlay gesperrt, welches die Einstellungen unverfügbar macht. Wenn Sie auf Sicherheit zugreifen, können Sie die Einstellungen für folgende Punkte konfigurieren:

- Secure Shell
- Berechtigungen
- Services

Die Einstellungen können nur von dem bzw. den benannten Administrator(en) geändert werden.
Wenn Sie eine Option unter Sicherheit entsperren, werden auch die anderen Optionen entsperrt, bis Sie das Menü Einstellungen verlassen.

Standard-Passwort

Das Standardpasswort für das Admin-Passwort lautet: easybot

HINWEIS

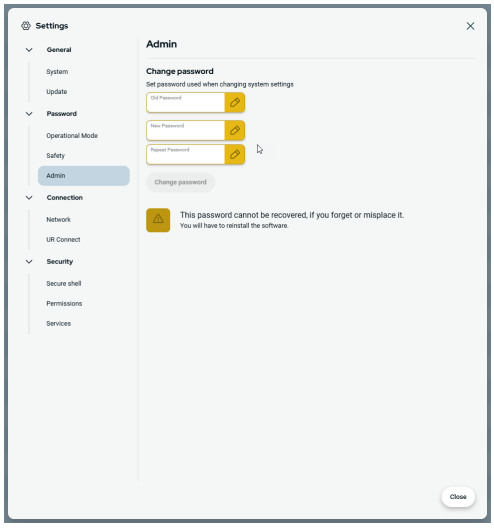
Wenn Sie Ihr Admin-Passwort vergessen haben, kann es nicht ersetzt oder wiederhergestellt werden.
Sie müssen die Software neu installieren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Um das Admin-Passwort festzulegen

Bevor Sie das Admin-Passwort verwenden können, um geschützte Bildschirme zu entsperren, müssen Sie das Standardpasswort ändern.

1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
2. Tippen Sie unter Passwort auf **Admin**.
3. Ändern Sie das aktuelle Admin-Passwort zu einem neuen.
   - Wenn dies das erste Mal ist, ändern Sie das Standard-Admin-Passwort von „easybot“ zu einem neuen Passwort. Das neue Passwort muss mindestens 8 Zeichen lang sein.
4. Verwenden Sie das neue Passwort, um das Menü „Einstellungen“ zu entsperren und unter „Sicherheit“ auf die Optionen zuzugreifen.



Um das Einstellungsmenü zu verlassen

Wenn eine der Sicherheitsoptionen entsperrt ist, ändert sich unten rechts im Menü „Einstellungen“ die Schließen-Schaltfläche. Die Schließen-Schaltfläche wird durch die Schaltfläche „Sperren und Schließen“ ersetzt, was darauf hinweist, dass die Sicherheit entsperrt ist.

1. Suchen und tippen Sie im Menü Einstellungen auf die Schaltfläche **Sperren und Schließen**.

Passwort - Betriebsmodus

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Standard-Passwort

Das Standard-Passwort für den Betriebsmodus: operator

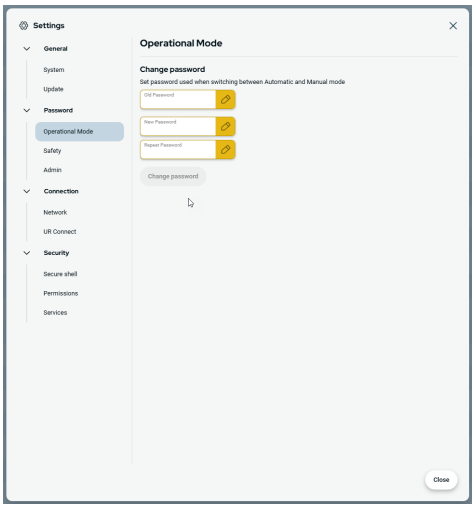
> **HINWEIS**
> Wenn Sie Ihr Passwort vergessen haben, kann es nicht ersetzt oder wiederhergestellt werden.
> Sie müssen die Software neu installieren.

Sie müssen das Standard-Passwort verwenden, wenn Sie das Passwort zum ersten Mal ändern.

Betriebsmodus-Passwort ändern

So ändern Sie das Passwort für den Betriebsmodus in der PolyScope-X-Einstellung.

1. Tippen Sie auf das Hamburgermenü in der Hauptnavigation.
2. Tippen Sie auf Einstellungen.
3. Tippen Sie im Passwort-Abschnitt auf Betriebsmodus.
4. Geben Sie das Standard-Passwort ein, wenn es das erste Mal ist.
5. Fügen Sie Ihr bevorzugtes Passwort hinzu, mindestens 8 Zeichen.



Passwort - Sicherheit

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Standard-Passwort

Das Standard-Passwort für die Sicherheit lautet: **ursafe**

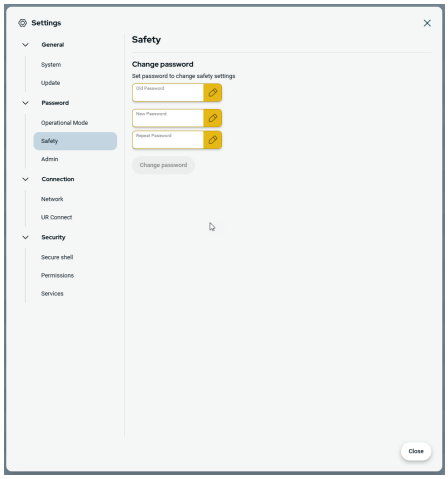
> **HINWEIS**
> Wenn Sie Ihr Passwort vergessen haben, kann es nicht ersetzt oder wiederhergestellt werden.
> Sie müssen die Software neu installieren.

Sie müssen das Standard-Passwort verwenden, wenn Sie das Passwort zum ersten Mal ändern.

Sicherheitspasswort ändern

So ändern Sie das Sicherheitspasswort in der PolyScope-X-Einstellung.

1. Tippen Sie auf das Hamburgermenü in der Hauptnavigation.
2. Tippen Sie auf Einstellungen.
3. Tippen Sie im Passwort-Abschnitt auf Sicherheit.
4. Geben Sie das Standard-Passwort ein, wenn es das erste Mal ist.
5. Fügen Sie Ihr bevorzugtes Passwort hinzu, mindestens 8 Zeichen.



10.2.2. Secure Shell (SSH) Zugriff

Beschreibung

Sie können den Fernzugriff auf den Roboter über Secure Shell (SSH) verwalten. Der Bildschirm Secure Shell Sicherheitseinstellungen ermöglicht es Administratoren, den SSH-Zugriff auf dem Roboter zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SSH aktivieren/deaktivieren

1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
2. Tippen Sie unter Sicherheit auf die Option **Secure Shell**.
3. Geben Sie das Passwort ein, um die Einstellungen zu **entsperren**.
4. Schieben Sie **SSH-Zugriff aktivieren** auf die eingeschaltete Position.

Rechts vom Schalter SSH Zugriff aktivieren zeigt der Bildschirm den Port an, der für die SSH-Kommunikation verwendet wird.

SSH-Authentifizierung

Die Authentifizierung kann mit einem Passwort und/oder mit einem vorher geteilten, autorisierten Schlüssel erfolgen. Sicherheitsschlüssel können hinzugefügt werden, indem Sie auf den Button **Schlüssel hinzufügen** tippen und eine Sicherheitsschlüsseldatei auswählen. Verfügbare Schlüssel werden zusammen aufgelistet. Verwenden Sie das Papierkorbsymbol, um einen ausgewählten Schlüssel aus der Liste zu entfernen.

10.2.3. Berechtigungen

Beschreibung

Zugriff auf die Bildschirme Netzbetrieb, Verwalten von URCap und Aktualisieren von PolyScope X sind standardmäßig eingeschränkt, um unautorisierte Änderungen am System zu vermeiden. Sie können die Berechtigungseinstellungen ändern, um den Zugriff auf diese Bildschirme zu ermöglichen. Ein Admin-Passwort wird benötigt, um auf die Berechtigungen zuzugreifen.

Um auf Berechtigungen zuzugreifen

1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
2. Navigieren Sie zu Sicherheit und tippen Sie auf **Berechtigungen**.

Zusätzliche Systemberechtigungen

Sie können auch einige wichtige Bildschirme/Funktionen mit dem Admin-Passwort sperren. Auf dem Bildschirm „Berechtigungen“ im Abschnitt „Sicherheit“ im Menü „Einstellungen“ kann festgelegt werden, welche zusätzlichen Bildschirme durch das Admin-Passwort geschützt werden und welche allen Benutzern zur Verfügung stehen sollen. Die folgenden Bildschirme/Funktionalitäten können optional gesperrt werden:

- Netzwerkeinstellungen
- Update-Einstellungen
- URCaps-Abschnitt in der Systemverwaltung
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Um Systemberechtigungen zu aktivieren/deaktivieren

1. Greifen Sie wie zuvor beschrieben auf Berechtigung zu. Die geschützten Bildschirme sind unter Berechtigungen aufgelistet.
2. Schieben Sie für den gewünschten Bildschirm den Ein-/Aus-Schalter in die Ein-Position, um ihn zu aktivieren.
3. Schieben Sie zum Deaktivieren des gewünschten Bildschirms den Ein-/Aus-Schalter in die Aus-Position.

Der Bildschirm wird wieder gesperrt, wenn sich der Schalter in der Aus-Position befindet.

10.2.4. Services

Beschreibung

Dienste ermöglichen es Administratoren, Fernzugriff auf die Standard-UR-Dienste, die auf dem Roboter laufen, wie zum Beispiel Primäre/Sekundäre Client-Schnittstellen, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 usw. ein- bzw. auszuschalten.

Verwenden Sie den Dienstbildschirm, um den Fernzugriff auf den Roboter einzuschränken, indem Sie nur externen Zugriff auf die Dienste auf dem Roboter zulassen, welche tatsächlich von der Roboteranwendung verwendet werden. Alle Dienste sind standardmäßig deaktiviert, um maximale Sicherheit zu gewährleisten. Die Kommunikationsports jedes Dienstes befinden sich rechts neben dem Ein-/Ausschalter in der Liste der Dienste.

Aktivieren von ROS2

Wenn der ROS2-Dienst auf diesem Bildschirm aktiviert ist, können Sie die ROS Domain ID angeben. (Werte von 0-9) Nach dem Ändern der Domain ID startet das System neu, um die Änderung anzuwenden.

10.3. Sicherheitseinstellungen entsperren

Beschreibung

Sie müssen die Sicherheitseinstellungen entsperren, um sie zu ändern.

HINWEIS
Sicherheitseinstellungen sind passwortgeschützt.

Das Standard-Passwort für die Sicherheit lautet: **ursafe**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheitseinstellungen entsperren

1. Tippen Sie in der Hauptnavigation von PolyScope X auf den Anwendungstab.
2. Tippen Sie auf dem Arbeitszellenbildschirm auf das Sicherheitssymbol.
3. Stellen Sie sicher, dass der Bildschirm Robotergrenzen zwar erscheint, jedoch die Einstelllungen nicht aufrufbar sind.
4. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und tippen Sie auf ENTSPERREN, um die Einstellungen zugänglich zu machen.
5. Tippen Sie auf SPERREN oder verlassen Sie das Menü „Sicherheit“, um alle Einstellungen für Sicherheitselemente erneut zu sperren.

10.4. Einstellungen im Menü Sicherheit

Beschreibung

Die Grenzen des Sicherheitssystems werden in der Sicherheitskonfiguration definiert. Das Sicherheitssystem erhält Werte von den Eingabefeldern und erkennt Verstöße, falls jegliche Werte überschritten werden. Die Robotersteuerung vermeidet Verstöße durch das Verlangsamen oder Anhalten eines Roboters zu vermeiden.

VORSICHT

Die Verwendung von Parametern für die Sicherheitskonfiguration, die von den in der Risikobeurteilung festgelegten Parametern abweichen, kann zu Gefahren führen, die nicht angemessen beseitigt werden, oder zu Risiken, die nicht ausreichend reduziert werden.

10.4.1. Roboter-Limits

Beschreibung

Robotergrenzen beschränken generelle Roboterbewegungen.

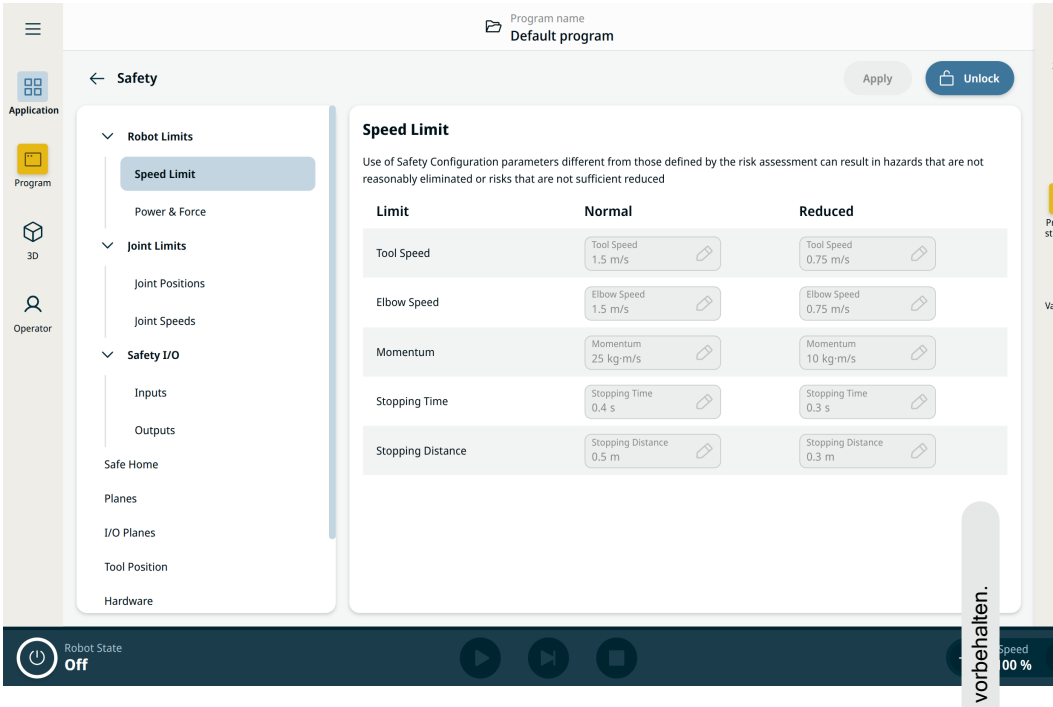
- Ändern Sie die Werte in Robotergrenzen (Normal und Reduziert) und wenden Sie sie an, um die angewendeten Änderungen in der Sicherheitsprüfsumme zu sehen.
- Stellen Sie sicher, dass die Werte im reduzierten Modus immer niedriger sind als die Werte im normalen Modus.

HINWEIS

Die Sicherheitsbegrenzungen schränken die Kräfte und Bewegungen am Werkzeugflansch und dem Mittelpunkt zwischen den zwei benutzerdefinierten Werkzeugpositionen ein

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Geschwindigkeitsgrenzen



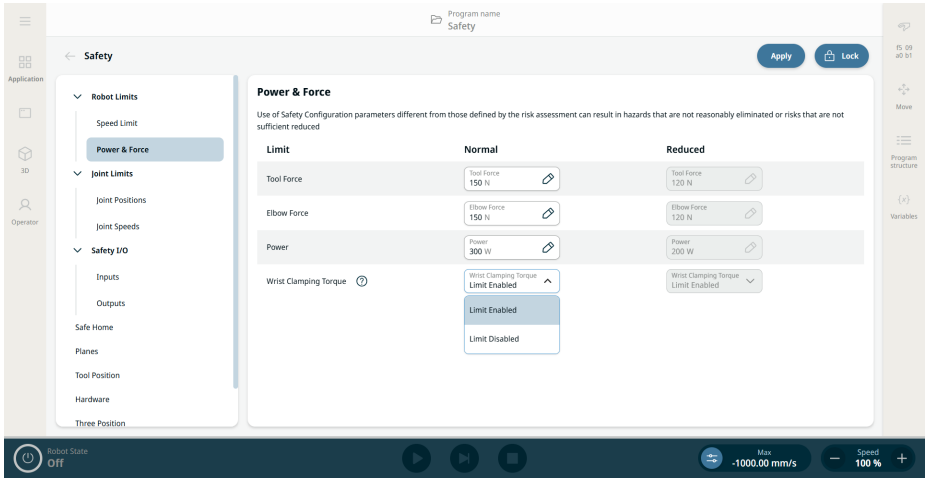
HINWEIS

Die Begrenzung der Stoppzeit und des Abstands wirkt sich auf die Gesamtgeschwindigkeit des Roboters aus. Wenn beispielsweise die Stoppzeit auf 300 ms eingestellt ist, wird die maximale Robotergeschwindigkeit begrenzt, sodass der Roboter innerhalb von 300 ms anhalten kann.

Grenzwert	Beschreibung
Werkzeuggeschwindigkeit	Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterwerkzeugs.
Ellenbogengeschwindigkeit	Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterellbogens.
Momentum	Begrenzt das maximale Drehmoment des Roboters.
Stoppzeit	Begrenzt die maximale Dauer, die der Roboter bis zum Stillstand benötigt, z. B. bei einem Not-Aus.
Anhalteweg	Begrenzt die maximale Strecke, die das Roboterwerkzeug oder der Ellbogen beim Anhalten zurücklegen kann.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Leistung und Kraft



HINWEIS

Die Werkzeug- oder Ellbogen-Kräfte können von den drei Handgelenken überschritten werden, falls die Sicherheitsfunktion „Klemmdrehmoment des Handgelenks“ deaktiviert ist

Grenzwert	Beschreibung
Werkzeugkraft	Begrenzt die maximale Kraft, die vom Roboterwerkzeug in Klemmsituationen aufgebracht wird.
Ellenbogenkraft	Begrenzt die maximale Kraft, die vom Ellbogen auf die Umgebung ausgeübt wird.
Leistung	Begrenzt die maximale mechanische Leistungskraft, die vom Roboter im Arbeitsumfeld aufgebracht wird. Diese Grenze berücksichtigt die Nutzlast als Teil des Roboters und nicht der Umgebung.
Klemmdrehmoment des Handgelenks	Begrenzt, wie viel Drehmoment das Handgelenk zum Schieben aufbringen kann. Standardmäßig aktiviert.

Sicherheitsmodus

Wenn keine Sicherheitsstopps aktiv sind, arbeitet das Sicherheitssystem in einem Sicherheitsmodus, der mit einer Reihe von Sicherheitsgrenzen verbunden ist:

Sicherheitsmodus	Wirkung
Normal	Diese Konfiguration ist standardmäßig aktiviert.
Reduziert	Diese Konfiguration wird aktiviert, wenn sich der Werkzeugmittelpunkt (TCP) des Roboters hinter einer Ebene mit einem Auslöser für den reduzierten Modus befindet, oder bei der Auslösung durch einen konfigurierbaren Eingang.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Begrenzung des Klemmdrehmoments vom Handgelenk

Beschreibung

Begrenzung des Klemmdrehmoments vom Handgelenk ist eine Einstellung, welche das Begrenzen des maximalen Klemmdrehmoments für die Handgelenke des Roboters aktiviert oder deaktiviert. Die Begrenzung ist standardmäßig aktiviert. Diese Sicherheitsfunktion begrenzt, wie viel Drehmoment das Handgelenk beim Schieben aufbringen kann.

Details zur Begrenzung des Klemmdrehmoments vom Handgelenk

Wenn sie **aktiviert** ist, begrenzt der Roboter das Drehmoment in den Handgelenken, um ein Einklemmen zwischen Handgelenk, Nutzlast und dem Unterarm des Roboters zu verhindern.

HINWEIS

Wenn die Einstellung aktiviert ist, definiert sie auch eine nicht sicherheitsrelevante Obergrenze für die angewendeten Drehmomentfenster der Basis, Schulter und des Ellbogengelenks. In kraftgesteuerten Anwendungen können die erreichbaren Kontaktkräfte deutlich niedriger sein als die Kräfte, welche in den Sicherheitsfunktionen **Werkzeugkraftbegrenzung** und **Ellbogenkraftbegrenzung** angegeben wurden.

Wenn sie **deaktiviert** ist, kann der Roboter mit den Handgelenken eine höhere Schubkraft aufwenden, wie zum Beispiel bei kraftgesteuerten Anwendungen. Wenn die Funktion deaktiviert wird, müssen die Risiken des Einklemmens zwischen dem Handgelenk, der Nutzlast und dem Unterarm des Roboters anderweitig gemildert werden.

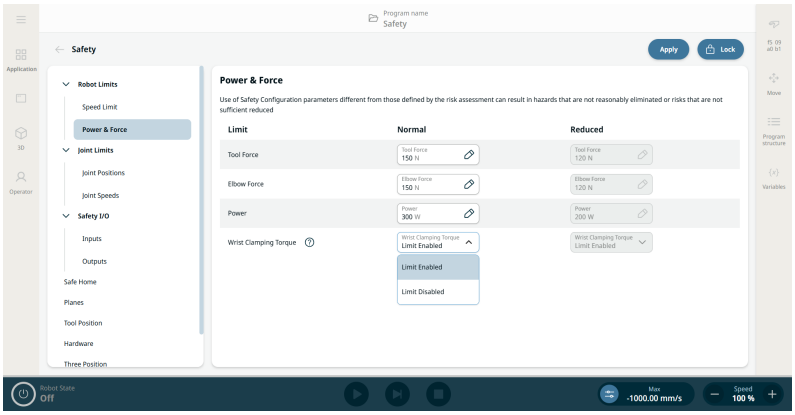
HINWEIS

Diese Sicherheitsfunktion ist bei allen Robotern standardmäßig aktiviert. In PolyScope X Version 10.12 und neuer ist es möglich, diese Sicherheitsfunktion zu deaktivieren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Begrenzung des Klemmdrehmoments vom Handgelenk aktivieren und deaktivieren

1. Wechseln Sie zum **Anwendungstab** und wählen Sie **Sicherheit** aus.
2. Tippen Sie unter **Robotergrenzen** auf **Leistung und Kraft**. Entsperren Sie diese, geben Sie das Sicherheitspasswort ein und bestätigen Sie.
3. Sie können jetzt **Begrenzung aktiviert** oder **Begrenzung deaktiviert** für Normal oder Reduziert auswählen.



4. Tippen Sie auf **Anwenden**, um die Sicherheitskonfiguration anzuwenden und das Sicherheitssystem neu zu starten.
5. Es erscheint ein Pop-up-Fenster, in dem Sie die Konfiguration zurücksetzen oder bestätigen können.

10.4.2. Gelenkgrenzen

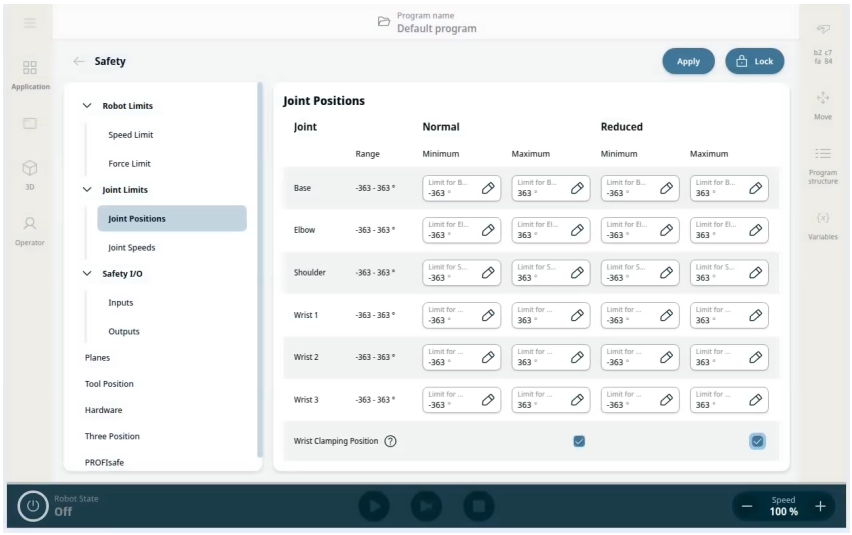
Beschreibung

Mit Gelenkgrenzen können Sie die Bewegung einzelner Robotergelenke im Gelenk-Arbeitsbereich einschränken, z. B. die Gelenkdrehposition und die Drehgeschwindigkeit. Die Gelenkbegrenzung kann auch als softwarebasierte Achsenbegrenzung bezeichnet werden.

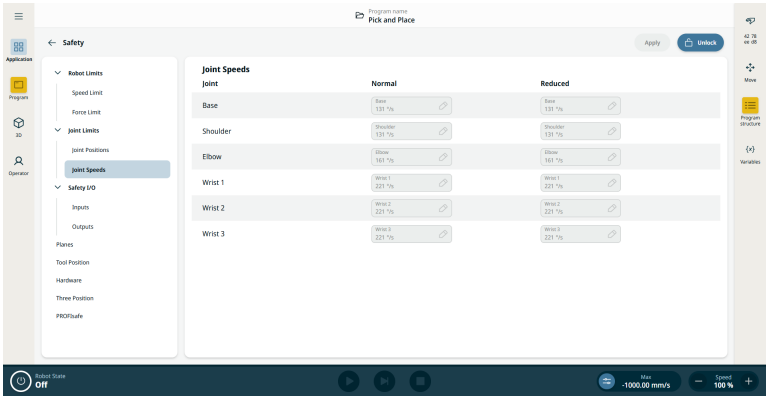
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Gelenkpositionen So finden Sie Gelenkpositionen und -geschwindigkeiten.

1. Wechseln Sie zur Anwendung.
2. Wechseln Sie zu Sicherheit.
3. Wählen Sie die Einstellungen im linken Menü aus.



Gelenkgeschwindigkeiten



10.4.3. Einschränkung der Werkzeugposition

Beschreibung Der Bildschirm Werkzeugposition ermöglicht Benutzern eine kontrolliertere Beschränkung von Werkzeugen und/oder Zubehör am Ende des Roboterarms, indem Sie Werkzeugpositionen mit einem Radius definieren können, welcher entweder über Kollisionserkennung mit Werkzeugposition und Ebene oder über Wechseln in den reduzierten Modus beim Betreten der Ebene mit der Sicherheitsebene interagieren können.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Einzelheiten

Werkzeugposition hat zwei wichtige Vorteile:

- Unterstützt zwei benutzerdefinierte Konfigurationen, um festzulegen, wo auf Sicherheitsebenen reagiert werden soll.
- Visualisiert Werkzeugpositionen im 3D-Modell.

HINWEIS

Sie können bis zu zwei Werkzeugpositionen definieren, konfigurieren und verwalten.

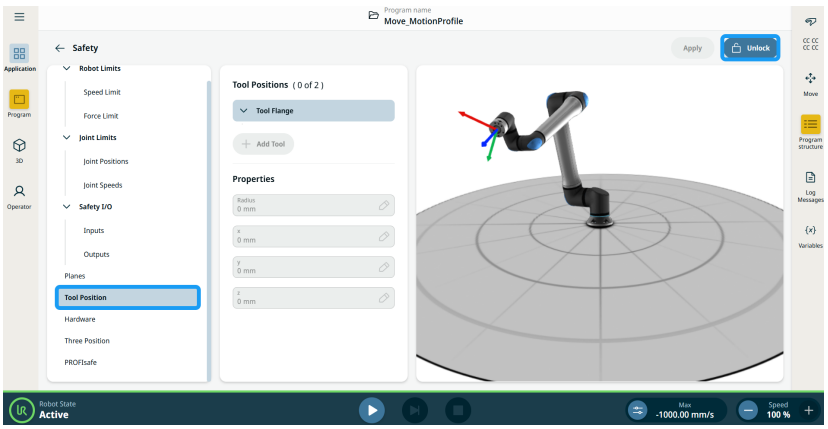
Benutzerdefinierte Werkzeuge

Für die benutzerdefinierten Tools kann der Benutzer Folgendes ändern:

- Radius zum Ändern des Radius der Werkzeugkugel. Der Radius wird bei der Verwendung von Sicherheitsebenen berücksichtigt.
- X, Y, Z Positionen zum Ändern der Lage des Werkzeugs relativ zum Werkzeugflansch des Roboters. Die Position wird bei den Sicherheitsfunktionen für Werkzeuggeschwindigkeit, Werkzeugmoment, Nachlaufweg und Sicherheitsebenen berücksichtigt.

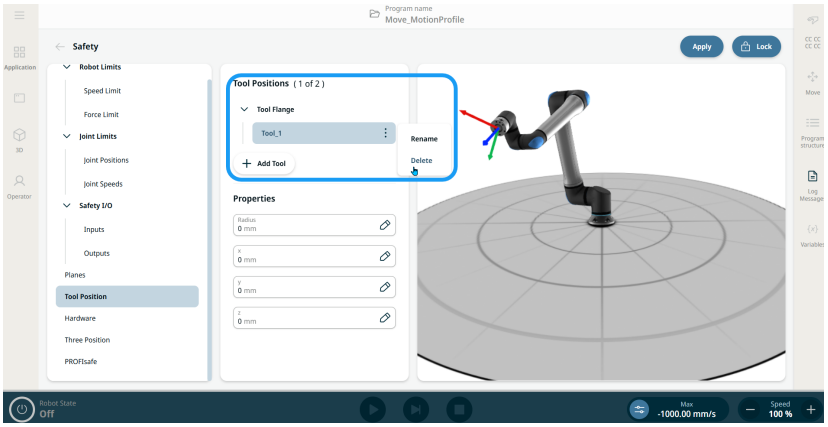
Um auf Werkzeugposition zuzugreifen

1. Navigieren Sie zur **Sicherheitsanwendung**.
2. Tippen Sie im linken Fenster auf **Werkzeugposition**. Tippen Sie oben rechts auf dem Hauptbildschirm auf **Entsperren**, um das Hinzufügen von Werkzeugen zu aktivieren. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und **bestätigen** Sie.

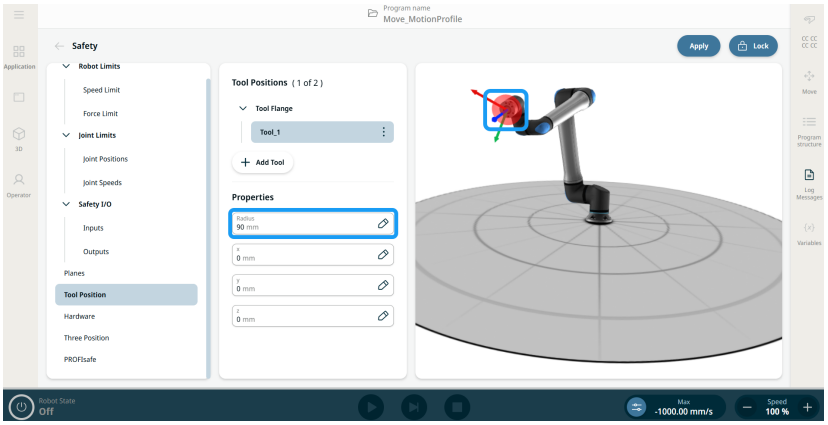


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

3. Tippen Sie in der Spalte **Werkzeugpositionen** des zentralen Fensters auf **+ Werkzeug hinzufügen**. Das hinzugefügte Werkzeug, **Tool_1**, erscheint unter **dem Werkzeugflansch-Baum**.
4. Tippen Sie auf das **Kebab-Symbol** des hinzugefügten Werkzeugs, um es in etwas Erkennbareres umzubenennen. Sie können es auch löschen.



5. In der **Eigenschaften**-Spalte im zentralen Fenster können Sie vier bearbeitbare Felder für **Radius, x-, y- und z-Position** finden. Tippen Sie auf die Felder, um den Radius und die x-, y-, z-Koordinaten nach Bedarf anzupassen. Die Kugel im rechten Panel wird live im 3D-Modell aktualisiert, um die genaue Platzierung zu erleichtern.
6. Tippen Sie im oberen rechten Teil des Hauptbildschirms auf **Anwenden**.



7. Die Roboter werden jetzt mit Sicherheitsebenen interagieren, wenn die Werkzeugpositionssphären mit ihnen in Berührung kommen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10.4.4. Sicherheitsebenen

Beschreibung Sicherheitsebenen begrenzen den Arbeitsraum von Roboter, Werkzeug und Ellbogen.

WARNUNG

Die Definition von Sicherheitsebenen begrenzt nur die definierten Werkzeugkugeln und den Winkel, nicht die Gesamtgrenze für den Roboterarm.

Die Definition von Sicherheitsebenen garantiert nicht, dass andere Teile des Roboterarms diese Art von Einschränkung einhalten.

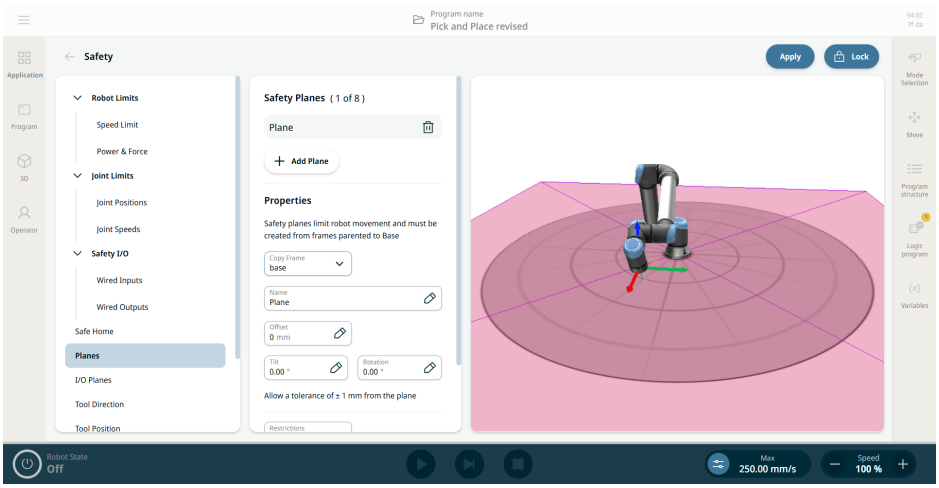


Abbildung 1.5: *Bildschirm von PolyScope X, der Sicherheitsebenen anzeigt.*

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheitsebene konfigurieren

Sie können Sicherheitsebenen mit den unten aufgeführten Eigenschaften konfigurieren:

- **Name**. Dies ist der Name, der zur Identifizierung der Sicherheitsebene verwendet wird.
- **Offset von der Basis**. Dies ist die Höhe der Ebene von der Basis, gemessen in negativer Y-Richtung.
- **Neigung**. Dies ist die Neigung der Ebene, gemessen vom Stromkabel.
- **Drehung**. Dies ist die Drehung der Ebene, gemessen im Uhrzeigersinn.

