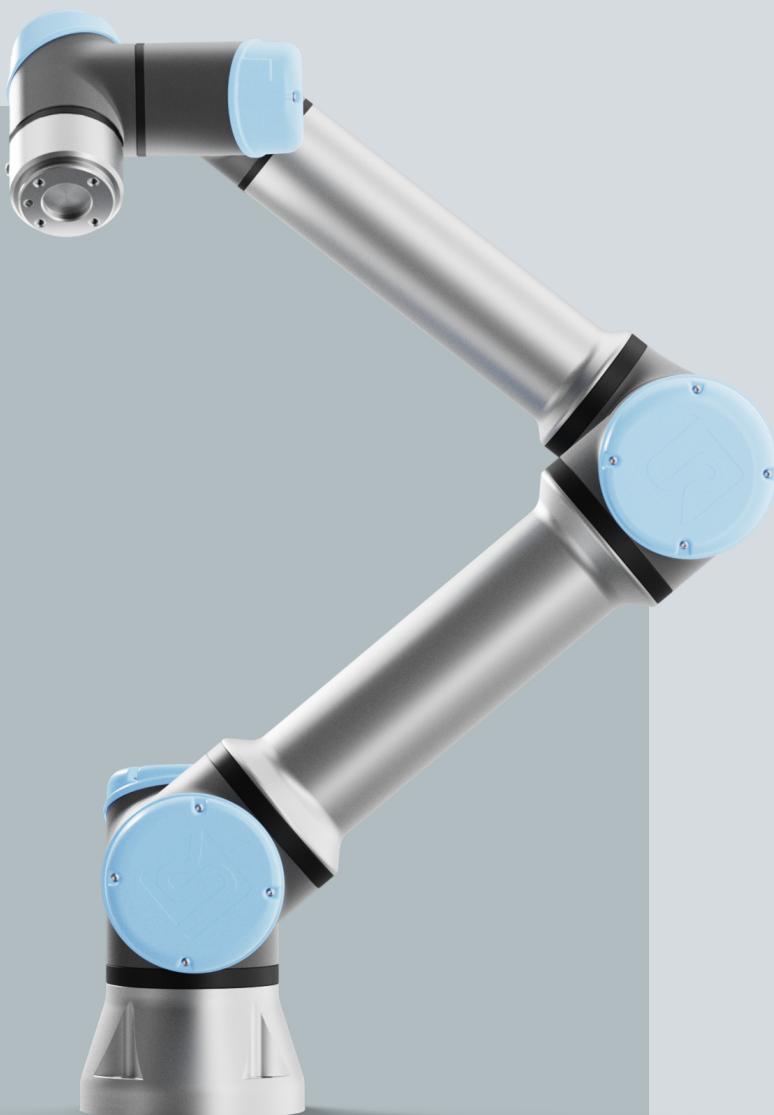




UNIVERSAL ROBOTS

Benutzerhandbuch

UR7e PolyScope X



Übersetzung der Originalanleitung (de)

PolyScope X

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 © 2009-2025 by Universal Robots A/S.

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

Inhalt

1. Haftung und Verwendungszweck	11
1.1. Haftungsbeschränkung	11
1.2. Verwendungszweck	12
2. Ihr Roboter	15
2.1. Technische Spezifikationen UR7e	19
2.2. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter	20
2.2.1. 3PE-Tasten des Teach-Pendants	23
2.3. PolyScope X Übersicht	24
2.3.1. Touch-Screen	27
2.3.2. Symbole	27
3. Sicherheit	31
3.1. Allgemein	31
3.2. Typen von Sicherheitsmeldungen	32
3.3. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise	33
3.4. Integration und Verantwortlichkeiten	35
3.5. Stoppkategorien	35
4. Heben und Handhabung	36
4.1. Roboterarm	36
4.2. Controller und Teach-Pendant	36
5. Montage und Befestigung	37
5.1. Befestigung des Roboterarms	38
5.2. Bemessung des Ständers	40
5.3. Montageanweisung	43
5.3.1. Montage der Control-Box	44
5.3.2. Abstände der Control-Box	45
5.4. Arbeitsbereich und Betriebsort	46
5.4.1. Singularität	47
5.4.2. Feste und bewegliche Installation	48
5.5. Roboteranschluss: Basisflanschkabel	49
5.6. Roboteranschluss: Roboterkabel	50
5.7. Netzanschluss	51
6. Anwendungs-Tab	54
6.1. Kommunikation	55
7. Erster Start	56
7.1. Roboter einschalten	57



7.2. Seriennummer eingeben	57
7.3. Starten des Roboterarms	58
7.4. Roboter ausschalten	58
8. Installation	59
8.1. Elektrische Warn- und Sicherheitshinweise	59
8.2. Anschlüsse der Control-Box	61
8.3. Ethernet	63
8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants	64
8.4.1. Hardware-Installation	64
8.5. Controller-E/A	66
8.5.1. Indikator der Antriebskraft	70
8.6. Verwenden von E/A für die Modusauswahl	73
8.7. Sicherheits-E/A	75
8.7.1. Sicherheits-E/A-Signale	79
8.8. Drei-Stellungs-Zustimmschalter	85
8.9. Analog-E/A für allgemeine Zwecke	86
8.9.1. Analoger Eingang: Kommunikationsschnittstelle	87
8.10. Digital-E/A für allgemeine Zwecke	88
8.10.1. Digitaler Ausgang	89
8.11. EIN-/AUS-Fernsteuerung	89
8.12. Endeffektor-Integration	91
8.12.1. Werkzeug E/A	92
8.12.2. Maximale Nutzlast	94
8.12.3. Sicherungswerkzeug	95
8.12.4. Nutzlast festlegen	96
8.12.5. Spezifikationen für die Werkzeug-E/A-Installation	97
8.12.6. Werkzeugstromversorgung	98
8.12.7. Digitalausgänge des Werkzeugs	99
8.12.8. Digitaleingänge des Werkzeugs	100
8.12.9. Analoge Werkzeugeingänge	100
8.12.10. Werkzeugkommunikation-E/A	102
9. Erstmalige Verwendung	103
9.1. Einstellungen	103
9.1.1. Passwort	104
9.1.2. Secure Shell (SSH) Zugriff	109
9.1.3. Berechtigungen	110
9.1.4. Services	111
9.2. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen	111
9.2.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen	112
9.2.2. Sicherheitsfunktion	113

9.3. Sicherheitskonfiguration	113
9.4. Sicherheitspasswort festlegen	113
9.5. Software-Sicherheitsgrenzen	114
9.5.1. Roboter-Limits	114
9.5.2. Sicherheitsebenen	116
10. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken	118
10.1. Allgemeine Cybersicherheit	118
10.2. Cybersicherheitsanforderungen	119
10.3. Richtlinien für die Cybersicherheit	121
11. Kommunikationsnetzwerke	122
11.1. Ethernet/IP	122
11.2. Profinet	123
11.3. UR Connect	126
12. Notfälle	130
12.1. Not-Halt	130
12.2. Bewegung ohne Antriebskraft	131
12.3. Betriebsmodus	132
13. Transport	135
13.1. Aufbewahrung des Teach-Pendant	136
14. Wartung und Reparatur	137
14.1. Testen der Stoppleistung	138
14.2. Reinigung und Inspektion des Roboterarms	138
15. Entsorgung und Umwelt	145
16. Risikobewertung	147
16.1. Quetschgefahr	151
16.2. Nachlaufzeit und -weg	152
17. Einbauerklärung (Original)	157
18. Erklärungen und Zertifikate	159
19. Zertifizierungen	161
20. Zertifizierungen	163

1. Haftung und Verwendungszweck

1.1. 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.

1.2. 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.



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.

**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.

2. Ihr Roboter

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.

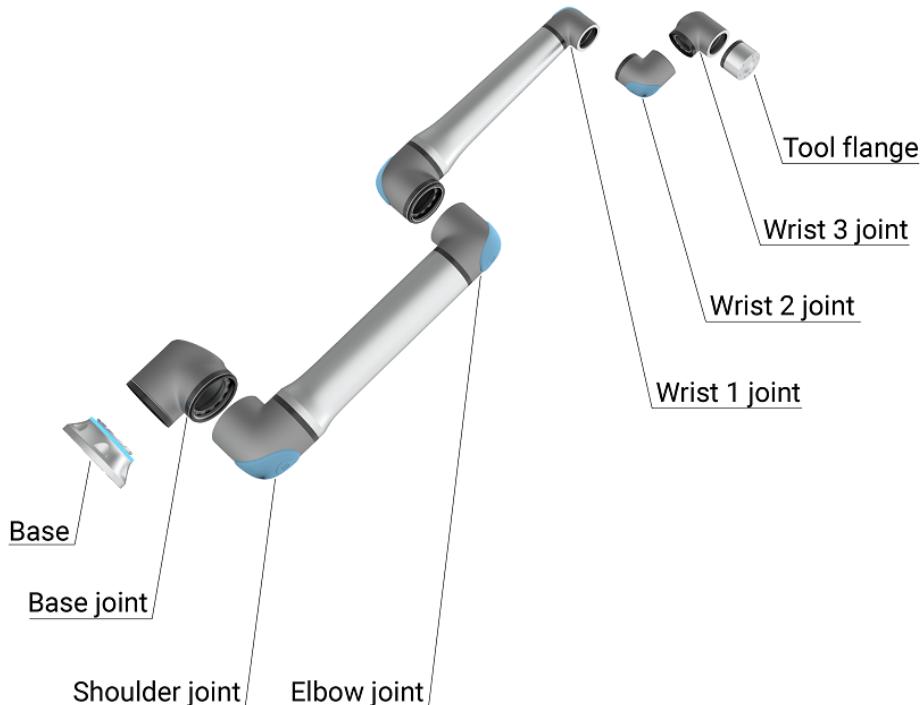
Im Lieferumfang

- Roboterarm
- Controller
- Teach-Pendant oder ein 3PE-Teach-Pendant
- Montagevorrichtung für die Control-Box
- Montagevorrichtung für das 3PE-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 Ihre jeweilige Region
- Rundschlinge oder Hebegurt (je nach Größe des Roboters)
- Werkzeugkabeladapter (je nach Roboterausführung)
- Dieses Handbuch

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 speziellen Zweck, der über die Manipulation eines Teils hinausgeht, z. B. QC-Inspektion, Auftragen von Klebstoffen und Schweißen.



1.1: Die Hauptkomponenten des Roboterarms.

- **Basis:** wo der Roboterarm befestigt ist.
- **Schulter und Ellbogen:** machen größere Bewegungen.
- **Handgelenk 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 eine Einbauerklärung bereitgestellt wird. Für jede Roboteranwendung ist eine Risikobeurteilung erforderlich.

Über das 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.

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.

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

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.

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.

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

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.

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

2.1. Technische Spezifikationen UR7e

Robotertyp	UR7e
Maximale Nutzlast	7,5 kg / 16,5 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. 250 W mit einem typischen Programm
Umgebungstemperaturbereich	0-50 °C. Bei Umgebungstemperaturen über 35 °C kann der Roboter mit reduzierter Geschwindigkeit und Leistung arbeiten.
Sicherheitsfunktionen	17 hochentwickelte Sicherheitsfunktionen. PLd Kategorie 3 in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849-1.
IP-Klassifizierung	IP54
Lärm	Roboterarm: Weniger als 60 dB(A) Control-Box: 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
Genauigkeit des Kraftmomentsensors	4 N
Geschwindigkeit	Gelenke: Max. 180°/s . Werkzeug: ca. 1 m/s / ca. 39,4 in/s.
Posenwiederholbarkeit	± 0,03 mm / ± 0,0011 in (1,1 mils) gemäß ISO 9283
Gelenkbereiche	± 360 ° für alle Gelenke
Stellfläche	Ø151 mm / 5,9 in
Materialien	Aluminium, PC/ASA Kunststoff
Gewicht des Roboterarms	20,7 kg / 45,7 lb
Häufigkeit der Systemaktualisierung	500 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
Kommunikation	MODBUS TCP & Ethernet/IP-Adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Werkzeugkommunikation	RS
Stromquelle der Control-Box	100-240 VAC, 47-440 Hz
Kurzschluss-Strombelastbarkeit (SCCR)	200 A
TP-Kabel: Teach-Pendant zur Control-Box	4,5 m / 177 in
Roboterkabel: Roboterarm zur Steuerbox (Optionen)	Standard (PVC) 6 m/236 Zoll x 13,4 mm Standard (PVC) 12 m/472,4 Zoll x 13,4 mm Hiflex (PUR) 6 m/236 in x 12,1 mm Hiflex (PUR) 12 m/472,4 in x 12,1 mm

2.2. 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.

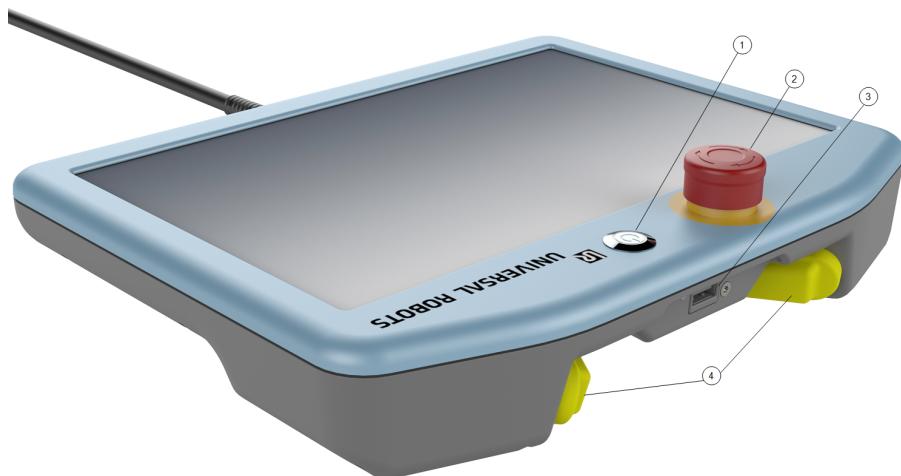


HINWEIS

- Falls Sie einen UR15-, UR20- oder UR30-Roboter gekauft haben, wird ein Teach-Pendant ohne das 3PE-Gerät nicht funktionieren.
- Die Verwendung eines UR15-, UR20- oder UR30-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.