Sie können jede Ebene mit den unten aufgeführten Einschränkungen konfigurieren:

- **Normal**. Wenn sich das Sicherheitssystem im Normalmodus befindet, ist eine normale Ebene aktiv und dient als strenge Begrenzung der Position.
- **Reduziert**. Wenn sich das Sicherheitssystem im reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit reduziertem Modus aktiv und fungiert als strenge Begrenzung der Position.
- **Beides**. Wenn sich das Sicherheitssystem entweder im Normal- oder im reduzierten Modus befindet, ist eine normale und reduzierte Modus-Ebene aktiv und fungiert als strenge Begrenzung der Position.
- **Reduzierter Modus auslösen**. Die Sicherheitsebene bewirkt, dass das Sicherheitssystem in den reduzierten Modus wechselt, wenn sich das Roboterwerkzeug oder der Winkel darüber befindet.

Einschränkung des Ellbogengelenks

Die Funktion ist standardmäßig aktiviert.
Sie können Ellbogen begrenzen verwenden, um das Ellbogengelenk des Roboters daran zu hindern, eine Ihrer definierten Ebenen zu überschreiten.
Deaktivieren Sie das Einschränken des Ellbogens für den Durchgang des Ellbogens durch Ebenen.

Einschränkung des Werkzeugflanschs

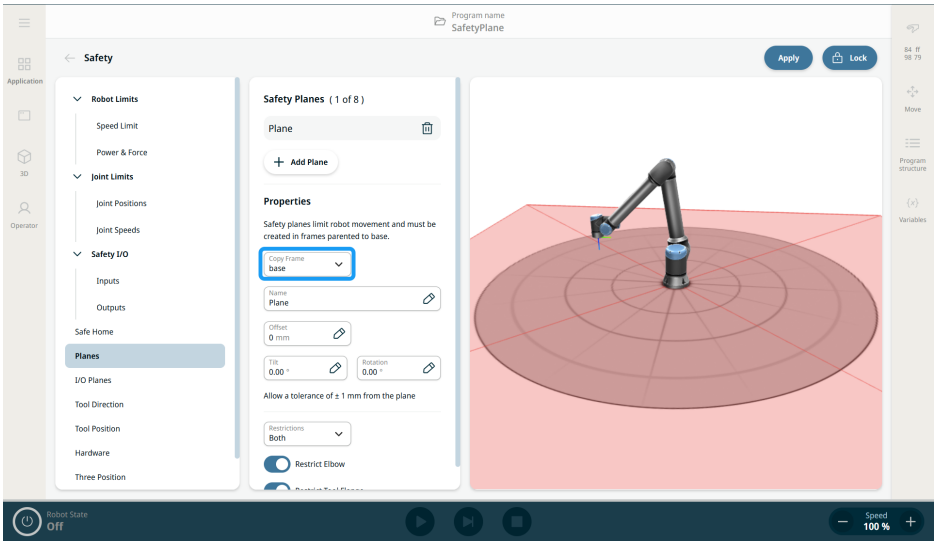
Die Begrenzung des Werkzeugflanschs verhindert, dass dieser und das angebrachte Werkzeug eine Sicherheitsebene überqueren. Wenn Sie den Werkzeugflansch einschränken, ist der nicht eingeschränkte Bereich, in dem der Werkzeugflansch normal arbeiten kann, der Bereich innerhalb der Sicherheitsebene.
Der Werkzeugflansch kann den Sperrbereich außerhalb der Sicherheitsebene nicht überschreiten.
Wenn Sie die Einschränkung entfernen, kann sich der Werkzeugflansch über die Sicherheitsebene hinaus in den Sperrbereich bewegen, während das angebrachte Werkzeug innerhalb der Sicherheitsebene bleibt.
Sie können die Einschränkung des Werkzeugflanschs entfernen, wenn Sie mit einem großen Werkzeugversatz arbeiten. Dadurch wird der Abstand für die Bewegung des Werkzeugs vergrößert.
Um den Werkzeugflansch einzuschränken, muss ein Ebenen-Koordinatensystem erstellt werden. Das Ebenen-Koordinatensystem wird verwendet, um später in den Sicherheitseinstellungen eine Sicherheitsebene einzurichten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Erstellen einer Sicherheitsebene mithilfe eines Koordinatensystems

Beschreibung

Sie können ein bestehendes Koordinatensystem verwenden, um eine Sicherheitsebene zu definieren. Dies bietet eine intuitivere Möglichkeit, Ebenenparameter anhand einer vordefinierten Position und Drehung (X, Y, Z, RX, RY, RZ) festzulegen. Wählen Sie das Koordinatensystem im Dropdown-Menü **Koordinatensystem kopieren** aus.



Das **Dropdown-Menü „Koordinatensystem kopieren“** befindet sich in den Parametern einer Sicherheitsebenen-Definition auf dem **Bildschirm „Ebenen“**. Diese Liste enthält Koordinatensysteme, die auf dem Bildschirm " **Koordinatensysteme"** definiert wurden. Wenn Sie ein Koordinatensystem auswählen, wird es als Definition der Sicherheitsebene verwendet.
Wenn Sie Offset-, Neigungs- und Drehparameter angeben, werden diese auf das ausgewählte Koordinatensystem angewendet (siehe „Konfigurieren einer Sicherheitsebene“). Die resultierende Sicherheitsebene vereint alle Parameter.

Erstellen von Sicherheitsebenen mithilfe von Koordinatensystemen

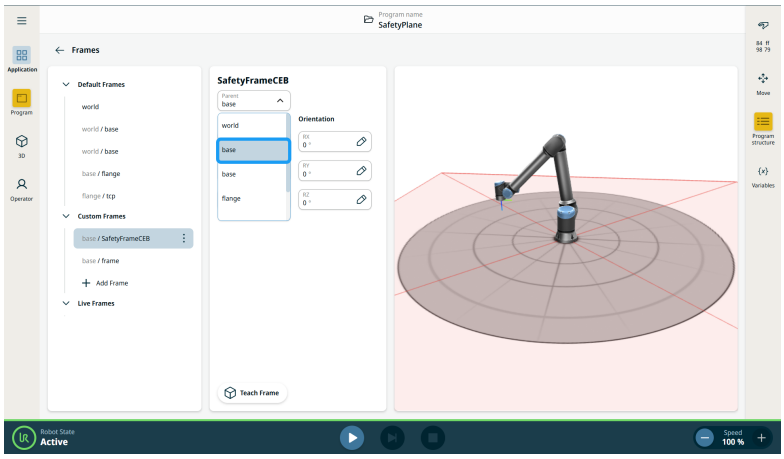
Siehe den Abschnitt „Koordinatensysteme“ im Software-Handbuch.

1. Wählen Sie auf der Registerkarte **Anwendung** die Option **Koordinatensysteme** aus.
2. Tippen Sie auf **+ Koordinatensystem hinzufügen** unter **Benutzerdefinierte Koordinatensysteme**, und benennen Sie das Koordinatensystem dann mithilfe der **drei vertikalen Punkte** (**Kebab-Symbol**).

> **HINWEIS**
> Koordinatensysteme werden relativ zu **Basis** erstellt.

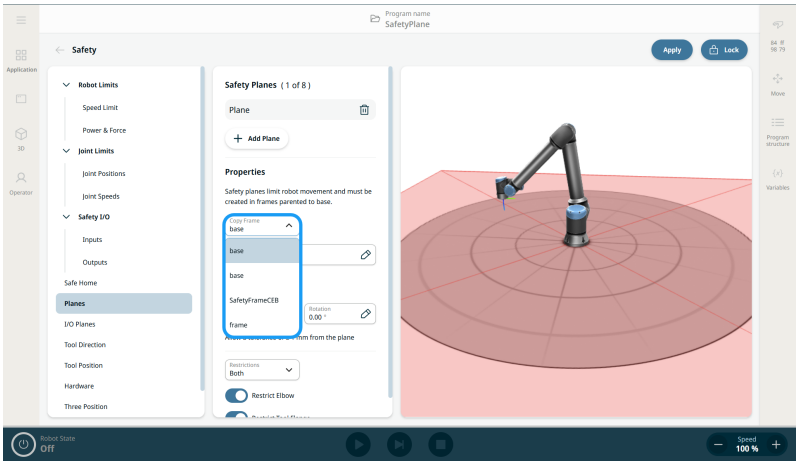
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

3. Wählen Sie im Feld **Parent** die Option **Basis** aus.



Auswahl des Koordinatensystems in der Sicherheitsebene

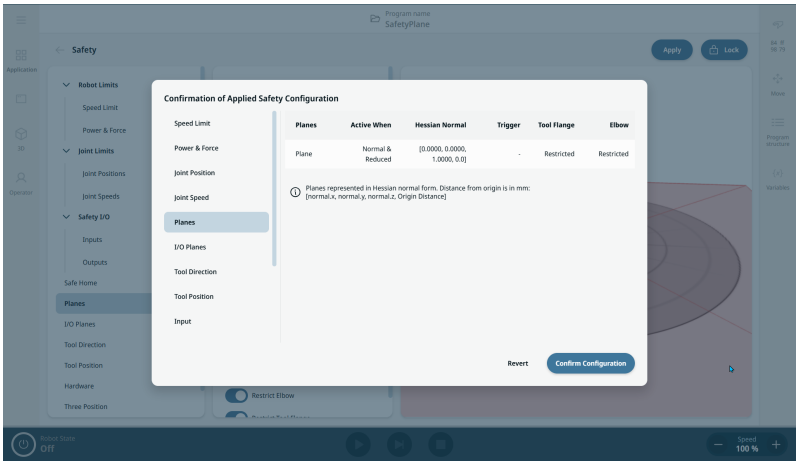
1. Gehen Sie in **der App**zu **Sicherheit**, wählen **Sie Sicherheitsebenen**aus und tippen Sie auf **Entsperren** .
2. Wählen Sie auf dem Bildschirm **„Sicherheitsebenen“** im Dropdown-Menü **„Rahmen** kopieren“ einen Rahmen aus. Sie können außerdem Versatz, Neigung und Drehung anwenden.



3. Tippen Sie auf die Schaltfläche **Anwenden**.

Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4. Die konfigurierten Sicherheitsebenen werden in der Funktionstabelle im Übersichtsdialogfeld **„Bestätigung der angewendeten Sicherheitskonfiguration“** aufgelistet.



HINWEIS

Ein Koordinatensystem, das für eine Sicherheitsebene verwendet wird, kann anders herum sein, als Sie erwarten. Befindet sich der Roboter auf der Seite der Ebene, auf der der Verstoß liegt, addieren Sie eine Neigung von 180 Grad hinzu. Informationen zu Einschränkungen bei der Ebenenkonfiguration, beim Ellbogen und beim Werkzeugflansch finden Sie unter „Sicherheitsebenen“.

10.4.5. E/A-Ebenen

Beschreibung

Die Funktion **E/A-Ebenen** bietet eine flexiblere Verwendung von Sicherheitsebenen im Vergleich zum Standard Sicherheitsebenen Funktionalität. Damit können Sie Sicherheitsebenen über Klemmeneingänge aktivieren und deaktivieren und/oder ein Ausgangssignal erzeugen, wenn die Sicherheitskugeln eine Sicherheitsebene überqueren.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

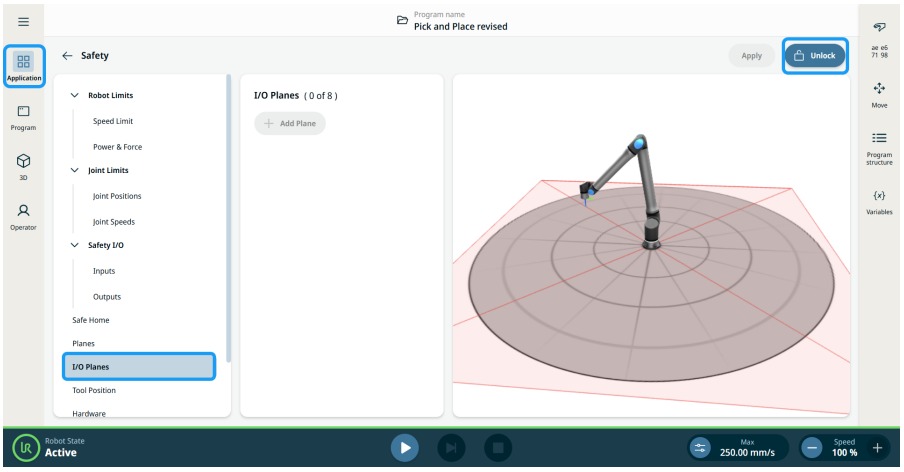
Eingabe-/Stopp-Ebene

Trigger Stop löst den Stopp einer E/A-Ebene aus. Sie kann über einen Sicherheitseingang stummgeschaltet werden.
Wenn das Flugzeug nicht stummgeschaltet ist, hält der Roboter an und wartet, bis der Sicherheitseingang das Flugzeug stummschaltet.

HINWEIS

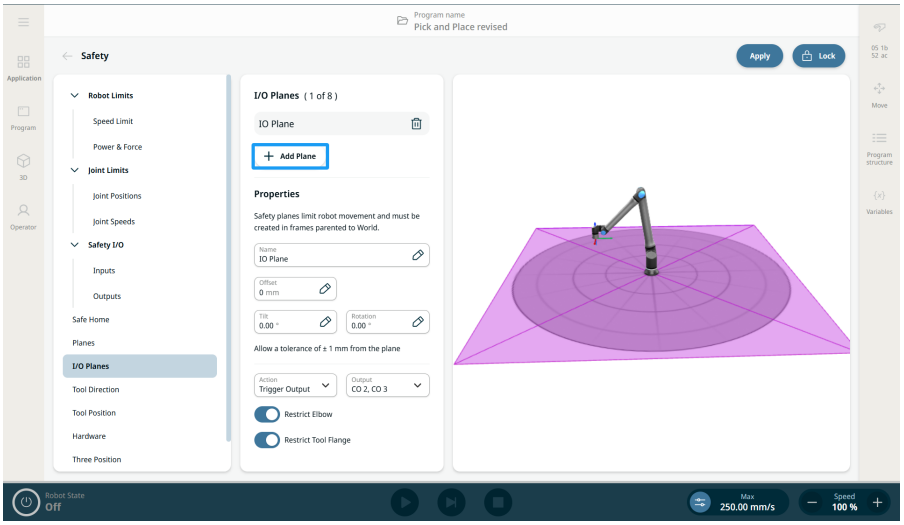
Wenn die Ebene inaktiv ist, kann sich der Roboter frei bewegen.
Wenn die Ebene aktiv ist und der Roboter die Ebene noch nicht überquert hat, hält der Roboter an, bevor er die Ebene überquert. Wenn die Ebene aktiviert wird, während sich der Roboter am Rand der Ebene bewegt, kann der Roboter die Ebene überqueren und wird im schlimmsten Fall entsprechend den konfigurierten Abstandsund Anhaltezeitgrenzen anhalten.
Wenn die Ebene aktiviert ist und der Roboter die Ebene überquert hat, hält der Roboter entsprechend den konfigurierten Grenzen für den Anhalteweg und die Anhaltezeit an.

1. Weiter zu „Sicherheit“ auf der **Registerkarte „Anwendung** “ und tippen Sie auf **„I/O-Ebenen**“.

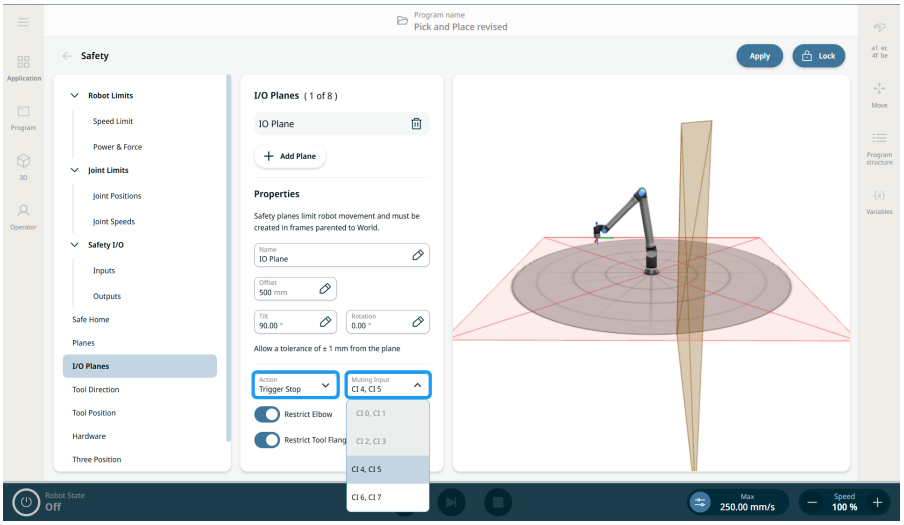


Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

2. **Entriegeln Sie** und tippen Sie auf **Flugzeug hinzufügen**. Es werden mehrere Felder und Registerkarten der Eigenschaften der E/A-Ebenen angezeigt.



3. Geben Sie die Werte für **Versatz** und **Neigung** ein.
4. Wählen Sie im Feld **Aktion** die Option **Trigger Stop**.
5. Wählen Sie im Feld **Stummschalteingang CI4** und **CI5**. Tippen Sie auf **Anwenden**.



6. Wenn Sie einen mit dem Eingang verbundenen physischen Schalter umlegen, verschwindet die Ebene aus dem 3D-Viewer. Tippen Sie auf die Schaltfläche „ **Play“** ( ), und der Roboter bewegt sich frei von einer Seite der Ebene zur anderen.
7. Schalten Sie den Schalter erneut um, um die Stummschaltung des Flugzeugs aufzuheben, und der Roboter wechselt in den E/A-Stopp .

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

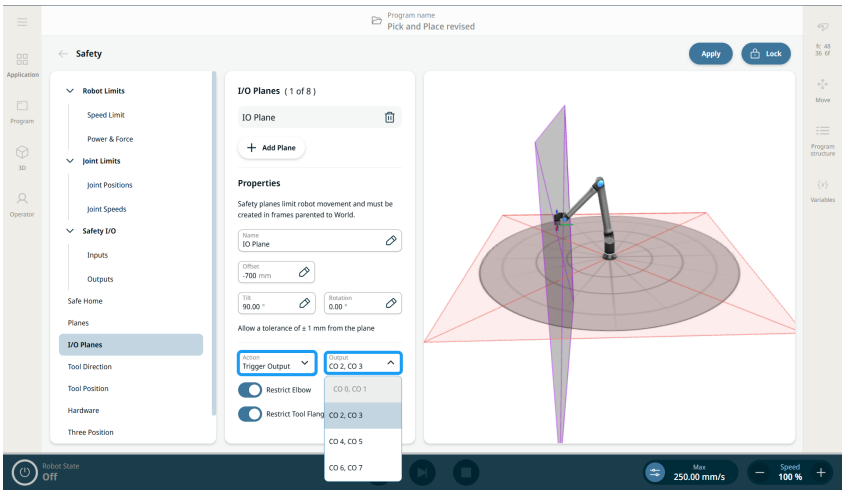
Ausgangsebene

Der Triggerausgang erzeugt einen Sicherheitsausgang, je nachdem, ob eine oder mehrere Sicherheitskugeln die Ebene durchquert haben.
Wenn eine oder mehrere der Sicherheitskugeln eine als Triggerausgang definierte Ebene überschritten haben, wird der dieser Ebene entsprechende Sicherheitsausgang aktiviert. "Aktiviert" bedeutet, dass die Sicherheitsausgänge elektrisch auf "Low" gesetzt sind.

HINWEIS

Wenn eine der Sicherheitskugeln eine als Triggerausgang definierte Ebene durchquert hat, wird der dieser Ebene entsprechende Sicherheitsausgang aktiviert.

1. Geben Sie die Werte für **Versatz** und **Neigung** ein.
2. Wählen Sie im Feld **Aktion** die Option **Triggerausgang**.
3. Wählen Sie im Feld **Output** die Option **CO2, CO3**. Tippen Sie auf **Anwenden**.



4. Wenn Sie das Roboterprogramm abspielen, können Sie die "LOW"- und "HIGH"-Ausgänge in der Kommunikation Registerkarte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10.4.6. Hardware

Beschreibung

Der Abschnitt **Hardware** erlaubt es Benutzern, die Art von Teach-Pendant (TP) auszuwählen, welche mit ihrem Roboter verbunden ist. Verfügbare Optionen sind:

- **3PE aktiviert**. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter (3PE TP)
- **Kein**. Dies erlaubt es dem Roboter, sicher eingeschaltet zu werden, ohne dass ein Teach-Pendant an die Control-Box angeschossen wird.

HINWEIS

Aus Sicherheitsgründen wird der Roboter nicht starten, wenn die Auswahl nicht der angeschlossenen Hardware entspricht.

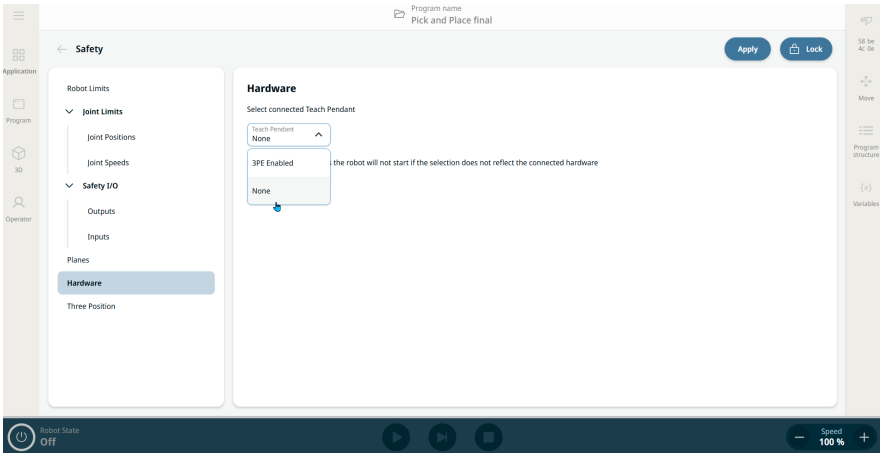
Zweck der „Kein“-Option

Die **Kein**-Option unterstützt Einrichtungen, bei denen ein Teach-Pendant nicht erforderlich oder physisch anwesend ist, wodurch rationalisiertere und flexiblere Einsätze möglich sind, insbesondere in automatisierten oder ferngesteuerten Umgebungen.
Es bietet Benutzern drei wichtige Vorteile:

- Unterstützt Headless-Konfigurationen, bei denen kein Teach-Pendant benutzt wird.
- Vereinfacht Hardwareanforderungen für minimale Einrichtungen.
- Gestaltet die Startflexibilität, indem die Abhängigkeit zur Anwesenheit eines Teach-Pendants entfernt wird.

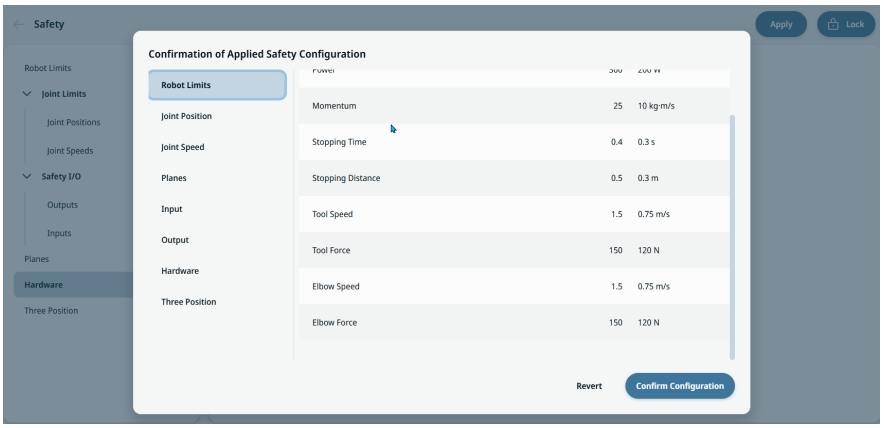
Um auf Kein zuzugreifen

1. Tippen Sie auf der linken Seite des Sicherheitanwendungsbildschirms auf **Hardware**.
2. Entsperren Sie den Hauptbildschirm im oberen rechten Teil, geben Sie Ihr Sicherheitspasswort ein und **Bestätigen** Sie.
3. Tippen Sie im zentralen Panel auf das Feld **Teach-Pendant** und wählen Sie **Kein**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4. Tippen Sie im Hauptbildschirm neben der Schaltfläche Sperren auf **Anwenden**.
5. Tippen Sie im Pop-up „Sicherheitskonfiguration anwenden“ auf **Anwenden und Neustart**.
6. Ein Pop-up-Bildschirm zur Bestätigung der angewandten Sicherheitskonfiguration erscheint, und Sie können entweder **Zurücksetzen** oder **Konfiguration bestätigen**.



10.4.7. Drei-Stellungs-Zustimmschalter

Beschreibung

Im manuellen Hochgeschwindigkeitsmodus können sowohl die Werkzeuggeschwindigkeit als auch die Geschwindigkeit des Ellbogens vorübergehend 250 mm/s überschreiten. Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn sich Ihr Roboter im manuellen Modus befindet und ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter konfiguriert ist. Wenn innerhalb von fünf Minuten keine Interaktion mit dem Drei-Stellungs-Zustimmschalter stattfindet, werden erhöhte Werte auf 250 mm/s zurückgesetzt.

So rufen Sie „Three Position“ auf

1. Tippen Sie im linken Bereich auf **Drei Positionen**.
2. Tippen Sie auf **Entsperren** oben rechts auf dem Hauptbildschirm.
3. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und **bestätigen** Sie.
4. Schieben Sie auf dem zentralen Bedienfeld den Schalter auf **Manuelle Höchstgeschwindigkeit zulassen**.
5. Tippen Sie oben rechts auf dem Hauptbildschirm auf **Anwenden**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

10.4.8. PROFIsafe

Beschreibung

Das Netzwerkprotokoll PROFIsafe (implementiert als Version 2.6.1) ermöglicht es dem Roboter, mit einer Sicherheits-SPS gemäß den Anforderungen von ISO 13849, Kategorie 3, PLd, zu kommunizieren.
Der Roboter überträgt sicherheitsrelevante Informationen an eine Sicherheits-SPS und empfängt sicherheitsrelevante Informationen.
Die sicherheitsrelevanten Meldungen können Statusmeldungen sein oder eine Sicherheitsfunktion auslösen (z. B. reduzierte Einstellungen, Stopp). Stopp-Befehle werden gemäß IEC 60204-1 beschrieben, wobei der Not-Halt-Befehl ein Stopp der Kategorie 1 und der Sicherheitsstopp ein Stopp der Kategorie 2 ist.

Die PROFIsafe-Schnittstelle bietet eine sichere, netzwerkbasierte Alternative zum Anschluss von Kabeln an die Sicherheits-E/A-Pins der Robotersteuerbox.
Durch die Verwendung der PROFIsafe-Schnittstelle werden die funktionalen Sicherheitsspezifikationen des UR-Roboters (PL, Kategorie und PFH) beibehalten.
Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Tabelle der Sicherheitsfunktionen“ im UR-Handbuch. Beispielsweise entspricht der „Sicherheitsstopp“ der PLd-Kategorie 3 mit einem PFH-Wert von weniger als 1,8E-07 ($1{,}8 \times 10^{-7}$).

PROFIsafe ist nur für Roboter verfügbar, die über eine Aktivierungslizenz verfügen, die Sie erhalten können, indem Sie sich an Ihren lokalen Vertriebsmitarbeiter wenden.
Nachdem Sie die Lizenz erworben haben, laden Sie sie bei myUR herunter.
Informationen zur Roboterregistrierung und Lizenzaktivierung finden Sie unter „Roboterregistrierung und URCap-Lizenzdateien“.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheits-SPS-Ausgang Eine Kontrollnachricht, welche die Sicherheits-SPS an den Roboter sendet, enthält die Informationen, welche auf der folgenden Tabelle gezeigt werden.

Signal	Beschreibung
Not-Aus durch System	• 0: Aktiviert die Notabschaltung des Systems. • 1: Setzt die Notabschaltung des Systems zurück.
SICHERHEITSS	• 0: Aktiviert den Schutzstopp. • 1: Normaler Betriebszustand. **Hinweis**: Siehe auch die Beschreibung des Signals „Schutzstopp-Reset“.
Sicherungsstopp zurücksetzen	Setzt den Schutzstopp-Status bei einem 0-zu-1 Übergang zurück, wenn das „Schutzstopp“-Signal bereits auf 1 gesetzt ist.
Absicherung Stopp Auto	• 0: Aktiviert den Schutzstopp, wenn sich der Roboter im automatischen Modus befindet. • 1: Normaler Betriebszustand. Safeguard Stop Auto darf nur verwendet werden, wenn ein 3-Positionen-Freigabe (3PE) -Gerät konfiguriert ist. Wenn kein 3PE-Gerät konfiguriert ist, fungiert der automatische Sicherungsstopp als normaler Sicherungsstoppeingang. **Hinweis**: Siehe auch die Beschreibung des Signals „Automatik-Schutzstopp-Reset“.
Schutzeinrichtung automatisch stoppen zurücksetzen	Setzt den Automatik-Schutzstopp-Status bei einem 0-zu-1 Übergang zurück, wenn das „Automatik-Schutzstopp“-Signal bereits auf 1 gesetzt ist.
Reduziert	• 0: Aktiviert die reduzierten Sicherheitsgrenzwerte. • 1: Aktiviert die Sicherheitsgrenzwerte vom „normalen Modus“. Das Sicherheitssystem sorgt dafür, dass der Roboter innerhalb von 0,5 s nach dem Aktivieren des Eingangs die reduzierten Grenzwerte einhält. Sollte der Roboterarm eine der reduzierten Grenzen weiterhin überschreiten, führt er einen Stopp der Kategorie 0 aus.
Betriebsmodus	• 0: Aktiviert den manuellen Betriebsmodus. • 1: Aktiviert den automatischen Betriebsmodus. Wenn die Sicherheitskonfiguration „Betriebsartenwahl über PROFIsafe“ deaktiviert ist, soll dieses Feld in der PROFIsafe-Steuermeldung weggelassen werden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheits-SPS-Eingang

Eine Statusnachricht, welche der Roboter an die Sicherheits-SPS sendet, enthält die Informationen, welche auf der folgenden Tabelle gezeigt werden.

Signal	Beschreibung
Stopp, Kat. 0	• 0: Der Roboter führt einen Sicherheitsstopp der Kategorie 0 durch oder hat ihn abgeschlossen; ein harter Stopp durch sofortige Unterbrechung der Stromversorgung des Arms und der Motoren. • 1: Normaler Betriebszustand.
Stopp, Kat. 1	• 0: Der Roboter führt einen Sicherheitsstopp der Kategorie 1 durch oder hat ihn abgeschlossen; ein kontrollierter Stopp, bei dem die Motoren ausgeschaltet bleiben und die Bremsen aktiviert sind. • 1: Normaler Betriebszustand.
Stopp, Kat. 2	• 0: Der Roboter führt einen Sicherheitsstopp der Kategorie 2 durch oder hat ihn abgeschlossen; ein kontrollierter Stopp, bei dem die Motoren aktiv bleiben. • 1: Normaler Betriebszustand.
Verstoß	• 0: Der Roboter wird angehalten, weil das Sicherheitssystem die definierten aktiven Sicherheitsgrenzen nicht eingehalten hat. • 1: Normaler Betriebszustand.
Fehler	• 0: Der Roboter wird aufgrund eines unerwarteten Ausnahmefehlers im Sicherheitssystem gestoppt. • 1: Der Roboter erleidet keinen unerwarteten Ausnahmefehler im Sicherheitssystem.

Not-Aus durch System	• 0: Der Roboter wird aufgrund einer der folgenden Bedingungen angehalten:
	  • Eine über PROFIsafe angeschlossene Sicherheits-SPS hat einen System-Not-Halt ausgelöst.
	  • Ein mit dem Controller verbundenes SGMS-Modul hat einen System-Not-Halt ausgelöst.
	  • Eine Einheit, die mit dem konfigurierbaren Sicherheitseingang des Controllers verbunden ist, hat einen System-Not-Halt aktiviert.
	• 1: Der Roboter ist nicht in einem System-Not-Halt.

Not-Halt durch Roboter	• 0: Der Roboter wird aufgrund einer der folgenden Bedingungen angehalten:
	  • Die Not-Aus -Taste des Programmierhandgeräts wird gedrückt.
	  • Ein Not-Aus-Taster, der mit dem nicht konfigurierbaren Sicherheitseingang des Roboter-Not-Aus-Schalters der Steuerbox verbunden ist, wird gedrückt.
	• 1: Roboter ist nicht in der Roboter-Notabschaltung.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Signal	Beschreibung

SICHERHEITSS	• 0: Der Roboter wird aufgrund einer der folgenden Bedingungen angehalten:
	  • Eine über PROFIsafe verbundene Sicherheits-SPS hat den Sicherungsstopp geltend gemacht.
	  • Ein Gerät, das an den nicht konfigurierbaren Eingang für den Schutzstopp des Controllers angeschlossen ist, hat den Schutzstopp ausgelöst.
	  • Eine Einheit, die mit dem konfigurierbaren Sicherheitseingang des Schaltkastens für den Sicherungsstopp verbunden ist, hat den Sicherungsstopp bestätigt.
	• 1: Der Roboter ist nicht aufgrund eines Schutzstopps gestoppt.
	Hinweis: Siehe auch die Beschreibung des Signals „Schutzstopp-Reset“. PROFIsafe erzwingt die Verwendung der Schutzstopp-Reset-Funktion.

Absicherung Stopp Auto	0: Der Roboter wird angehalten, weil er im automatischen Modus arbeitet und eine der folgenden Bedingungen zutrifft: • Eine Sicherheits-SPS, die über PROFIsafe verbunden ist, hat die automatische Sicherheitsabschaltung aktiviert. • Eine Einheit, die mit einem automatisch konfigurierbaren Sicherungsstopp-Sicherheitseingang des Steuerkastens verbunden ist, hat den automatischen Sicherungsstopp aktiviert. 1: Der Roboter ist nicht aufgrund des Automatik-Schutzstopps gestoppt. **Hinweis**: Siehe auch die Beschreibung des Signals „Automatik-Schutzstopp-Reset“. PROFIsafe erzwingt die Verwendung der Schutzstopp-Reset-Funktion.

3PE Stop	• 0: Der Roboter wird angehalten, weil er im manuellen Modus arbeitet und eine der folgenden Bedingungen zutrifft:
	  • Jegliche 3PE sind auf die mittlere Position gedrückt und der Freedrive Eingang ist aktiv.
	  • Nicht alle 3PE-Geräte sind in die mittlere Position gedrückt.
	• 1: Der Roboter ist nicht aufgrund eines Drei-Stellungs-Zustimmschalters gestoppt.

Betriebsmodus	Zeigt den aktiven Betriebsmodus des Roboters an. • 0: Deaktiviert • 1: Automatik • 2: Manuell
Reduziert	• 0: Reduzierte Sicherheitsgrenzen sind aktiv. • 1: Normale Sicherheitsgrenzen sind aktiv.

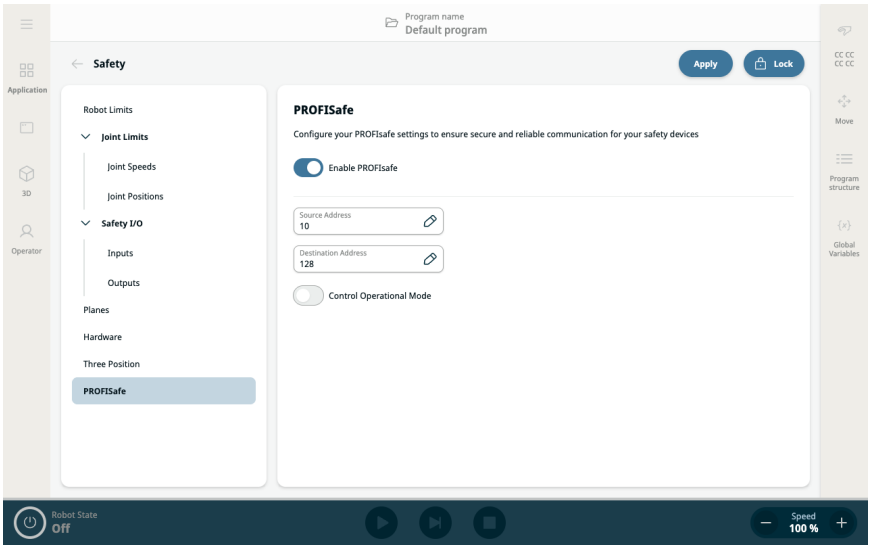
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Signal	Beschreibung
Aktives Limit festgelegt	Der aktive Satz von Sicherheitsgrenzen. • 0: Normal • 1: Reduziert • 2: Wiederherstellung
Roboter bewegt sich	• 0: Der Roboter bewegt sich. Bewegt sich ein Gelenk mit einer Geschwindigkeit von 0,02 rad/s oder mehr, so gilt der Roboter als in Bewegung. • 1: Der Roboter befindet sich im Stillstand.
Sichere Grundstellung	• 0: Der Roboter befindet sich im Ruhezustand (er bewegt sich nicht) und in der als sichere Home-Position definierten Position. • 1: Der Roboter befindet sich nicht im Ruhezustand oder nicht in der als sichere Home-Position definierten Position.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

PROFIsafe konfigurieren

1. Tippen Sie auf dem Sicherheitsanwendung-Bildschirm im linken Fenster auf **PROFIsafe**.
2. Tippen Sie im Hauptbildschirm oben rechts auf **Entsperren**, um PROFIsafe zu aktivieren. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und **bestätigen** Sie.



Das rechte Fenster zeigt zwei Felder und zwei Schaltflächen zum Konfigurieren von PROFIsafe:

- PROFIsafe-Schaltfläche aktivieren
- Quelladressfeld
- Zieladressfeld
- Steuerung des Betriebsmodus

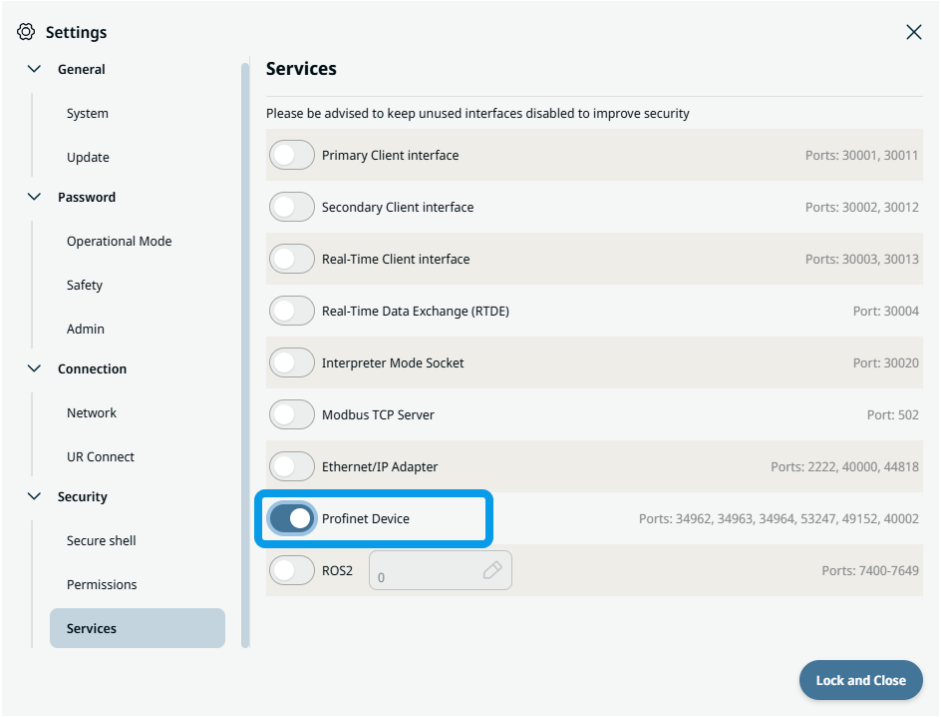
3. Schieben Sie die Schaltfläche **PROFIsafe aktivieren** nach rechts.
4. Tippen Sie auf die **Quelladress-** und **Zieladressfelder**, um die Adressen zu anzugeben, welche vom Roboter und der Sicherheits-SPS verwendet werden, um sich gegenseitig zu identifizieren.
5. Durch Tippen auf **Betriebsmodus steuern** haben Sie die Option, die PROFIsafe-SPS zu aktivieren, um den Betriebsmodus des Roboters zu steuern.

Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

HINWEIS

Um PROFIsafe zu konfigurieren und zu nutzen, muss **Profinet-Gerät** im Sicherheitsdienste-Einstellungsmenü aktiviert sein.

Lesen Sie die Details und die Position der Schnittstelle „Profinet“.



10.4.9. Sicheres Zuhause

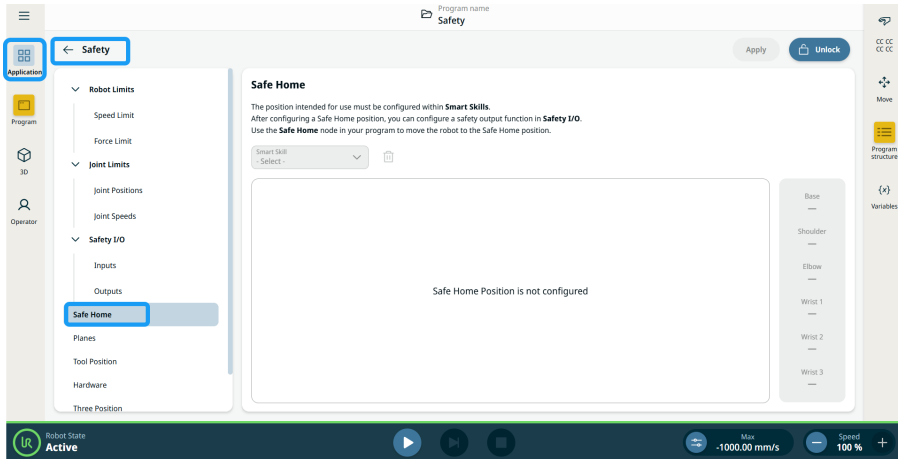
Beschreibung

Sicheres Home ist eine PolyScope X Funktion, welche es Benutzern erlaubt, einen sicherheitsrelevanten Ausgang zu definieren, wenn der Roboter die konfigurierte sichere Home-Position erreicht. Der Benutzer wählt **Home** aus dem Dropdown der verfügbaren Smart Skill Positionen aus, welche als Referenz für die sichere Home-Position definiert werden können.

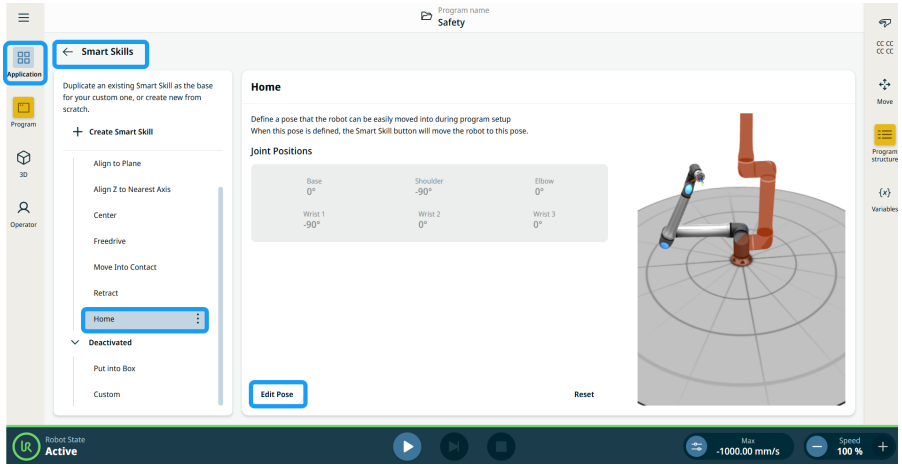
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Auf sicheres Home zugreifen

1. Tippen Sie auf den **Anwendungstab** und wählen Sie **Sicherheitsanwendung** aus. Wählen Sie im linken Panel **Sichere Home** aus.

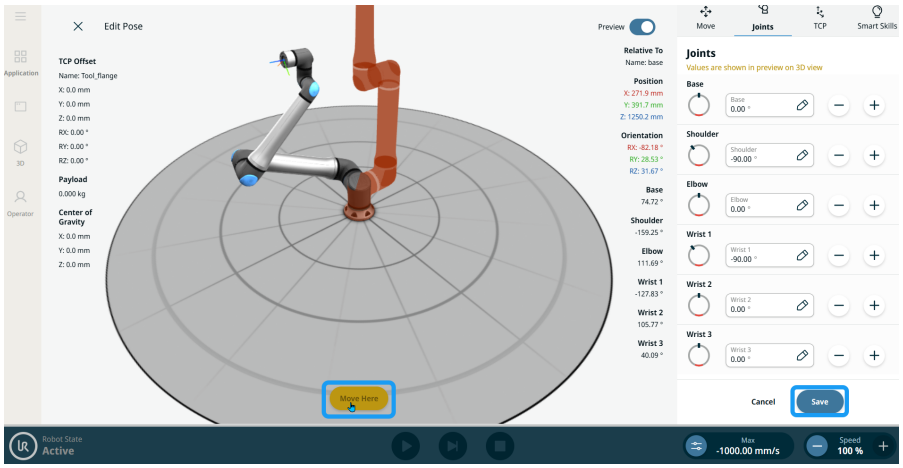


2. Um die Roboterposition zu konfigurieren, wechseln Sie zu **Smart Skills Anwendung** und wählen Sie **Home** aus.
3. Tippen Sie auf die Schaltfläche **Pose bearbeiten**, woraufhin eine 3D-Ansicht des Roboterarms erscheint.

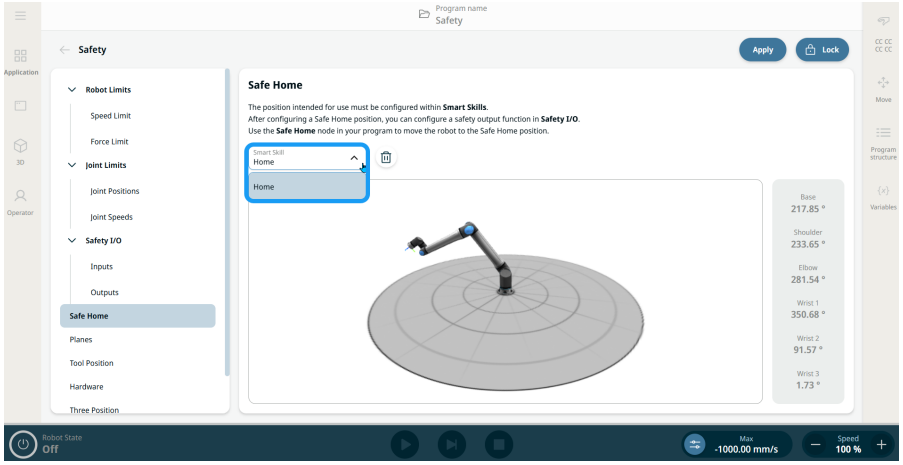


Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

4. Bewegen Sie den Roboter an die gewünschte Position mithilfe der Schaltflächen **Bewegen**, **Gelenke** und **TCP**.
5. Drücken Sie lange auf die gelbe **Hierhin Bewegen** Schaltfläche, bis das Vorschaubild bei der neuen Konfiguration positioniert ist.
6. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Konfiguration abzuschließen.



7. Gehen Sie zu **Sichere Home** in **Sicherheitsanwendung** und geben Sie das Sicherheitspasswort an.
8. Wählen Sie im aktivierten **Smart Skill** Feld **Home** aus und die konfigurierte Roboterposition wird im Hauptbildschirm erscheinen.
9. Tippen Sie auf **Anwenden** und wählen Sie **Anwenden und Neustart** aus. Tippen Sie dann auf **Konfiguration bestätigen**.



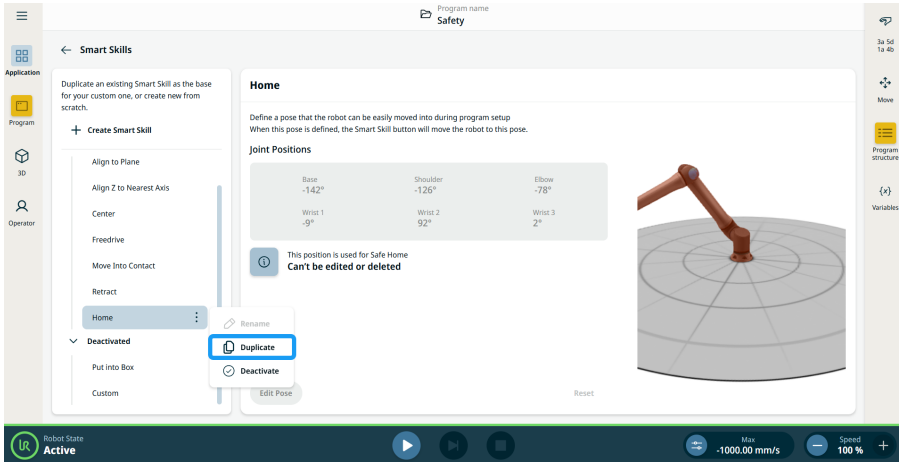
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

HINWEIS

Falls der Position Smart Skill als Positionsreferenz für Sichere Home ausgewählt wurde:

- Das Meldungsfeld wird auf der Seite „Position Smart Skill“ angezeigt.
- Die als „Safe Home“ konfigurierte Position-Smart-Funktion kann nicht umbenannt, bearbeitet oder gelöscht werden, es sei denn, der Benutzer löscht oder hebt die Zuweisung des „Safe Home“ im Bildschirm „ **Safety“ unter „ > “ > „Safe Home“ > „** “ auf.

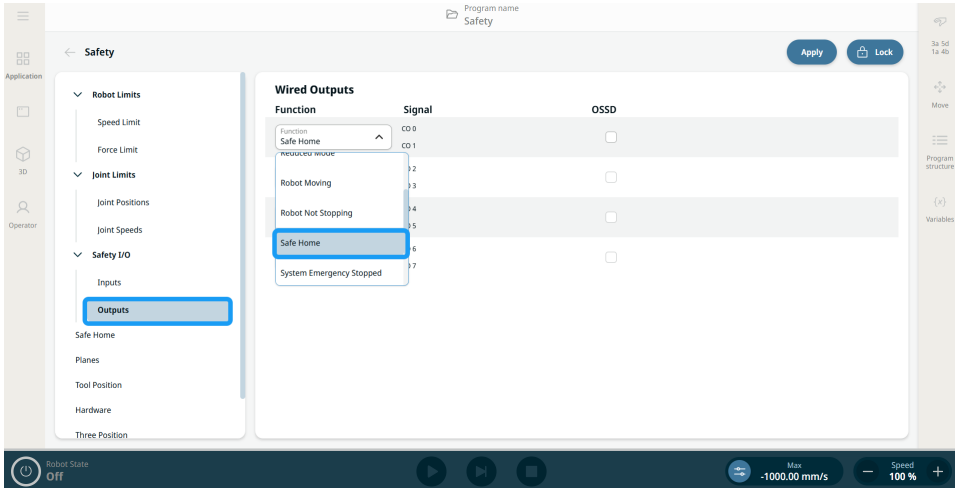
10. Auf dem Bildschirm Smart Skills kann die Home-Position dupliziert und bearbeitet werden. Alle neu erstellten Smart Skills können auch als sichere Homeposition konfiguriert werden.



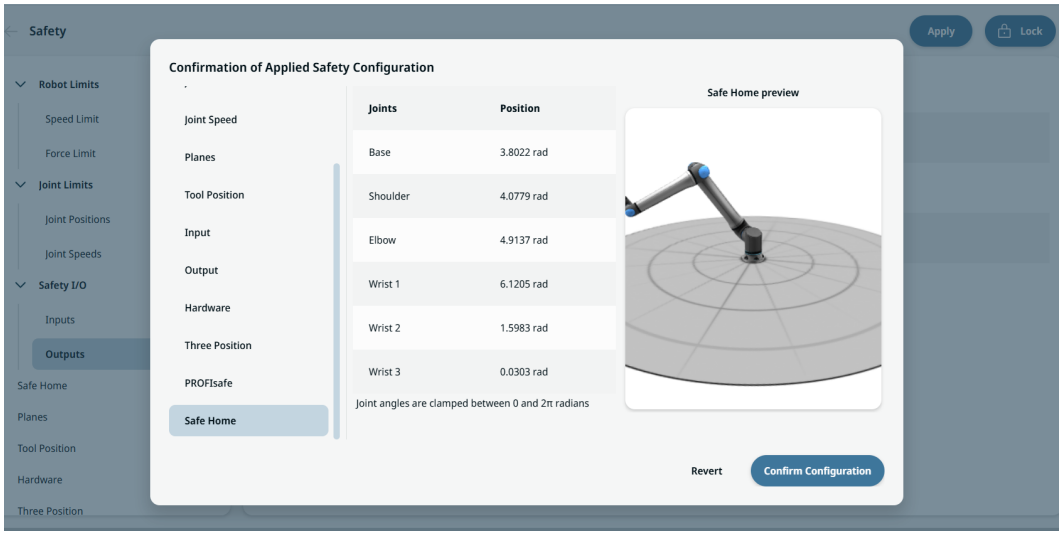
Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sichere Home-Funktion in Ausgängen

Falls die **Home**-Position zu einem Positions-Smart-Skill in **Sicherheit** zugewiesen, die Dropdown Liste für die Sicherheitsausgangsfunktionen enthält **Sichere Heimposition** als neue Funktionszuweisung.
Wählen Sie Sichere Home in den **Funktionsfeldern** in **Ausgänge** der Sicherheits-E/A aus.



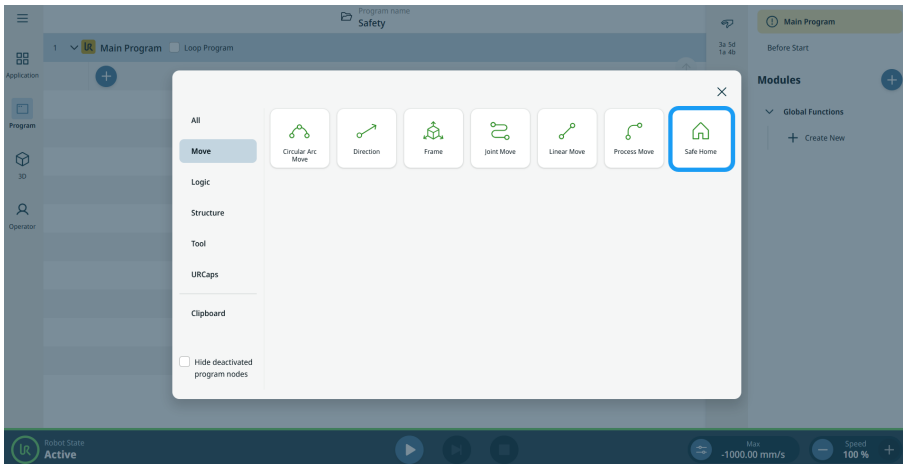
Sichere Home ist in der Tabelle der Funktionszuweisung bei dem **Bestätigung der anzuwendenden Sicherheitskonfiguration** Übersichtsdialog sichtbar.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

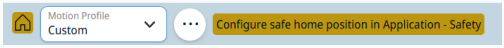
Sichere Home als Programmknoten

Der **Sichere Home** Programmknoten befindet sich unter der Kategorie **Bewegungsknoten** innerhalb der **Befehlsknoten**. Der Knoten wird verwendet, um den Roboter zu befehlen, sich zu seiner vordefinierten sicheren Home-Position zu bewegen, wie in den Einstellungen für Sicherheitsanwendungen für sichere Home definiert.

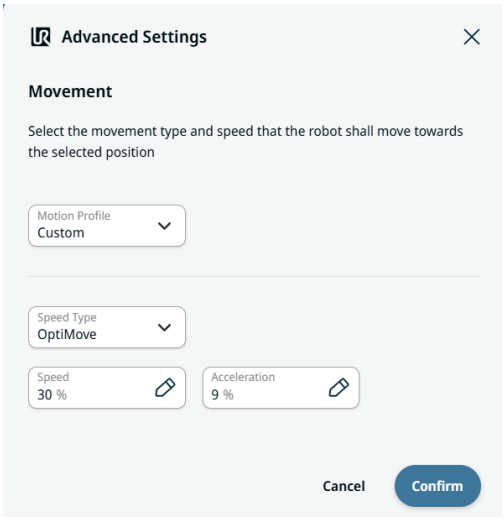


HINWEIS

Das Hinzufügen des Knotens, ohne dass eine sichere Home-Position in Sicherheit konfiguriert wurde, markiert den Knoten gelb.



Der sichere Home Befehlsknoten hat Bewegungsprofiloptionen und andere erweiterte Einstellungen, wenn das Ellipsen-Symbol, angetippt wird.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Erweiterte Einstellungen

Benutzer können Bewegungsprofile in den erweiterten Einstellungen mit den zwei Tabs und den zwei Feldern erstellen:

- Bewegungsprofil
- Geschwindigkeitstyp
- Registerkarte „Geschwindigkeit“
- Registerkarte „Beschleunigung“

Bewegungsprofil ist eine Funktion, welches es Benutzern erlaubt, vordefinierte Bewegungsprofile in Bewegungsknoten einzustellen: Gelenkbewegung, Lineare Bewegung, Kreisbogenbewegung, Prozessbewegung und Richtung. Ein **benutzerdefiniertes** Bewegungsprofil ermöglicht es Benutzern, Bewegungsdaten in einem Bewegungsknoten zu definieren.
Im Feld **Geschwindigkeitstyp** ist **OptiMove** die Standardeinstellung. Wählen Sie **„Klassische** Bewegung“, wenn Sie Geschwindigkeit und Beschleunigung in Grad pro Sekunde oder mm pro Sekunde eingeben möchten. OptiMove-Einstellungen werden in Prozent angegeben, um die Nutzung und Einrichtung zu vereinfachen.
Benutzer können den Prozentsatz der bevorzugten Geschwindigkeit im **Geschwindigkeitstab** einstellen, welcher die Zielfahrgeschwindigkeit als Prozentsatz der maximal möglichen Geschwindigkeit des Roboters festlegt.
Benutzer können den Prozentsatz der gewünschten Beschleunigung im **Beschleunigungstab** einstellen, welche die Zieldrehmomentbegrenzung während der Be- und Entschleunigung als Prozentsatz der maximalen Leistung des Roboters festlegt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

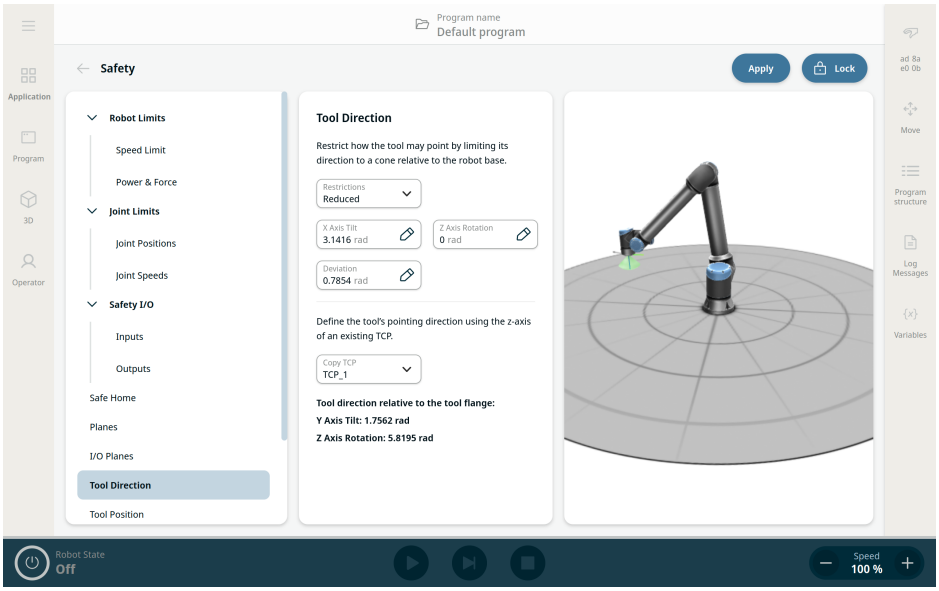
10.4.10. Werkzeugrichtung

Beschreibung

Auf dem Bildschirm „Werkzeugrichtung“ können Sie eine Sicherheitsfunktion konfigurieren, die den Winkel begrenzt, in den das Werkzeug zeigen darf. Sie sehen die Begrenzung der Werkzeugrichtung, die zu den Sicherheitseinstellungen hinzugefügt wurde. Die Begrenzung wird durch einen Kegel definiert, der eine feste Ausrichtung relativ zum Koordinatensystem der Basis des Roboterarms hat. Während sich der Roboterarm bewegt, wird die Werkzeugrichtung so begrenzt, dass sie innerhalb des definierten Kegels bleibt.

HINWEIS

Die Einschränkungen können deaktiviert oder so konfiguriert werden, dass sie im reduzierten Modus, im normalen Modus oder in beiden Modi gelten.



HINWEIS

Mit der Funktion „Werkzeugausrichtung“ können Sie die Sicherheit einer Anwendung erhöhen, wenn Sie ein Werkzeug verwenden, das bei Ausrichtung in eine bestimmte Richtung Schaden oder Verletzungen verursachen kann.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Begrenzungseinstellungen

Die Begrenzung der Werkzeugrichtung besitzt drei konfigurierbare Eigenschaften:

1. **Neigung**: Sie können den Öffnungswinkel des Kegels ausgehend von der zentralen (Referenz-)Richtung festlegen.
2. **Drehung**: Sie können festlegen, wie sich der Kegel um seine Mittelachse dreht.
3. **Abweichung**: Sie können den maximal zulässigen Winkelversatz zwischen der gewünschten Richtung und einer beliebigen Richtung innerhalb des Kegels festlegen.

Deaktivierte Werkzeugrichtungsbegrenzung	Nie aktiv
Normale Werkzeugrichtungsbegrenzung	Nur aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Normalen Modus** befindet
Reduzierte Werkzeugrichtungsbegrenzung	Nur aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Reduzierten Modus** befindet
Beides (normale und reduzierte Richtung der Werkzeugrichtungsbegrenzung)	Aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Normalen Modus** oder im **Reduzierten Modus** befindet.

Die Ausrichtungsrichtung des Werkzeugs wird über einen TCP-Punkt festgelegt, der in den Einstellungen der Anwendung „ **End Effectors“ unter „** “ konfiguriert wird.

Werkzeugeigenschaften

Standardmäßig zeigt das Werkzeug in die gleiche Richtung wie die Z-Achse des Werkzeug-Ausgangsflanschs. Sie können dies ändern, indem Sie zwei Winkel angeben:

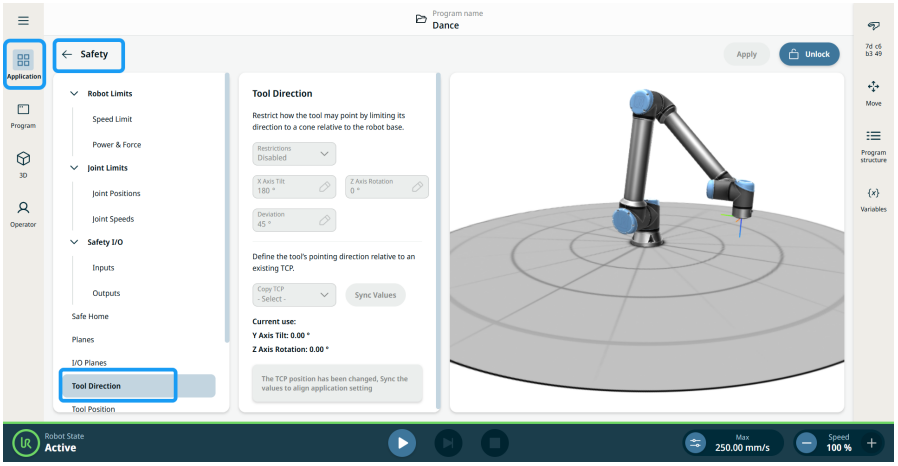
- **Neigungswinkel**: Wie weit die Z-Achse des Ausgangsflanschs in Richtung der X-Achse des Ausgangsflanschs geneigt werden soll.
- **Drehung der Z-Achse**: Um wie viel die geneigte Z-Achse um die ursprüngliche Z-Achse des Ausgangsflansches gedreht werden soll.

Alternativ können Sie die Z-Achse eines vorhandenen TCP kopieren, indem Sie diesen TCP aus dem Dropdown-Menü auswählen.

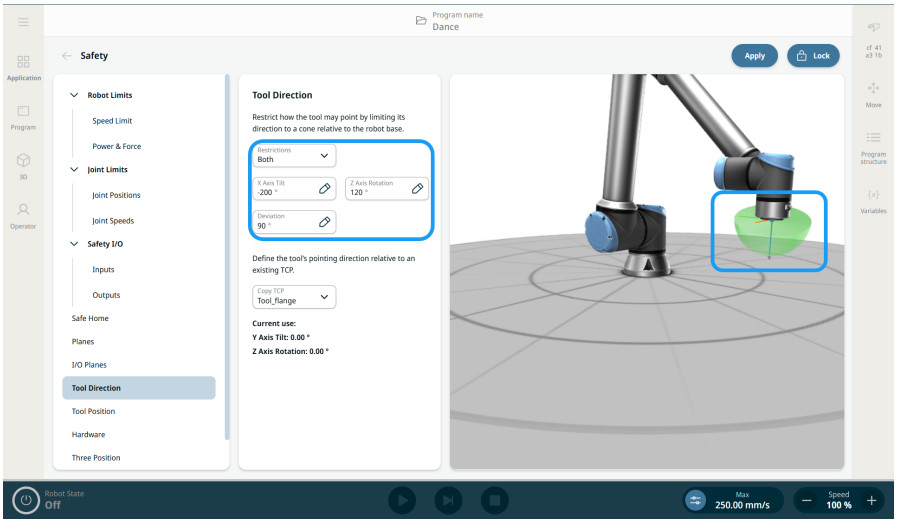
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

So rufen Sie „Richtung Tool“ auf

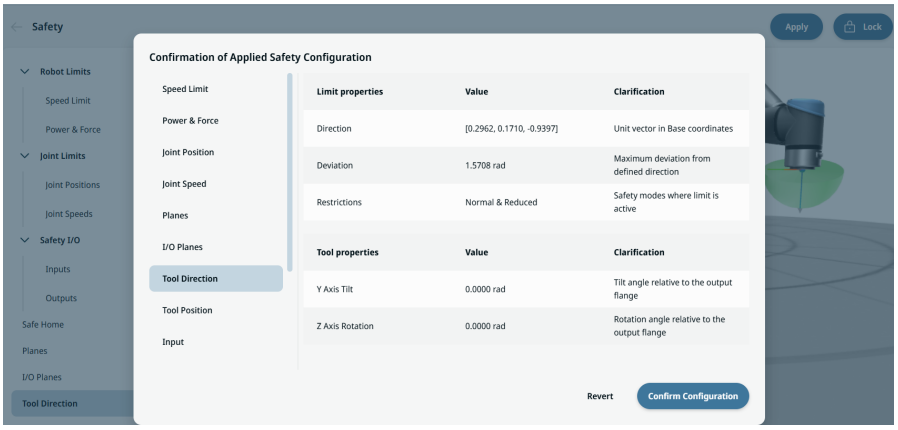
1. Tippen Sie auf die Registerkarte „ **-Anwendung“** und wählen Sie „ **-Sicherheitsanwendung“**. Wählen Sie im linken Bereich **Werkzeugrichtung** aus.



2. **Entsperren Sie „ “** und geben Sie das Sicherheitspasswort ein.
3. Wenn Sie das Feld **Einschränkungen** aktivieren, werden die anderen Felder verfügbar. Im TCP erscheint ein grüner Kegel, der die Ausrichtungsrichtung des Werkzeugs anzeigt.



4. Tippen Sie auf die Schaltfläche **Anwenden**.
5. Sie finden **Werkzeugrichtung** in der Funktionszuordnungstabelle im **Dialogfeld „Bestätigung der angewendeten Sicherheitskonfiguration“**.



Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

11. Erstes Programm

Beschreibung

Die Erstellung des ersten Programms in PolyScope X ermöglicht es Ihnen, Ihrem Roboterarm mithilfe einer Reihe von Wegpunkten, denen er folgen kann, beizubringen, wie man sich bewegt. Am Ende des Arms sollte ein Endeffektor-Werkzeug angebracht werden.
Informationen zur Konfiguration der Werkzeuge am Ende des Arms finden Sie im Software-Handbuch **unter „Anwendung** von Endeffektoren“.

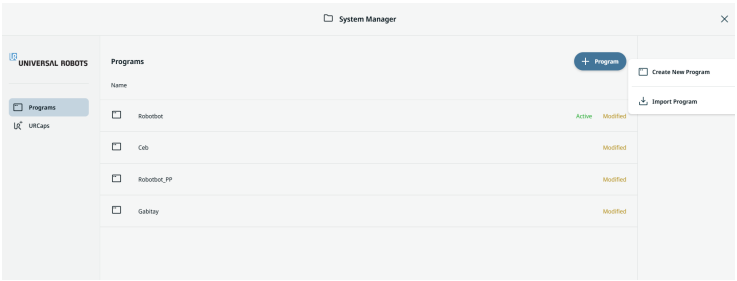
So erstellen Sie ein einfaches Programm

Dies sind die Abläufe dieses ersten Programms:

1. Zu Position A bewegen.
2. E/A festlegen.
3. Bitte 3 Sekunden warten.
4. Deaktivieren Sie den IO.
5. Zu Position B bewegen.