**Überblick
über TP**

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



Freedrive

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



2.2.1. 3PE-Tasten des Teach-Pendants

Beschreibung

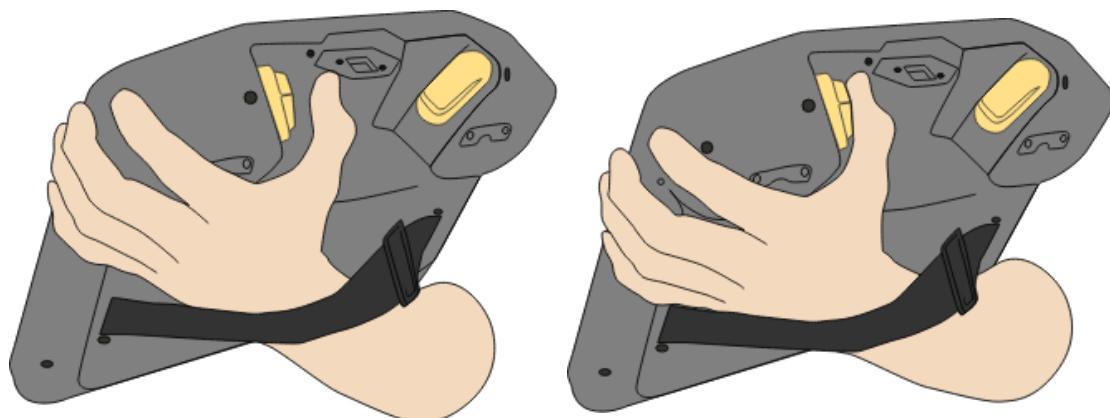


HINWEIS

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.



Taste loslassen

Taste drücken

2.3. PolyScope X Übersicht

Übersicht

PolyScope X ist die auf dem Teach-Pendant installierte grafische Benutzeroberfläche (GUI), die den Roboterarm über einen Touchscreen bedient. Über die Schnittstelle von PolyScope X können Sie Programme erstellen, laden und ausführen.

Anzeige des Hauptbildschirms



1. Tippen Sie auf das 3D-Symbol in der linken Symbolleiste.
So erhalten Sie eine dreidimensionale Ansicht des Roboterarms in X-Y-Z-Koordinaten.
2. Um die Anzeige des Hauptbildschirms zu maximieren, haben Sie drei Möglichkeiten. Eine in der rechten Symbolleiste:



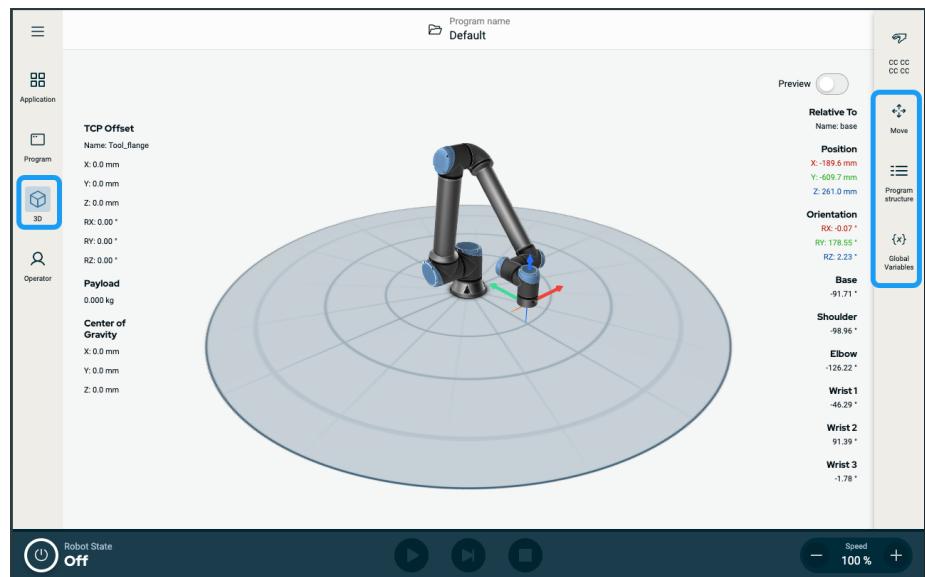
Tippen Sie einmal auf das Bewegen-Symbol



Tippen Sie zweimal auf das Programmstruktur-Symbol

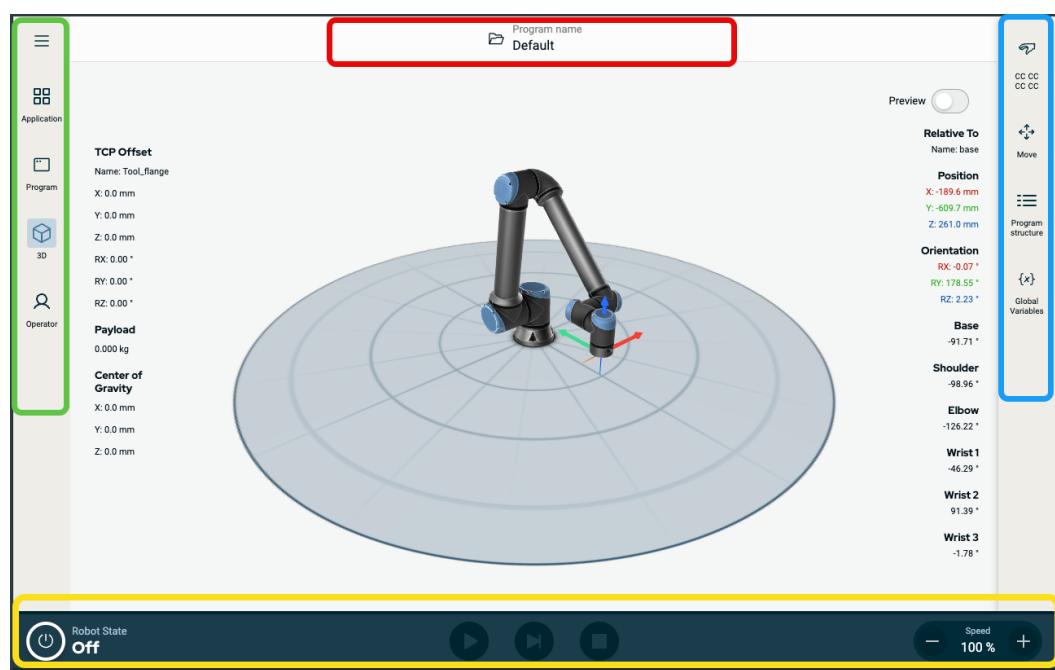


Tippen Sie zweimal auf das Globale-Variablen-Symbol



Bildschirm Layout

Die Benutzeroberfläche ist wie in der folgenden Abbildung dargestellt unterteilt:



- **Kopfzeile** - in Box mit rotem Rand

Enthält einen Ordner zum Laden, Erstellen und Bearbeiten von Programmen und zum Zugriff auf URCaps.

- **Linke Symbolleiste** - in Box mit grünem Rand

Enthält Symbole/Felder zur Auswahl eines Hauptbildschirms:

- Hamburger-Symbol
- Anwendung
- Programm
- 3D
- Benutzer

- **Rechte Symbolleiste** - in Box mit blauem Rand

Enthält Symbole/Felder zur Auswahl eines Multitasking-Bildschirms:

- Symbol der Sicherheitsübersicht
- Bewegen
- Programm-Struktur
- Globale Variablen

- **Fußzeile** - in Box mit gelbem Rand

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

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.

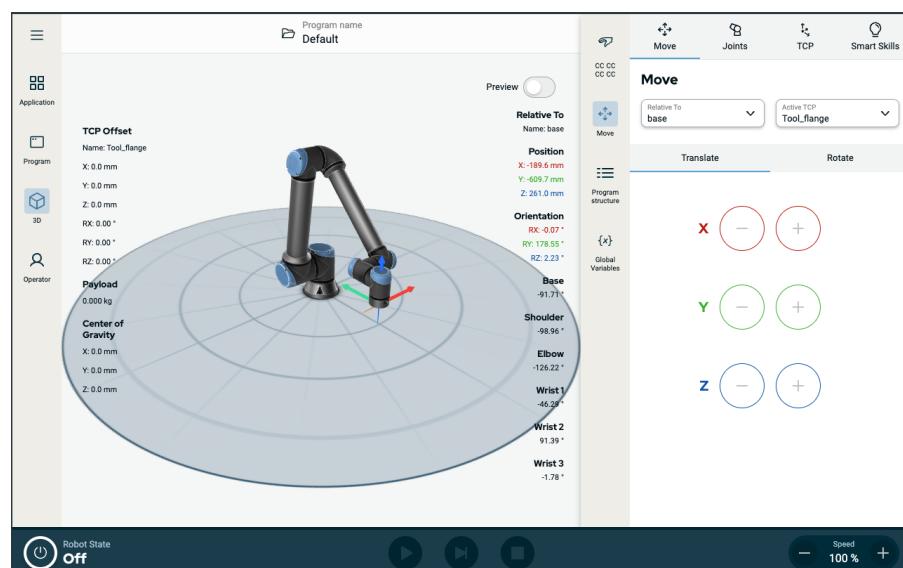


Abbildung 1.2: Hauptbildschirm und Multitasking-Bildschirm

So blenden Sie den Multitasking-Bildschirm ein/aus

1. Tippen Sie in der rechten Symbolleiste auf ein beliebiges Feld, um den Multitasking-Bildschirm anzuzeigen.
Die rechte Symbolleiste wird auf die Mitte des Bildschirms erweitert, sodass der Multitasking-Bildschirm sichtbar wird.
2. Tippen Sie auf das aktuell ausgewählte Feld in der rechten Symbolleiste, um den Multitasking-Bildschirm auszublenden.

2.3.1. 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 Pendant von der Konstruktion her widerstandsfähiger gegen Umwelteinflüsse wie z. B.: <ul style="list-style-type: none"> • Wassertröpfchen und/oder Tröpfchen vom Maschinenkühlmittel • Funkwellenemissionen • Andere leitungsgebundene Emissionen in der Betriebsumgebung
Verwendung des Touch-Screens	<p>Die Berührungsempfindlichkeit ist so ausgelegt, dass eine falsche Auswahl in PolyScope X vermieden wird und unerwartete Bewegungen des Roboters verhindert werden.</p> <p>Die besten Ergebnisse erzielen Sie, wenn Sie mit der Fingerspitze eine Auswahl auf dem Bildschirm treffen. In diesem Handbuch wird dies als „Tippen“ bezeichnet. Falls gewünscht, kann ein handelsüblicher Stift zur Auswahl auf dem Bildschirm verwendet werden. Im folgenden Abschnitt werden die Symbole/Tabs und Buttons in der Oberfläche von PolyScope X aufgelistet und definiert.</p> <p>Im folgenden Abschnitt werden die Symbole/Tabs und Buttons in der Oberfläche von PolyScope X aufgelistet und definiert.</p>

2.3.2. Symbole

Kopfzeilen-Symbol

Symbol	Titel	Beschreibung
	Programmname	Ermöglicht den Zugriff auf die Systemverwaltung. Ermöglicht das Erstellen, Ändern und Hinzufügen von Programm- und URCaps-Dateien.

Symbole der linken Symbolleiste

Symbol	Titel	Beschreibung
	Mehr	Zugriff auf Informationen zur Roboterversion, Seriennummer und Einstellungen.
	Anwendung	Konfiguriert und richtet die Einstellungen und die Sicherheit des Roboterarms ein, einschließlich der Endeffektoren und der Kommunikation.
	Programm	Zugang zu einfachen und fortgeschrittenen Roboterprogrammen.



3D

Ermöglicht die Steuerung und Regelung der Roboterbewegung in den Koordinaten X, Y, Z.



Benutzer

Bedient den Roboter mithilfe von zuvor geschriebenen Programmen und zeigt den Status des Roboters an.

Symbole im Mehr/Hamburger-Symbol

Symbol	Titel	Beschreibung
	Systemverwaltung	Ermöglicht den Zugriff auf die Systemverwaltung. Ermöglicht das Erstellen, Ändern und Hinzufügen von Programm- und URCap-Dateien.
	Info	Zeigt Informationen zur Roboterversion und Seriennummer an.
	Einstellungen	Konfiguriert Systemeinstellungen wie Sprache, Einheiten, Passwort und Sicherheit.
	Neu laden	Eine sichere Funktion, um die in der Anwendung definierten Standardeinstellungen anzuwenden.
	Herunterfahren	Um den Roboter neu zu starten sowie ein- und auszuschalten.

Symbole der rechten Symbolleiste

Symbol	Titel	Beschreibung
	Sicherheitsübersicht	Zugriff auf die aktive Sicherheitsprüfsumme und die detaillierten Parameter der einzelnen Teile des Roboterarms und Änderung des Betriebsmodus.
	Bewegen	Umfassende Funktion für die Bewegung des Roboters, mit detaillierten Angaben zu den Gelenken, TCP, Flansch, Basis.
	Programm-Struktur	Bietet eine geordnete Struktur der erstellten Programme. Zugriff auf das Hinzufügen von Modulen.
	Globale Variablen	Zugriff auf erstellte Programmnamen und Werte.

Fußzeilen-Symbole/Buttons

Symbol	Titel	Beschreibung
		Verwaltet den Roboterstatus. Wenn ROT, drücken Sie es, um den Roboter betriebsbereit zu machen.
		<ul style="list-style-type: none"> • Schwarz, Ausgeschaltet. Der Roboterarm befindet sich in einem gestoppten Zustand.
	Initialisieren	<ul style="list-style-type: none"> • Orange, Leerlauf. Der Roboterarm ist eingeschaltet, jedoch nicht für den normalen Betrieb bereit.
		<ul style="list-style-type: none"> • Orange, gesperrt. Der Roboterarm ist gesperrt.
		<ul style="list-style-type: none"> • Grün, Normal. Der Roboterarm ist eingeschaltet und betriebsbereit.
		<ul style="list-style-type: none"> • Rot, Fehler. Der Roboter befindet sich in einem Fehlerzustand, z. B. Not-Halt.
		<ul style="list-style-type: none"> • Blau, Übergang. Der Roboter wechselt den Zustand, z. B. beim Lösen der Bremse.
	Play	Startet das aktuell geladene Programm.
	Schritt	Ermöglicht die Ausführung eines Programms in einem Schritt.
	Stopp	Hält das aktuell geladene Programm an.
	Speed 100 %	Verwaltet den Roboterstatus. Wenn ROT, drücken Sie es, um den Roboter betriebsbereit zu machen.

Hauptbildschirm-Symbole

Symbol	Titel	Beschreibung
	Nach oben bewegen	Um einen Befehlsknoten in einer Programmstruktur nach oben zu verschieben.
	Nach unten bewegen	Um einen Befehlsknoten in einer Programmstruktur nach unten zu verschieben.