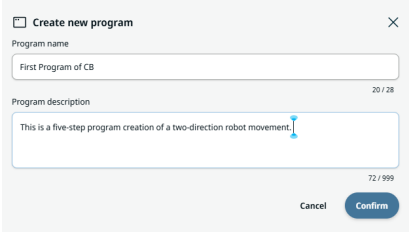
Systemverwaltungszugriff

1. Tippen Sie im Hauptbildschirm auf die **Kopfzeile** , um die Systemverwaltung zu öffnen.
2. Tippen Sie im Bildschirm **„System-Manager** “ auf das Symbol **„Programm hinzufügen** “ und wählen Sie **„Neues Programm erstellen**“.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

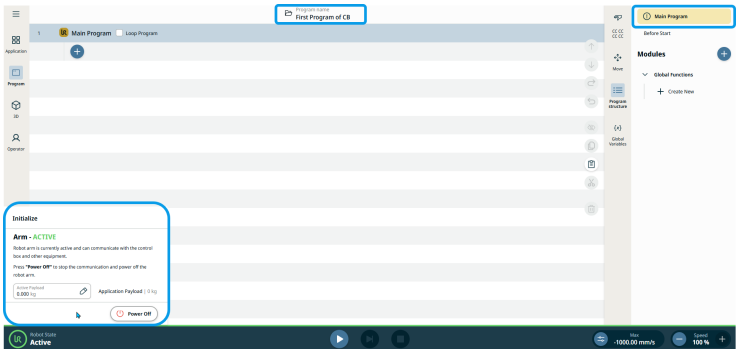
3. Geben Sie den **Programmnamen** und **die Beschreibung** in die beiden Felder im Feld **„Neues Programm erstellen** “ ein. Tippen Sie auf **„Bestätigen“** .



Der Hauptbildschirm zeigt nun Ihren Programmnamen an. Auf dem Multitasking-Bildschirm sehen Sie den Tab **„Hauptprogramm“** in Gelb, der anzeigt, dass die Programmerstellung gestartet werden soll.

Roboter initialisieren

4. Tippen Sie zum Initialisieren auf der **linken Seite der Fußzeile auf „Roboterstatus**“.
5. Tippen Sie **auf „Einschalten“**und dann auf **„Entsperren“**. Sie werden den Roboterstatus als **„Aktiv“**und die aktivierten Schaltflächen/Schieberegler **„Wiedergabe“**, **„Manueller Modus“**und **„Geschwindigkeit“** sehen.



6. Tippen Sie in der Hauptnavigation auf das Menüsymbol **„Programm**“.

   Siehe die Beschreibung **der** „Grundlegenden Befehle“ im Software-Handbuch.

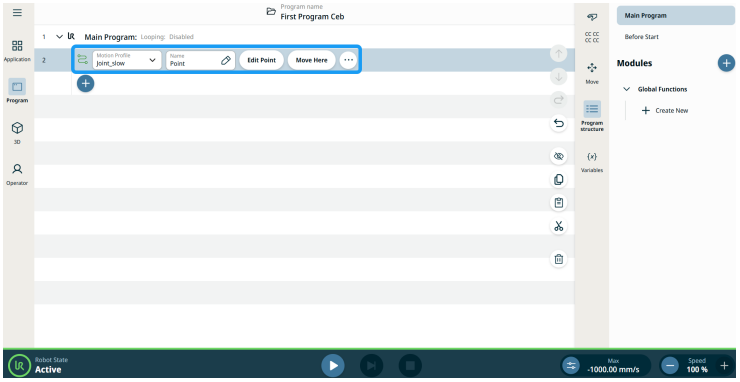
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Erster Befehl: Gelenkbewegung

Aktion: Zu Position A bewegen

7. Tippen Sie auf den Befehl **„Gelenkbewegung“**. Beachten Sie, dass in PolyScope X der Wegpunktknoten mit diesem Befehl zusammengeführt wird.

   Siehe die Beschreibung **des Befehlsknotens „Gelenkbewegung“** im Software-Handbuch.

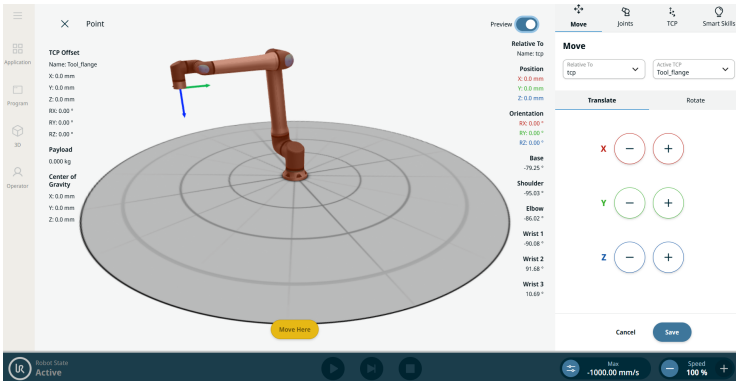


   Zwei bearbeitbare Felder, zwei Tabs und ein „Auslassungspunkt“-Symbol werden in die Programmstruktur eingefügt:

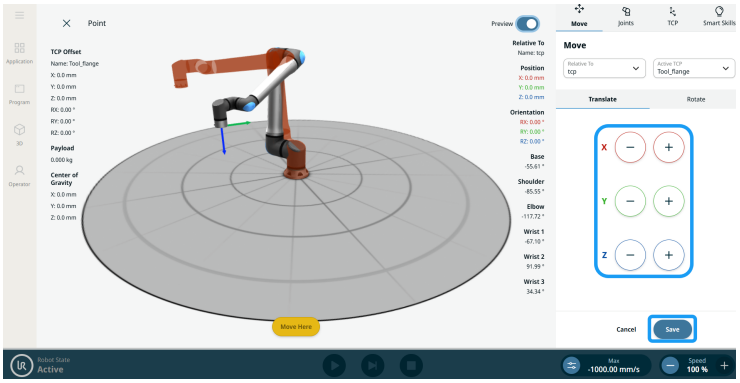
   - Bewegungsprofil
   - Name
   - Punkt bearbeiten
   - Hierher bewegen

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

8. Tippen Sie auf den Tab **„Punkt** bearbeiten“. Der Bildschirm mit dem Roboterarm in 3D erscheint. Auf der rechten Seite des Bildschirms sehen Sie das Bewegen-Menü.

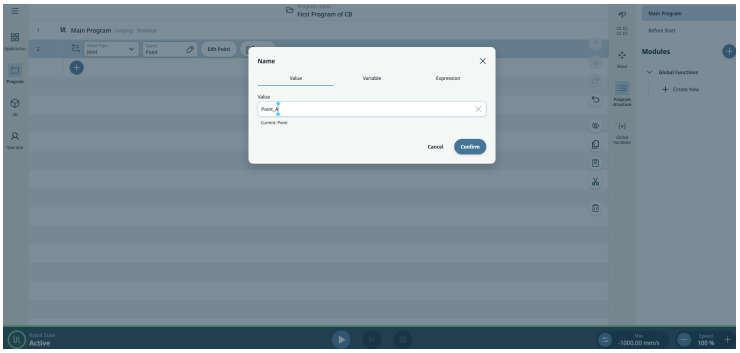


9. Benutze die **Plus-Minus-Schaltfläche** der X-, Y-, Z-Achsen, um den Roboter zu schieben und die Position Ihres Wegpunkts zu setzen und **speichern**Sie.



Den ersten Wegpunkt benennen

10. Geben Sie im Feld **„Name** “ auf der Registerkarte **„Wert** -Editor“ den Namen **„Point_A** “ ein und **klicken Sie auf „Bestätigen**“.

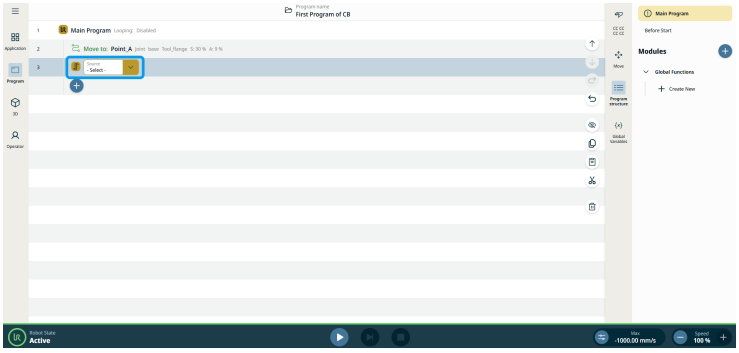


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

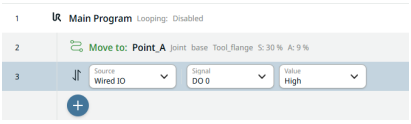
Zweiter Befehl: Set

Aktion: Ein IO für den Endeffektor festlegen

11. Tippen Sie in der Programmstruktur auf das Hinzufügen-Symbol und auf das **Einstellen-Befehlssymbol**.



12. Tippen Sie auf das Feld **„Quelle“** und wählen Sie **„Kabel-E/A“** aus.
13. Ein **Signalfeld** wird hinzugefügt. Wählen **Sie DO 0** . Ein **Wert-Feld** wird rechts hinzugefügt; wählen Sie dort **„Hoch“ aus.**

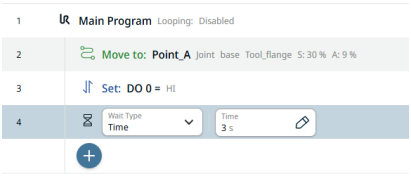


Dritter Befehl: Warten

Aktion: Der Roboter wartet eine bestimmte Anzahl von Sekunden

14. Tippen Sie auf das Symbol „Hinzufügen“ und wählen Sie den Befehl **„Warten“** aus.

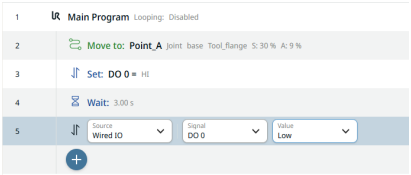
    Siehe die Beschreibung des **Befehlsknotens „Wait“** im Software-Handbuch.
15. Wählen Sie im Feld **Wartetyp** die Option **Zeit** aus, um den Roboter für eine bestimmte Anzahl von Sekunden warten zu lassen.
16. Tippen Sie auf das Feld **„Zeit“**, geben Sie auf der Registerkarte **„Wert“ die Zahl 3** (drei Sekunden) ein und **bestätigen Sie** die Eingabe.



Vierter Befehl: Set

Aktion: Ein IO für den Endeffektor deaktivieren

17. Um einen zweiten Einstellen-Knoten zu erstellen, wiederholen Sie die Schritte 11 bis 13.
18. Im Feld **Signal** , wählen Sie **DO 0** aus. Ein **Wert-Feld** wird rechts hinzugefügt; wählen Sie Low **.**



Fünfter Befehl: Gelenkbewegung

Aktion: Bewegung zu Position B

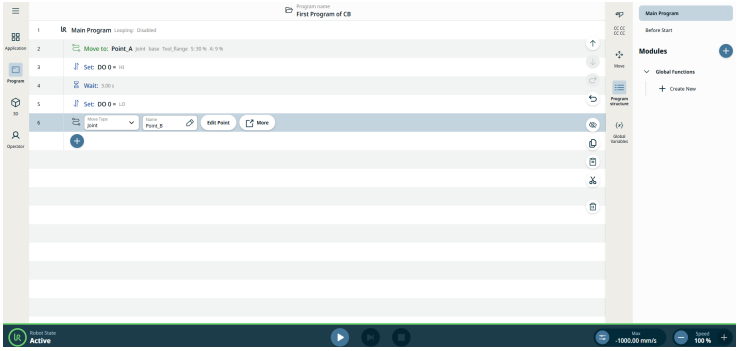
19. Tippen Sie in der Programmstruktur auf das Hinzufügen-Symbol. Wiederholen Sie die Schritte 7 bis 9, um einen zweiten Wegpunkt zu erstellen. Bewegen Sie die Roboterarmposition in eine Richtung, welche sich deutlich von Point_A unterscheidet.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Den zweiten Wegpunkt benennen

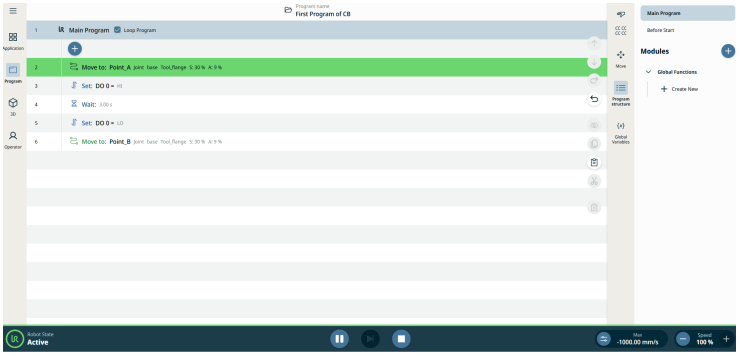
20. Geben Sie im Feld **„Name** “ auf der Registerkarte **„Wert** -Editor“ den Namen **„Point_B** “ ein und **klicken Sie auf „Bestätigen**“.

    Der Hauptbildschirm zeigt Ihnen das erste erstellte Programm.



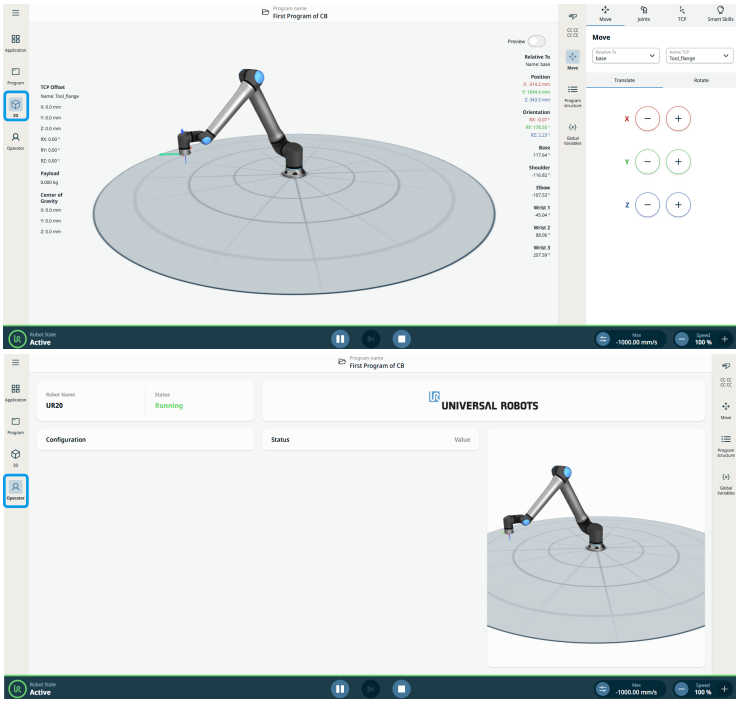
Überprüfen Sie das Programm im 3D-Viewer

21. Tippen Sie in der Hauptnavigation auf das Symbol **„3D-Viewer**“.
22. Tippen Sie in der Fußzeile auf die Wiedergabe-Schaltfläche. Wenn Sie sich im Programmstrukturbildschirm befinden, weist die grüne Farbe bei dem Programm darauf hin, dass es das aktuell ausgeführte Programm ist.



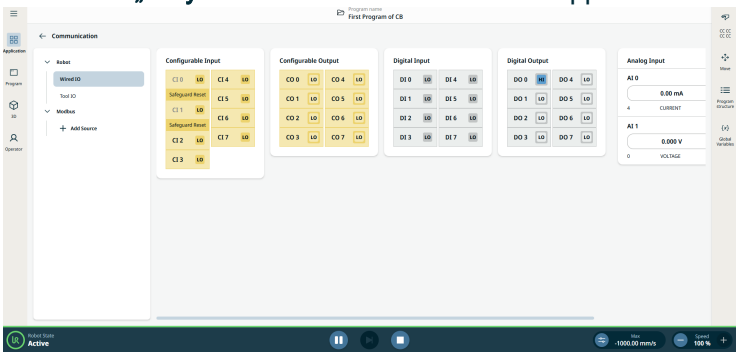
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

23. Wenn Sie sich im 3D-Viewer und auf dem Bedienerbildschirm befinden, sehen Sie, wie sich der Roboter bewegt. Auf der Seite der dreidimensionalen Grafiken sehen Sie die numerischen Details der Roboterteile, Position und Ausrichtung.



Überprüfen Sie das Programm unter „Kommunikation“

24. Wechseln Sie zur Registerkarte **„Anwendung“** und tippen Sie auf das Symbol **„Kommunikation** “. Beobachten Sie, wie der Zustand von **Digitalausgang 0 (DO 0)** zwischen **„Low“** und **„High“** wechselt, wenn Sie auf die **„Play“-Schaltfläche** in der Fußzeile tippen.



Weitere Informationen finden Sie in der **Beschreibung der Registerkarte „Kommunikation“** im Software-Handbuch.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

12. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken

12.1. Allgemeine Cybersicherheit

Beschreibung

Der Anschluss eines Roboters von Universal Robots an ein Netzwerk kann Risiken für die Cybersicherheit mit sich bringen.
Diese Risiken können durch den Einsatz von qualifiziertem Personal und die Implementierung spezieller
Maßnahmen zum Schutz der Cybersicherheit des Roboters minimiert werden.
Die Umsetzung von Cybersicherheitsmaßnahmen erfordert die Durchführung einer Beurteilung der Cybersicherheitsrisiken.
Der Zweck hierfür ist:

- Identifizieren von Bedrohungen
- Definieren von Vertrauenszonen und -kanälen
- Benennen der Anforderungen jeder Komponente in der Anwendung

WARNUNG

Das Versäumnis, eine Risikobeurteilung der Cybersicherheit durchzuführen, kann den Roboter gefährden.

- Der Integrator oder kompetentes, qualifiziertes Personal führt eine Risikobeurteilung der Cybersicherheitsrisiken durch.

HINWEIS

Nur kompetentes, qualifiziertes Personal ist dafür verantwortlich, den Bedarf an spezifischen Cybersicherheitsmaßnahmen zu bestimmen und die erforderlichen Cybersicherheitsmaßnahmen bereitzustellen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheitsarchitektur

PolyScope X verfügt über mehrere unabhängige Sicherheitsebenen (Defense in Depth), sodass ein Angriff auf eine einzelne Ebene keinen uneingeschränkten Zugriff auf das System ermöglicht.

- Sichere Standardeinstellungen. Netzwerkdienste sind bei Auslieferung deaktiviert. Nur Dienste, die ausdrücklich von einem Administrator freigeschaltet wurden, sind über das Netzwerk erreichbar. Ab PolyScope X 10.14 ist der eingehende HTTP/HTTPS-Verkehr auf den Ports 80 und 443 standardmäßig gesperrt und bleibt auch nach einem Neustart gesperrt, bis ein Administrator ihn freischaltet.
- Netzwerkperimeter. Eine konfigurierbare Firewall beschränkt den Datenverkehr auf bestimmte Ports und IP-Adressen.
- Authentifizierung. Drei unabhängige Passwörter (Admin, Betriebsmodus, Sicherheit) schützen separate Funktionsbereiche. SSH unterstützt die schlüsselbasierte Authentifizierung als Alternative zu Passwörtern.
- Autorisierung. Durch den Administrator gesperrte Berechtigungsbildschirme schränken den Zugriff auf Netzwerkeinstellungen, Software-Updates, die URCap-Verwaltung und die Servicekonfiguration ein. Die Trennung der Betriebsmodi verhindert Programmänderungen während der automatischen Ausführung.
- Kryptografische Identität. Der Roboter verfügt über ein digitales Zertifikat zur sicheren Identifizierung. Selbstsignierte und von einer Zertifizierungsstelle signierte Zertifikate werden durch die integrierte Zertifikatsverwaltung unterstützt.
- Prüfpfad. Sicherheitsrelevante Konfigurationsänderungen und Ereignisse werden protokolliert, gespeichert und können mit gängigen Audit-Tools überprüft werden.

Der Integrator muss eine Bewertung der Cybersicherheitsrisiken durchführen, um festzustellen, ob für die jeweilige Anwendung möglicherweise zusätzliche Sicherheitsmaßnahmen erforderlich sind.

12.2. Cybersicherheitsanforderungen

Beschreibung

Um Ihr Netzwerk zu konfigurieren und Ihren Roboter zu sichern, müssen Sie die Cybersicherheitsmaßnahmen umsetzen.
Befolgen Sie alle Anforderungen, bevor Sie mit der Konfiguration Ihres Netzwerks beginnen, und überprüfen Sie dann, ob die Robotereinrichtung sicher ist.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Cybersicherheit

- Das Betriebspersonal muss mit den allgemeinen Grundsätzen der Cybersicherheit und den fortschrittlichen Technologien, die im UR-Roboter zum Einsatz kommen, bestens vertraut sein.
- Es müssen physische Sicherheitsvorkehrungen getroffen werden, um nur autorisiertem Personal den physischen Zugang zum Roboter zu ermöglichen.
- Es muss eine angemessene Kontrolle aller Zugangspunkte geben. Zum Beispiel: Türschlösser, Ausweissysteme, allgemeine physische Zugangskontrolle.

WARNUNG

Der Anschluss des Roboters an ein Netzwerk, das nicht ordnungsgemäß gesichert ist, kann Sicherheitsrisiken mit sich bringen.

- Verbinden Sie Ihren Roboter nur mit einem vertrauenswürdigen und ordnungsgemäß gesicherten Netzwerk.

Anforderungen an die Netzwerkkonfiguration

- Nur vertrauenswürdige Geräte dürfen mit dem lokalen Netzwerk verbunden werden.
- Es darf keine eingehenden Verbindungen von benachbarten Netzwerken zum Roboter geben.
- Ausgehende Verbindungen des Roboters müssen so eingeschränkt werden, dass nur die kleinste relevante Gruppe von spezifischen Ports, Protokollen und Adressen zugelassen wird.
- URCaps und magische Scripte dürfen nur von vertrauenswürdigen Partnern verwendet werden, und auch nur, nachdem deren Authentizität und Integrität überprüft wurde.

Sicherheitsanforderungen bei der Einrichtung des Roboters

- Ändern Sie das Standardpasswort in ein neues, sicheres Passwort.
- Deaktivieren Sie die „Magischen Dateien“, wenn sie nicht aktiv verwendet werden (PolyScope 5).
- Deaktivieren Sie den SSH-Zugang, wenn er nicht benötigt wird. Bevorzugen Sie die schlüsselbasierte Authentifizierung gegenüber der passwortbasierten Authentifizierung
- Setzen Sie die Roboter-Firewall auf die restriktivsten nutzbaren Einstellungen und deaktivieren Sie alle ungenutzten Schnittstellen und Dienste, schließen Sie Ports und beschränken Sie IP-Adressen.
- Schließen Sie nicht genutzte HTTP/HTTPS-Zugänge über den **HTTP-Schalter** unter **„Einstellungen“ >** > **„Sicherheit“ >** > **„Dienste“ (** PolyScope X 10.14 und höher). Halten Sie die Ports 80 und 443 geschlossen, sofern sie nicht für den Webzugriff auf PolyScope, die REST-/Robot-API oder extern verfügbare URCaps benötigt werden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

12.3. Richtlinien für die Cybersicherheit

Beschreibung

Obwohl PolyScope viele Funktionen enthält, um die Sicherheit der Netzwerkverbindung zu gewährleisten, können Sie die Sicherheit erhöhen, indem Sie die folgenden Richtlinien beachten:

- Bevor Sie Ihren Roboter mit einem Netzwerk verbinden, ändern Sie das Standardpasswort in ein sicheres Passwort.

  HINWEIS
  Sie können ein vergessenes oder verlorenes Passwort nicht wiederherstellen oder zurücksetzen.
  - Bewahren Sie alle Passwörter sicher auf.

- Verwenden Sie die integrierten Einstellungen, um den Netzwerkzugriff auf den Roboter möglichst umfangreich einzuschränken.
- Deaktivieren Sie den **HTTP-Schalter** unter **„Einstellungen“** > **„Sicherheit“** > **„Dienste“**, wenn der Roboter keinen eingehenden Webdatenverkehr benötigt (PolyScope X 10.14 und höher). Überprüfen Sie nach dem Upgrade auf 10.14 oder höher den Status des Schalters; Port 80 wird beim Systemstart nicht mehr automatisch wieder geöffnet.
- Einige Kommunikationsschnittstellen haben keine Methode zur Authentifizierung und Verschlüsselung der Kommunikation. Dies stellt ein Sicherheitsrisiko dar. Erwägen Sie auf der Grundlage Ihrer Beurteilung der Cybersicherheitsrisiken geeignete Abhilfemaßnahmen.
- SSH-Tunneling (lokale Portweiterleitung) muss für den Zugriff auf Robot-Schnittstellen von anderen Geräten aus verwendet werden, wenn die Verbindung die Grenze der Vertrauenszone überschreitet.
- Entfernen Sie sensible Daten vom Roboter, bevor dieser außer Betrieb genommen wird. Achten Sie besonders auf die URCaps und Daten im Programmordner.
  - Um die sichere Entfernung hochsensibler Daten zu gewährleisten, sollten Sie die SD-Karte leeren oder zerstören.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

13. Kommunikationsnetzwerke

Feldbus

Sie können die Feldbus-Optionen verwenden, um die Familie der industriellen Computernetzwerkprotokolle zu definieren und zu konfigurieren, die für die von PolyScope akzeptierte verteilte Echtzeitsteuerung verwendet werden:

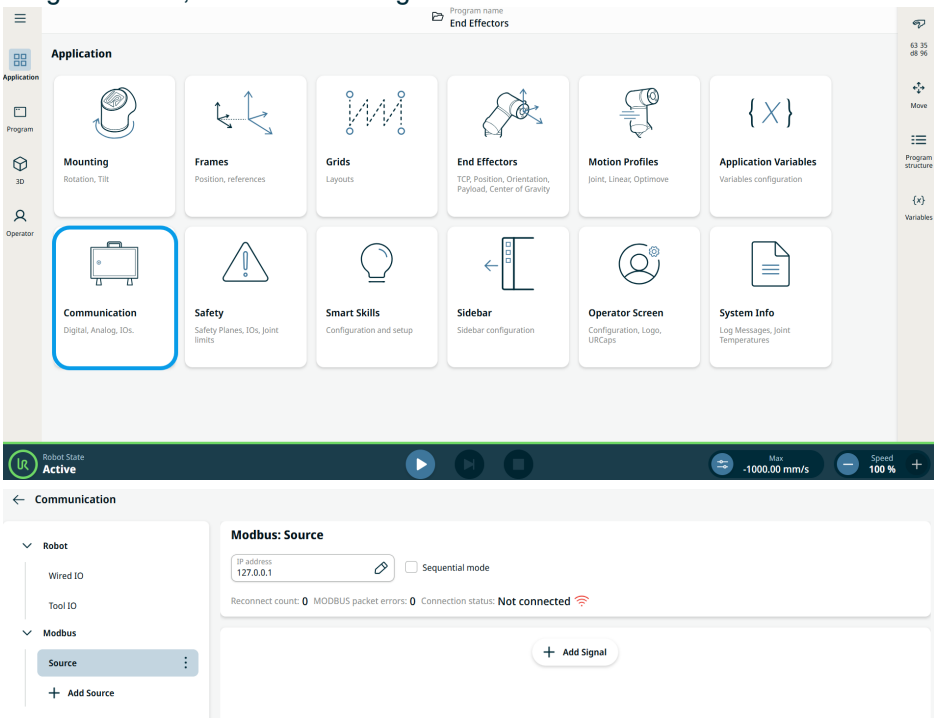
- MODBUS
- Ethernet/IP
- PROFINET
- PROFIsafe
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

13.1. MODBUS

Beschreibung

Hier können die MODBUS Client (Master) Signale eingerichtet werden. Verbindungen zu MODBUS-SERVERN (oder Slaves) auf angegebenen IP-Adressen können mit Ein-/Ausgangssignalen (Register oder digital) hergestellt werden. Jedes Signal hat einen eindeutigen Namen, so dass es in Programmen verwendet werden kann.

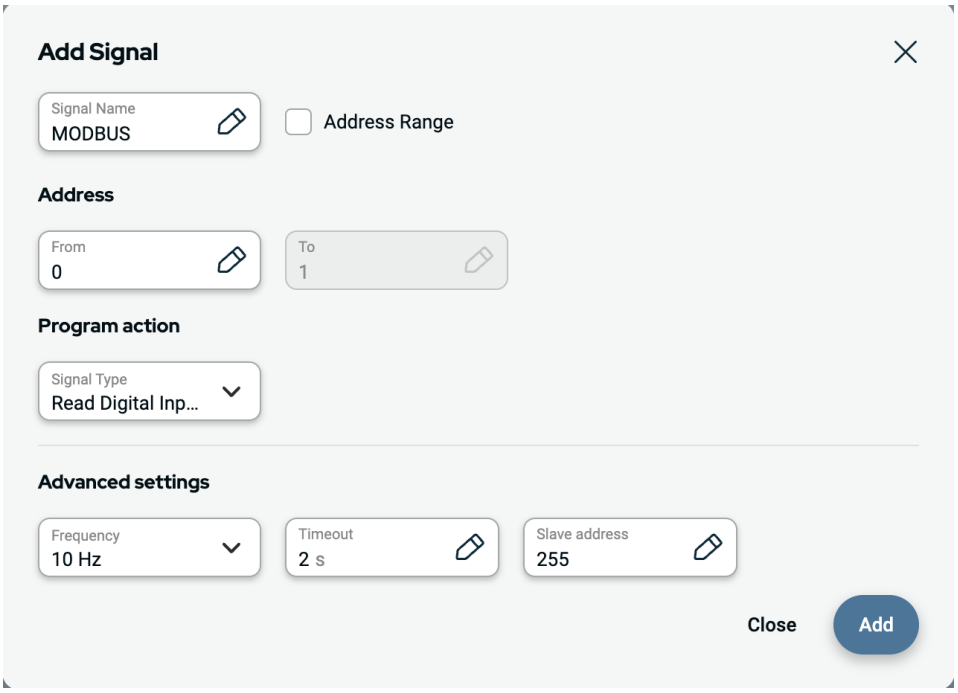


Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

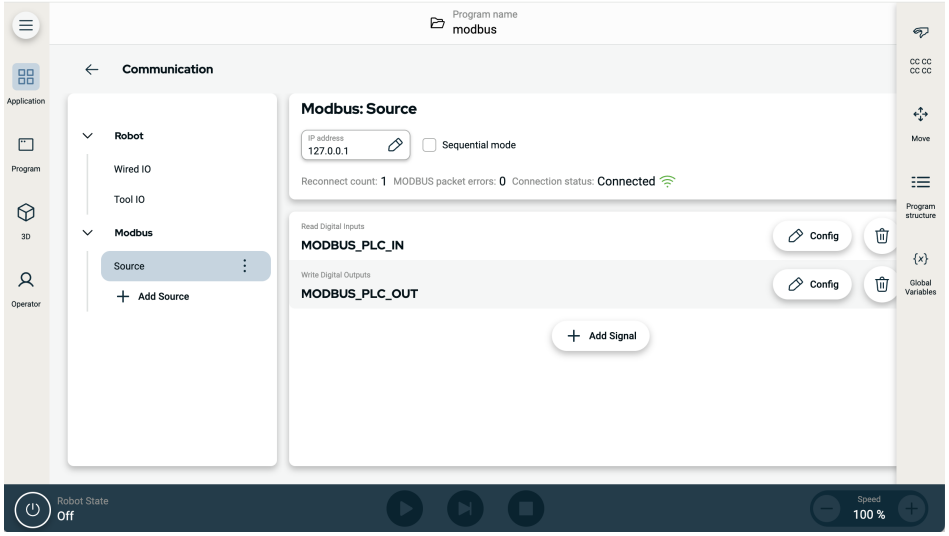
Signal hinzufügen

Sie können einen Signalnamen anpassen, wenn Sie ein Signal hinzufügen. Wählen Sie den Signaltyp, die Signalrichtung und geben Sie Frequenz, Zeitüberschreitung und andere erweiterte Einstellungen an. Signal kann eine einzelne Adresse oder mehrere Adressen verwenden.



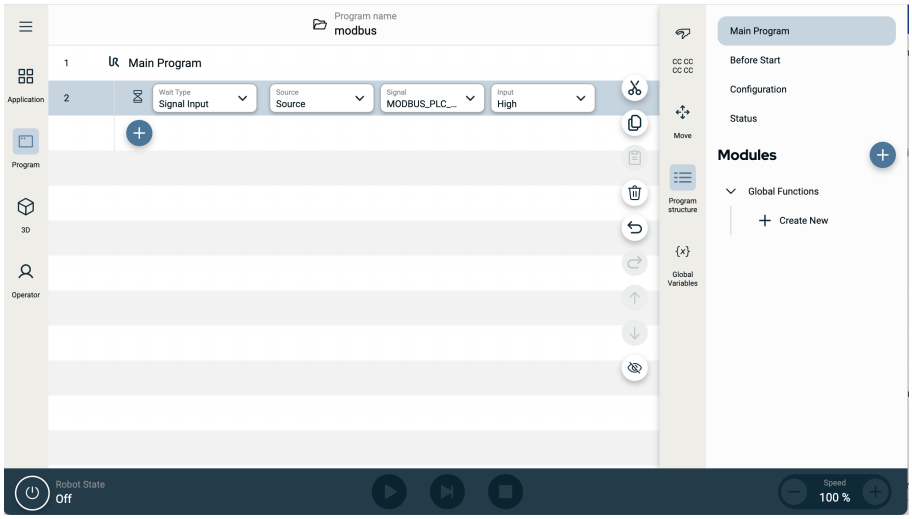
Signalquelle

Die Einstellungen der Modbus-Signalquellen können bearbeitet oder gelöscht werden, tippen Sie auf die **Konfigurieren**-Schaltfläche zum Bearbeiten, tippen Sie auf das Mülleimer-Symbol zum Löschen.

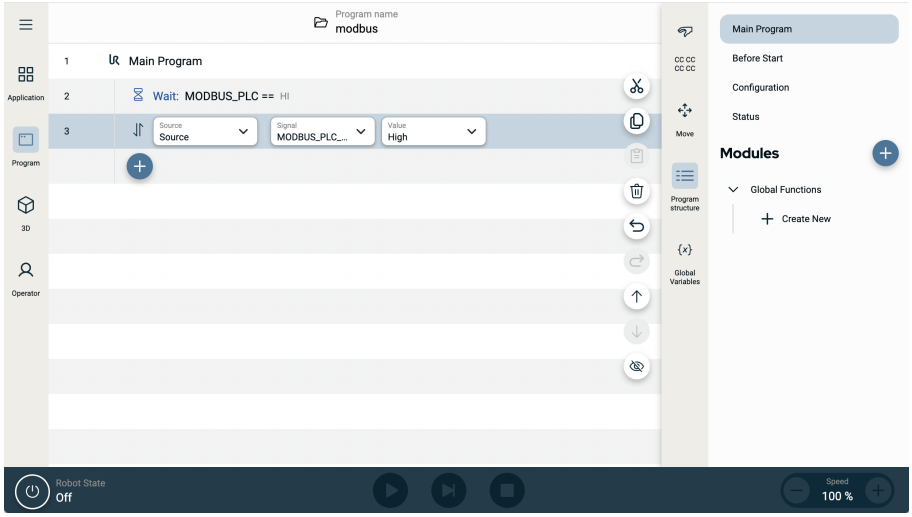


Programmierung

Ähnlich wie bei anderen Eingangssignalen können Modbus-Signale überwacht werden. Wählen Sie im Programm auf dem **Warten** Befehl **Signaleingang** unter **Wartetyp** aus. Wählen Sie dann die Modbus-Quelle, das spezifische Eingangssignal und den Status, auf den gewartet werden soll.
Adressbereiche können nicht in logischen Ausdrücken verwendet werden. Das Programm kann nur eine einzelne Adresse verwenden, auch wenn sie Teil eines Bereichs ist.



Ein Modbus-Ausgangssignal kann über den Befehl **Einstellen** konfiguriert werden.



13.2. Ethernet/IP

Beschreibung

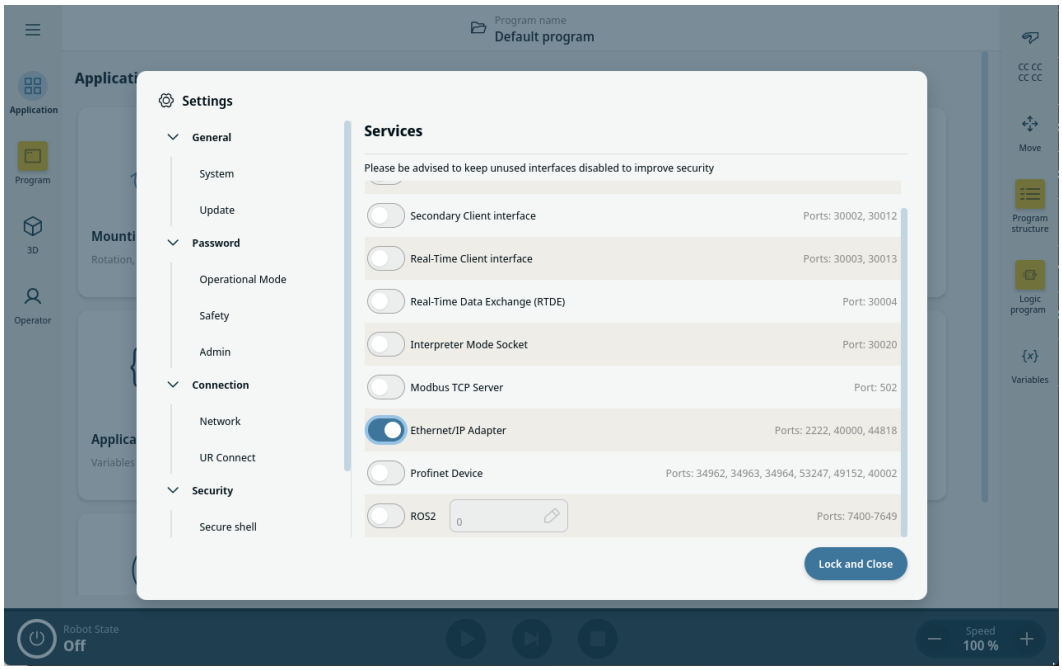
EtherNet/IP ist ein Netzwerkprotokoll, das die Verbindung des Roboters mit einem industriellen EtherNet/IP-Scanner-Gerät ermöglicht. Wenn die Verbindung aktiviert ist, können Sie die Aktion auswählen, die auftritt, wenn ein Programm die Verbindung zum EtherNet/IP-Scanner-Gerät verliert.

Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Ethernet/IP aktivieren

So aktiviert man die Ethernet/IP-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie auf dem Bildschirm oben links auf das Hamburger-Menü.
2. Tippen Sie auf Einstellungen.
3. Tippen Sie im Menü auf der linken Seite unter Sicherheit auf Dienste.
4. Geben Sie das Administrator-Passwort ein.
5. Tippen Sie zum Einschalten auf die Schaltfläche des Ethernet/IP-Adapters.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Verwendung von Ethernet/IP

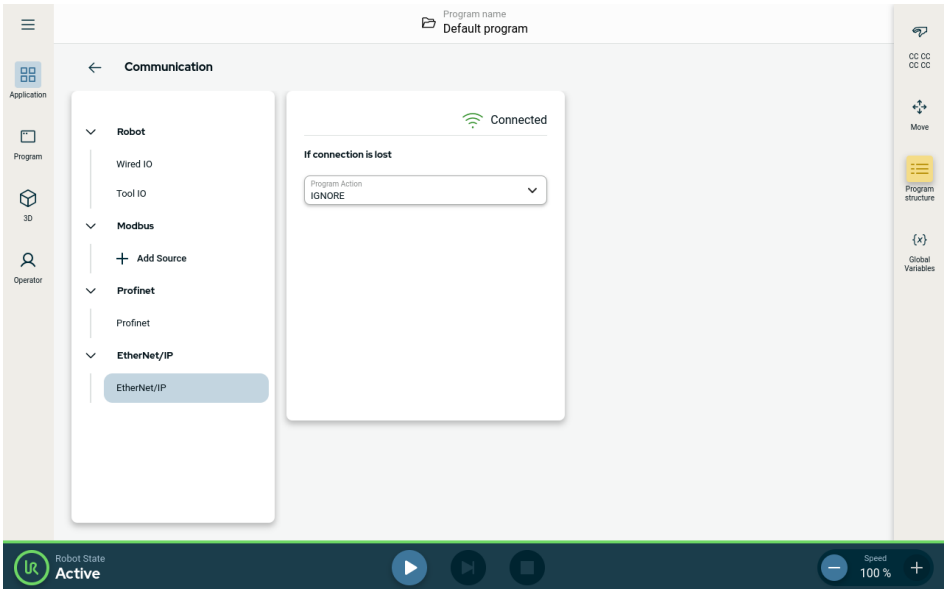
So findet man die Ethernet/IP-Funktion in PolyScope X:

In der linken PolyScope X Kopfzeile.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie unter Kommunikation Ethernet/IP aus dem linken Menü aus.

Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus:

Ignorieren	PolyScope X ignoriert die unterbrochene Ethernet/IP-Verbindung und das Hauptprogramm läuft weiter.
Pause	PolyScope X pausiert das Hauptprogramm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat.
Stopp	PolyScope X stoppt das Hauptprogramm.



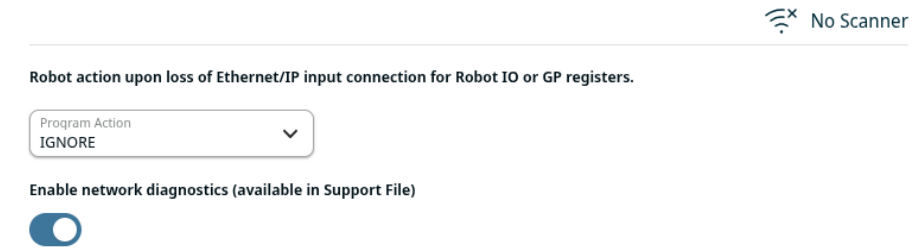
In der oberen rechten Ecke dieses Bildschirms können Sie den Ethernet/IP-Status sehen.

Verbunden	Der Roboter ist mit dem Ethernet/IP-Scanner verbunden.
Kein Scanner	Ethernet/IP Gerät läuft, aber es ist kein Scanner über Ethernet/IP mit dem Roboter verbunden.
Deaktiviert	Ethernet/IP-Gerät ist nicht aktiviert.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Unterstützung für Ethernet-Diagnose

Es wurde eine zusätzliche Funktion zur Aktivierung der Ethernet-Netzwerkdiagnose hinzugefügt. Wenn diese Option aktiviert ist, wird der Datenverkehr zwischen dem Ethernet/IP-Adapter des Roboters und dem Ethernet/IP-Scanner in einer **pcap** -Datei erfasst. Die erfassten Daten sind als Teil der Support-Datei verfügbar.



13.3. Profinet

Beschreibung

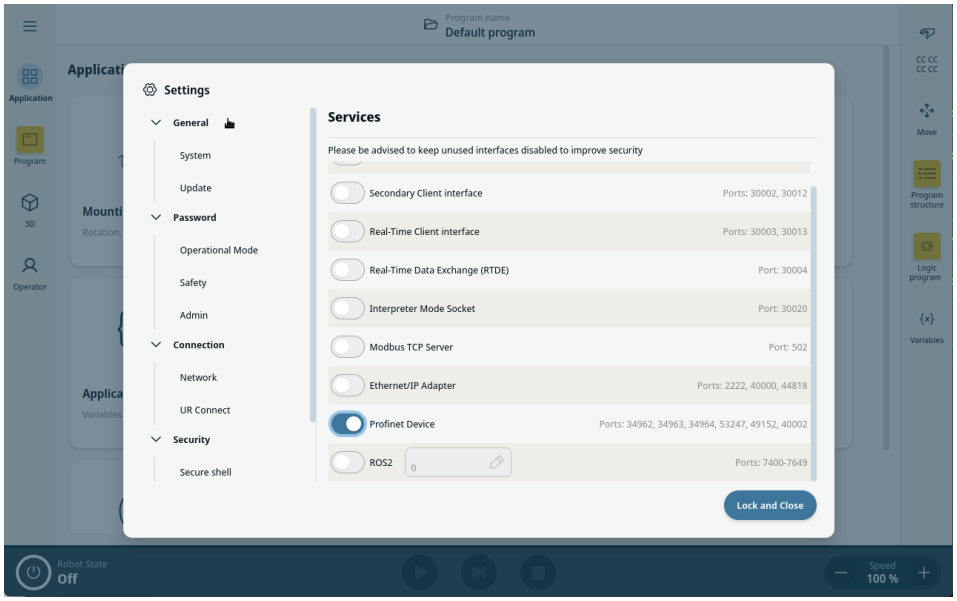
Das PROFINET Netzwerkprotokoll ermöglicht die Verbindung des Roboters mit einem industriellen PROFINET IO-Controller. Wenn die Verbindung aktiviert ist, können Sie die Aktion auswählen, die auftritt, wenn ein Programm die PROFINET IO-Controller-Verbindung verliert.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

PROFINET aktivieren

So aktiviert man die PROFINET-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie oben links auf dem Bildschirm auf das Hamburger-Menü und dann auf Einstellungen.
2. Tippen Sie im Menü auf der linken Seite unter Sicherheit auf Dienste.
3. Geben Sie das Administrator-Passwort ein.
4. Tippen Sie auf die PROFINET-Schaltfläche, um PROFINET einzuschalten.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

PROFINET nutzen

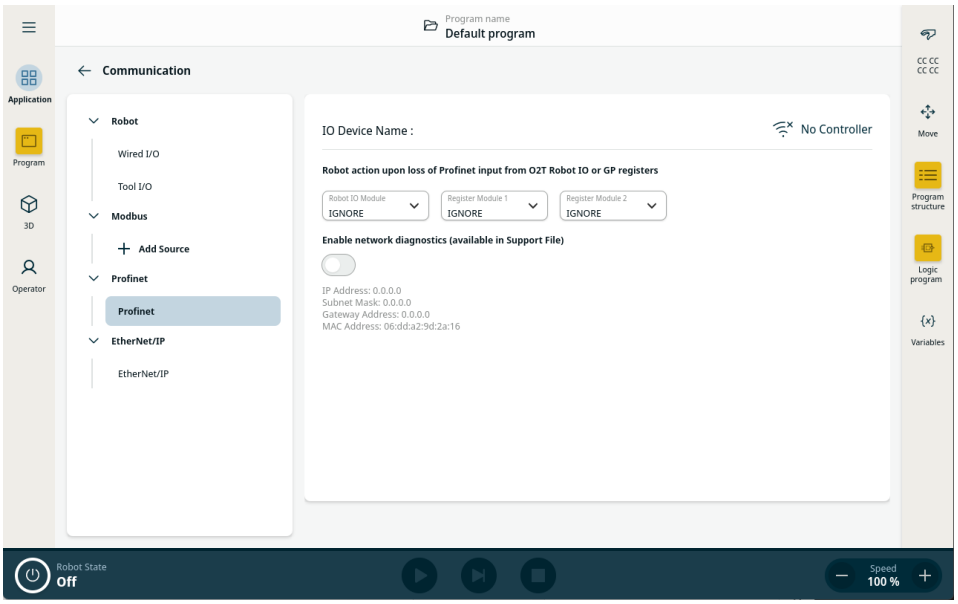
Die PROFINET-Funktionen in PolyScope X finden:

In der PolyScope X Hauptnavigation.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie unter Kommunikation PROFINET aus dem linken Menü aus.

Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus:

Ignorieren	PolyScope X ignoriert die unterbrochene PROFINET-Verbindung und das Hauptprogramm läuft weiter.
Pause	PolyScope X pausiert das Hauptprogramm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat.
Stopp	PolyScope X stoppt das Hauptprogramm.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

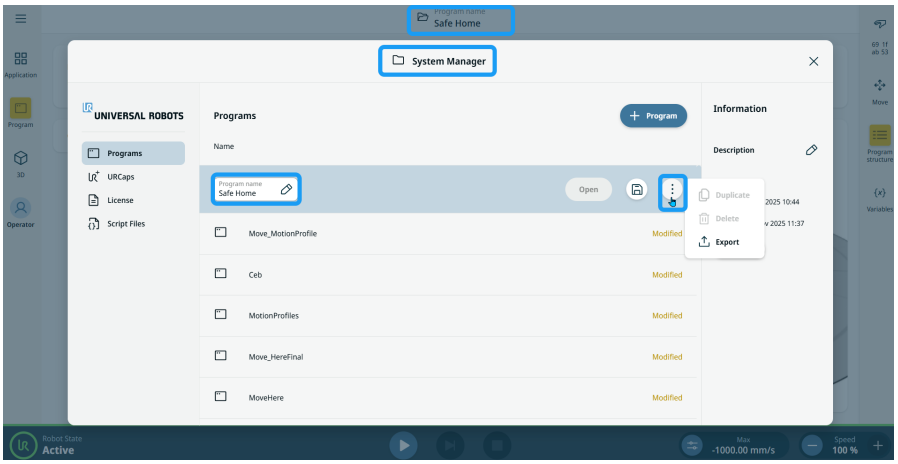
Diagnose

PolyScope X hat die Möglichkeit, Netzwerkverkehr zwischen Roboter und PROFINET I/O-Controller aufzuzeichnen. Dies kann bei Verbindungsproblemen zur Diagnose verwendet werden.

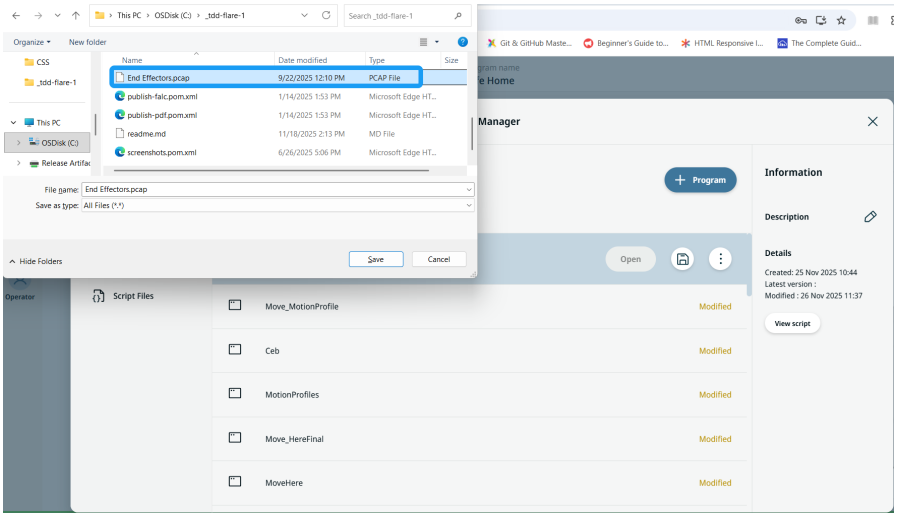
- Tippen Sie zum Einschalten auf die Schaltfläche „Netzwerkdiagnostik aktivieren“.

Kommunikationsdaten werden in einer .pcap-Datei gespeichert.
Die Datei wird in der Support-Datei in der Systemverwaltung gespeichert. Bis zu 50 MB an Daten können in der Diagnose aufgezeichnet werden.

1. Wechseln Sie zur **Kopfzeile** und die **Systemverwaltung** erscheint.
2. Wählen Sie das Programm aus, an dem Sie arbeiten.
3. Tippen Sie auf das Symbol, welches aus drei vertikalen Punkten besteht (das „Kebab“-Symbol) und wählen Sie **Exportieren** aus.



4. Wählen Sie die Kommunikationsdaten in der pcap-Datei und drücken Sie auf Speichern.



5. Es wird eine Pop-up-Benachrichtigung auf dem Hauptbildschirm erscheinen, welche sagt, dass Sie die Datei erfolgreich in das Programm exportiert haben.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Status des Ethernetanschlusses

Falls das PROFINET-Gerät aktiv ist, wird ein neuer virtueller Ethernetanschluss erstellt.
Die virtuelle Ethernetanschlusskonfiguration zeigt Informationen zur aktuell konfigurierten IP-Adresse, Subnetzmaske, MAC-Adresse und zum Gateway. Beachten Sie, dass sich dieser virtuelle Anschluss von dem Anschluss unterscheidet, welcher in den Roboter-Netzwerkeinstellungen konfiguriert wurde.

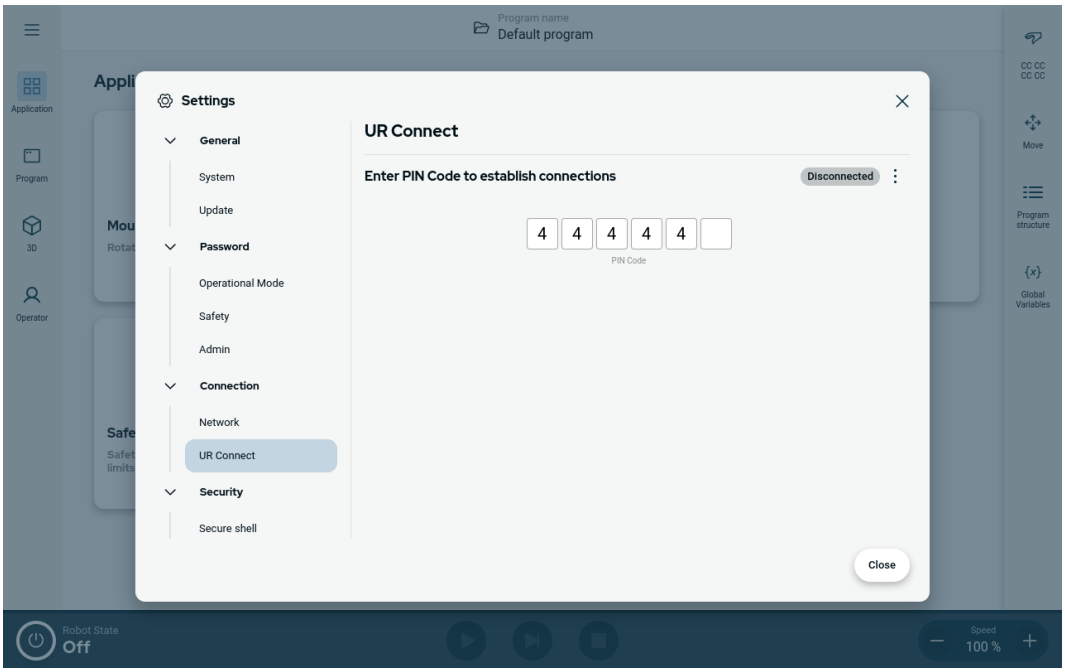
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

13.4. UR Connect

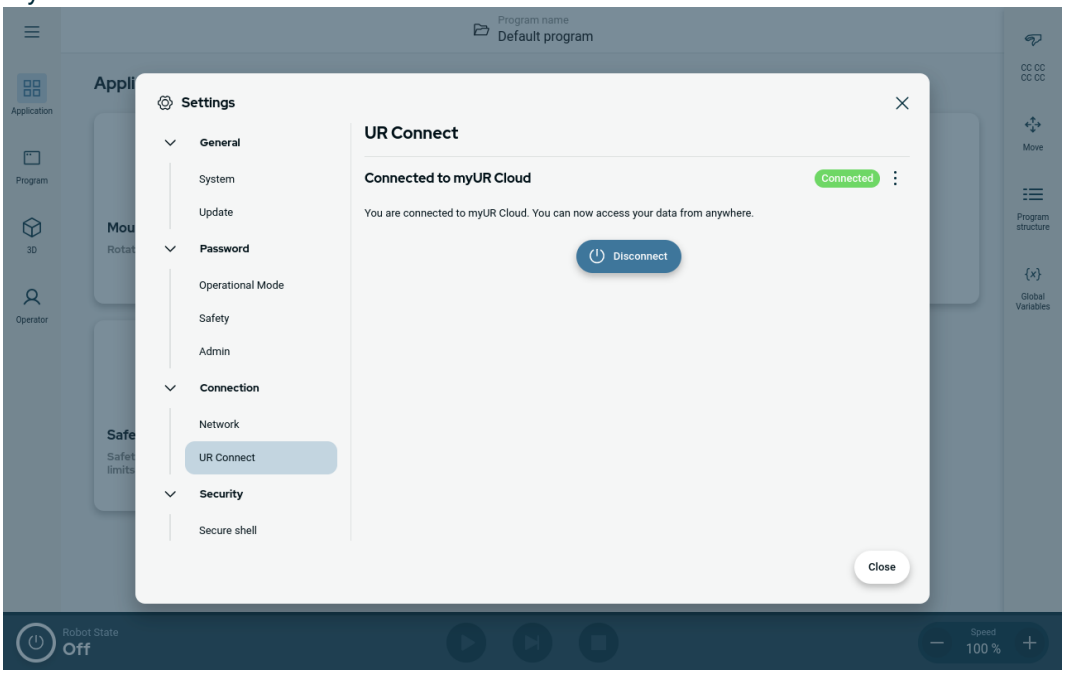
PolyScope X mit myUR Cloud verbinden

Sie müssen Ihre PolyScope X Software mit dem myUR Cloud-Dienst verbinden. Sie werden Ihren PIN-Code in Ihrem myUR-Konto finden müssen.

1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf der Hauptseite von UR Connect auf die Schaltfläche Verbinden .
4. Geben Sie Ihren PIN-Code aus myUR ein.



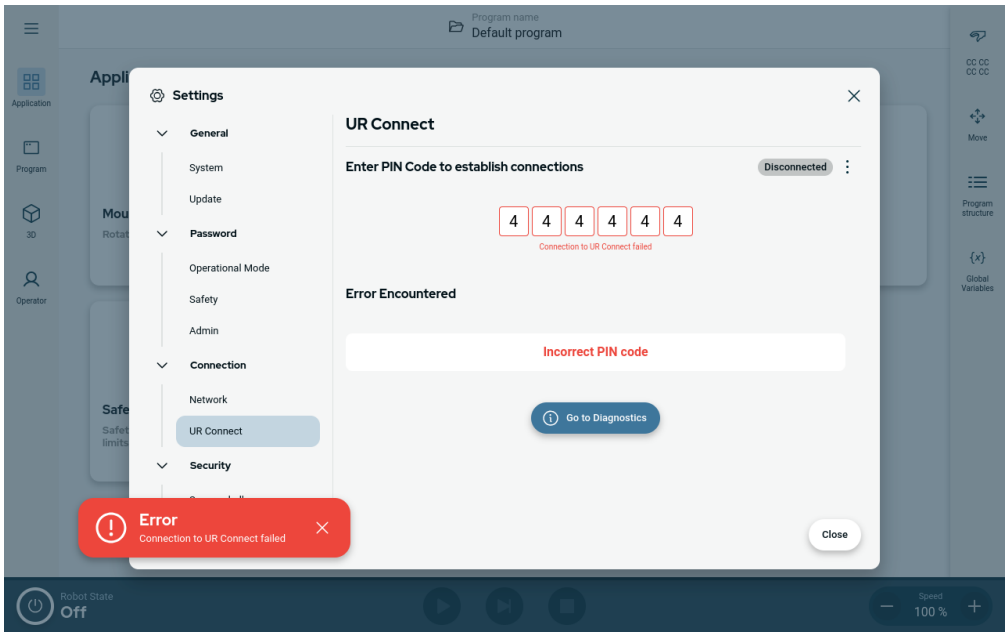
Wenn Sie das grüne Symbol in der rechten Ecke des Fensters sehen, sind Sie mit der myUR Cloud verbunden.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Fehlgeschlagene Verbindung

Wenn Sie die Nachricht Falscher PIN-Code sehen, überprüfen Sie bitte Ihren PIN-Code aus myUR.

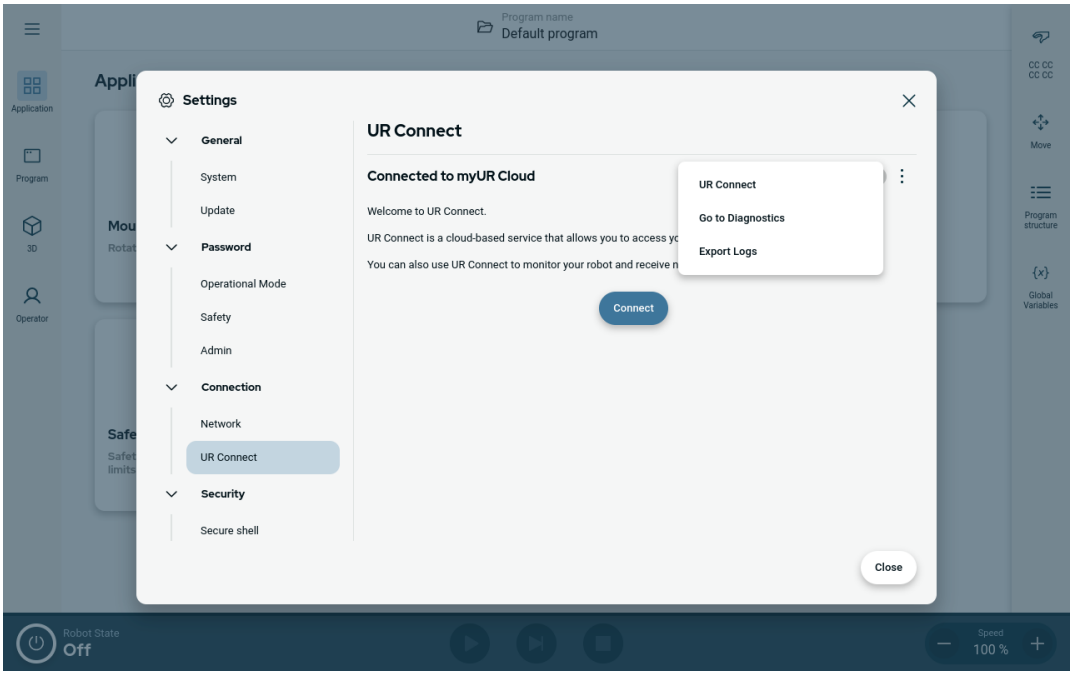


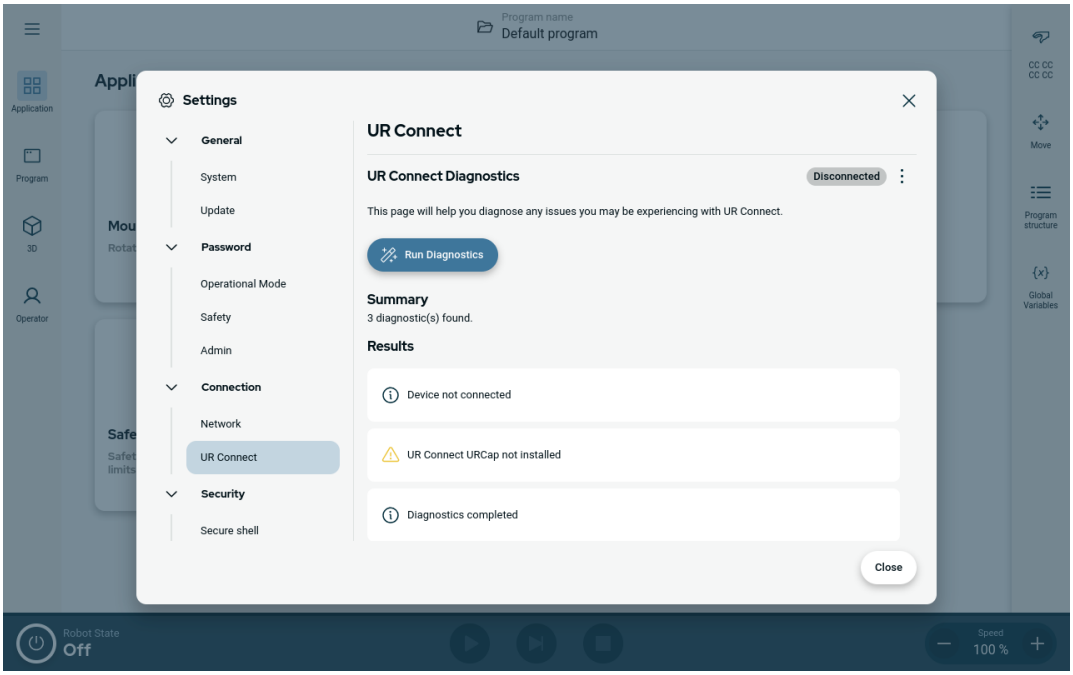
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Diagnose

Wenn Sie etwas Unerwartetes bemerken, während UR Connect aktiv ist, können Sie die Diagnose aufrufen.

1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf das Kebab-Menü in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie Diagnose aus.



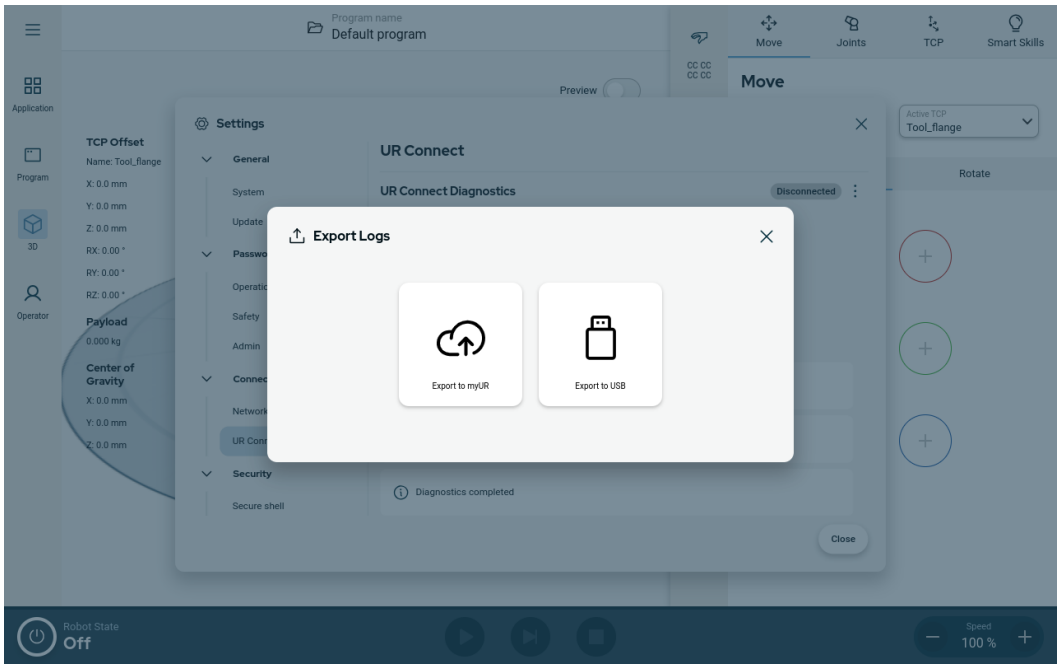


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Protokolle exportieren

Es ist möglich, die UR Connect-Protokolle aus Ihrer PolyScope X-Software zu exportieren.

1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf das Kebab-Menü in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie die Option Protokolle exportieren aus
5. Wählen Sie Nach myUR exportieren oder Nach USB exportieren aus.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

14. Risikobewertung

Beschreibung

Die Risikobeurteilung ist eine Anforderung, die für die Anwendung durchgeführt werden muss. Die Risikobeurteilung der Anwendung liegt in der Verantwortung des Integrators. Der Benutzer kann auch der Integrator sein.

Der Roboter ist eine unvollständige Maschine, daher hängt die Sicherheit der Roboteranwendung vom Werkzeug/Endeffektor, von Hindernissen und anderen Maschinen ab. Die Partei, die die Integration durchführt, muss ISO 12100 und ISO 10218-2 verwenden, um die Risikobeurteilung durchzuführen. Die technische Spezifikation ISO/TS 15066 kann zusätzliche Hinweise für kollaborative Anwendungen liefern. Die Risikobeurteilung hat alle Arbeitsabläufe über die gesamte Lebensdauer der Roboteranwendung hinweg zu berücksichtigen, einschließlich, aber nicht beschränkt auf:

- Anlernen (Teaching) des Roboters während der Einrichtung und Entwicklung der Roboteranwendung
- Fehlersuche und Wartung
- Normalbetrieb der Roboteranwendung

Eine Risikobeurteilung muss durchgeführt werden, **bevor** die Roboteranwendung zum ersten Mal eingeschaltet wird. Die Risikobeurteilung ist ein iterativer Prozess. Überprüfen Sie nach der physischen Installation des Roboters die Verbindungen und schließen Sie die Integration ab. Ein Teil der Risikobeurteilung besteht darin, die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration sowie den Bedarf an zusätzlichen Nothaltmöglichkeiten und/oder anderen Schutzmaßnahmen zu ermitteln, die für die jeweilige Roboteranwendung erforderlich sind.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Einstellungen der Sicherheitskonfiguration

Die Festlegung der richtigen Sicherheitskonfigurationseinstellungen ist ein zentraler Inhalt bei der Entwicklung von Roboteranwendungen. Unbefugter Zugriff auf die Sicherheitskonfiguration muss verhindert werden, indem Sie den Passwortschutz aktivieren und einstellen.