Zurücksetzen	Um eine kürzliche Verschiebung eines Befehlsknotens in einer Programmstruktur rückgängig zu machen.
Zurücksetzen rückgängig machen	Um ein kürzliches Zurücksetzen der Verschiebung eines Befehlsknotens in einer Programmstruktur rückgängig zu machen.
Auskommentieren	Zum Unterdrücken und Aufheben der Unterdrückung eines Befehlsknotens in einer Programmstruktur.
Kopieren	Um einen Befehlsknoten in eine andere Programmstruktur zu kopieren.
Einfügen	Um einen Befehlsknoten in einer anderen Programmstruktur einzufügen.
Ausschneiden	Um einen Befehlsknoten aus einer Programmstruktur auszuschneiden.
Löschen	Um einen Befehlsknoten in einer Programmstruktur zu löschen.

3. 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.
---------------------	--

3.1. 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.

3.2. 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. Die verschiedenen Arten von Sicherheitsmeldungen sind unten definiert.



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.

3.3. 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.



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.

3.4. 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.

3.5. 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-Stops der Kategorie 1 und 2 sind im Verlauf als SS1- oder SS2-Stops nach IEC 61800-5-2 beschrieben.

4. 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.

4.1. 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.

4.2. 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.

5. Montage und Befestigung

Beschreibung

Installieren und schalten Sie den Roboterarm und die Steuerbox ein, um mit der Verwendung von PolyScope zu 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.
Stellen Sie sicher, dass die Oberfläche mindestens dem 10-fachen des vollen Drehmoments des Basisgelenks und mindestens dem 5-fachen des Gewichts des Roboterarms standhält.
3. Stellen Sie die Steuerbox auf den Fuß.
4. Schließen Sie das Roboterkabel an den Roboterarm und die Steuerbox an.
5. Schließen Sie das Netzkabel der Control-Box an.

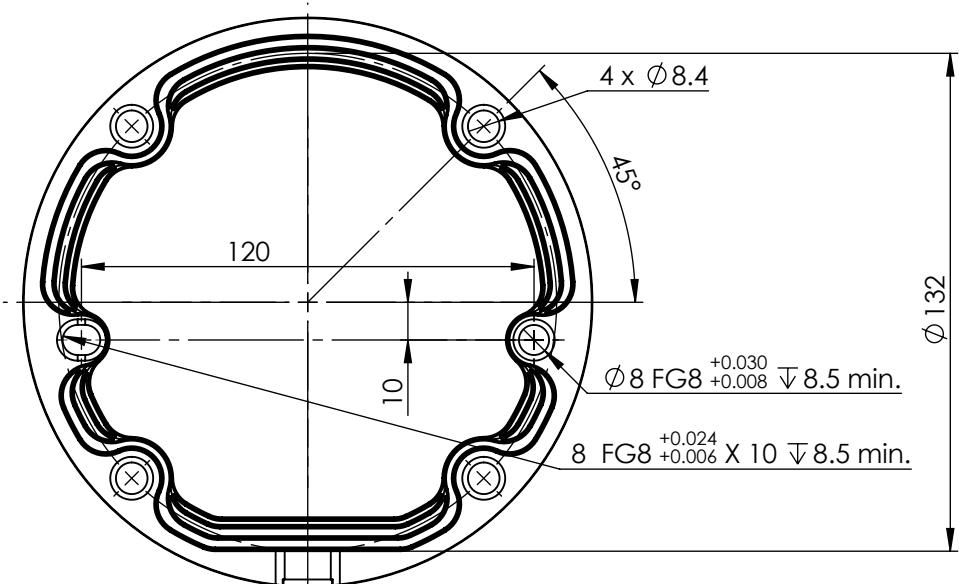
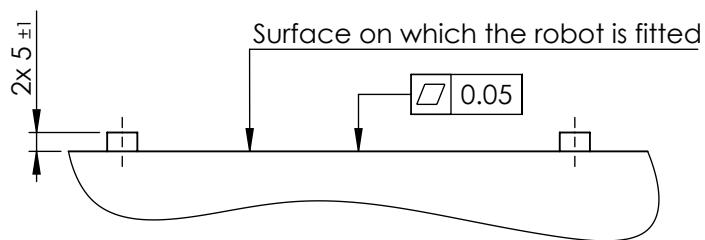
**WARNUNG**

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

5.1. Befestigung des Roboterarms

Beschreibung



Abmessungen und Lochmuster für die Montage des Roboters.

**Um den
Roboterarm
abzuschalten****WARNUNG**

Unerwarteter Anlauf und/oder Bewegung kann zu Verletzungen führen

- Schalten Sie den Roboterarm ab, um einen unerwarteten Start während der Montage und Demontage zu verhindern.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf „Initialisieren“, um den Roboterarm auszuschalten.
Der Button wechselt von grün auf rot.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn ein Dialogfeld zum Herunterfahren angezeigt wird, tippen Sie auf **Ausschalten**.

An dieser Stelle können Sie:

- Den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose ziehen.
- Dem Roboter 30 Sekunden Zeit lassen, um gespeicherte Energie zu entladen.

**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.

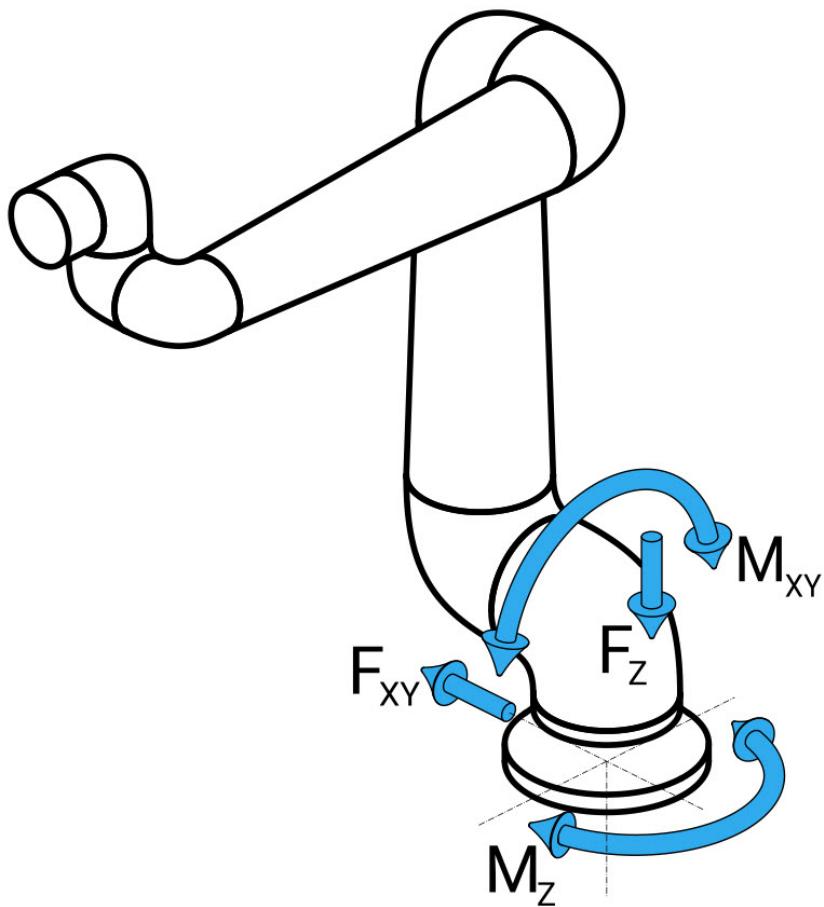
5.2. Bemessung des Ständers

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:

- M_z : Drehmoment um die Basis-z-Achse.
- F_z : Kräfte entlang der Basis-z-Achse.
- M_{xy} : Kippmoment in jede Richtung der Basis-xy-Ebene.
- F_{xy} : Kraft in beliebiger Richtung in der Basis-xy-Ebene.



Definition von Kraft und Drehmoment am Basisflansch.

Bemessung des Ständers	Das Ausmaß der Belastungen hängt vom Robotermodell, dem Programm und 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]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR7e	450	1090	750	910

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

Robotermodell	Mz [Nm]	Fz[N]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR7e	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.

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

e

- **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 mit dem Scriptbefehl:
`set_base_acceleration()`
- Hohe Beschleunigungen können den Roboter zu Sicherheitsstopps zwingen.

5.3. Montageanweisung

Beschreibung

Tool Flange	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.

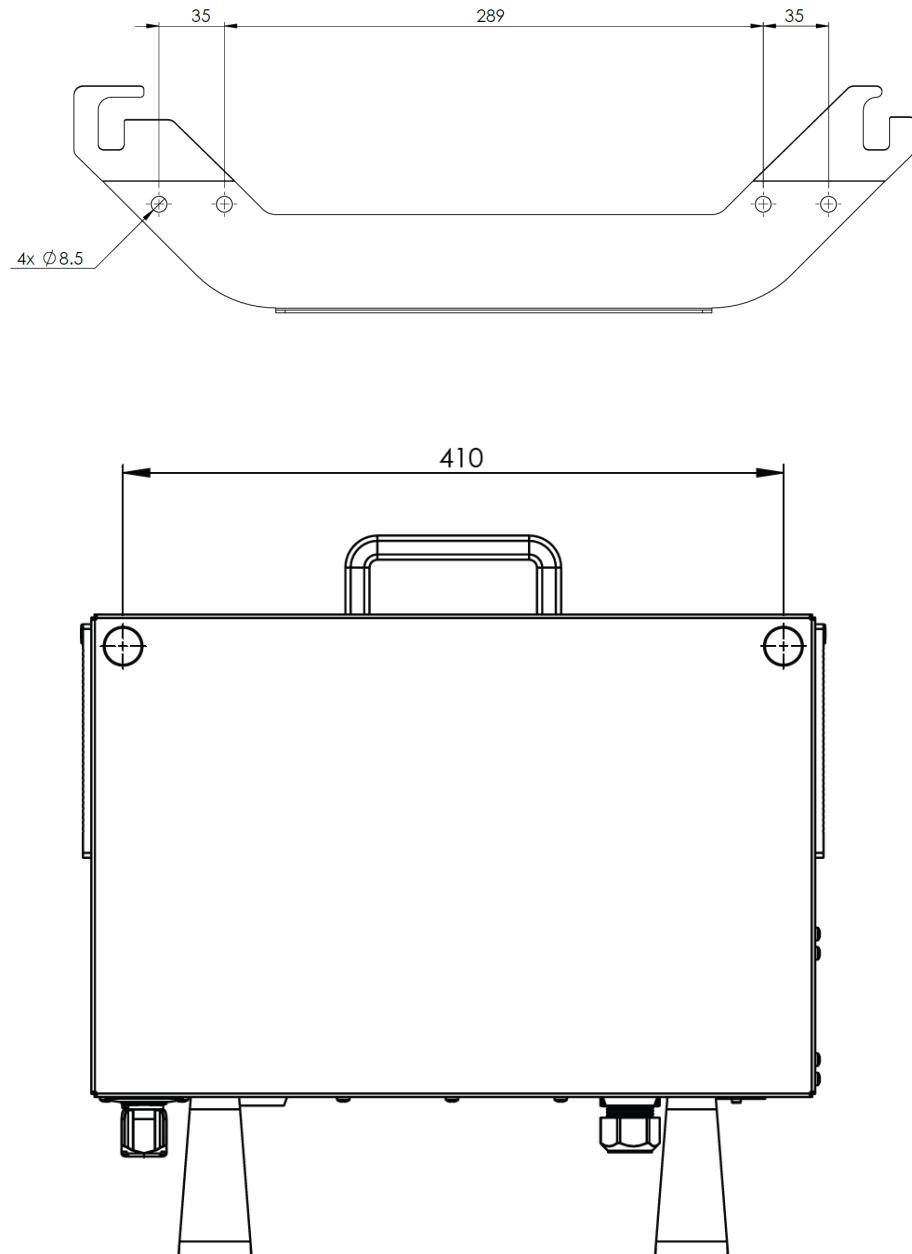
- Vergewissern Sie sich immer, dass die Roboterteile richtig und sicher montiert und verschraubt sind.

5.3.1. 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.

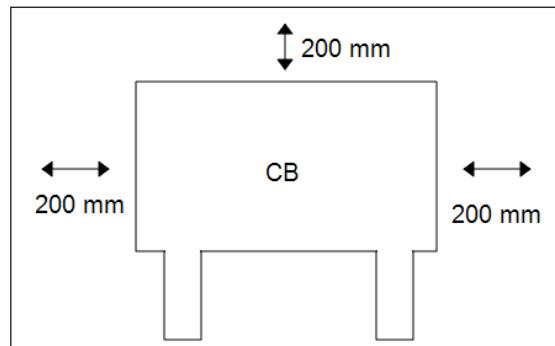
Montieren Sie die Halterung an einer Wand und hängen Sie dann die Control-Box über die Befestigungszapfen an die Halterung.



5.3.2. 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.

5.4. 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.

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

5.4.1. Singularität

Beschreibung

Eine Singularität ist eine Pose, die die Bewegung und die Fähigkeit, den Roboter zu positionieren, einschränkt.

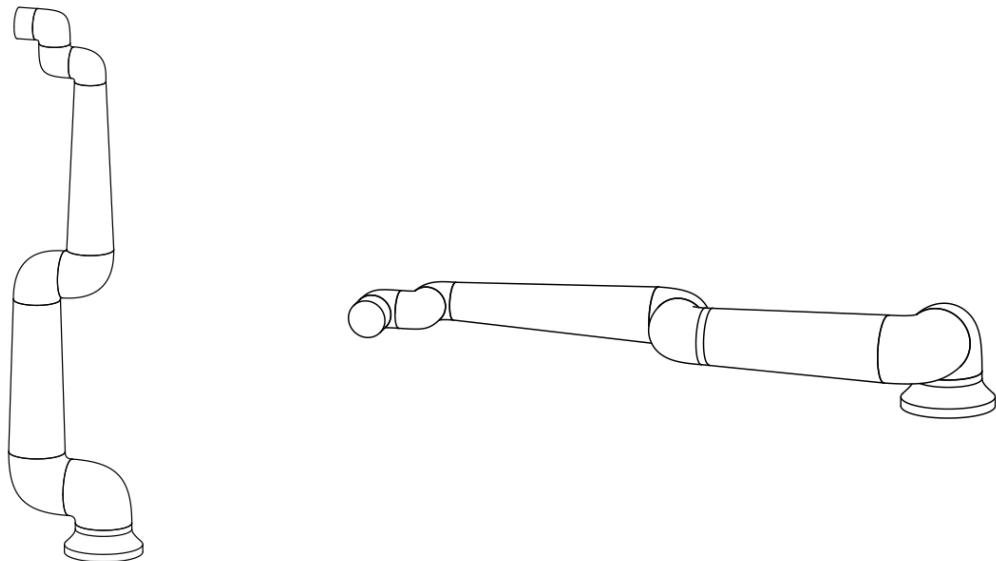
Der Roboterarm kann seine Bewegung stoppen oder sehr plötzliche und schnelle Bewegungen ausführen, wenn er sich der Singularität nähert oder sie verlässt.



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.

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 horizontalen 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.

5.4.2. 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

5.5. Roboteranschluss: Basisflanschkabel

Beschreibung

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

Basisflanschkabelstecker

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.

- Verwenden Sie ein Roboterkabel nicht zur Verlängerung eines anderen Roboterkabels.

**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.

5.6. 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.
- Das originale Roboterkabel darf weder verlängert noch modifiziert werden.

5.7. Netzanschluss

Beschreibung

Das Netzkabel am Controller verfügt über einen standardmäßigen IEC-Stecker.



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 at industrial (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. Verwenden Sie keinen Adapter.

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
Eingangs frequenz	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.

6. Anwendungs-Tab

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

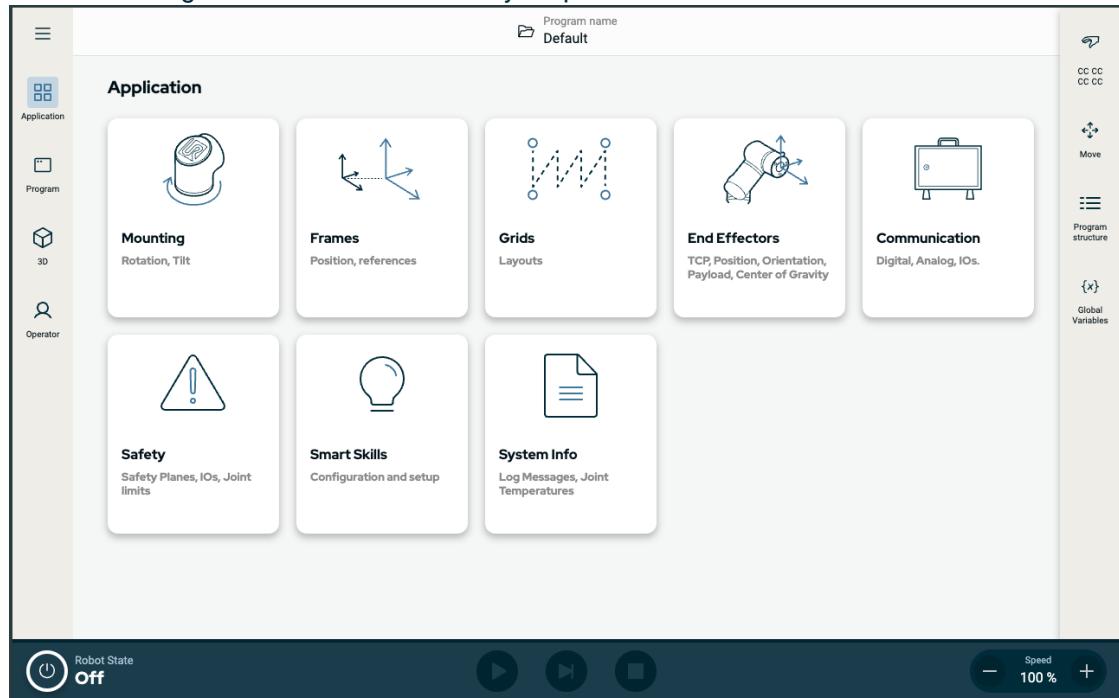


Abbildung 1.1: Anwendungsbildschirm mit Buttons.

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

- Montage
- Koordinatensysteme
- Gitter
- Endeffektoren
- Kommunikation
- Sicherheit
- Smart Skills
- Systeminfos

6.1. Kommunikation

Beschreibung

Im Kommunikationsbildschirm können Sie die spannungsführenden E/A-Signale von/zur Control-Box stets überwachen und einstellen. Der Bildschirm zeigt den aktuellen Status der E/A an, auch während der Programmausführung. Werden während der Ausführung des Programms Änderungen vorgenommen, so stoppt das Programm. Wenn ein Programm stoppt, behalten alle Ausgangssignale ihren Status bei. Der Kommunikationsbildschirm wird mit 10 Hz aktualisiert, sodass ein sehr schnelles Signal möglicherweise nicht richtig angezeigt wird. Sie können konfigurierbare E/A für spezielle Sicherheitseinstellungen reservieren, die in den [8.7.1 Sicherheits-E/A-Signale auf Seite 79](#). Diejenigen, die reserviert sind, haben den Namen der Sicherheitsfunktion anstelle des Standard- oder benutzerdefinierten Namens. Konfigurierbare Ausgänge, die für Sicherheitseinstellungen reserviert sind, können nicht ausgewählt werden. Sie werden nur als LEDs angezeigt.

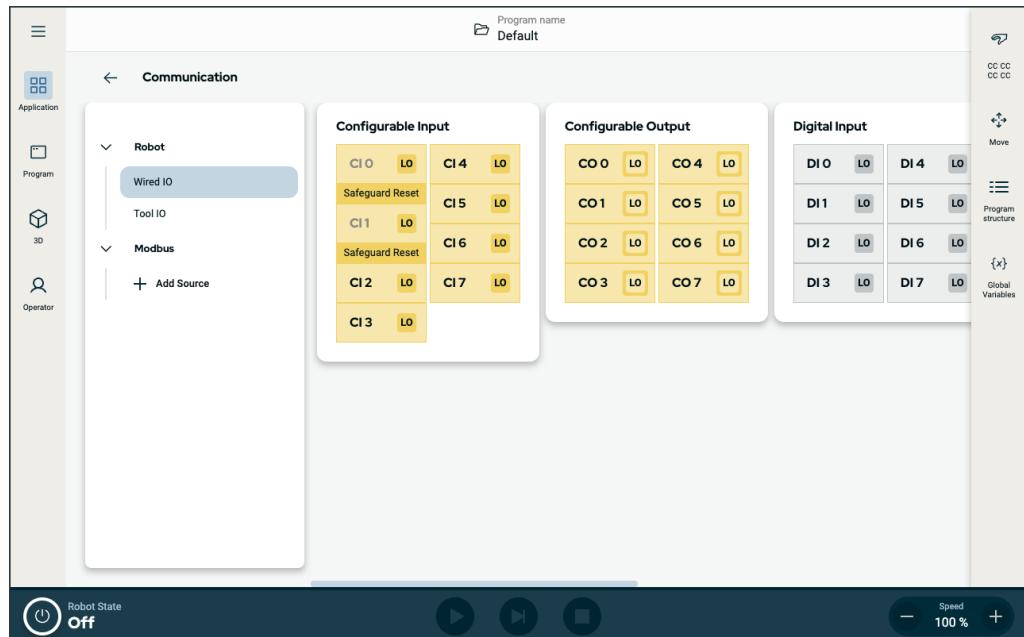


Abbildung 1.2: Kommunikationsbildschirm, der E/A anzeigt.

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:
	<ul style="list-style-type: none">• Roboter einschalten• Geben Sie die Seriennummer ein• Initialisieren Sie den Roboterarm• 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 richtig funktionieren.

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



HINWEIS

Das Starten des Roboters bei niedrigeren 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.

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 auf den Ein-/Ausschalter am Teach-Pendant, um den Roboter einzuschalten.

7.2. Seriennummer eingeben

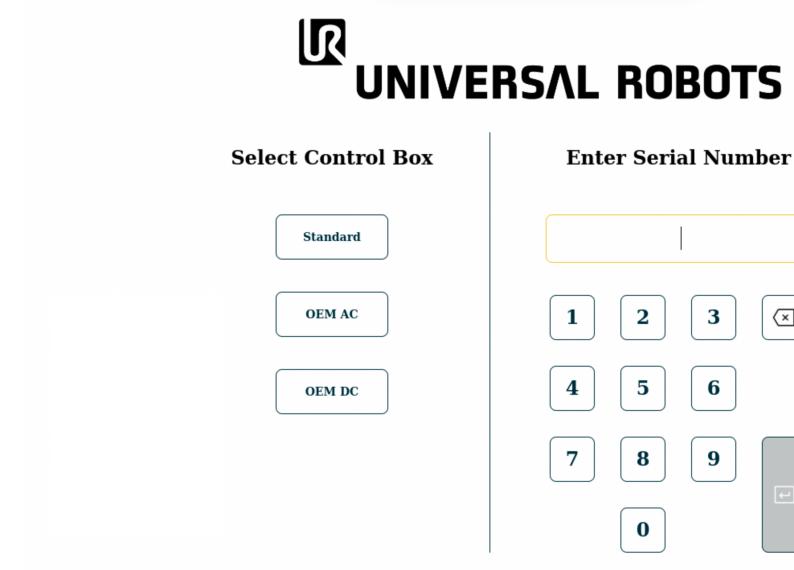
Eingabe der Seriennummer

Bei der Erstinstallation Ihres Roboters müssen Sie die Seriennummer am Roboterarm eingeben.

Dieses Verfahren ist auch erforderlich, wenn Sie die Software neu installieren, z. B. wenn Sie ein Software-Update installieren.

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.



7.3. Starten des Roboterarms

Zum Starten des Roboters Mit dem Roboterarm wird das Bremssystem entlastet, sodass Sie den Roboterarm bewegen und PolyScope verwenden können.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf die Ein-/Ausschaltfläche. Der Roboterarmzustand ist **Aus**.
2. Wenn das Initialisierungsfeld angezeigt wird, tippen Sie auf **Einschalten**. Der Roboterarmzustand ist **am Starten**.
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.
Der Status des Roboterarms ist jetzt **Aktiv**, Sie können jetzt die Schnittstelle benutzen.
4. Sie können auf **AUS** tippen, um den Roboterarm auszuschalten.

Wenn der Roboterarmstatus von **Leerlauf** auf **Normal** wechselt, werden die Sensordaten mit der konfigurierten Montage des Roboterarms verglichen.

Wenn die Montage überprüft wurde, tippen Sie auf **START**, um das Lösen aller Gelenkbremsen fortzusetzen und den Roboterarm für den Betrieb vorzubereiten.

7.4. Roboter ausschalten

Um den Roboterarm abzuschalten



WARNING

Unerwarteter Anlauf und/oder Bewegung kann zu Verletzungen führen

- Schalten Sie den Roboterarm ab, um einen unerwarteten Start während der Montage und Demontage zu verhindern.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf „Initialisieren“, um den Roboterarm auszuschalten.
Der Button wechselt von grün auf rot.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn ein Dialogfeld zum Herunterfahren angezeigt wird, tippen Sie auf **Ausschalten**.

An dieser Stelle können Sie:

- Den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose ziehen.
- Dem Roboter 30 Sekunden Zeit lassen, um gespeicherte Energie zu entladen.

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.



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.



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.

8.2. Anschlüsse der Control-Box

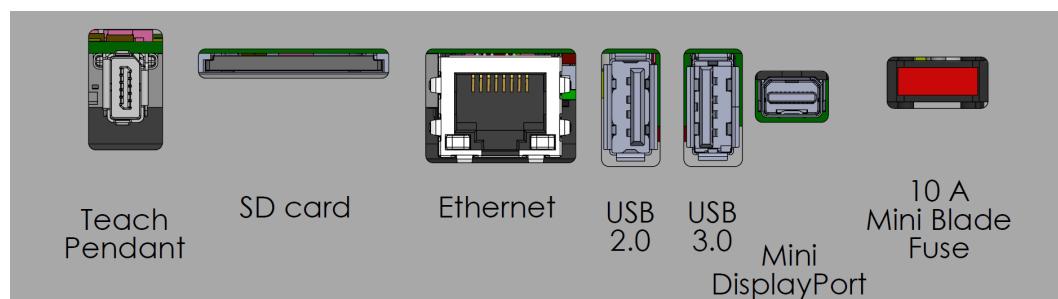
Beschreibung

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.

Externe Anschlüsse

Die Anschlüsse für externe Verbindungen sind:

- Teach-Pendant-Anschluss zur Steuerung oder Programmierung des Roboterarms mit dem Teach-Pendant.
- SD-Kartenanschluss zum Einsticken einer SD-Karte.
- Ethernet-Port, um Ethernet-Verbindungen zu ermöglichen.
- Mini DisplayPort zur Unterstützung von Monitoren mit DisplayPort. Hierfür ist ein aktiver Mini-Display-zu-DVI- oder HDMI-Konverter erforderlich. Passive Konverter arbeiten nicht mit DVI/HDMI-Anschlüssen zusammen.
- 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.

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

8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants

8.4.1. Hardware-Installation

Entfernen eines Teach-Pendants



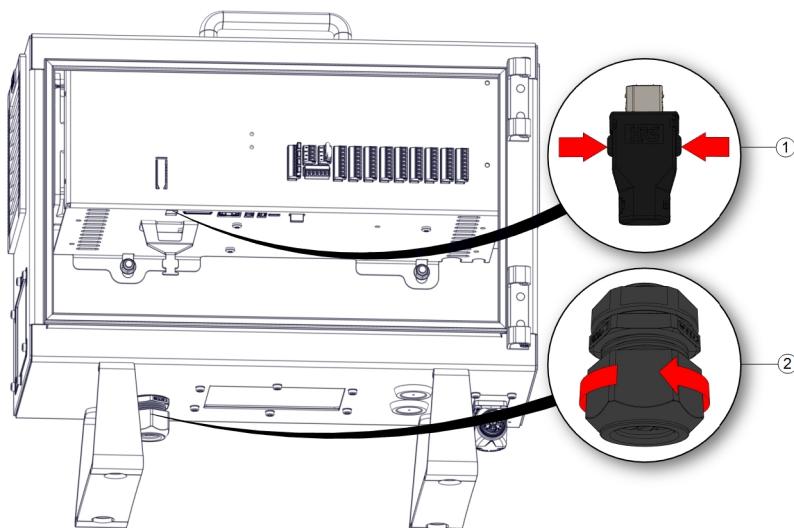
HINWEIS

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.