WARNUNG

Wenn Sie den Passwortschutz nicht einrichten, kann es durch absichtliche oder versehentliche Änderungen der Konfigurationseinstellungen zu Verletzungen oder Tod kommen.

- Stellen Sie immer einen Passwortschutz ein.
- Richten Sie ein Programm zur Verwaltung von Passwörtern ein, damit nur Personen Zugriff haben, die die Auswirkungen von Änderungen verstehen.

Einige sicherheitsrelevante Funktionen sind speziell für kollaborative Roboteranwendungen ausgelegt. Diese sind über die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration konfigurierbar. Sie werden verwendet, um die in der Risikobeurteilung der Anwendung identifizierten Risiken anzugehen.

Die folgenden Punkte schränken den Roboter ein und können somit die Energieübertragung auf eine Person durch den Roboterarm, den Endeffektor und das Werkstück beeinflussen.

- **Kraft und Leistungsbegrenzung**: Diese wird verwendet, um Klemmkräfte und -spannungen in Bewegungsrichtung für den Fall einer Kollision zwischen dem Roboter und dem Bediener zu reduzieren.
- **Drehmomentbegrenzung**: Diese wird verwendet, um hohe Übergangsenergien und Stoßkräfte bei Kollisionen zwischen Roboter und Bediener durch Verringern der Robotergeschwindigkeit zu reduzieren.
- **Geschwindigkeitsgrenze**: Wird verwendet, um sicherzustellen, dass die Geschwindigkeit unter dem konfigurierten Grenzwert liegt.

Die folgenden Ausrichtungseinstellungen werden verwendet, um Bewegungen zu vermeiden und die Exposition von scharfen Kanten und Vorsprüngen gegenüber einer Person zu reduzieren.

- **Positionsgrenze für Gelenke, Ellbogen und Werkzeuge/Endeffektoren**: Wird verwendet, um Risiken im Zusammenhang mit bestimmten Körperteilen zu verringern: Vermeiden Sie Bewegungen in Richtung Kopf und Hals.
- **Grenze der Ausrichtung von Werkzeug/Endeffektor**: Wird verwendet, um die mit bestimmten Bereichen und Merkmalen des Werkzeugs/Endeffektors und des Werkstücks verbundenen Risiken zu verringern: Vermeiden Sie, dass scharfe Kanten auf den Bediener gerichtet sind, indem Sie die scharfen Kanten nach innen zum Roboter hin drehen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Risiken der Stoppleistung

Einige Sicherheitsfunktionen sind speziell für jede Roboteranwendung konzipiert. Diese Funktionen sind über die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration konfigurierbar. Sie werden verwendet, um Risiken im Zusammenhang mit der Stoppleistung der Roboteranwendung zu beseitigen.

Im Folgenden werden die Stoppzeit und der Stoppweg des Roboters begrenzt, um sicherzustellen, dass der Roboter anhält, bevor die konfigurierten Grenzen erreicht werden. Beide Einstellungen wirken sich automatisch auf die Geschwindigkeit des Roboters aus, um sicherzustellen, dass das Limit nicht überschritten wird.

- **Grenze für Stoppzeit**: Wird verwendet, um die Anhaltezeit des Roboters zu begrenzen.
- **Grenze für Stoppweg**: Wird verwendet, um den Stoppweg des Roboters zu begrenzen.

Wenn Sie eine der beiden oben genannten Methoden verwenden, müssen Sie die Leistung nicht mehr regelmäßig manuell testen. Die Sicherheitssteuerung des Roboters sorgt für eine kontinuierliche Überwachung.

Wenn der Roboter in einer Roboteranwendung eingesetzt wird, in der Gefahren nicht vernünftigerweise beseitigt oder Risiken durch die Verwendung der eingebauten sicherheitsrelevanten Funktionen nicht ausreichend reduziert werden können (z. B. bei Verwendung eines gefährlichen Werkzeugs/Endeffektors oder eines gefährlichen Prozesses), dann sind Sicherheitsmaßnahmen erforderlich.

WARNUNG

Das Versäumnis, eine Risikobeurteilung für die Anwendung durchzuführen, kann die Risiken erhöhen.

- Führen Sie immer eine Risikobeurteilung der Anwendung für vorhersehbare Risiken und vernünftigerweise vorhersehbaren Missbrauch durch.

  Bei kollaborativen Anwendungen umfasst die Risikobeurteilung die vorhersehbaren Risiken aufgrund von Kollisionen und vernünftigerweise vorhersehbarem Missbrauch.

  Die Risikobeurteilung muss Folgendes umfassen:

  - Schwere des Schadens
  - Wahrscheinlichkeit des Auftretens
  - Möglichkeiten, die Gefährdungssituation zu vermeiden

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Mögliche Gefahren

Universal Robots hat die unten aufgeführten potenziellen Gefahren identifiziert, die der Integrator berücksichtigen sollte. Bei speziellen Roboteranwendungen können andere erhebliche Gefahren vorhanden sein.

- Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten oder Ecken am Werkzeug/Anbaugerät oder an der Werkzeug-/Anbaugeräteverbindung.
- Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten und spitze Gegenstände in der Nähe von Hindernissen.
- Blutergüsse durch Kontakt.
- Verstauchung oder Knochenbruch durch Aufprall.
- Auswirkungen als Folge lockerer Schrauben, die den Roboterarm oder das Werkzeug/Anbauteil halten.
- Teile, die aus dem Werkzeug/Endeffektor herausfallen oder davonfliegen, beispielsweise aufgrund einer unzureichenden Klemmung oder Stromunterbrechung.
- Falsches Verständnis dessen, was durch mehrere Not-Halt-Tasten gesteuert wird.
- Falsche Einstellung der Sicherheitskonfigurationsparameter.
- Falsche Einstellungen durch unautorisierte Änderungen der Sicherheitskonfigurationsparameter.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

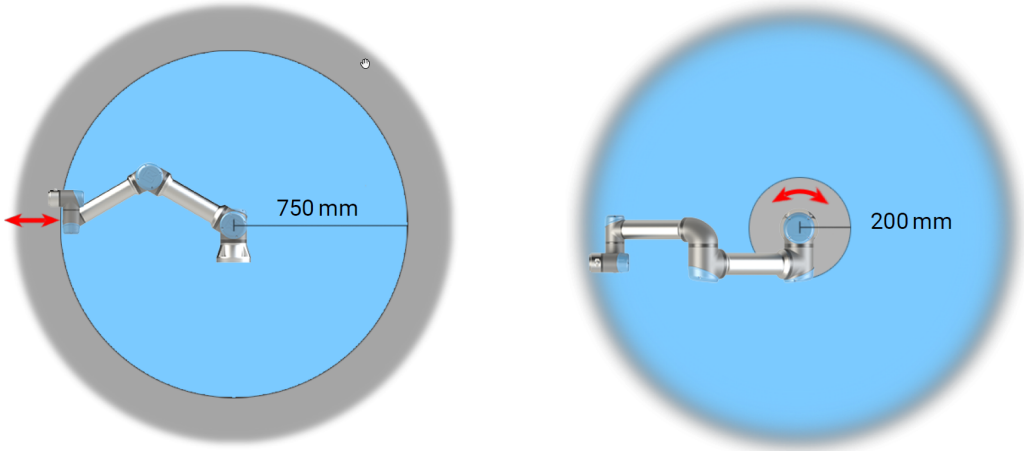
14.1. Quetschgefahr

Beschreibung

Sie können Quetschgefahren vermeiden, indem Sie Hindernisse in diesen Bereichen entfernen, den Roboter anders platzieren oder eine Kombination aus Sicherheitsebenen und Gelenkgrenzen verwenden, um die Gefahren zu beseitigen und zu verhindern, dass sich der Roboter in diesen Bereich seines Arbeitsraums bewegt.

VORSICHT

Wenn der Roboter in bestimmten Bereichen platziert wird, kann es zu Quetschgefahren kommen, die zu Verletzungen führen können.



Aufgrund der physikalischen Eigenschaften des Roboterarms erfordern bestimmte Arbeitsbereiche besondere Aufmerksamkeit wegen Quetschgefahr. Dazu gehört ein Bereich (links) bei radialen Bewegungen, wenn das Handgelenk 1 mindestens 750 mm von der Basis des Roboters entfernt ist. Der andere Bereich (rechts) befindet sich bei Tangentialbewegung innerhalb von 200 mm von der Basis des Roboters.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

14.2. Nachlaufzeit und -weg

Beschreibung

HINWEIS

Sie können benutzerdefinierte Sicherheitsgrenzen für maximale Nachlaufzeit und -strecke definieren.
Werden benutzerdefinierte Einstellungen verwendet, so wird die Geschwindigkeit des Programms dynamisch angepasst, um die ausgewählten Grenzwerte stets einzuhalten.

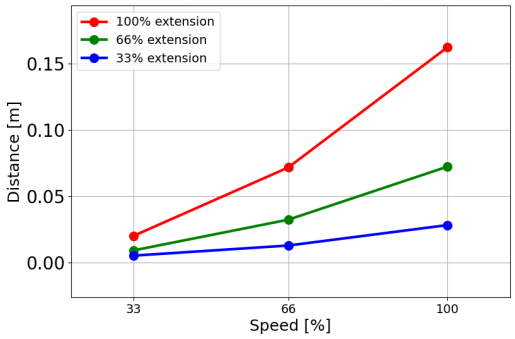
Die grafischen Daten für **Gelenk 0 (Basis)**, **Gelenk 1 (Schulter)** und **Gelenk 2 (Ellbogen)** gelten für Nachlaufweg und Stoppdauer:

- Kategorie 0
- Kategorie 1
- Kategorie 2

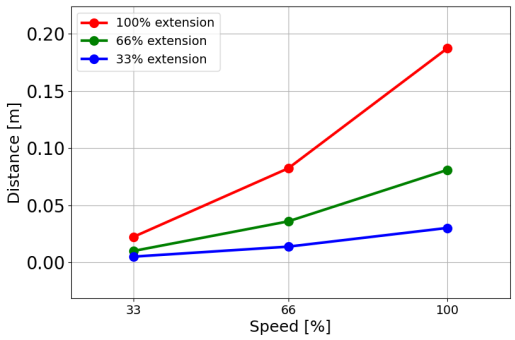
Der Test an **Gelenk 0** wurde über eine Horizontalbewegung durchgeführt, d. h. die Drehachse stand senkrecht zum Boden. Bei den Tests **Gelenk 1** und **Gelenk 2** folgte der Roboter einer vertikalen Bahn, bei der die Rotationsachsen parallel zum Boden verliefen, und der Stopp erfolgte, während sich der Roboter nach unten bewegte.
Die Y-Achse ist die Entfernung von der Stelle, an der der Stopp eingeleitet wird, bis zur Endposition.
Der CoG der Nutzlast befindet sich am Werkzeugflansch.

Gelenk 0 (FUSS)

Nachlaufweg in Meter für 33 % von 5 kg

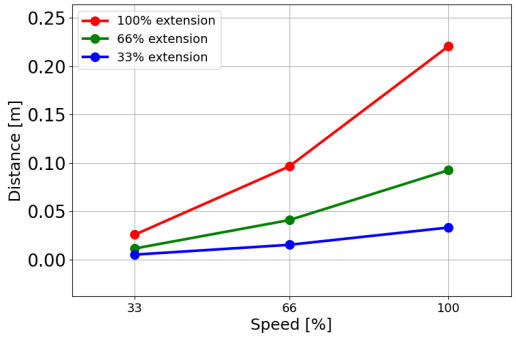


Nachlaufweg in Meter für 66 % von 5 kg



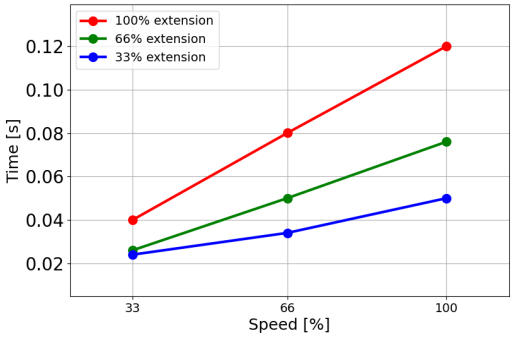
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 5 kg

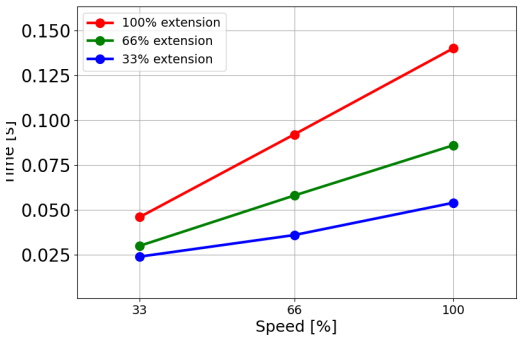


Gelenk 0 (FUSS)

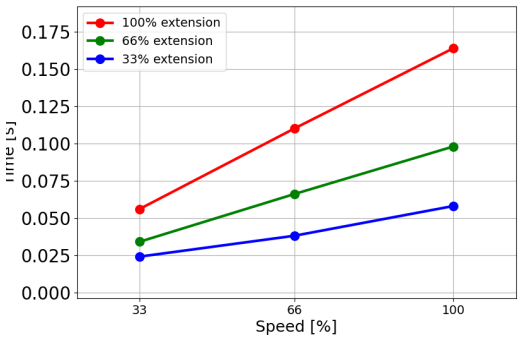
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 5 kg



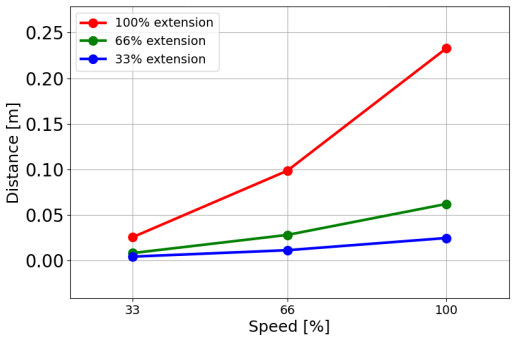
Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 5 kg



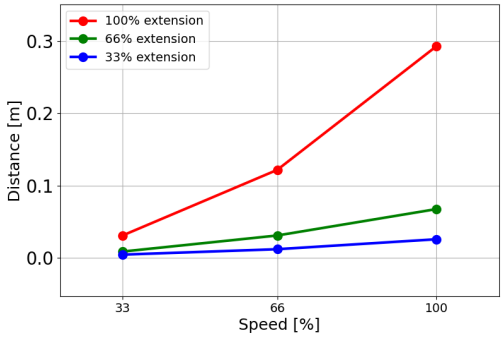
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Gelenk 1 (SCHULTER)

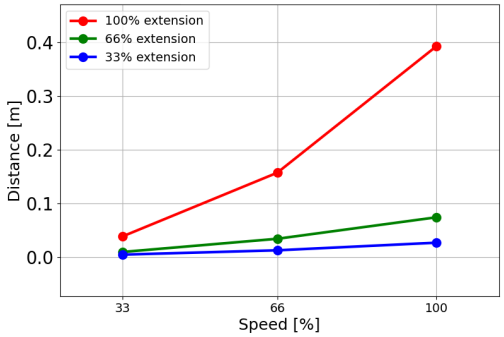
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 5 kg



Nachlaufweg in Meter für 66 % von 5 kg

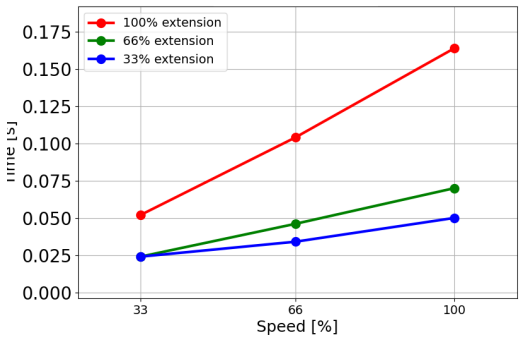


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 5 kg



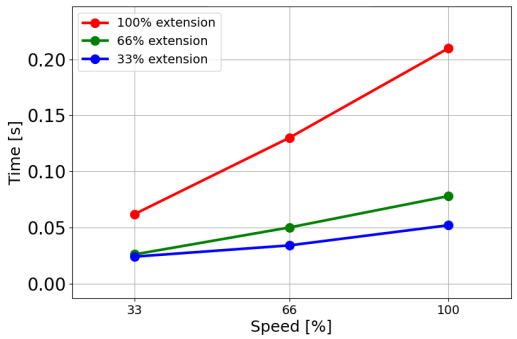
Gelenk 1 (SCHULTER)

Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 5 kg

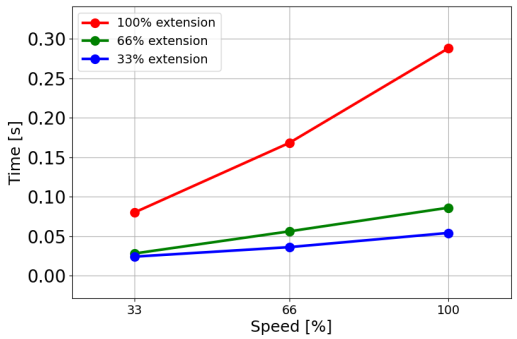


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 5 kg

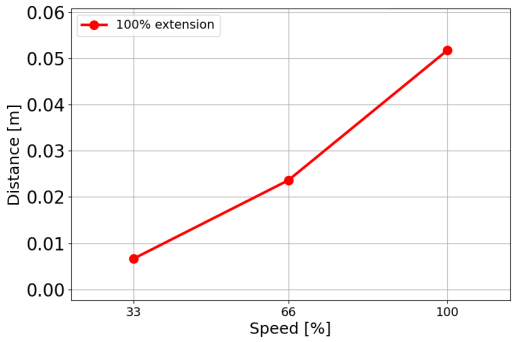


Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 5 kg

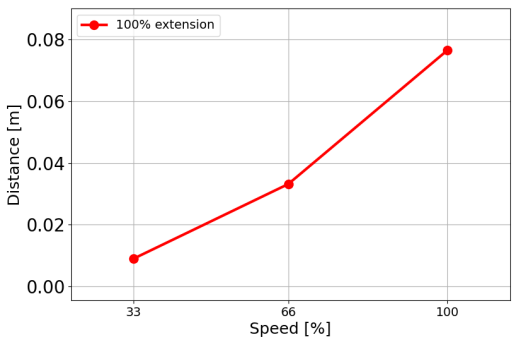


Gelenk 2 (ELLBOGEN)

Nachlaufweg in Meter für 33 % von 5 kg

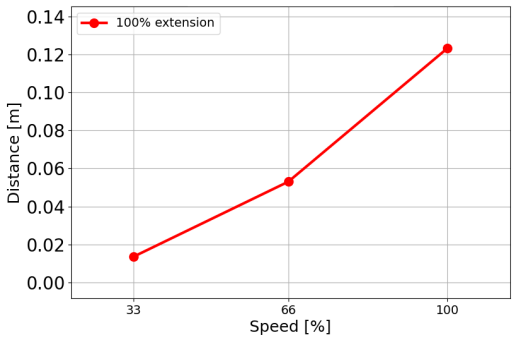


Nachlaufweg in Meter für 66 % von 5 kg



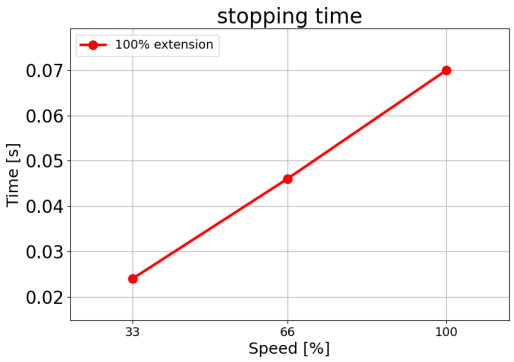
Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 5 kg

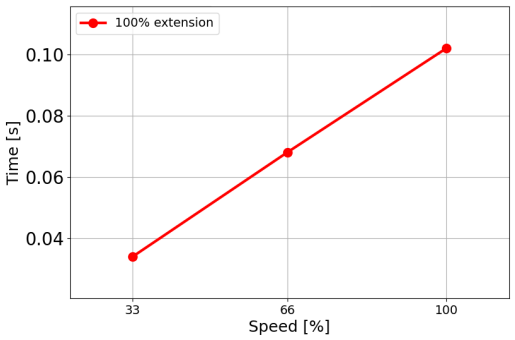


Gelenk 2 (ELLBOGEN)

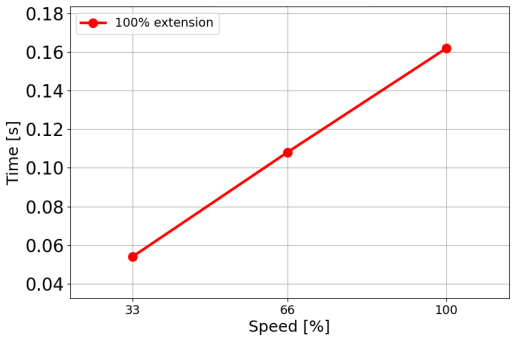
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 5 kg



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

14.3. Stoppkategorien

Beschreibung

Je nach den Umständen kann der Roboter drei Arten von Stopp-Kategorien (gemäß IEC 60204-1 ausführen. Diese Kategorien sind in der folgenden Tabelle beschrieben:

Stoppkategorien	Beschreibung
0	Roboter durch die sofortige Trennung der Stromversorgung anhalten.
1	Roboter auf geordnete und kontrollierte Weise anhalten Stromversorgung wird getrennt, sobald der Roboter anhält.
2	*Roboter mit Energie für Antriebe anhalten; Bahnverlauf wird beibehalten. Antriebsenergie wird beibehalten, auch nachdem der Roboter anhält.

* Universal Robots-Stopps der Kategorie 1 und 2 sind im Verlauf als SS1- oder SS2-Stopps nach IEC 61800-5-2 beschrieben.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

15. Notfälle

Beschreibung Folgen Sie den Anweisungen hier, um Notfallsituationen zu bewältigen, wie z. B. die Aktivierung des Nothalts mit dem roten Druckknopf. In diesem Abschnitt wird auch beschrieben, wie Sie das System ohne Strom manuell bewegen können.

15.1. Not-Halt

Beschreibung Der Nothalt ist die rote Drucktaste auf dem Teach-Pendant. Betätigen Sie den Nothalt-Schalter, um sämtliche Roboterbewegungen zu stoppen. Aktivierung des Schutzstopps bewirkt einen Stopp der Kategorie 1 (gemäß IEC 60204-1).
Schutzstopps sind kein Schutz gemäß ISO 12100.
Verwenden Sie den Not-Halt nicht zum routinemäßigen Anhalten oder als Ersatz für normale Abschalt- oder Ausschaltvorgänge.

Ein Nothalt ist eine ergänzende Schutzmaßnahme, die nicht unbedingt Verletzungen verhindert. Aus der Risikobewertung der Roboter-Anwendung sollte hervorgehen, ob weitere Nothalt-Schalter benötigt werden. Die Not-Halt-Funktion und die Betätigungseinrichtung müssen der Norm ISO 13850 entsprechen.
Nach Auslösen eines Nothalts rastet der Schalter in dieser Stellung ein. Daher muss bei jeder Auslösung eines Not-Halt-Schalters dieses manuell über den Druckknopf, der den Halt ausgelöst hat, zurückgesetzt werden.
Bevor Sie den Taster für das Not-Halt zurücksetzen, müssen Sie den Grund für die erste Auslösung des Tasters für das Not-Halt visuell feststellen und beurteilen. Eine Sichtprüfung aller Geräte in der Anwendung ist erforderlich. Sobald das Problem behoben ist, setzen Sie den Schalter für den Not-Halt zurück.

So setzen Sie den Taster für das Not-Halt zurück

1. Halten Sie den Druckknopf gedrückt und drehen Sie ihn im Uhrzeigersinn, bis sich die Verriegelung löst.

   Sie sollten spüren, wenn die Verriegelung gelöst ist, was darauf hinweist, dass der Druckknopf zurückgesetzt ist.
2. Überprüfen Sie die Situation und ob der Nothalt zurückgesetzt werden soll.
3. Stellen Sie nach dem Zurücksetzen des Nothalts die Stromversorgung des Roboters wieder her und setzen Sie den Betrieb fort.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

15.2. Bewegung ohne Antriebskraft

Beschreibung

Im Fall eines Notfalls, wenn das Antreiben des Roboters entweder unmöglich oder unerwünscht ist, können Sie einen erzwungenen Backdrive verwenden, um den Roboterarm zu bewegen.

Beim erzwungenen Backdrive müssen Sie den Roboterarm kräftig drücken oder ziehen, um das Gelenk zu bewegen. Größere Roboterarme können mehr als eine Person erfordern, um das Gelenk zu bewegen.

Jede Gelenkbremse verfügt über eine Rutschkupplung, mit der eine Bewegung bei hohem Zwangsdrehmoment ermöglicht wird. Der erzwungene Backdrive erfordert hohe Kräfte und es können eine oder mehrere Personen erforderlich sein, um den Roboter zu bewegen.

In Spannsituationen werden zwei oder mehr Personen für den erzwungen Backdrive benötigt. In einigen Situationen sind zwei oder mehr Personen erforderlich, um den Roboterarm zu demontieren.

Personal, das den UR-Roboter einsetzt, ist für die Reaktion auf Notfallereignisse zu schulen. Zusätzliche Informationen sollten bei der Integration bereitgestellt werden.

WARNUNG

Das Risiko, dass ein nicht abgestützter Roboterarm bricht oder herunterfällt, kann zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Nehmen Sie den Roboter während eines Notfalls nicht auseinander.
- Stützen Sie den Roboterarm ab, bevor Sie den Strom abschalten.

HINWEIS

Das manuelle Bewegen des Roboterarms ist nur für Notfall- und Servicezwecke vorgesehen. Unnötige Bewegungen des Roboterarms können zu Sachschäden führen.

- Bewegen Sie das Gelenk nicht mehr als 160 Grad, um sicherzustellen, dass der Roboter seine ursprüngliche Position finden kann.
- Bewegen Sie kein Gelenk mehr als nötig.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

15.3. Betriebsmodus

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Beschreibung

Sie können die verschiedenen Modi über das Teach-Pendant oder den Dashboard-Server aufrufen und aktivieren. Wenn ein externer Moduswähler integriert ist, steuert dieser die Modi und nicht PolyScope oder der Dashboard-Server.

Automatikmodus Wenn dieser Modus aktiv ist, kann der Roboter nur ein Programm mit vordefinierten Aufgaben ausführen. Sie können Programme und Installationen nicht ändern oder speichern.

Manueller Modus Wenn dieser Modus aktiv ist, können Sie den Roboter programmieren. Sie können Programme und Installationen ändern und speichern. Die im manuellen Modus verwendeten Geschwindigkeiten müssen begrenzt werden, um Verletzungen zu vermeiden. Wenn der Roboter im manuellen Modus arbeitet, kann eine Person in Reichweite des Roboters positioniert werden. Die Geschwindigkeit muss auf den Wert begrenzt werden, der für die Risikobeurteilung der Anwendung angemessen ist.

WARNUNG

Verletzungen können auftreten, wenn die verwendete Geschwindigkeit, während der Roboter im manuellen Modus arbeitet, zu hoch ist.

Wiederherstellungsmodus Dieser Modus wird aktiviert, wenn die Sicherheitsbegrenzung des aktiven Grenzwertes überschritten wird. Der Roboterarm führt einen Stopp der Kategorie 0 aus. Wenn eine aktive Sicherheitsgrenze, wie eine Gelenkpositionsgrenze oder eine Sicherheitsebene bereits beim Einschalten des Roboterarms überschritten ist, wird er im Wiederherstellungsmodus gestartet. Dadurch ist es möglich, den Roboterarm innerhalb der Sicherheitsgrenzen zurückzubewegen. Im Wiederherstellungsmodus ist die Bewegung des Roboterarms durch einen festen Grenzwert eingeschränkt, den Sie nicht ändern können.

Manueller Hochgeschwindigkeitsmodus Wenn dieser Modus aktiviert ist, können Sie die Standard-Geschwindigkeitsgrenze des Werkzeugs und Ellbogens vorübergehend überschreiten.
Wenn ein dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert und entweder losgelassen (nicht gedrückt) oder vollständig heruntergedrückt ist, führt der Roboter im manuellen Modus einen Schutzstopp durch.

Zum Umschalten zwischen Automatik- und Manuellem Modus muss der dreistufige Zustimmschalter vollständig losgelassen und erneut gedrückt werden, damit der Roboter die Bewegungsfreigabe erhält. Wenn Sie den manuellen Hochgeschwindigkeitsmodus verwenden, können Sie den Bewegungsspielraum des Roboters mithilfe von Gelenkgrenzen oder Sicherheitsebenen einschränken.

HINWEIS

Nach fünf Minuten Inaktivität wird die Geschwindigkeitsgrenze auf den Standardwert zurückgesetzt.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Aktivieren der manuellen Hochgeschwindigkeit

1. Tippen Sie auf **Anwendung** und wählen Sie **Sicherheit**.
2. Greifen Sie auf die **Drei-Stellungs-Zustimmschalter**-Optionen zu.
3. Schieben Sie auf der Seite den Regler **manuelle Hochgeschwindigkeit erlauben**.

Modus wechseln

Betriebsmodus	Manuell	Automatisch
Roboter mit +/- im Bewegen-Tab bewegen	x	
Freedrive	x	
Programme ausführen	Reduzierte Geschwindigkeit*	x
Programm speichern und bearbeiten	x	

*Wenn ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter konfiguriert ist, arbeitet der Roboter mit manueller reduzierter Geschwindigkeit, es sei denn, der manuelle Hochgeschwindigkeitsmodus wird aktiviert.

WARNUNG

- Alle abgeschalteten Schutzvorrichtungen müssen wieder voll funktionsfähig gemacht werden, bevor der Automatikmodus ausgewählt wird.
- Wo immer möglich, darf der manuelle Modus nur verwendet werden, wenn sich alle Personen außerhalb des abgesicherten Bereichs befinden.
- Wenn ein externer Moduswähler verwendet wird, muss er außerhalb des abgesicherten Bereichs platziert werden.
- Im Automatikmodus darf niemand den abgesicherten Bereich betreten oder sich darin aufhalten, es sei denn, es wird ein Schutzmechanismus verwendet oder die kollaborative Anwendung ist für die Leistungs- und Kraftbegrenzung (PFL) validiert.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Dreistellungs-Freigabevorrichtung

Wenn ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter verwendet wird und sich der Roboter im manuellen Modus befindet, müssen Sie den Drei-Stellungs-Zustimmschalter in die mittlere Position drücken. Der dreistufige Zustimmschalter ist im Automatikmodus wirkungslos.

HINWEIS

- Einige UR-Robotergrößen sind möglicherweise nicht mit einem Drei-Stellungs-Zustimmschalter ausgestattet. Wenn die Risikobeurteilung die Aktivierung des Geräts erfordert, muss ein 3PE-Teach-Pendant verwendet werden.

Für die Programmierung wird ein 3PE-Teach-Pendant empfohlen. Wenn sich im manuellen Modus eine weitere Person im abgesicherten Bereich aufhalten kann, kann ein zusätzliches Gerät integriert und für die Nutzung durch die weitere Person konfiguriert werden.

Moduswechsel

Um zwischen den Modi zu wechseln, wählen Sie in der rechten Kopfzeile das Profilsymbol, um die Modusauswahl anzuzeigen.

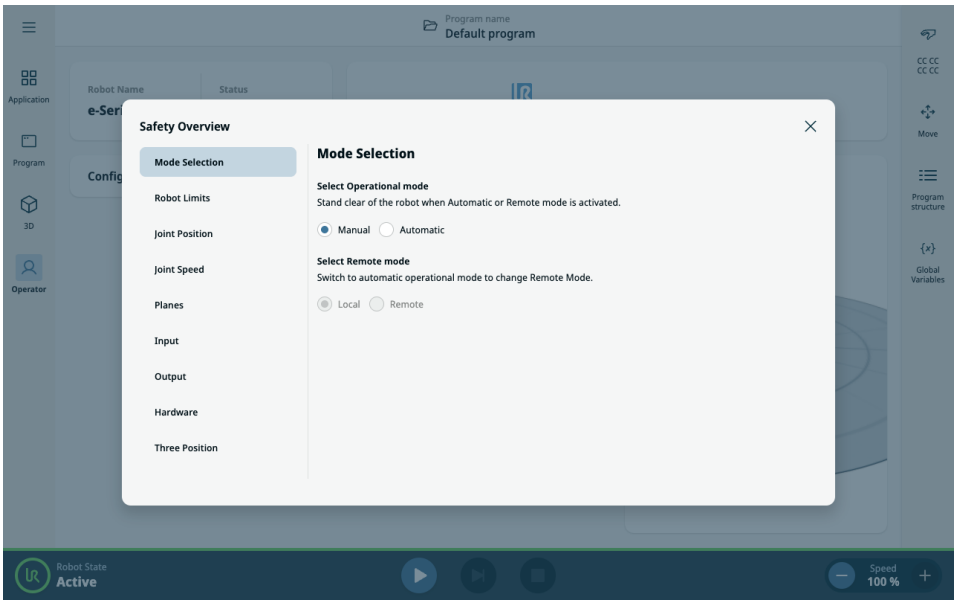
- Automatik zeigt an, dass der Betriebsmodus des Roboters auf Automatik eingestellt ist.
- Manuell zeigt an, dass der Betriebsmodus des Roboters auf Manuell eingestellt ist.

PolyScope X befindet sich automatisch im manuellen Modus, wenn die Sicherheits-E/A-Konfiguration mit Drei-Stellungs-Zustimmschalter aktiviert ist.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Remote-Modus auswählen

Es ist nur möglich, den Remote-Modus zu ändern, wenn Sie den Betriebsmodus auf „Automatisch“ geändert haben.
Wenn Sie den Remote-Modus von „Remote“ auf „Lokal“ ändern, wird der Betriebsmodus zurück zu „manuell“ gehen.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

16. Inbetriebnahme

Beschreibung

Die folgenden Tests müssen durchgeführt werden, bevor Sie die Roboteranwendung zum ersten Mal verwenden oder nachdem Sie Änderungen vorgenommen haben.