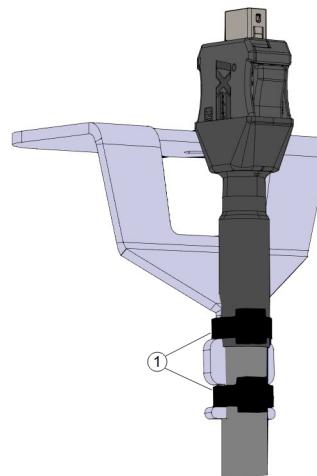
So entfernen Sie das Standard-Teach-Pendant:

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 Klammer 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



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 Kunststofffülle 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.

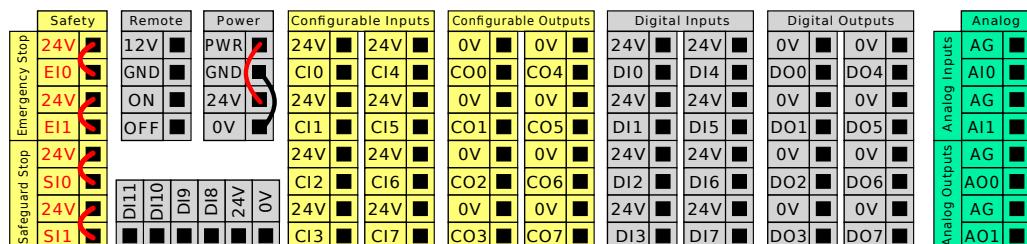
- Bewahren Sie das Teach-Pendant und das Kabel immer ordnungsgemäß auf, um Stolperfallen zu vermeiden.

8.5. Controller-E/A

Beschreibung

Der E/A in der Control-Box lässt sich für eine breite Palette an Geräten verwenden, einschl. von pneumatischen Relais, SPS und Not-Aus-Schaltern.

Die folgende Abbildung zeigt die Anordnung der elektrischen Schnittstellengruppen in der Control-Box.



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



Die Bedeutung der unten aufgeführten Farbschemata sind zu beachten und einzuhalten.

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

In der grafischen Benutzeroberfläche (GUI) können Sie **konfigurierbare E/A** als **sicherheitsrelevante E/A** oder **Universal-E/A** einrichten.

**Gemeinsame
Spezifikationen
für alle Digital-
E/A**

Dieser Abschnitt definiert die elektrischen Spezifikationen für den folgenden 24V Digital-E/A der Control-Box.

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



HINWEIS

Das Wort **konfigurierbar** wird für E/A verwendet, die entweder als sicherheitsbezogene E/A oder normale E/A konfiguriert sind. Es handelt sich dabei um die gelben Klemmen mit schwarzer Schrift.

Installieren Sie den Roboter mit der für alle drei Eingangsarten gleichen elektrischen Spezifikation.

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.

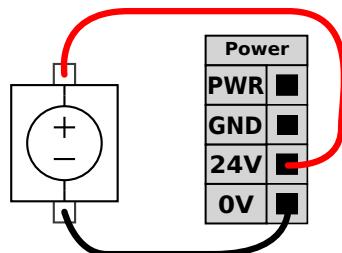
**Standard-
Stromversorgung**

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.

Spezifikationen

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

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

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

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

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
<i>Digitalausgänge</i>					
[CO _x / DO _x]	Strom*	0	-	1	A
[CO _x / DO _x]	Spannungsabfall	0	-	0,5	V
[CO _x / DO _x]	Kriechstrom	0	-	0.1	mA
[CO _x / DO _x]	Funktion	-	PNP	-	Typ
[CO _x / DO _x]	IEC 61131-2	-	1A	-	Typ
<i>Digitaleingänge</i>					
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Spannung	-3	-	30	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	AUS-Bereich	-3	-	5	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	EIN-Bereich	11	-	30	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Strom (11-30 V)	2	-	15	mA
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Funktion	-	PNP +	-	Typ
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	IEC 61131-2	-	3	-	Typ

Für ohmsche Lasten oder induktive Lasten von maximal 1 H.

8.5.1. Indikator der Antriebskraft

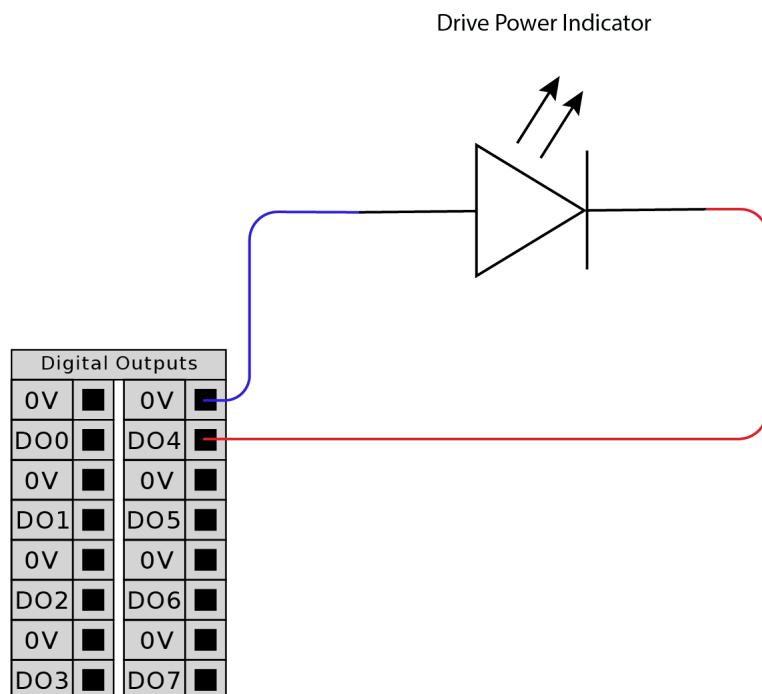
Beschreibung Der Indikator der Antriebskraft ist eine Leuchte, die aufleuchtet, wenn der Roboterarm eingeschaltet ist oder wenn das Roboterkabel mit Strom versorgt wird. Wenn der Roboterarm ausgeschaltet ist, erlischt der Indikator der Antriebskraft.

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.

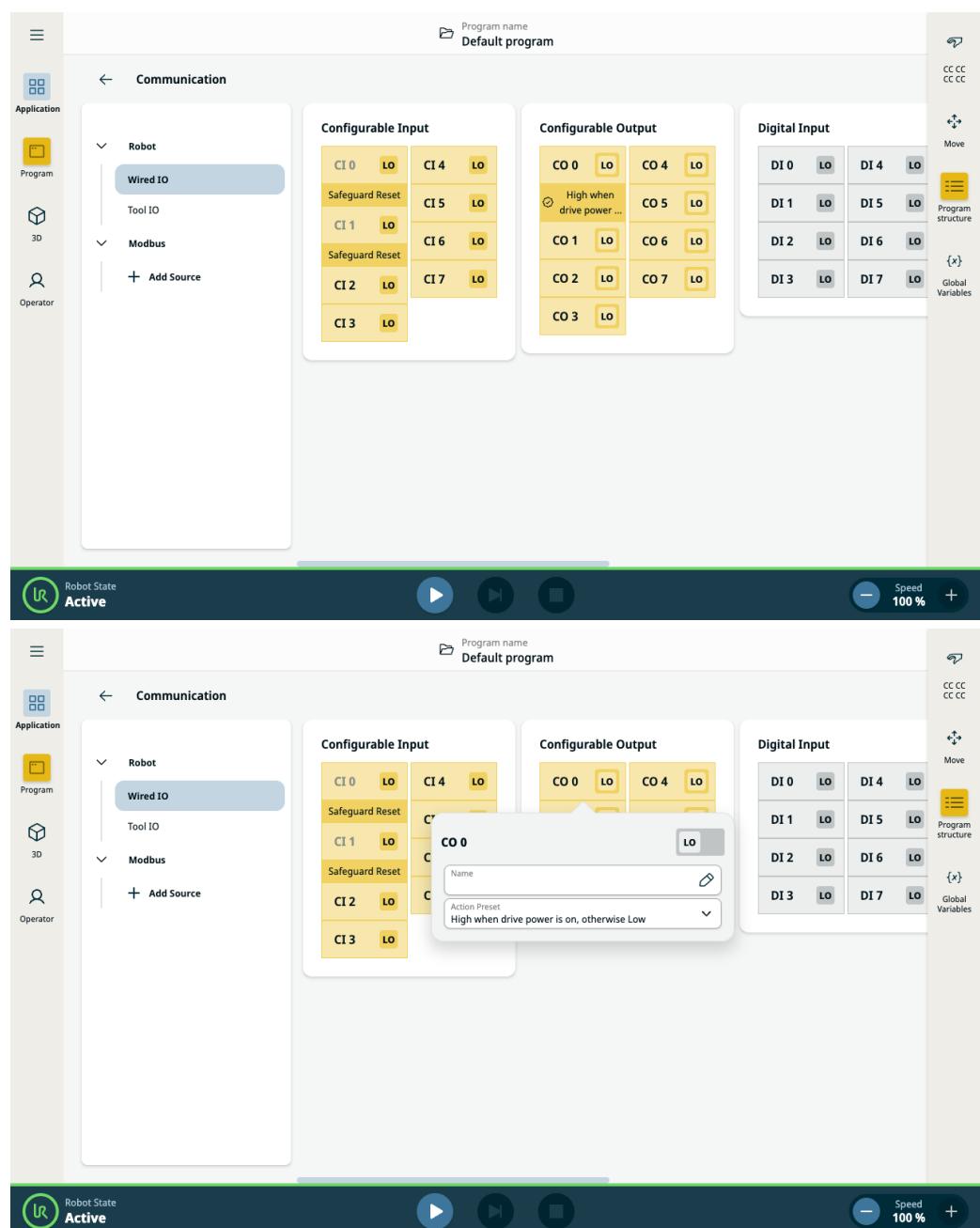
So richten Sie den Indikator ein Das Einrichten des Indikators erfordert eine Beleuchtung und Verkabelung für die Ausgänge.

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.



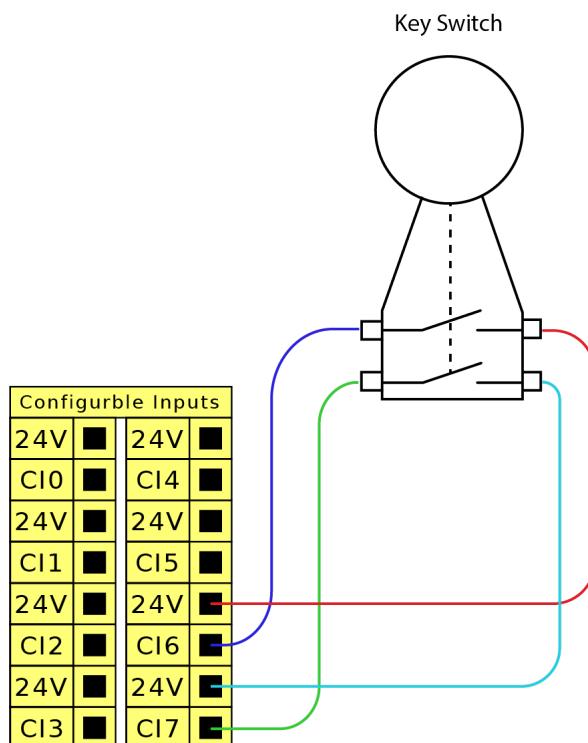
Konfiguration des Indikators

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**.



8.6. Verwenden von E/A für die Modusauswahl

Beschreibung	<p>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.</p> <p>Das Umschalten der Modi ohne die Verwendung des Teach-Pendants erfordert eine Sicherheits-E/A-Konfiguration und ein sekundäres Gerät als Moduswähler.</p>
Moduswähler	<p>Der Moduswähler kann ein Schlüsselschalter mit redundanten elektrischen Anordnungen oder mit Signalen von einer dedizierten Sicherheits-SPS sein.</p>
Verwenden des Moduswählers	<p>Die Verwendung des Moduswählers, z. B. eines Schlüsselschalters, verhindert, dass der TP zum Umschalten zwischen den Modi verwendet wird.</p> <ol style="list-style-type: none">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.



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**.
3. Tippen Sie unten auf dem Bildschirm 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**.

4. Wählen Sie unter Sicherheits-E/A **Eingänge**.
5. Wählen Sie eines der Eingangssignale aus, indem Sie auf eine der Dropdown-Optionen Eingang tippen.
6. Wählen Sie in der Dropdown-Liste **Betriebsmodus**.
7. Tippen Sie **Übernehmen** und erlauben Sie den Neustart des Roboters.
8. 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.

8.7. 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
- **3PE Stop** Für Schutzvorrichtungen

Tabelle Der funktionale Unterschied wird im Folgenden erklärt.

	Not-Halt	Schutzstopp	3PE-Stop
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.



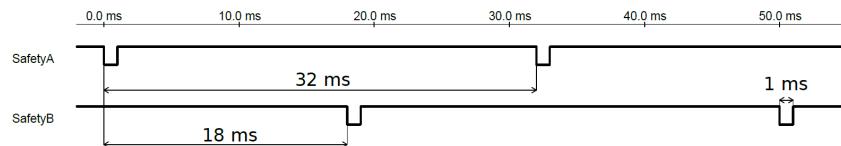
VORSICHT

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.

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.

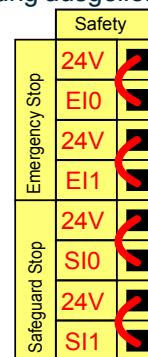
OSSD-Sicherheitssignale Sie können die Control Box so konfigurieren, dass sie OSSD-Impulse ausgibt, wenn ein Sicherheitsausgang inaktiv/hoch ist. OSSD-Impulse erkennen die Fähigkeit der Control Box, Sicherheitsausgänge aktiv/niedrig zu machen. Wenn OSSD-Impulse für einen Ausgang aktiviert sind, wird 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

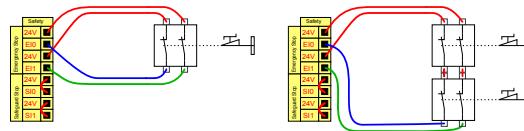
1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation** und wählen Sie **Sicherheit**.
2. Wählen Sie unter **Sicherheit** den Eintrag **E/A**.
3. Aktivieren Sie auf dem E/A-Bildschirm unter Ausgangssignal das gewünschte Kontrollkästchen OSSD. Sie müssen das Ausgangssignal zuweisen, um die OSSD-Checkboxen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

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



Not-Aus-Schalter anschließen

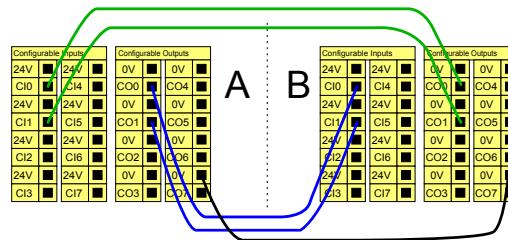
In den meisten Roboteranwendungen ist die Nutzung einer oder mehrerer zusätzlicher Not-Aus-Schalter erforderlich. Die folgende Abbildung veranschaulicht die Verwendung mehrerer Not-Aus-Schalter.


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.



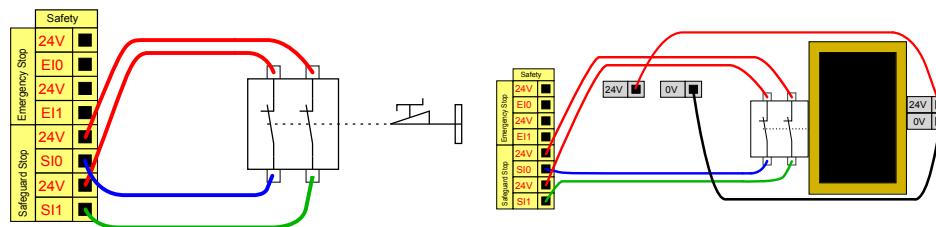
Schutzstopp mit automatischer Wiederaufnahme

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 wieder aufzunehmen. 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.

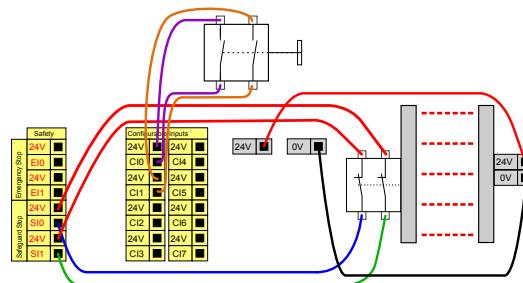


Dieses Beispiel verwendet einen Türschalter als grundlegende Sicherheitsvorrichtung, bei der der Roboter gestoppt wird, sobald die Tür geöffnet wird.

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.



8.7.1. 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.

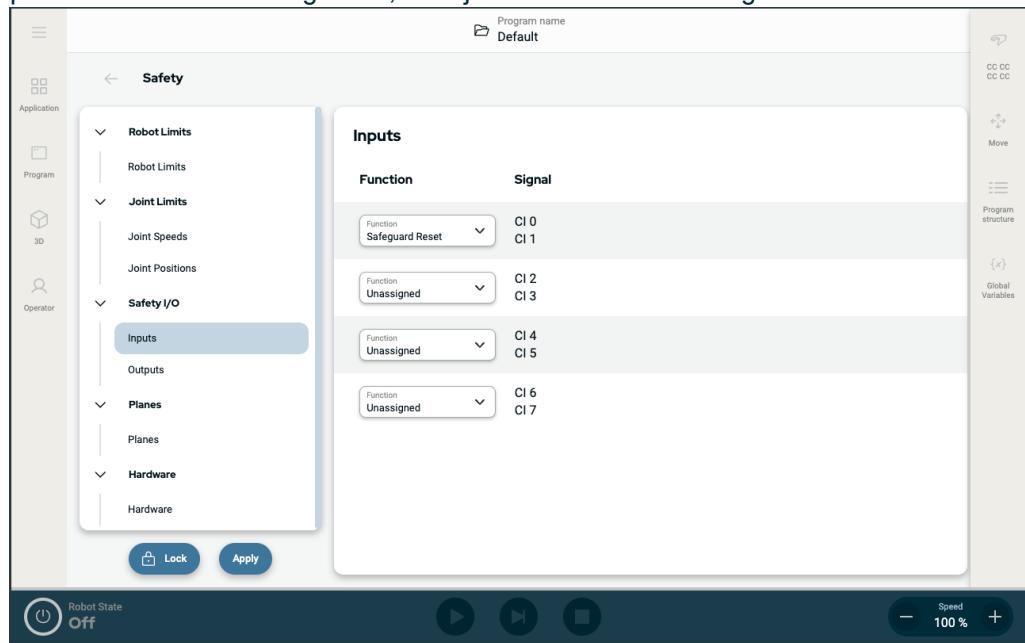
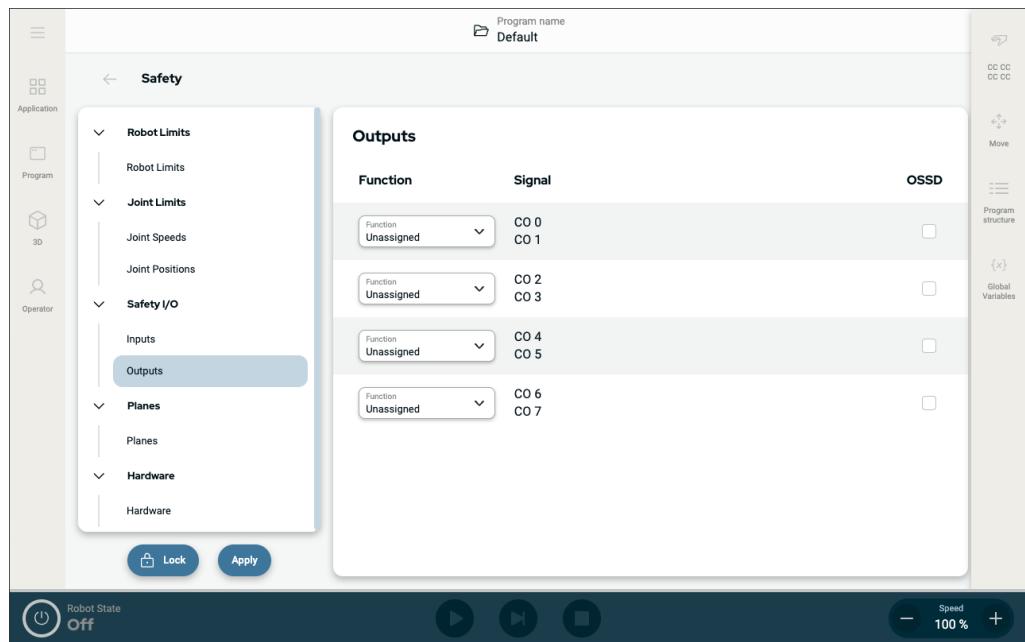


Abbildung 1.3: Bildschirm von PolyScope X, der Eingangssignale anzeigt.



Eingangssignal Die Eingänge sind in den folgenden Tabellen beschrieben:

e

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.

Eingangssignal e 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 <i>LOW</i> ist und im Manuellen Modus, wenn der Eingang <i>HIGH</i> 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 Schutzabschaltung im Automatikmodus kann nur gewählt werden, wenn ein Drei-Stellungs-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.



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.

Ausgangssignal e 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:

1Systemstopp	Das Signal ist <i>LOW</i> , 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 Systemstopp ausgelöst wird.
Roboter bewegt sich	Das Signal ist <i>Low</i> , wenn sich der Roboter bewegt, andernfalls <i>High</i> .
Roboter stoppt nicht	Das Signal ist <i>High</i> , wenn der Roboter angehalten wird oder gerade aufgrund eines Notstopps oder eines Sicherheitsstopps angehalten wird. Ansonsten Logikpegel <i>LOW</i> .
Reduziert	Das Signal ist <i>LOW</i> , wenn reduzierte Parameter aktiv sind oder wenn der Sicherheitseingang mit einem reduzierten Eingang konfiguriert und das Signal aktuell <i>LOW</i> ist. Andernfalls ist das Signal <i>HIGH</i> .
Nicht reduziert	Dies ist das Gegenstück zum oben definierten „Reduziert“.
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 in der Mittelposition gehalten werden, um den Roboter zu bewegen.
Sicheres Zuhause	Das Signal ist <i>HIGH</i> , wenn der Roboterarm in der konfigurierten sicheren Home-Position angehalten wird und sich dort befindet. Andernfalls ist das Signal <i>LOW</i> . Dies wird häufig verwendet, wenn UR-Roboter in mobile Roboter integriert sind.



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 Aufbauten erforderlich, bei denen der Roboter-Not-Aus-Eingang mit einem externen Not-Aus-Gerät verbunden ist. In solchen Fällen wird der Systemstopp-Ausgang *HIGH*, wenn die externe Not-Aus-Vorrichtung auslöst. Dies bedeutet, dass der Not-Aus-Zustand an der externen Maschine zurückgesetzt wird, ohne dass der Bediener des Roboters manuell eingreifen muss.

¹Der Systemstopp war früher als „System-Notabschaltung“ für Universal Robots-Roboter bekannt. PolyScope kann „System-Notabschaltung“ anzeigen. Um die Sicherheitsstandards einzuhalten, müssen die externen Maschinen daher manuelle Maßnahmen erfordern, um sie wieder aufnehmen zu können.

8.8. Drei-Stellungs-Zustimmschalter

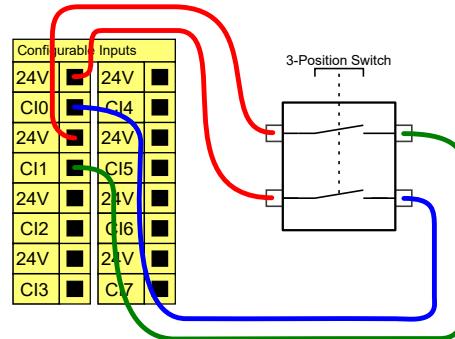
Beschreibung

Der Roboterarm 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.



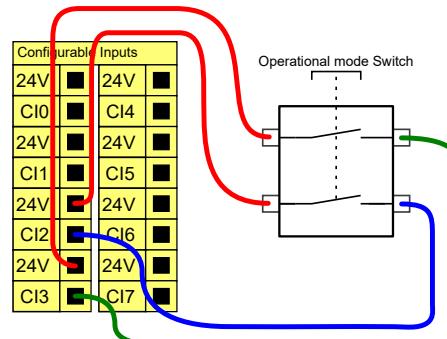
HINWEIS

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.



8.9. 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.

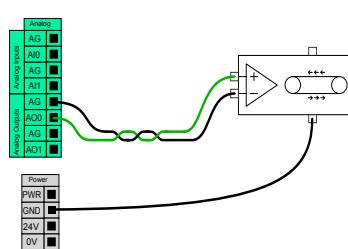
- Verwenden Sie die AG-Klemme, die dem E/A am nächsten liegt. Das Paar teilt sich einen gemeinsamen Modus-Filter.
- Verwenden Sie den gleichen GND (0V) für Geräte und die Control-Box. Der Analog E/A ist nicht galvanisch von der Control-Box getrennt.
- Verwenden Sie ein abgeschirmtes Kabel oder verdrillte Doppelkabel. 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

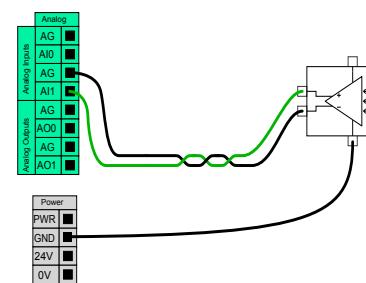
In der GUI können Sie den Eingangsmodus wählen. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

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

Analogausgang und Analogeingang



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



Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines Analogsensors.

8.9.1. Analoger Eingang: Kommunikationsschnittstelle

Beschreibung

Die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI) ermöglicht die Kommunikation des Roboters mit einem angebauten Tool über den Analogeingang des Werkzeugs. Dies beseitigt die Notwendigkeit für externe Verkabelung. Sobald die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge aktiviert ist, ist kein Werkzeug-Analogeingang mehr verfügbar

Werkzeugkommunikationsschnittstelle

1. Tippen Sie auf den Installations-Tab und unter Allgemein auf Werkzeug-E/A.
2. Wählen Sie Kommunikationsschnittstelle, um TCI-Einstellungen zu bearbeiten. Sobald TCI aktiviert ist, ist der Analogeingang des Werkzeugs für die E/A Einstellung der Installation nicht mehr verfügbar und erscheint nicht mehr in der Eingabeliste. Der analoge Werkzeugeingang ist auch nicht für Programme als Wait For-Optionen und -Ausdrücke verfügbar.
3. Wählen Sie in den Dropdown-Menüs unter Kommunikationsschnittstelle die gewünschten Werte aus. Alle Änderungen der Werte werden sofort an das Werkzeug gesendet. Wenn Installationswerte von dem abweichen, was das Werkzeug verwendet, wird eine Warnung angezeigt.

8.10. Digital-E/A für allgemeine Zwecke

Beschreibung

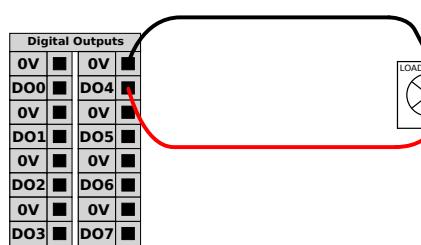
Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

Digital-E/A für allgemeine Zwecke

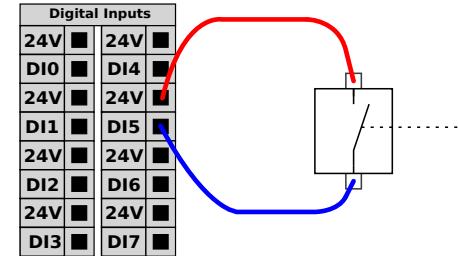
Dieser Abschnitt beschreibt die allgemeinen 24 V E/A (graue Klemmen) und die nicht fest als Sicherheits-E/A konfigurierten aber konfigurierbaren E/A (gelbe Klemmen mit schwarzer Schrift).

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.



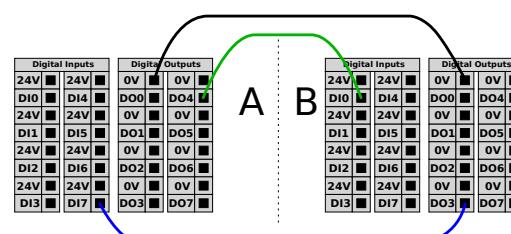
Dieses Beispiel zeigt die Steuerung einer Last über einen Digitalausgang, wenn angeschlossen.



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.