- Stellen Sie sicher, dass alle Sicherheitseingänge und -ausgänge korrekt verbunden sind.
- Testen Sie, ob alle angeschlossenen Sicherheitseingänge und -ausgänge wie gewünscht funktionieren, einschließlich aller zusammen mit Maschinen oder Robotern verwendeten Geräte.
- Testen Sie die Nothalt-Tasten und -Eingänge, um sicherzustellen, dass der Roboter anhält und die Bremsen greifen.
- Testen Sie die Sicherheitseingänge, um zu überprüfen, ob die Roboterbewegung stoppt. Wenn der Schutz-Reset konfiguriert ist, überprüfen Sie, ob er wie vorgesehen funktioniert.
- Sehen Sie sich den Initialisierungsbildschirm an, aktivieren Sie die reduzierte Eingabe und verifizieren Sie, was sich auf dem Bildschirm ändert.
- Ändern Sie den Betriebsmodus, um zu überprüfen, ob sich das Modus-Symbol in der oberen rechten Ecke des PolyScope-Bildschirms ändert.
- Testen Sie den 3-Stellungs-Zustimmschalter, um zu überprüfen, ob das Drücken auf die mittlere Position die Bewegung im manuellen Modus mit reduzierter Geschwindigkeit ermöglicht.
- Wenn die Nothalt-Ausgänge verwendet werden, drücken Sie die Nothalt-Taste und überprüfen Sie, ob das gesamte System gestoppt wurde.
- Testen Sie das mit den Sicherheits-E/A-Signalen verbundene System im Abschnitt Installation, um zu bestätigen, dass Ausgangsänderungen erkannt werden.
- Bestimmen Sie die Inbetriebnahmeanforderungen Ihrer Roboteranwendung.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

17. Transport

Beschreibung

Transportieren Sie den Roboter nur in seiner Originalverpackung. Bewahren Sie das Verpackungsmaterial an einem trockenen Ort auf, für den Fall, dass Sie den Roboter später noch einmal umziehen möchten.
Beim Transport des Roboters von der Verpackung zur Aufstellfläche, heben Sie beide Rohre des Roboterarms gleichzeitig an. Halten Sie den Roboter in Stellung, bis alle Montageschrauben am Fußflansch des Roboters sicher festgezogen sind.
Heben Sie die Control-Box am Griff an.

WARNUNG

Falsche Hebetechniken oder die Verwendung ungeeigneter Hebevorrichtungen können zu Verletzungen führen.

- Vermeiden Sie eine Überlastung Ihres Rückens oder anderer Körperteile, wenn Sie die Ausrüstung heben.
- Verwenden Sie geeignete Hebegeräte.
- Alle regionalen und nationalen Richtlinien zum Heben sind zu befolgen.
- Stellen Sie sicher, dass der Roboter gemäß der Anleitung in „Mechanische Schnittstelle“ montiert wird.

HINWEIS

Wenn der Roboter während des Transports an eine Drittanbieteranwendung/ -installation angeschlossen ist, lesen Sie bitte Folgendes:

- Durch den Transport des Roboters ohne Originalverpackung erlöschen alle Garantien von Universal Robots A/S.
- Wenn der Roboter als Teil einer vorgefertigten Lösung, sicher montiert und in voller Übereinstimmung mit den unten aufgeführten Empfehlungen transportiert wird, gilt dies nicht als Garantieverletzung.

Haftungsausschluss

Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die durch den Transport der Geräte verursacht wurden.
Siehe die Empfehlungen für den Transport ohne Verpackung unter: universal-robots.com/manuals

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

17.1. Transport ohne Verpackung

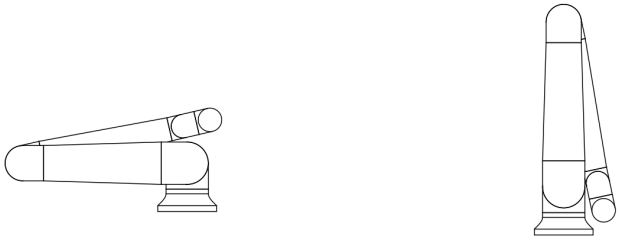
Beschreibung

Universal Robots empfiehlt immer, den Roboter in der Originalverpackung zu transportieren.
Diese Empfehlungen zielen darauf ab, unerwünschte Vibrationen in Gelenken und Bremssystemen zu reduzieren und die Rotation der Gelenke zu verringern.
Wenn der Roboter ohne Originalverpackung transportiert wird, beachten Sie bitte die folgenden Richtlinien:

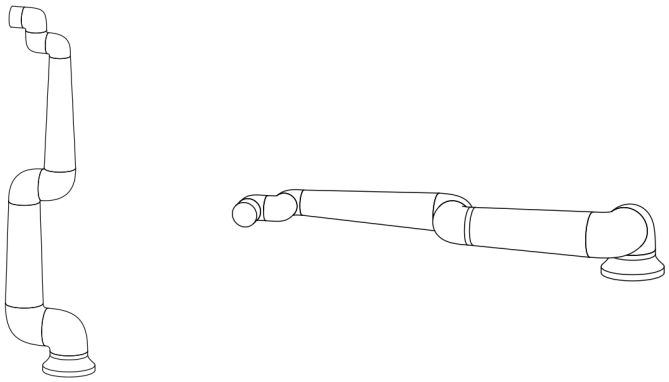
- Klappen Sie den Roboter so weit wie möglich zusammen. Transportieren Sie den Roboter nicht in der Singularitätsposition.
- Verlegen Sie den Schwerpunkt des Roboters so nah wie möglich an die Basis.
- Befestigen Sie jedes Rohr an zwei verschiedenen Punkten auf einer festen Oberfläche.
- Sichern Sie jeden angebrachten Endeffektor fest in 3 Achsen.

Transport

Klappen Sie den Roboter so weit wie möglich zusammen.



Transportieren Sie ihn nicht ausgefahren.
(Singularitätsposition)



Befestigen Sie die Röhren auf einer festen Oberfläche.
Befestigen Sie den Endeffektor in 3 Achsen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

17.2. Aufbewahrung des Teach-Pendant

Beschreibung

Der Bediener muss ein klares Verständnis dafür haben, was der Nothalt am Teach-Pendant beim Drücken für Auswirkungen hat. Es kann beispielsweise zu Verwirrungen bei einer Multi-Roboter-Installation kommen. Es sollte klargestellt werden, ob der Nothalt am Teach-Pendant die gesamte Installation oder nur den angeschlossenen Roboter stoppt.
Wenn Verwirrungen nicht auszuschließen sind, bewahren Sie das Teach-Pendant so auf, dass die Nothalt-Taste nicht sichtbar oder nutzbar ist.

17.3. Langzeitlagerung

Beschreibung

Dieser Bereich beschreibt allgemeine Richtlinien für die langfristige Lagerung von Robotern und Ersatzteilen.
Dies gilt für alle Robotergenerationen und Ersatzteile.

Ein Roboter gilt als langfristig gelagert, wenn er für einen Zeitraum von 6 Monaten oder länger gelagert wird.

Richtlinien

Um den Roboter und die Ersatzteile im bestmöglichen Zustand zu halten, wird empfohlen, die übliche bewährte Verfahrensweise zu befolgen, welche Folgendes besagt:

- Lagertemperatur: 10°C-30°C
- Luftfeuchtigkeit: Relative Feuchtigkeit von 20-60 %
- Universal Robots empfiehlt, Roboter mindestens einmal im **Jahr** auszupacken, in Betrieb zu nehmen und diesen ein Programm mit einer leichten Last ausführen zu lassen, bei dem alle Gelenke mindestens 5 Mal um mindestens 90 Grad in jede Richtung gedreht werden, um die Schmiermittel zu verteilen.
  Montieren Sie außerdem Ersatzgelenke an einem Arm und führen Sie dieselbe Betriebsroutine durch, falls möglich.
- In seltenen Fällen kann es erforderlich sein, die Roboter nach der Lagerung abzuwischen, um überschüssige Schmiermittel zu entfernen, welche aus den Dichtungen gezogen sind.
- Die Batterie ist für die Lebensdauer des Roboters ausgelegt und wird nicht geladen, wenn das System mit Strom versorgt wird. Die Lebensdauer der Batterie beträgt 8 bis 10 Jahre, aber für die e-Series und UR-Series können sie ersetzt werden.
- Flashspeicher können ihre Datenkapazität über Zeit verlieren, daher besteht potenziell die Gefahr, dass die Daten auf z. B. der SD-Karte neu geflasht werden müssen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

18. Wartung und Reparatur

Beschreibung

Wartungsarbeiten, Inspektionen und Kalibrierungen sind unter Einhaltung aller Sicherheitsanweisungen in diesem Handbuch, dem UR Service Manual und gemäß den örtlichen Anforderungen durchzuführen.
Reparaturarbeiten sollten nur von Universal Robots durchgeführt werden. Vom Kunden designierte, geschulte Personen können Reparaturen durchführen, sofern sie das Service-Handbuch beachten.

Sicherheit bei der Wartung

Der Zweck der Wartung und Reparatur ist es, sicherzustellen, dass das System weiterhin wie erwartet funktioniert.
Bei Arbeiten am Roboterarm oder der Control-Box sind die folgenden Maßnahmen und Warnungen zu beachten.

WARNUNG

Die Nichteinhaltung der unten aufgeführten Sicherheitsmaßnahmen kann zu Verletzungen führen.

- Ziehen Sie das Hauptstromkabel an der Unterseite der Control-Box ab, um sich zu vergewissern, dass es völlig stromlos ist. Schalten Sie alle anderen Stromquellen aus, die mit dem Roboterarm oder der Control-Box verbunden sind. Treffen Sie die erforderlichen Vorkehrungen, um zu verhindern, dass andere Personen während der Reparaturzeit Strom in das System einspeisen.
- Prüfen Sie den Erdungsanschluss bevor Sie das System wieder einschalten.
- Beachten Sie die ESD-Vorschriften, wenn Teile des Roboterarms oder der Control-Box demontiert werden.
- Verhindern Sie das Eindringen von Wasser und Staub in den Roboterarm oder die Control-Box.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Sicherheit bei der Wartung

WARNUNG

Wenn bei vollständig geöffneter Tür kein Platz für die Control-Box gelassen wird, kann dies zu Verletzungen führen.

- Sehen Sie mindestens 915 mm Platz vor, damit sich die Tür der Control-Box vollständig öffnen lässt und Zugang für Wartungsarbeiten besteht.

WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Wenn Sie die Stromversorgung der Control-Box nach dem Ausschalten zu schnell lösen, kann dies zu Verletzungen durch elektrische Gefahren führen.

- Vermeiden Sie, das Netzteil im Inneren der Control-Box zu lösen, da selbst mehrere Stunden nach dem Ausschalten der Control-Box hohe Spannungen (bis zu 600 V) vorhanden sein können.

Stellen Sie nach Fehlerbehebungen, Wartungen und Reparaturen sicher, dass die Sicherheitsanforderungen erfüllt sind. Halten Sie die nationalen oder regionalen Arbeitsschutzvorschriften ein. Die korrekte Funktion aller Sicherheitsfunktionseinstellungen ist ebenfalls zu testen und zu bestätigen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

18.1. Testen der Stoppleistung

Beschreibung

Testen Sie regelmäßig, um festzustellen, ob die Stoppleistung beeinträchtigt ist. Längere Stoppzeiten können eine Anpassung der Sicherheitsvorkehrungen erforderlich machen, möglicherweise mit Änderungen an der Anlage. Wenn die Sicherheitsfunktionen Stoppzeit und/oder Stoppweg verwendet werden und die Grundlage der Strategie zur Risikominderung bilden, ist keine Überwachung oder Prüfung der Stoppleistung erforderlich. Der Roboter führt eine kontinuierliche Überwachung durch.

18.2. Reinigung und Inspektion des Roboterarms

Beschreibung

Im Rahmen der regelmäßigen Wartung kann der Roboterarm gemäß den Empfehlungen in diesem Handbuch und den örtlichen Anforderungen gereinigt werden.

Reinigungsmethoden

Um Staub, Schmutz oder Öl auf dem Roboterarm und/oder Teach-Pendant zu entfernen, verwenden Sie einfach ein Tuch und eines der unten aufgeführten Reinigungsmittel.

Oberflächenvorbereitung: Vor dem Auftragen der Lösungen unten müssen Oberflächen möglicherweise durch Entfernen von losem Schmutz oder Dreck vorbereitet werden.

Reinigungsmittel:

- Wasser
- 70 % Isopropylalkohol
- 10 % Ethanolalkohol
- 10 % Naphtha (Zum Entfernen von Fett)

Anwendung: Die Lösung wird in der Regel mit einer Sprühflasche, einem Pinsel, einem Schwamm oder einem Tuch auf die zu reinigende Oberfläche aufgetragen. Sie kann je nach Verschmutzungsgrad und Art der zu reinigenden Oberfläche direkt aufgetragen oder weiter verdünnt werden.
Schrubben: Bei hartnäckigen Flecken oder stark verschmutzten Bereichen kann die Lösung mit einer Bürste, einem Schrubber oder anderen mechanischen Mitteln geschrubbt werden, um die Verunreinigungen zu lösen.
Einwirkzeit: Wenn nötig, lässt man die Lösung bis zu 5 Minuten auf der Oberfläche verweilen, um die Verunreinigungen effektiv aufzulösen.
Abspülen: Nach der Einwirkzeit wird die Oberfläche in der Regel gründlich mit Wasser abgespült, um die gelösten Verunreinigungen und verbleibende Reinigungsmittelrückstände zu entfernen. Es ist wichtig, dass Sie gründlich abspülen, um zu verhindern, dass Rückstände Schäden verursachen oder ein Sicherheitsrisiko darstellen.
Trocknung: Schließlich kann die gereinigte Oberfläche an der Luft getrocknet oder mit Handtüchern getrocknet werden.

WARNUNG

Verwenden Sie in einer verdünnten Reinigungslösung KEIN BLEICHMITTEL.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

WARNUNG

Fett ist reizend und kann eine allergische Reaktion auslösen. Kontakt, Einatmen oder Verschlucken können zu Krankheiten oder Verletzungen führen. Um Krankheiten oder Verletzungen vorzubeugen, halten Sie sich an Folgendes:

- VORBEREITUNG:
  - Stellen Sie sicher, dass der Bereich gut belüftet ist.
  - Lagern Sie keine Lebensmittel oder Getränke in der Nähe des Roboters und der Reinigungsmittel.
  - Stellen Sie sicher, dass sich eine Möglichkeit zum Auswaschen der Augen in der Nähe befindet.
  - Sammeln Sie die erforderliche PSA (Handschuhe, Augenschutz)
- TRAGEN SIE:
  - Schutzhandschuhe: Ölbeständige Handschuhe (Nitril), undurchlässig und beständig gegen das Produkt.
  - Augenschutz: Wird empfohlen, um einen versehentlichen Kontakt des Fetts mit den Augen zu vermeiden.
- NICHT VERSCHLUCKEN/VERZEHREN.
- Im Falle von
  - Hautkontakt mit Wasser und einem milden Reinigungsmittel abwaschen
  - Hautreaktionen ärztliche Hilfe aufsuchen
  - Kontakt mit den Augen eine Augenspülstation benutzen, ärztliche Hilfe in Anspruch nehmen.
  - Einatmen von Dämpfen oder Verschlucken von Fett einen Arzt aufsuchen
- Nach der Fettarbeit
  - kontaminierte Arbeitsflächen reinigen.
  - gebrauchte Putzlappen oder Papiertücher entsorgen.
- Der Kontakt mit Kindern und Tieren ist verboten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Roboterarm Inspektionsplan

Die folgende Tabelle ist eine Checkliste der von Universal Robots empfohlenen Inspektionen. Führen Sie regelmäßig Inspektionen durch, wie in der Tabelle empfohlen. Alle referenzierten Teile, die sich in einem inakzeptablen Zustand befinden, müssen nachgebessert oder ersetzt werden.

Art der Inspektionsmaßnahme			Zeitrahmen		
			Monatlich	Halbjährlich	Jährlich
1	Flache Ringe überprüfen	V		✗	
2	Roboterkabel überprüfen	V		✗	
3	Verbindung der Roboterkabel überprüfen	V		✗	
4	Befestigungsschrauben des Roboterarms prüfen *	F	✗		
5	Schrauben der Werkzeugbefestigung prüfen *	F	✗		
6	Rundschlinge	F			✗

Roboterarm Inspektionsplan

HINWEIS

Die Verwendung von Druckluft zur Reinigung des Roboterarms kann die Komponenten des Roboterarms beschädigen.

- Verwenden Sie zur Reinigung des Roboterarms niemals Druckluft.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Roboterarm Inspektionsplan

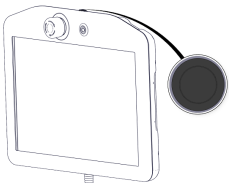
1. Bringen Sie den Roboterarm in die NULL-Position, wenn möglich.
2. Schalten Sie das Gerät aus und ziehen Sie das Netzkabel von der Control-Box ab.
3. Überprüfen Sie das Kabel zwischen der Control-Box und dem Roboterarm auf eventuelle Schäden.
4. Prüfen Sie, ob die Befestigungsschrauben der Basis richtig angezogen sind.
5. Prüfen Sie, ob die Schrauben des Werkzeugflansches richtig angezogen sind.
6. Prüfen Sie die flachen Ringe auf Verschleiß und Beschädigungen.
   - Ersetzen Sie die flachen Ringe, falls diese abgenutzt oder beschädigt sind.

HINWEIS

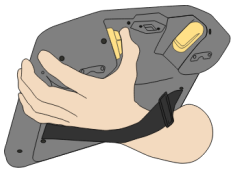
Wenn innerhalb des Garantiezeitraums Schäden an einem Roboter festgestellt werden, wenden Sie sich an den Händler, bei dem der Roboter gekauft wurde.

Inspektion

1. Entfernen Sie alle Werkzeuge oder Anhänge oder stellen Sie TCP/Nutzlast/Schwerpunkt gemäß Werkzeugspezifikationen ein.
2. Bewegen des Roboterarms in Freedrive:
   - Drücken Sie bei einem 3PE-Teach-Pendant schnell auf die Taste, lassen Sie sie los, drücken Sie erneut leicht auf die Taste und halten Sie die 3PE-Taste in dieser Position.

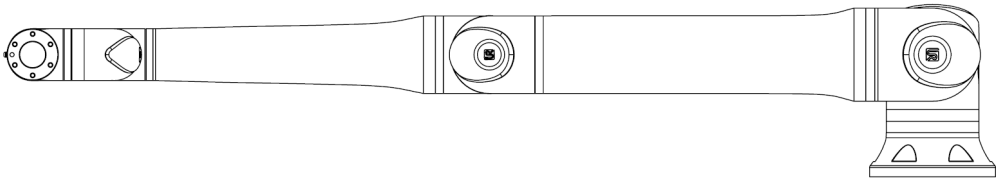


Einschalttaste



3PE-Taste

3. Ziehen/Schieben Sie den Roboter in eine horizontal verlängerte Position und lassen Sie ihn los.



4. Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm die Position ohne Unterstützung und ohne Aktivierung von Freedrive halten kann.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

18.3. Reinigung von TP und CB

Reinigen des Teach-Pendant-Touchscreens

Verwenden Sie ein mildes, industrielles Reinigungsmittel ohne Dünnmittel oder aggressive Zusätze. Verwenden Sie keine rauen Materialien, um den Bildschirm abzuwischen. Universal Robots bewirbt kein spezielles Reinigungsmittel.

Reinigen des Controller

Wischen Sie die Control-Box mit einem feuchten Tuch ab, falls notwendig. Verwenden Sie die Reinigungsempfehlung, die in der Gebrauchsanleitung aufgeführt ist.

Die Controllerfilter ersetzen

Auf beiden Seiten der Control-Box befindet sich ein Filter.

1. Entfernen Sie den äußeren Kunststoffrahmen, indem Sie dort ziehen, wo die roten Pfeile sind, wie in den Bildern bei Abbildung 3.7 dargestellt. Der Rahmen kippt nach außen.
2. Ersetzen Sie die Filter.

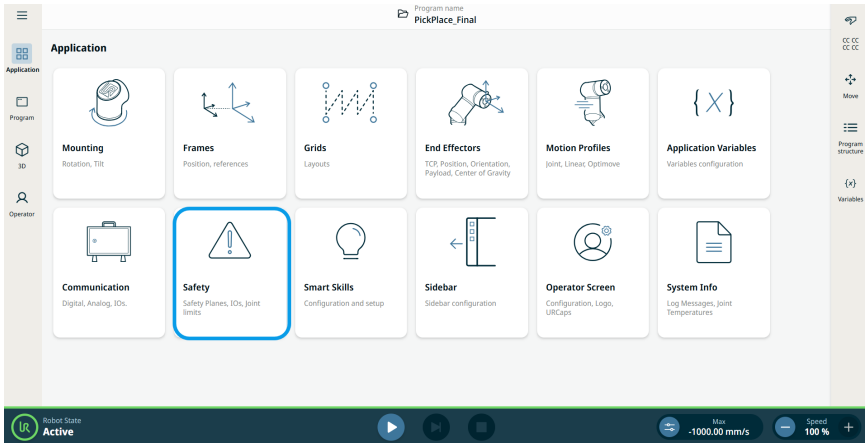
Abbildung 3.7. Ersetzen der Controllerfilter.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

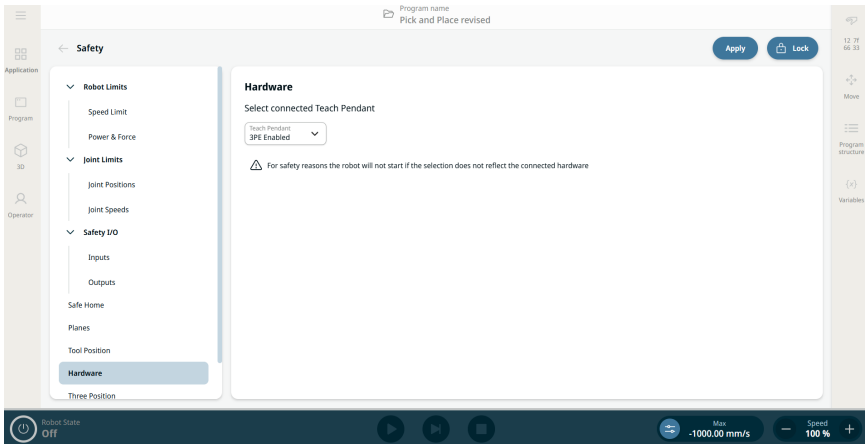
18.4. Software-Installation

Zum Konfigurieren der 3PE-TP-Software

1. Tippen Sie in PolyScope im linken Menü auf **Anwendung** und wählen Sie **Sicherheit** aus.



2. Tippen Sie auf **Hardware** und dann auf die Schaltfläche **Entsperren**.



3. Geben Sie das Passwort ein und tippen Sie auf **Bestätigen**. Das Teach-Pendant ist jetzt aktiviert.
4. Tippen Sie auf **Anwenden**, um das System neu zu starten. PolyScope wird weiterhin ausgeführt.
5. Tippen Sie auf **Anwenden und neu starten** und dann auf **Konfiguration bestätigen**, um die Software-Installation des 3PE-Teach-Pendants abzuschließen.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

19. Entsorgung und Umwelt

Beschreibung

Die Roboter von Universal Robots sind in Einklang mit den geltenden nationalen Gesetzen, Bestimmungen und Normen zu entsorgen. Diese Verantwortung liegt beim Besitzer des Roboters.

UR-Roboter werden unter Einhaltung der Beschränkung der Verwendung gefährlicher Stoffe zum Schutz der Umwelt hergestellt, wie in der europäischen RoHS-Richtlinie 2011/65/EU festgelegt. Wenn Roboter (Roboterarm, Control-Box, Teach-Pendant) an Universal Robots Denmark zurückgegeben werden, wird die Entsorgung von Universal Robots A/S organisiert.

Die Entsorgungsgebühr für UR-Roboter, die auf dem dänischen Markt verkauft werden, wird von Universal Robots A/S im Voraus an DPA-system bezahlt. Importeure in Ländern, die der europäischen WEEE-Richtlinie 2012/19/EU unterliegen, sind selbst für ihre Registrierung im nationalen WEEE-Register ihres Landes verantwortlich. Die Gebühr beträgt hierfür in der Regel weniger als 1 €/Roboter.

Hier finden Sie eine Liste der nationalen Register: https://www.ewrn.org/national-registers.
Hier können Sie nach Global Compliance suchen: https://www.universal-robots.com/download.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Substanzen im UR-Roboter

Roboterarm

- Rohre, Basisflansch, Werkzeughalterung: Eloxiertes Aluminium
- Gelenkgehäuse: Pulverbeschichtetes Aluminium
- Schwarze Band-Dichtringe: AEM-Gummi
    - Zusätzlicher Schleifring unter schwarzem Band: Geformter schwarzer Kunststoff
- Endkappen/Deckel: PC/ASA-Kunststoff
- Kleinere mechanische Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)
- Drahtbündel mit Kupferdrähten und kleineren mechanischen Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)

Gelenke des Roboterarms (intern)

- Zahnräder: Stahl und Schmierfett (siehe Service-Handbuch)
- Motoren: Eisenkern mit Kupferdrähten
- Drahtbündel mit Kupferdrähten, Leiterplatten, verschiedene elektronische Komponenten und kleinere mechanische Komponenten
- Fugendichtungen und O-Ringe enthalten eine geringe Menge PFAS, eine Verbindung in PTFE (auch bekannt als Teflon™).
- Schmierfett: Synthetisches + Mineralöl mit einem Verdickungsmittel aus Lithiumkomplexseife oder Urea. Enthält Molybdän.
    - Je nach Modell und Produktionsdatum kann die Farbe des Fettes gelb, magenta, dunkelrosa, rot oder grün sein.
    - Das Service-Handbuch enthält detaillierte Vorsichtsmaßnahmen für die Handhabung und Sicherheitsdatenblätter für Schmiermittel.

Control-Box

- Gehäuse: Pulverbeschichteter Stahl
    - Standard-Control-Box
- Gehäuse aus Aluminiumblech (im Inneren des Gehäuses). Dies ist auch das Gehäuse des OEM-Controllers.
    - Standard-Control-Box und OEM-Controller.
- Drahtbündel mit Kupferdrähten, Leiterplatten, verschiedene elektronische Komponenten, Kunststoffstecker und kleinere mechanische Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)
- Eine Lithium-Batterie ist auf einer Platine montiert. Lesen Sie im Service-Handbuch nach, wie Sie das Gerät entfernen können.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

20. Erklärungen und Zertifizierungen

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

20.1. Einbauerklärung (Original)

UNIVERSAL ROBOTS

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator with standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).
Model:	**UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e** (e-Series) **with the standard control box** *(model CB5 v5.X, where X is 5 or higher)* *Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).* *Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.*
Serial Number:	**Starting XY 24 5 0 00000 and higher** *NOTE: This DOI is NOT applicable for use with the OEM Controller, See controller markings.* *Factory year* / *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) with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives**.

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives & Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 ✠	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN 61000-3-3: 2013
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)(II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-6-1:2007 & 2019 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13732-1:2008 as *applicable*	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(III)** EN 61000-6-2:2005 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 ✠ *2023 edition has no relevant changes*	**(II)** EN IEC 60664-1:2006 & 2020	**(III)** EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I)(II)** EN 60947-5-5:1997+A2:2017	
✠ *See TÜV Rheinland Certificates*	**(II)** EN IEC 60947-5-8:2021	

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN 61326-3-1: 2017 *[Industrial locations SIL 2]*
(III) EN 60068-2-1: 2007	**(II)** EN 60529:1991/A2/AC:2019	**(II)** IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026

Roberta Nelson Shea *Global Technical Compliance Officer*

This DOI can change without notice. For the most recent DOI, the latest User Manual and DOI are available from the UR website.

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60

www.universal-robots.com

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

20.2. Erklärungen und Zertifikate

Übersetzung der Originalanleitung

EU-Konformitätserklärung (gemäß 2006/42/EG Anhang II B)	
Hersteller	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Dänemark
Person der Gemeinschaft, die für die Zusammenstellung der technischen Datei autorisiert ist	David Brandt Vizepräsident und Chief Technology Officer, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Beschreibung und Identifizierung der unvollständigen Maschine(n):	
Produkt und Funktion:	Mehrachsiger Industrieroboter Mehrzweck-Manipulator mit einer Standard-Control-Box (CB5 v5.X, wobei X für 5 oder höher steht), Kabel & in Standardlänge mit oder ohne UR 3PE-Teach-Pendant. Die Funktion wird durch die vollständige Maschine (Roboteranwendung oder Roboterzelle mit Endeffektor, bestimmungsgemäßer Verwendung und Anwendungsprogramm) bestimmt.
Modell:	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-Serie) mit der Standard-Control-Box (Modell CB5 v5.X, wobei X 5 oder höher ist) • Gültig ab Oktober 2020: Standard-Teach-Pendants (TP) und Teach-Pendants mit dreistufigem Zustimmtaster (3PE TP). • Gültig ab Mai 2021: UR10e Spezifikationsverbesserung zu 12.5kg Nutzlast.
Hinweis:	Diese DOI gilt NICHT für die Verwendung mit dem OEM-Controller. Siehe Kennzeichnungen am Controller
Seriennummer:	Ab XY 245000000 und höher FabrikJahr e-Serie 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12 kg Nutzlast), 6 = UR16e fortlaufende Nummerierung, die jedes Jahr bei 0 neu beginnt
Einbindung:	Die Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e und UR16e) mit CB5 v5.X dürfen erst dann in Betrieb genommen werden, wenn sie in eine endgültige vollständige Maschine (Roboteranwendung oder Zelle) integriert sind, die den Bestimmungen der Maschinenrichtlinie und anderer anwendbarer Richtlinien entspricht.
Es wird erklärt, dass obenstehende Produkte entsprechend der Lieferung die unten ausgeführten Richtlinien erfüllen: Wenn diese teilweise vollständige Maschine integriert ist und zu einer vollständigen Maschine wird, ist der Integrator dafür verantwortlich, dass die vollständige Maschine alle geltenden Richtlinien erfüllt, das CE-Kennzeichen zu beantragen und die Konformitätserklärung (DOC) bereitzustellen.	
I. Maschinenrichtlinie 2006/42/EG	**Die folgenden wesentlichen Anforderungen sind erfüllt: 1** .1.2, 1.1.3, 1.1.5, 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 mit 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, Anhang VI. Es wird erklärt, dass die relevanten technischen Unterlagen gemäß Anhang VII Teil B der Maschinenrichtlinie zusammengestellt wurden.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

EU-Konformitätserklärung (gemäß 2006/42/EG Anhang II B)	
II. Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU	Siehe die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten.
III. EMV-Richtlinie 2014/30/EU	Siehe die EMV-Richtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten.

<table>
<tr><td colspan="3">Siehe die verwendeten harmonisierten Normen gemäß Artikel 7(2) der MD-LV-Richtlinie & und Artikel 6 der EMV-Richtlinie:</td></tr>
<tr><td>(I) EN ISO 10218-1:2011 *
(I) EN ISO 12100:2010
(I) EN ISO 13732-1:2008 sofern anwendbar
(I) EN ISO 13849-1:2015 *
Ausgabe 2023 hat keine relevanten Änderungen
(I) EN ISO 13849-2:2012
* Siehe Zertifikate vom TUV Rheinland</td><td>(I) EN ISO 13850:2015
(I)(II) EN IEC 60204-1:2018 sofern anwendbar
(II) EN IEC 60320-1:2021
(II) EN IEC 60664-1:2006 und 2020
((I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017
(II) EN IEC 60947-5-8:2021</td><td>(III) EN 61000-3-3: 2013
(III) EN 61000-6-1:2007 & 2019
UR3e, UR5e & NUR UR7e
(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019
(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019
(III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021
NUR UR3e, UR5e und UR7e</td></tr>
<tr><td colspan="3">Verweis auf andere verwendete Technische Normen und Spezifikationen:</td></tr>
<tr><td>(I) ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6]
(I) ISO/TS 15066:2016 sofern anwendbar
(III) EN 60068-2-1: 2007
(III) EN 60068-2-2:2007</td><td>(III) EN 60068-2-27:2009
(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019
(II) EN 60529:1991/A2/AC:2019
(III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024</td><td>(III) EN IEC 61000-6-4:2023
(III) EN 61326-3-1: 2017 [Industriestandorte SIL 2]
(II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]</td></tr>
<tr><td colspan="3">Der Hersteller oder sein autorisierter Vertreter muss auf begründetes Verlangen der nationalen Behörden einschlägige Informationen über die unvollständige Maschine übermitteln.</td></tr>
<tr><td colspan="3">Genehmigung des vollständigen Qualitätssicherungssystems durch die zuständige Stelle Bureau Veritas: ISO 9001 Zertifikat #DK019348, ISO 14001 Zertifikat DK019349 und ISO 45001 Zertifikat #DK019350.</td></tr>
</table>

Odense, Dänemark, 30. März 2026

HINWEIS

Dieser DOI kann ohne Vorankündigung geändert werden. Für den neuesten DOI sind die neuesten Benutzerhandbücher und DOI auf der UR Website verfügbar.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

20.3. Zertifizierungen UR5e

Beschreibung

Zertifizierungen von Drittparteien sind freiwillig. Um jedoch Roboterintegratoren den besten Service zu bieten, hat sich Universal Robots dazu entschieden, seine Roboter durch die folgenden, anerkannten Prüfinstitute zertifizieren zu lassen.
Kopien aller Zertifizierungen finden Sie im Kapitel: Zertifizierungen.

Zertifizierung

EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 TÜVRheinland CERTIFIED www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	Zertifikate von TÜV Rheinland nach EN ISO 10218-1 und EN ISO 13849-1. TÜV Rheinland steht für Sicherheit und Qualität in nahezu allen Bereichen der Wirtschaft und des Lebens. Das Unternehmen wurde vor 150 Jahren gegründet und ist einer der weltweit führenden Anbieter von Prüfdienstleistungen.
C	TÜV Rheinland	Das cTUV-Kennzeichen zeigt, dass ein Produkt kanadische Sicherheitsstandards einhält, wodurch die Konformität mit kanadischen elektrischen Sicherheitsstandards nachgewiesen ist.
25	CHINA RoHS	Produkte von Universal Robots erfüllen CHINA-RoHS-Anforderungen zur Begrenzung von Umweltverschmutzung durch elektronische Informationsprodukte. Eine Produktdeklarationstabelle wird bereitgestellt.
KC S	KCs	Universal Robots Produkte wurden geprüft und entsprechen den KOSHA-Sicherheitsstandards.
KC	KC	Das Einhalten der koreanischen EMV-Anforderungen wurde bei Produkten von Universal Robots evaluiert.
	Fraunhofer	Die Produkte von Universal Robots werden von Fraunhofer auf ihre Leistungsfähigkeit geprüft.

Zertifizierungen von Drittanbietern

	Umgebung	Die von unseren Anbietern zur Verfügung gestellten Versandpaletten für Universal Robots e-Series-Roboter erfüllen die dänischen ISMPM-15 Anforderungen an Holzverpackungsmaterial und sind gemäß dieser Bestimmungen gekennzeichnet.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Hersteller-Prüfzeugnis

	Universal Robots	Universal Robots e-Series-Roboter unterliegen kontinuierlichen, internen Prüfungen und End-of-Line-Testverfahren. UR-Testverfahren werden stetigen Überprüfungen und Weiterentwicklungen unterzogen.