8.10.1. Digitaler Ausgang

Beschreibung

Die Werkzeugkommunikationsschnittstelle ermöglicht es, zwei digitale Ausgänge unabhängig voneinander zu konfigurieren. In PolyScope hat jeder Pin ein Dropdown-Menü, das die Einstellung des Ausgangsmodus ermöglicht. Die folgenden Optionen sind verfügbar:

- **Sinking:** Dadurch kann der Pin in einer NPN- oder Sinking-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, lässt der Stift einen Strom zur Erde fließen. Dies kann in Verbindung mit dem PWR-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen.
- **Sourcing:** Dadurch kann die Pin in einer PNP- oder Sourcing-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang eingeschaltet ist, stellt der Pin eine positive Spannungsquelle bereit (konfigurierbar in der Registerkarte E/A). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen.
- **Push / Pull:** Dadurch kann der Pin in einer Push /Pull-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang eingeschaltet ist, stellt der Pin eine positive Spannungsquelle bereit (konfigurierbar in IO Tab). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, lässt der Pin einen Strom zur Erde fließen.

Nach Auswahl einer neuen Ausgangskonfiguration werden die Änderungen wirksam. Die aktuell geladene Installation wird an die neue Konfiguration angepasst. Nachdem Sie überprüft haben, ob die Werkzeugausgänge wie vorgesehen funktionieren, stellen Sie sicher, dass Sie die Installation speichern, um zu verhindern, dass Änderungen verloren gehen.

Dual-Pin-Leistung

Dual Pin Power wird als Stromquelle für das Werkzeug verwendet. Das Aktivieren von Doppel-Pin-Strom deaktiviert standardmäßige digitale Ausgänge des Werkzeugs.

8.11. EIN-/AUS-Fernsteuerung

Beschreibung

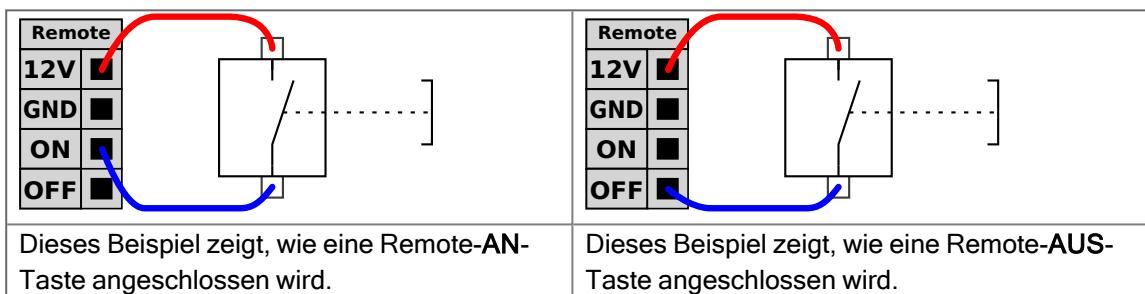
Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung kann verwendet werden, um die Control-Box einzuschalten und auszuschalten, ohne das Teach-Pendant zu verwenden. Verwendet wird sie in der Regel dann, wenn

- 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



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.

8.12. Endeffektor-Integration

Beschreibung

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

**HINWEIS**

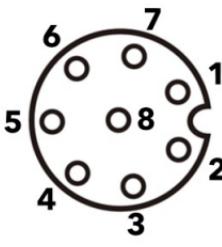
UR stellt die Dokumentation für den Endeffektor bereit, der in den Roboterarm integriert werden soll.

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

8.12.1. 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	AI3 / RS485-	Analog Ein 3 oder RS485-
	2	AI2 / RS485+	Analog Ein 2 oder RS485+
	3	TO0/PWR	Digitalausgang 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

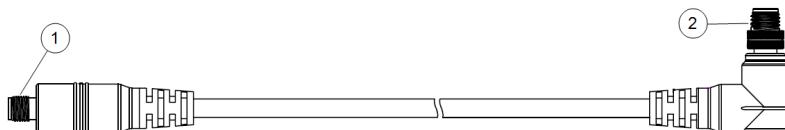


HINWEIS

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

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.

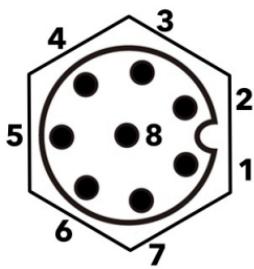


WARNUNG

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	AI2 / RS485+	Analog Ein 2 oder RS485+
	2	AI3 / RS485-	Analog Ein 3 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	Digitalausgang 0 or 0V/12V/24V
	8	GND	Erdung



ERDUNG

Der Werkzeugflansch ist mit GND (Erdung) verbunden.

8.12.2. Maximale Nutzlast

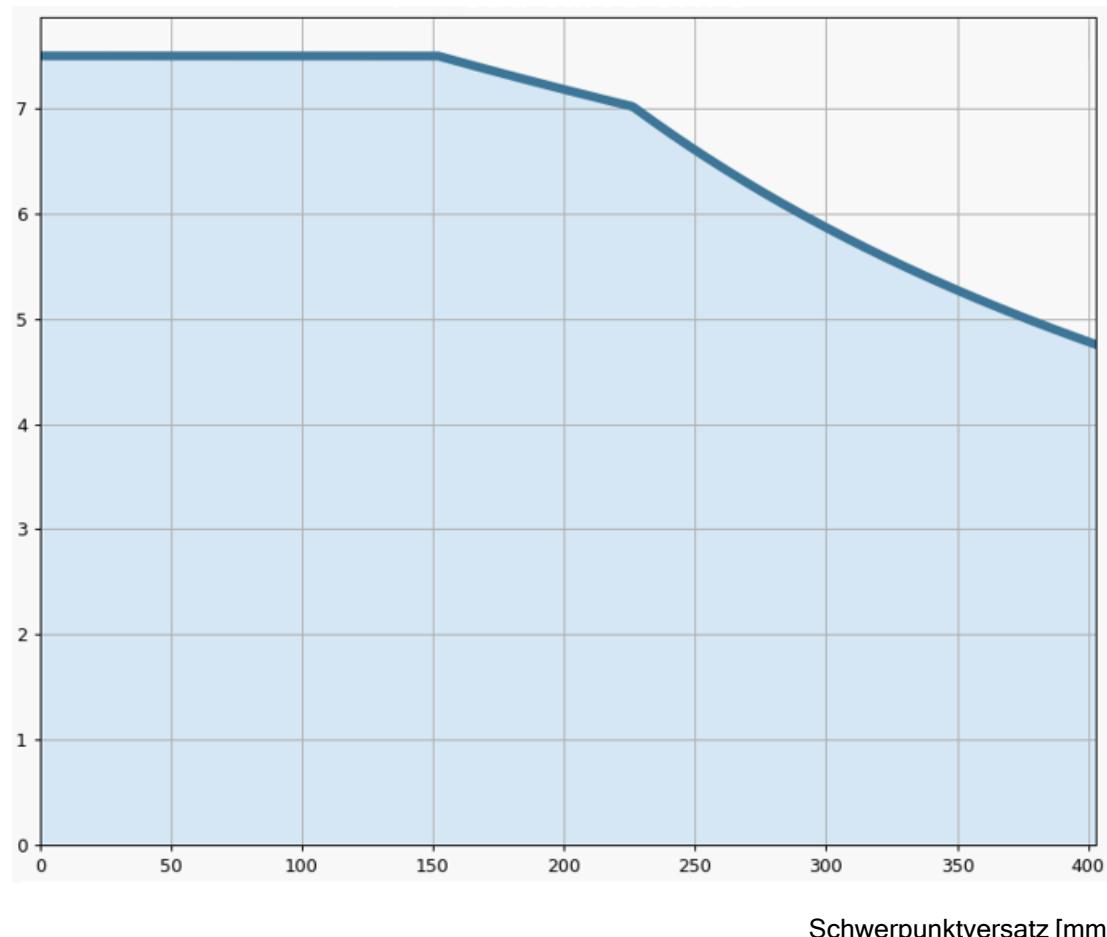
Beschreibung

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.

Nutzlast [kg]



Schwerpunktversatz [mm]

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.

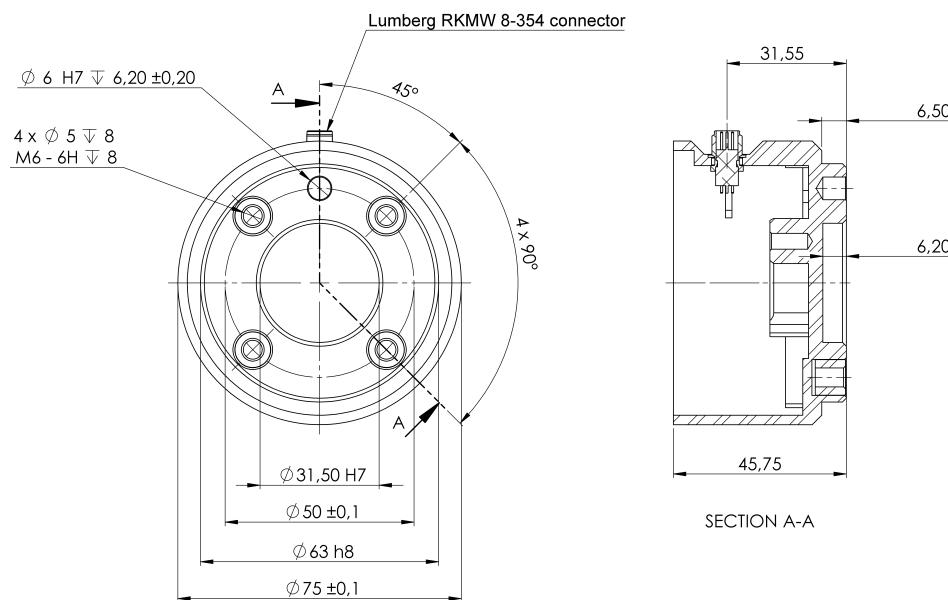
Die Steuerungssoftware passt die Beschleunigungen automatisch an, wenn die folgenden Parameter richtig konfiguriert sind:

- Nutzlastmasse
- Schwerpunkt
- Trägheit

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

8.12.3. 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.

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

**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.

8.12.4. Nutzlast festlegen

Sicheres Einstellen der aktiven Nutzlast

Installation überprüfen

Prüfen Sie vor der Benutzung von PolyScope X, ob Roboterarm und Control-Box korrekt installiert sind.

1. Drücken Sie den Not-Ausschalter am Teach-Pendant.
2. Tippen Sie auf dem Bildschirm auf **OK**, wenn das Roboter-Not-Aus-Feld angezeigt wird.
3. Drücken Sie den Einschalter am Teach-Pendant und lassen Sie das System anfangen, PolyScope X zu laden.
4. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf die **Ein-/Ausschaltfläche**.
5. Halten und drehen Sie zum Entsperren den Not-Aus-Schalter.
6. Überprüfen Sie auf dem Bildschirm, ob der **Roboterstatus Ausgeschaltet** ist.
7. Verlassen Sie die Reichweite (den Arbeitsraum) des Roboterarms.
8. Tippen Sie auf dem Bildschirm auf die Schaltfläche **Einschalten**
9. Tippen Sie im Pop-up „Initialisieren“ auf **Einschalten** und warten Sie, bis sich der Status des Roboterarms in **Gesperrt** ändert.
10. Bestätigen Sie unter „Aktive Nutzlast“ im Fenster „Nutzlast“ die Nutzlast-Masse. Sie können auch in der 3D-Ansicht überprüfen, ob die Montageposition korrekt ist.
11. Tippen Sie auf die Schaltfläche **ENTSPERREN**, um das Bremssystem des Roboterarms zu lösen.

8.12.5. 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

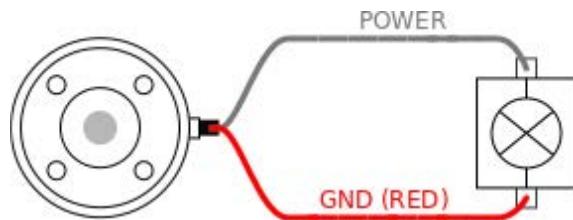
* Es wird dringend empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden.

** 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.

8.12.6. Werkzeugstromversorgung

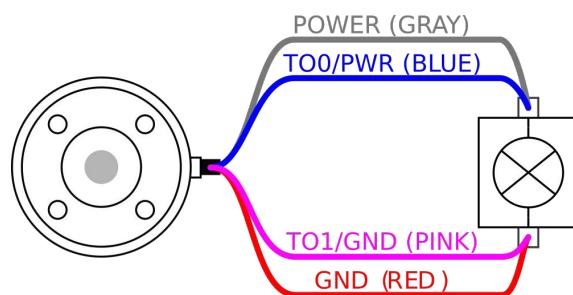
Beschreibung Zugriff auf Werkzeug-E/A im Tab „Installation“



Doppel-Pin Stromversorgung

Im Doppelkontaktnetzstecker-Modus kann der Ausgangsstrom wie unter Werkzeug-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).

8.12.7. 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	-	0,08	0,09	V
Strom beim Sourcing/Sinking	0	600	1000	mA
Strom durch GND	0	1000	3000*	mA



HINWEIS

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, werden die Digitalausgänge DO00 und DO1 deaktiviert (HIGH Z).

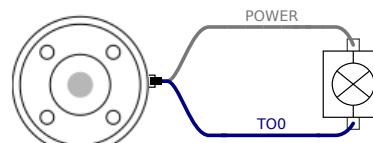


VORSICHT

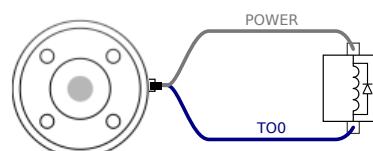
Die Digitalausgänge im Werkzeug haben keine Strombeschränkung. Das Überschreiten der vorgegebenen Daten kann zu dauerhafter Beschädigung führen.

Verwendung der Digitalausgänge des Werkzeugs

Dieses Beispiel zeigt die Aktivierung eines Verbrauchers mit Hilfe der internen 12-V- oder 24-V-Stromversorgung. Die Ausgangsspannung beim Tab „E/A“ muss definiert werden. Zwischen dem Anschluss SPANNUNG und der Schirmung/Erdung liegt Spannung an, auch wenn der Verbraucher ausgeschaltet ist.



Es wird empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden (s. unten).



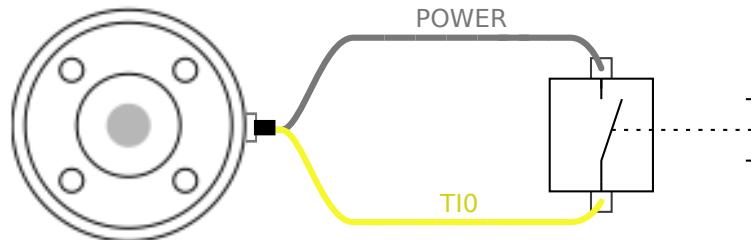
8.12.8. Digitaleingänge des Werkzeugs

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

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.



8.12.9. 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.