Erklärungen im Einklang mit EU-Richtlinien

Obwohl EU-Richtlinien in erster Linie für Europa von Bedeutung sind, erkennen auch einige Länder außerhalb Europas EU-Erklärungen an oder fordern eine Einhaltung dieser. Die europäischen Richtlinien finden Sie auf der offiziellen Homepage: http://eur-lex.europa.eu.
Gemäß der Maschinenrichtlinie werden Roboter von Universal Robots als unvollständige Maschinen betrachtet und als solche ohne CE-Kennzeichnung ausgeliefert.
Die Einbauerklärung gemäß der Maschinenrichtlinie finden Sie im Kapitel: Erklärungen und Zertifikate.

EU REACH

Unser Produkt umfasst Komponenten, nämlich die blauen Kunststoffdeckel (Tassen) und grauen Kunststoffteile, welche Stoffe enthalten, die in der EU REACH Kandidatenliste aufgeführt sind (>0,1 % w/w).
Weitere Informationen finden Sie im globalen Konformitätsdokument, welches Sie auf unserer Website herunterladen können.
Diese Informationen werden zur Erfüllung der EU-REACH-Verpflichtungen für Artikel bereitgestellt, die auf den EU-Markt gebracht werden. Bitte verwenden Sie unser Produkt wie vorgesehen und befolgen Sie alle Betriebs- und Sicherheitsanweisungen in diesem Handbuch. Weitere Einzelheiten finden Sie in der offiziellen REACH-Verordnung (Konsolidierter Text: 32006R1907). Sollten Sie Fragen zur Produktsicherheit haben, kontaktieren Sie uns bitte unter: ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

20.4. Zertifikate UR5e

TÜV Rheinland

Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:

1- Emergency Stop;	2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit;	4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit;	6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit;	8- Momentum Limit
9- Power Limit;	10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit;	12- System Emergency Stop Output

13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation n and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

TÜV
Rheinland
North America

Page 1

Certificate

Certificate no. CA 72405127 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Report Number: 31875333 006
Client Reference: Roberta Nelson Shea
Certification acc. to: CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)

Product Information

Certified Product: Industrial Robot
Model Designation: UR3e, UR5e, UR10e, UR16e, UR20, UR30

® TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

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 鼓励回收再循环利用所有的电子信息产品, 但 Universal Robots 不负任何责任或义务

To the maximum extent permitted by law, Customer shall be solely responsible for complying with, and shall otherwise assume all liabilities that may be imposed in connection with, any legal requirements adopted by any governmental authority related to the Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products (Ministry of Information Industry Order #39) of the Peoples Republic of China otherwise encouraging the recycle and use of electronic information products. Customer shall defend, indemnify and hold Universal Robots harmless from any damage, claim or liability relating thereto. At the time Customer desires to dispose of the Products, Customer shall refer to and comply with the specific waste management instructions and options set forth at www.universal-robots.com/about-universal-robots/social-responsibility and www.teradyne.com/company/corporate-social-responsibility, as the same may be amended by Teradyne or Universal Robots.

Copyright© 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

KC-Sicherheit

자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Klaus Vestergaard
	소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		
자율안전인증대상 기계·기구명		산업용로봇		
형식(규격)		UR5e	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호		18-AB2EQ-01603		
제조자		Universal Robots A/S		
소재지		Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		

「산업안전보건법」 제35조제1항 및 같은 법 시행규칙 제61조제3항에 따라 자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2018년 11월 06일

한국산업안전보건공단 서울지역본부장

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

KC-Register

6C8D-81FA-93C2-784A

방송통신기자재등의 적합등록 필증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 *Trade Name or Registrant*	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) *Equipment Name*	UR e-Series robot
기본모델명 *Basic Model Number*	UR5e
파생모델명 *Series Model Number*	
등록번호 *Registration No.*	R-R-URK-UR5e
제조자/제조(조립)국가 *Manufacturer/Country of Origin*	Universal Robots A/S / 덴마크
등록연월일 *Date of Registration*	2018-10-23
기타 *Others*	

위 기자재는 「전파법」 제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2018년(Year) 10월(Month) 23일(Day)

국립전파연구원장 국립전파연구원장인

Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.
위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Umgebung

Climatic and mechanical assessment

A PART OF FORCE TECHNOLOGY

Client	Force Technology project no.
Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark	117-32120

Product identification
UR 3 robot arms
UR 3 control boxes with attached Teach Pendants.
UR 5 robot arms
UR5 control boxes with attached Teach Pendants.
UR10 robot arms:
UR10 control boxes with attached Teach Pendants.
See reports for details.

Force Technology report(s)
DELTA project no. 117-28266, DANAK-19/18069
DELTA project no. 117-28086, DANAK-19/17068

Other document(s)

Conclusion
The three robot arms UR3, UR5 and UR10 including their control boxes and Teach Pendants have been tested according to the below listed standards. The test results are given in the Force Technology reports listed above. The tests were carried out as specified and the test criteria for environmental tests were fulfilled in general terms with only a few minor issues (see test reports for details).

IEC 60068-2-1, Test Ae; -5 ºC, 16 h
IEC 60068-2-2, Test Be; +35°C, 16h
IEC 60068-2-2, Test Be; +50ºC, 16 h
IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 10 Hz: +12 dB/octave, 10-50 Hz 0.00042 g²/Hz, 50 – 100 Hz: -12 dB/octave, 1,66 grms, 3 x 1½ h
IEC 60068-2-27, Test Ea, Shock; 11 g, 11 ms, 3 x 18 shocks

Date	Assessor
Hørsholm, 25 August 2017	Andreas Wendelboe Højsgaard M.Sc.Eng.

DELTA – a part of FORCE Technology - Venlighedsvej 4 - 2970 Hørsholm - Denmark - Tel. +45 72 19 40 00 - Fax +45 72 19 40 01 - www.delta.dk

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

21. Tabellen zu Sicherheitsfunktionen

Beschreibung

Die Sicherheitsfunktionen und Sicherheits-E/A der Roboter von Universal Robots sind PLd Kategorie 3 (ISO 13849-1), wobei jede Sicherheitsfunktion einen PFH-Wert von weniger als 1,8E-07 hat.
Die PFH-Werte wurden aktualisiert, um eine größere Designflexibilität für die Widerstandsfähigkeit der Lieferkette zu ermöglichen.
Für Sicherheits-E/A wird die resultierende Sicherheitsfunktion einschließlich des externen Geräts oder der externen Ausrüstung durch die Gesamtarchitektur und die Summe aller PFH-Werte bestimmt, einschließlich der UR-Roboter-Sicherheitsfunktion PFH.
Falls eine Sicherheitsfunktionsbegrenzung überschritten wird oder ein Fehler in einer Sicherheitsfunktion oder einem sicherheitsrelevanten Teil des Steuerungssystems erkannt wird, definiert UR den sicheren Status als einen Stopp mit Abschalten des Stroms für den Antrieb (entweder ein Stopp der Kategorie 1 oder 0[4], sofortige Trennung der Stromversorgung).

SF1 [1, 2, 3, 4] Not-Halt (ISO 13850)	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Das Drücken der Nothalt-Taste auf dem Pendant[1] oder des externen Nothalts (bei Verwendung des Nothalt-Sicherheitseingangs) führt zu einem Stopp der Kat. 1 [4] mit Unterbrechung der Stromversorgung der Roboteraktoren und der Werkzeug-E/A. Der Controller-E/A wechselt zu „niedrig“. Befehle[1] alle Gelenke zu stoppen, und wenn alle Gelenke in einen überwachten Stillstand kommen, wird der Strom abgeschaltet. Siehe Sicherheitsfunktionen für Nachlaufweg und[Nachlaufzeit 5]. **NUR FÜR NOTFALLZWECKE**VERWENDEN; darf nicht zur Absicherung verwendet werden, da die Betätigung eine manuelle Aktion erfordert.	Stoppkategorie 1 (IEC 60204-1)	N/A	Roboter, Roboterwerkzeug-E/A und Controller-E/A
SF2 [3, 5] Sicherheitsstopp (Schutzstopp gemäß ISO 10218-1*)	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Diese Sicherheitsfunktion wird von einer externen Schutzeinrichtung über Sicherheitseingänge ausgelöst, welche einen Stopp der Kategorie 2[4] auslöst. Der Zweck besteht darin, Personen vor Verletzungen zu schützen, im Gegensatz zum Schützen des Roboters, der Ausrüstung oder der Produkte. Die Werkzeug-E/A werden durch den Schutzstopp nicht beeinträchtigt. Wenn ein Gerät zur Aktivierung angeschlossen ist, können Sie den Schutzstopp so konfigurieren, dass er NUR im automatischen Modus funktioniert. Siehe Sicherheitsfunktionen für Nachlaufweg und Nachlaufzeit.[5] * Vor 2006 wurde dies als „Sicherheitsstopp“ oder „Schutzstopp“ bezeichnet	Stoppkategorie 2 (IEC 60204-1) SS2-Stopp (gemäß IEC 61800-5-2)	N/A	Roboter

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Schutzstopp-Reset	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Bei konfiguriertem Schutz-Reset, und wenn die externen Reset-Anschlüsse von low auf high wechseln, wird der Schutzstopp zurückgesetzt. Sicherheitseingang zum Auslösen eines Resets von SF2.	Eingabe auf SF2 zurücksetzen	N/A	Roboter

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF3 Gelenkposition (softwarebasierte Achsbegrenzung)	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Bestimmt den oberen und unteren Grenzwert für die zulässigen Gelenkpositionen. Die Nachlaufzeit und der Nachlaufweg werden nicht berücksichtigt, da keine Limits überschritten werden . Jedes Gelenk kann eigene Grenzen haben. *Schränkt direkt die zulässigen Gelenkpositionen ein, innerhalb derer sich die Gelenke bewegen können . Es handelt sich um eine sicherheitsgerichtete Begrenzung der weichen Achse und der Raumbegrenzung gemäß ISO 10218-1:2011, 5.12.3.*	**Lässt nicht zu, dass Bewegungen die eingestellten Grenzen überschreiten.** Die Geschwindigkeit kann reduziert werden , sodass die Bewegung kein Limit überschreitet. Es wird ein Roboterstopp eingeleitet, um ein Überschreiten eines Limits zu verhindern .	5°	Gelenk (jedes)
SF4 Geschwindigkeitsbegrenzung für Gelenke	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Bestimmt einen oberen Grenzwert für die Gelenkgeschwindigkeit. Jedes Gelenk kann seine eigene Grenze haben. Diese Sicherheitsfunktion hat den größten Einfluss auf die Energieübertragung bei Kontakt (Klemmung oder Transiente). *Begrenzt direkt die zulässigen Gelenkgeschwindigkeiten, die die Gelenke ausführen dürfen . Sie wird verwendet, um schnelle Gelenkbewegungen zu begrenzen, z. B. bei Risiken im Zusammenhang mit Singularitäten.*	**Lässt nicht zu, dass Bewegungen die eingestellten Grenzen überschreiten.** Die Geschwindigkeit kann reduziert werden , sodass die Bewegung kein Limit überschreitet. Es wird ein Roboterstopp eingeleitet, um ein Überschreiten eines Limits zu verhindern .	1,15°/s	Gelenk (jedes)
Grenzwert des Gelenkdrehmoments	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Das Überschreiten des internen Gelenkdrehmoments (jedes Gelenk) führt zu einem Stopp der Kategorie 0^4. Diese Sicherheitsfunktion ist für Benutzer nicht zugänglich, sondern eine Werkseinstellung. Es wird hier NICHT gezeigt, da keine Benutzereinstellungen vorhanden sind.	N/A	N/A	N/A

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF5 Mit verschiedenen Namen: Posenbegrenzung, Werkzeugbegrenzung, Ausrichtungsbegrenzung , Sicherheitsebenen , Sicherheitsgrenzen	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Überwacht die **TCP-Position** (Position und Ausrichtung) und verhindert das Überschreiten einer Sicherheitsebene oder einer TCP-Posenbegrenzung. Es sind mehrere Posenbegrenzungen möglich (Werkzeugflansch, Ellbogen und bis zu 2 konfigurierbare Werkzeugversatzpunkte mit einem Radius). Die Orientierung wird durch die Abweichung von der Z-Richtung des Werkzeugflanschs ODER des TCP eingeschränkt. *Zwei Teile: (1) sind die Sicherheitsebenen zur Begrenzung der möglichen TCP-Positionen. (2) ist die TCP-Orientierungsgrenze , die als zulässige Richtung und Toleranz eingegeben wird. Dies bietet aufgrund der Sicherheitsebenen Einschluss-/Ausschlusszonen für TCP und Handgelenk.*	**Lässt nicht zu, dass eine Bewegung die eingestellten Grenzen überschreitet .** Die Geschwindigkeit oder das Drehmoment können reduziert werden, sodass die Bewegung kein Limit für SF5, SF6, SF7 oder SF8 überschreitet.	3° 40 mm	TCP, Werkzeugflansch , Ellbogen

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF6 Geschwindigkeitsbegrenzung für TCP und Ellbogen	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Überwacht die **TCP-** und **Ellbogengeschwindigkeit** , um das Überschreiten einer Geschwindigkeitsgrenze zu verhindern. Entspricht der Überwachung des gesamten Arms, da sich Teile zwischen dem TCP und dem Ellbogen nicht schneller als die Endpunkte dieser Teile bewegen können.	Es wird ein Roboterstopp eingeleitet, um ein Überschreiten eines Limits zu verhindern. **Lässt nicht zu , dass eine Bewegung die eingestellten Grenzen überschreitet .**	50 mm/s	TCP
SF7 **Kraftbegrenzung (TCP)**	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Die Kraftbegrenzung ist die Kraft, die der Roboter am TCP (Werkzeugmittelpunkt) und am **Ellbogen** ausübt. Die Sicherheitsfunktion berechnet fortlaufend die Drehmomente , die für jedes Gelenk zulässig sind, um innerhalb der definierten Kraftbegrenzung für den TCP und Ellbogen zu bleiben. Die Gelenke steuern ihren Drehmomentausgang, um innerhalb des zulässigen Drehmomentbereichs zu bleiben. Dies bedeutet, dass die Kräfte am TCP oder Ellbogen innerhalb der definierten Kraftbegrenzung bleiben. Wenn ein Stopp durch die Kraftbegrenzung-SF eingeleitet wird, stoppt der Roboter. Die UR-Standardsteuerung wird Bewegungen zum „Zurückweichen“ zur Position bevor die Kraftbegrenzung überschritten wurde veranlassen. Dieses „Zurückweichen“ ist nicht Teil der Sicherheitsfunktion, wie es von der Standardsteuerung durchgeführt wird. Die Sicherheitssteuerung hat eine erlaubte feste Zeit (Teil der Reaktionszeit), die erlaubt ist, bevor ein Roboterstopp eingeleitet wird.	Es wird ein Roboterstopp eingeleitet, um ein Überschreiten eines Limits zu verhindern . **Lässt nicht zu , dass eine Bewegung die eingestellten Grenzen überschreitet.**	25 N	TCP
SF8 **Impuls Grenzwert**	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Die Drehmomentbegrenzung ist sehr nützlich, um transiente Stöße zu begrenzen. *Die Drehmomentbegrenzung betrifft den gesamten Roboter.*	Es wird ein Roboterstopp eingeleitet, um ein Überschreiten eines Limits zu verhindern . *Lässt nicht zu, dass eine Bewegung die eingestellten Grenzen überschreitet.*	3 kg m/s	Roboter

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF9 Leistungsbegrenzung	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Diese Funktion überwacht die vom Roboter geleistete mechanische Arbeit (Summe der Gelenkmomente mal Gelenkwinkelgeschwindigkeiten), die auch den Strom zum Roboterarm sowie die Robotergeschwindigkeit beeinflusst. Diese Sicherheitsfunktion begrenzt dynamisch den Strom/das Drehmoment, hält aber die Geschwindigkeit aufrecht.	Dynamische Begrenzung von Strom/Drehmoment	10 W	Roboter
SF10 UR-Roboter Stopp Ausgänge	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Wenn der Ausgang für einen Roboter-Stopp konfiguriert ist und ein Roboterstopp erfolgt, sind die beiden Ausgänge LOW. Wenn kein Roboter-Nothalt ausgelöst wird, sind die Doppelausgänge HIGH. Pulse werden nicht verwendet, aber toleriert. Informationen zu einer integrierten Sicherheitsfunktion finden Sie in der Fußnote.[6] Diese Doppelausgänge ändern den Status für jeden externen Nothalt, der mit konfigurierbaren Sicherheitseingängen verbunden ist , wobei dieser Eingang als Nothalt-Eingang konfiguriert ist . Für den Stopp-Ausgang wird die Validierung an dem externen Gerät durchgeführt, da der UR-Ausgang für diese externe Stopp-Sicherheitsfunktion ein Eingang ist. **HINWEIS** Dieser Stopp-Ausgang ist nicht mit der SGMS (Spritzgussmaschinen-Schnittstelle) verbunden, um das Hervorrufen eines unwiderrufbaren Stopps zu verhindern.	Doppelausgänge gehen im Falle eines Stopps auf LOW, wenn konfigurierbare Ausgänge eingestellt sind.	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte
SF11 „Bewegungsbezogene“ Sicherheitsfunktion mit digitalen Ausgängen	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Immer wenn sich der Roboter bewegt (Bewegung im Gange), sind die dualen digitalen Ausgänge LOW. Die Ausgänge sind HIGH, wenn keine Bewegung erfolgt. Funktionale Sicherheit bezieht sich auf das, was sich innerhalb des UR-Roboters befindet. Für Informationen zu einer integrierten Sicherheitsfunktion, siehe Fußnote[6].	Die beiden Ausgänge sind während der Bewegung auf „Low“ und bei Stillstand auf „High“.	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte
SF12 „Nicht anhalten“ - Sicherheitsfunktion mit digitalen Ausgängen	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Immer wenn der Roboter STOPPT (er wird gerade gestoppt oder steht still), sind die beiden digitalen Ausgänge HIGH. Wenn die Ausgänge LOW sind, befindet sich der Roboter NICHT im Stoppvorgang und NICHT im Stillstand. Für Informationen zu einer integrierten Sicherheitsfunktion, siehe Fußnote[6].	Die beiden Ausgänge sind auf „High“ gesetzt, wenn sich der Roboter entweder im Anhaltevorgang befindet oder im Stillstand ist.	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF13 „Reduzierte aktive“ Sicherheitsfunktion mit digitalen Ausgängen	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Wenn die reduzierten Einstellungen aktiv (oder initiiert) sind, sind die digitalen Doppelausgänge LOW. Die funktionale Sicherheit bezieht sich auf das, was sich innerhalb des UR-Roboters befindet. Für Informationen zur integrierten Sicherheitsfunktion, siehe Fußnote[6].	Die beiden Ausgänge sind auf „Low“ gesetzt, wenn reduzierte Einstellungen aktiv sind .	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte
SF14 „Reduziert - Nicht aktiv“ - Sicherheitsfunktion mit digitalen Ausgängen	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Wann immer die reduzierten Robotereinstellungen für Sicherheitsfunktionen NICHT aktiv (oder nicht initiiert) sind, sind die digitalen Ausgänge LOW. Die funktionale Sicherheitseinstufung bezieht sich auf das, was sich innerhalb des UR-Roboters befindet. Für Informationen zur integrierten Sicherheitsfunktion, siehe Fußnote unten.[6]	Die beiden Ausgänge liegen auf Low , wenn die reduzierten Einstellungen NICHT aktiv sind.	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte
„Reduziert - Aktiv“ Eingabe SF-Parameter Einstellungen Ändern	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
„Reduziert“ ist kein Modus. Es ist eine Änderung in den Einstellungen, welche: • intern durch Sicherheitsebenen/Grenzen (beginnt bei 2 cm Abstand zur Ebene und die reduzierten Einstellungen werden innerhalb von 2 cm Abstand zur Ebene erreicht) oder • extern über einen externen Eingang, wodurch die reduzierten Einstellungen innerhalb von 500 ms nach dem Auslöseimpuls erreicht werden. Wenn die externen Verbindungen LOW sind, wird der reduzierte Modus aktiviert. „Reduced Active“ macht alle reduzierten Grenzwerte AKTIV. „Reduziert“ ist keine Sicherheitsfunktion. „Reduced“ ist ein Mittel zur Parametrierung von Sicherheitsfunktionen. „Reduziert“ ist eine Zustandsänderung, die sich auf die Einstellungen der folgenden Sicherheitsfunktionen auswirkt: Gelenkposition, Gelenkgeschwindigkeit, TCP-Position, TCP-Geschwindigkeit, TCP-Kraft, Impuls, Leistung, Nachlaufweg und Nachlaufzeit. Überprüfen und validieren Sie alle Parametereinstellungen für die Roboteranwendung.	N/A	N/A	Roboter

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF15 Zeitlimit für die Nachlaufzeit	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Echtzeit-Überwachung der Bedingungen, damit das Zeitlimit für das Stoppen nicht überschritten wird. Die Geschwindigkeit des Roboters wird begrenzt, um zu gewährleisten, dass die Nachlaufzeit nicht überschritten wird.[7]	**Verhindert, dass die tatsächliche Nachlaufzeit den eingestellten Grenzwert überschreitet.** Verringert die Geschwindigkeit oder hält den Roboter an, um das Limit nicht zu überschreiten.	50 ms	Roboter
SF16 Bremsweg	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Echtzeit-Überwachung der Bedingungen, damit das Limit der Nachlaufzeit nicht überschritten wird. Die Geschwindigkeit des Roboters wird begrenzt, um zu gewährleisten, dass der vorgeschriebene Nachlaufweg nicht überschritten wird. [7]	**Verhindert, dass die tatsächliche Nachlaufzeit den eingestellten Grenzwert überschreitet.** Verringert die Geschwindigkeit oder hält den Roboter an, um das Limit nicht zu überschreiten.	40 mm	Roboter
SF17 Sichere Ausgangsposition „Überwachte Position“	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Sicherheitsfunktion, die einen sicherheitsrelevanten Ausgang überwacht, sodass gewährleistet ist, dass der Ausgang nur aktiviert werden kann, wenn sich der Roboter in der konfigurierten und überwachten „sicheren Home-Position“ befindet. Ein Stopp der Kategorie 0 wird ausgelöst, wenn der Ausgang aktiviert wird, während sich der Roboter nicht in der konfigurierten Position befindet.	Der sichere Home-Ausgang wird nur aktiviert, wenn sich der Roboter in der konfigurierten sicheren Home-Position befindet.	1.7 °	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte
EINGANG des Modusschalters	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Wenn die externe Verbindung niedrig ist, ist der automatische Modus (läuft) aktiv. Bei HIGH ist der Programmier-/Anlernmodus aktiv. **Empfehlung**: Verwenden Sie es mit einem Zustimmschalter, bspw. UR Teach-Pendant mit einem integrierten 3-Position-Zustimmschalter. Beim Anlernen/Programmieren ist die TCP-Geschwindigkeit zunächst auf 250 mm/s begrenzt. Die Geschwindigkeit kann manuell über den TP-„Geschwindigkeitsregler“ erhöht werden, wobei bei Aktivierung des Zustimmschalters die Geschwindigkeitsbegrenzung auf 250 mm/s zurückgesetzt wird.	Eingang zu SF2	N/A	Roboter

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF18 (3-Positionen-Freigabe) Sicherheitsfunktion [8] Eingänge	Was passiert?	Toleranz	Betrifft
Ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter [9] hat 3 Schalterpositionen: aus, ein, aus (in Betätigungsreihenfolge beim Quetschen). Bei vollständigem Loslassen ist das Gerät ausgeschaltet. Wenn der Schalter in die Mittelstellung gedrückt oder gedrückt wird, ist er eingeschaltet. Vollständig drücken (quetschen) führt zu einem ausgeschalteten Zustand. Wenn der 3P-Zustimmschalter „EIN“ ist, ist Bewegung aktiviert. **Falls im manuellen Modus** und falls eine externe Zustimmschalterverbindung AUS ist, initiiert das Sicherheitssystem SF2, welches ein Stopp der Kategorie 2 ist. **Empfehlung:** Verwenden Sie einen Modusschalter als Sicherheitseingang.[10]	**Im manuellen Modus wird, wenn der SF18-Eingang auf LOW steht, SF2 intern ausgelöst .** Stopp Kategorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Roboter und externe Verbindung zu SF19 und SF20
SF19 Sicherheitsfunktion 3PE (3-Positionen-Freigabe) 8[mit] digitalen Ausgängen	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**

Im Automatischen Modus („Läuft“) sind die Ausgänge von SF19 HIGH.
Im manuellen Modus und wenn sich ein Freigabegerät[11] im AUS-Zustand befindet (nicht in der mittleren EIN-Position, d. h., das Freigabegerät ist losgelassen oder vollständig gedrückt), wird ein SF2 ausgelöst, was einen Stopp der Kategorie 2 (SS2) verursacht, und die Ausgänge des SF19 liegen auf Low. [8]
Im manuellen Modus, wenn Freedrive und der 3PE verwendet werden:
• **Wenn Freedrive** aktiviert ist und
  • Alle 3PE befinden sich im AUS-Zustand, die Ausgänge von SF19 sind auf HIGH.
  • Befindet sich ein beliebiges 3PE im Zustand „ON“, liegen die Ausgänge von SF19 auf „LOW“.
• **Wenn Freedrive nicht** aktiviert ist und
  • ALLE 3PE befinden sich im EIN-Zustand, die Ausgänge von SF19 sind auf HIGH.
  • Beliebige 3PE im AUS-Zustand sind, sind die Ausgänge von SF19 LOW.
	Im manuellen Modus, wenn sich der 3PE im Aus-Zustand befindet, liegen die Ausgänge auf LOW und SF2 wird intern getriggert.
	Stopp Kategorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)
		N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF20 3PE (3-Positionen-Freigabe) „NOT-Zustand“ Sicherheitsfunktion[8] mit digitalen Ausgängen	Was passiert?	Toleranz	Betrifft

Im Automatischen Modus („Läuft“) sind die Ausgänge von SF20 LOW.
Im manuellen Modus und wenn sich ein[Freigabegerät11] im AUS-Zustand befindet (nicht in der mittleren EIN-Position, d. h., das Freigabegerät ist losgelassen oder vollständig gedrückt), liegen die Ausgänge des SF20 auf High.[7]
Im manuellen Modus, wenn Freedrive und der 3PE verwendet werden:
• **Wenn Freedrive** aktiviert ist und:
  • ALLE 3PE befinden sich im AUS-Zustand, die Ausgänge des SF20 sind auf LOW.
  • Befindet sich ein beliebiges 3PE im EIN-Zustand, liegen die Ausgänge des SF20 auf HIGH.
• **Wenn Freedrive nicht** aktiviert ist und:
  • ALLE 3PE befinden sich im EIN-Zustand, die Ausgänge von SF20 sind auf LOW.
  • Beliebige 3PE im AUS-Zustand sind, sind die Ausgänge von SF20 HIGH.
Hinweis: SF20 ist eine invertierte Version von SF19, bei der der Ausgangszustand im Vergleich zu SF19 logisch umgekehrt ist.
	Im manuellen Modus sind die Ausgänge auf HIGH, wenn sich der 3PE im ausgeschalteten Zustand befindet.	N/A	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte

SF21 **Begrenzung des Klemmdrehmoments vom Handgelenk**	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Überwacht das Klemmdrehmoment der Handgelenke, um hohe Klemmdrehmomente zu vermeiden. Verhindert, dass das Drehmoment am Handgelenk den Grenzwert überschreitet. **HINWEIS** Diese Sicherheitsfunktion kann so konfiguriert werden, dass sie deaktiviert wird.	Löst einen Roboter-Stopp aus, damit der Grenzwert NICHT überschritten wird.	N/A	Roboter
SF22 **Ausgänge , die durch Sicherheitsebenen (SF5) aktiviert werden**	**Was passiert?**	**Toleranz**	**Betrifft**
Sobald die überwachte TCP-Pose die Sicherheitsebenen überschritten hat, liegen die beiden Ausgänge auf LOW. Verschiedene Posen können die beiden Ausgänge auslösen (Werkzeugflansch , Ellbogen und bis zu 2 konfigurierbare Werkzeugversatzpunkte mit einem Radius). Weitere Informationen finden Sie unter „Werkzeugpositionsbeschränkung“.	Die Ausgänge liegen auf LOW, wenn die überwachte TCP-Pose die Sicherheitsebenen überschreitet .	40 mm entspricht SF5	Externer Anschluss an Logik und/oder Geräte

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

SF23 Sicherheitsebenen (SF5) Aktiviert durch Eingänge	Was passiert?	Toleranz	Betrifft

Wenn beide EINGABEN:
• HIGH.
  • Die überwachte TCP-Pose kann sich frei bewegen.
• LOW.
  • Die Sicherheitsfunktion soll verhindern, dass die überwachte TCP- -Pose die Sicherheitsebene überschreitet. Dies ist jedoch nicht möglich, wenn die Zeit oder der Abstand zum Anhalten nicht ausreicht.
  • Wenn die überwachte TCP-Pose die Sicherheitsebene bereits überschritten hat oder kurz davor ist, die Sicherheitsebene zu überschreiten, hält der Roboter entsprechend den Einstellungen für die Bremszeit und den Bremsweg an.
Weitere Informationen finden Sie unter „Werkzeugpositionsbeschränkung“.
	Wenn
	• beide Eingänge sind LOW, und
	• die überwachte TCP-Pose bewegt sich auf die Sicherheitsebene zu, und
	• Wenn genügend Zeit oder Abstand vorhanden ist, um vor Erreichen der Sicherheitsebene anzuhalten, wird ein Roboter-Stopp ausgelöst, um ein Überschreiten der Sicherheitsebene zu verhindern.
	Wenn die Zeit oder der Abstand nicht ausreicht, um vor Erreichen der Sicherheitsebene anzuhalten, wird ein Roboter-Stopp ausgelöst, der den konfigurierten Einstellungen für die Stoppzeit und die Stoppweggrenze entspricht. Die überwachte TCP-Pose wird jedoch die Sicherheitsebene überschreiten.
		40 mm wie SF5	TCP, Werkzeugflansch , Ellbogen

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Tabelle 1 Fußnoten

[1]**Die Kommunikation** zwischen dem Teach-Pendant, der Steuerung und innerhalb des Roboters entspricht SIL 2 für Sicherheitsdaten (gemäß IEC 61784-3).
[2]**Validierung des Nothalts:** Der Nothalt-Taster des Pendants wird im Pendant selbst ausgewertet und dann per SIL2-Kommunikation an die Sicherheitssteuerung übermittelt.[1] Um die Notabschaltung des Pendants zu überprüfen, drücken Sie die Notabschaltungstaste des Pendants und vergewissern Sie sich, dass eine Notabschaltung erfolgt. Dies bestätigt, dass die Notabschaltung mit dem Pendant verbunden ist, dass sie wie vorgesehen funktioniert, und dass das Pendant mit dem Steuergerät verbunden ist.
[3]**Wenn eine Robotersicherheitsfunktion** mit externer Ausrüstung, Geräten oder Logik „integriert“ oder „angeschlossen“ ist, hat die daraus resultierende integrierte Sicherheitsfunktion ein PFH, welches die Summe aller PFH-Werte ist, einschließlich der PFH-Werte für die Robotersicherheitsfunktion.
[4]**Stoppkategorien** gemäß IEC 60204-1 (NFPA79). Für den Nothalt sind nur Stoppkategorien 0 und 1 erlaubt.

- **Stoppkategorie 0 und 1** führen zum Abschalten des Stroms für den Antrieb, wobei Stopp-Kategorie 0 ein SOFORTIGER und Stoppkategorie 1 ein kontrollierter Stopp ist (z. B. Abbremsen bis zum Stillstand und dann Abschalten des Stroms für den Antrieb).
- **Stoppkategorie 2** ist ein Stopp, bei dem der Strom für den Antrieb NICHT abgeschaltet wird. Die Stoppkategorie 2 ist in IEC 60204-1 definiert. Die Beschreibungen von STO, SS1 und SS2 finden Sie in IEC 61800-5-2. Bei UR hält ein Stopp der Kategorie 2 die Bahn bei und versorgt das System nach dem Stopp weiter mit Strom.

[5] Es sollten die Sicherheitsfunktionen **Nachlaufzeit und Nachlaufweg** verwendet werden. Bei der Verwendung ist keine regelmäßige Überprüfung der Anhalteleistung erforderlich.
[6] **Wenn eine Robotersicherheitsfunktion** mit externer Ausrüstung, Geräten oder Logik „integriert“ oder „angeschlossen“ ist, hat die daraus resultierende integrierte Sicherheitsfunktion ein PFH, welches die Summe aller PFH-Werte ist, einschließlich der PFH-Werte für die Robotersicherheitsfunktion.
[7] Die Stoppfähigkeit des Roboters in der bzw. den gegebenen Bewegung(en) wird kontinuierlich überwacht, um Bewegungen zu verhindern, die die Stoppgrenze überschreiten würden. Wenn die Zeit, die zum Stoppen des Roboters benötigt wird, das Zeitlimit zu überschreiten droht, wird die Geschwindigkeit der Bewegung reduziert. Es wird ein Stopp eingeleitet, um ein Überschreiten des Limits zu verhindern.
[8] Für die integrierte funktionale Sicherheitseinstufung mit einer externen sicherheitsrelevanten Steuerung fügen Sie den PFH dieses sicherheitsrelevanten Ausgangs dem PFH der externen sicherheitsrelevanten Steuerung hinzu. Die Sicherheitsfunktion und ihre Auslösung eines Stopps sind im PFH-Wert für diese SF enthalten.
[9] Der Zustimmschalter kann am Teach-Pendant sein oder extern über den Zustimmfunktion-Eingang (SF18) angeschlossen werden.
[10] Das Verwenden eines externen Modus-Schalters wird bei der Verwendung eines 3-Stellungs-Zustimmschalters empfohlen. Wenn ein externer Modusschalter nicht verwendet wird und nicht mit den Sicherheitseingängen verbunden ist, wird der Robotermodus über die Benutzeroberfläche bestimmt. Befindet sich die Benutzeroberfläche im

- „automatischen Modus“, wird die Zustimmfunktion nicht aktiv sein.
- „manuellen Modus“, wird die Zustimmfunktion aktiv sein. Es kann ein Passwortschutz zum Ändern des Modus konfiguriert werden.

[11] Wenn ein 3PE-Zustimmschalter losgelassen oder vollständig gedrückt wird, ist die Sicherheitsfunktion für die 3-Stellungs-Zustimmung AUS (nicht in der zentralen EIN-Position).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Name der Software: PolyScope X
Softwareversion: 10.14
Dokumentversion: 20.18.120

718-736-00