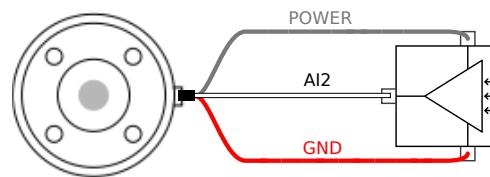
Vorsicht**VORSICHT**

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

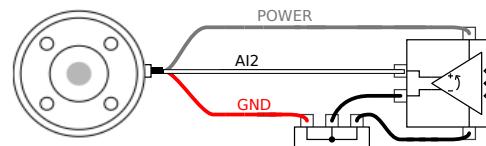
Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, nicht differenziell

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.

**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.



8.12.10. Werkzeugkommunikation-E/A

Beschreibung

- **Signalanforderungen:** RS485-Signale verwenden eine interne, störsichere Bus-Vorspannung (fail-safe biasing). Unterstützt das angeschlossene Gerät diese Störsicherheit nicht, muss die Signalvorspannung im angehängten Werkzeug oder extern durch Hinzufügen von Pull-up-Widerständen zu RS485+ und Pull-Down-Widerständen zu RS485- vorgenommen werden.
- **Latenz:** Die Latenzzeit von gesendeten Meldungen über den Werkzeuganschluss dauert 2 ms bis 4 ms, gemessen vom Zeitpunkt, zu der die Nachricht auf dem PC geschrieben wird bis zum Startzeitpunkt der Meldung auf dem RS485. Ein Puffer speichert die zum Werkzeuganschluss gesendeten Daten bis zur Ruhezeit. Sobald 1000 Byte empfangen wurden, wird die Mitteilung auf das Gerät geschrieben.

Baud-Raten	9,6k, 19,2k, 38,4k, 57,6k, 115,2k, 1M, 2M, 5M
Stoppbits	1, 2
Parität	Keine; Ungerade; Gerade

9. Erstmalige Verwendung

Beschreibung	In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie Sie mit der Verwendung des Roboters beginnen. Unter anderem werden die einfache Inbetriebnahme, ein Überblick über die PolyScope-Benutzeroberfläche und die Einrichtung Ihres ersten Programms behandelt. Zusätzlich werden der Freedrive-Modus und die grundlegende Bedienung behandelt.
---------------------	---

9.1. Einstellungen

Beschreibung	Die Einstellungen in PolyScope X können über das Hamburger-Menü in der oberen linken Ecke aufgerufen werden. Sie können auf die folgenden Abschnitte zugreifen:
	<ul style="list-style-type: none">• Allgemein• Passwort• Connection• 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 Standard-Passwörter 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.

9.1.1. 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



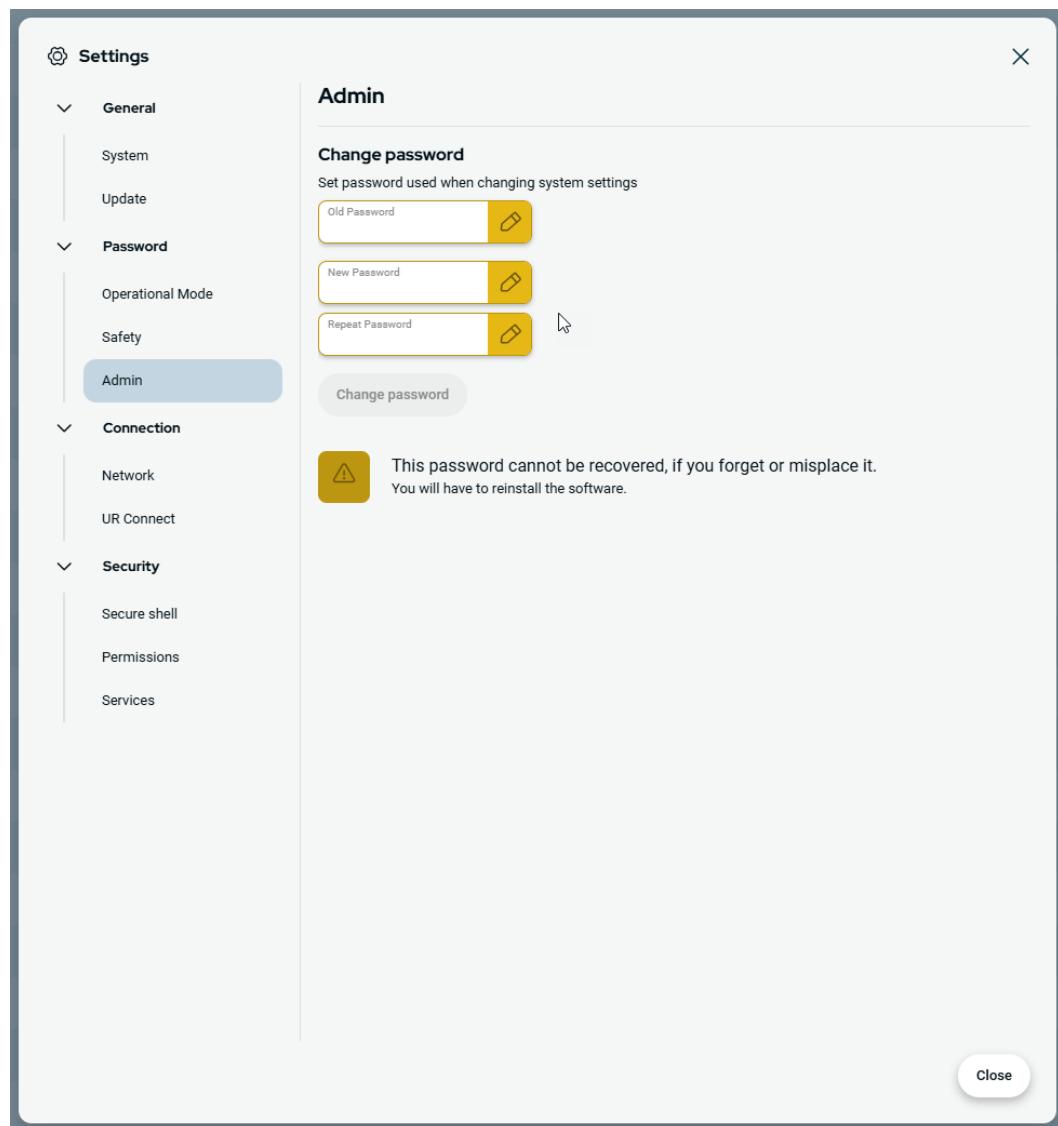
HINWEIS

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

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

**Standard-
Passwort**

Das Standard-Passwort für den Betriebsmodus: operator

**HINWEIS**

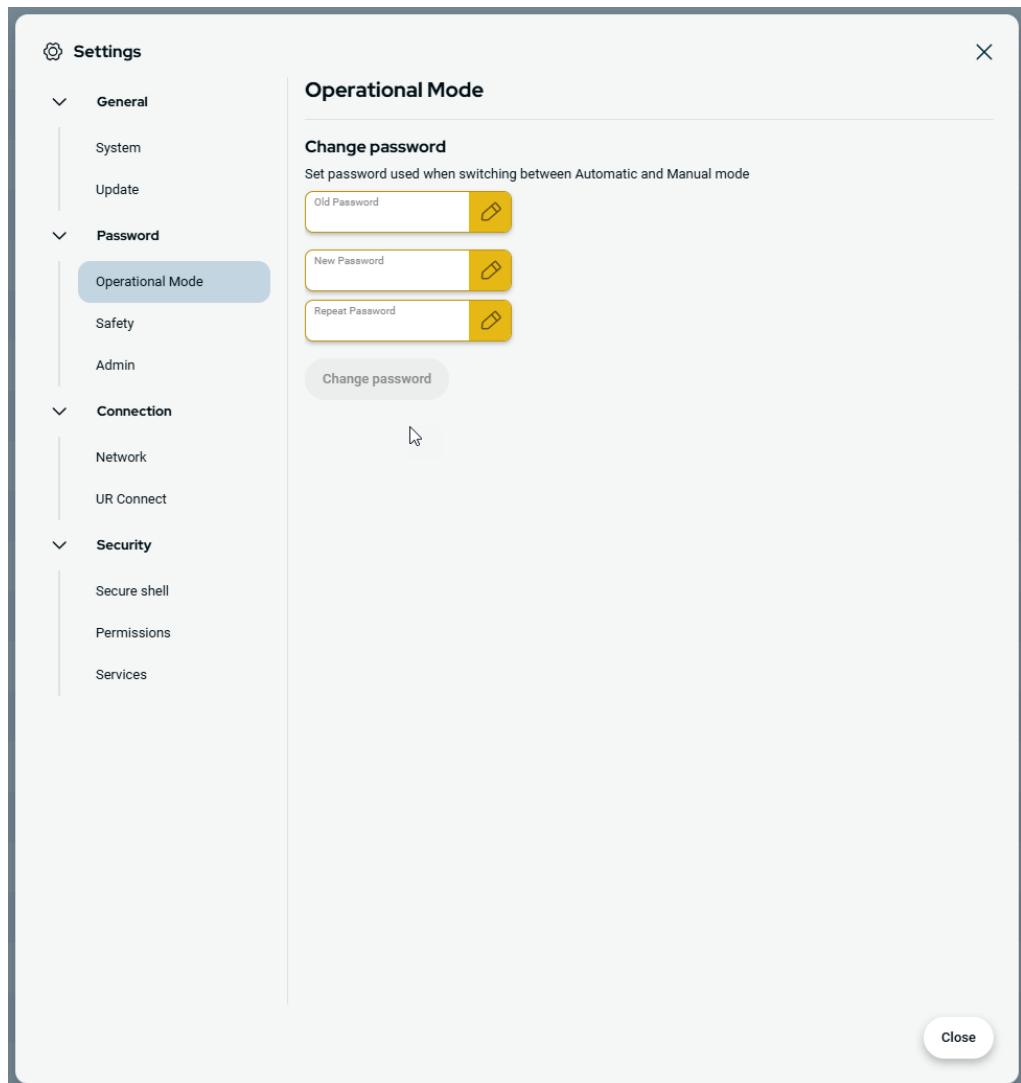
Wenn Sie Ihr Passwort vergessen haben, kann es nicht ersetzt oder wiederhergestellt werden.

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 den PolyScope-X-Einstellungen.

1. Klicken Sie oben links auf das Hamburger-Menü.
2. Klicken Sie auf Einstellungen.
3. Klicken 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

Standard- Passwort

Das Standard-Passwort für die Sicherheit: ursafe



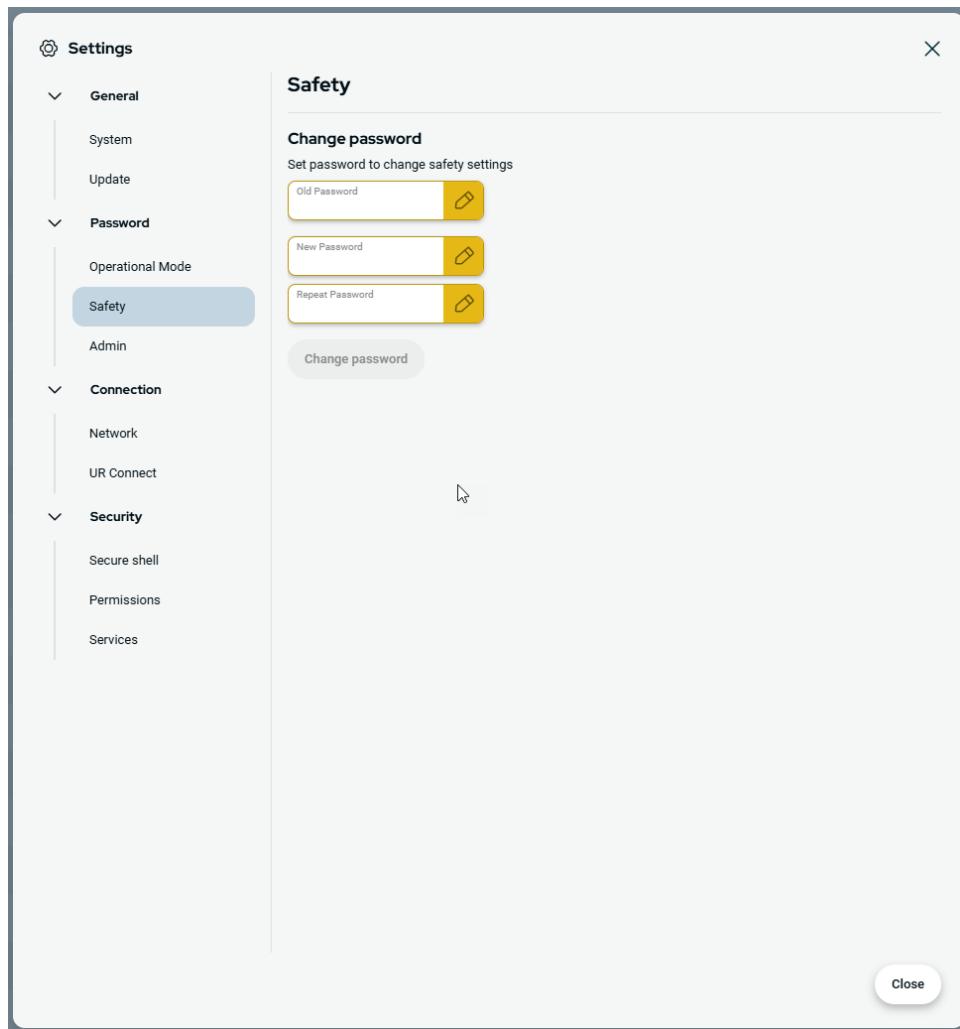
HINWEIS

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 den PolyScope-X-Einstellungen.

1. Klicken Sie oben links auf das Hamburger-Menü.
2. Klicken Sie auf Einstellungen.
3. Klicken 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.



9.1.2. 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.
---------------------	---

- 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. 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.

9.1.3. 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

**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.

9.1.4. 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.

9.2. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen

UR-Roboter sind mit einer Reihe von eingebauten Sicherheitsfunktionen sowie Sicherheits-E/A und digitalen/analogen Steuersignalen von oder zu elektrischen Schnittstellengruppen ausgestattet, die dem Anschluss an andere Geräte und an 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.



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.

9.2.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen

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.

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.

Sicherheitsfunktion	Beschreibung
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.

9.2.2. Sicherheitsfunktion

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.

9.3. Sicherheitskonfiguration



HINWEIS

Sicherheitseinstellungen sind passwortgeschützt.

1. Tippen Sie in der linken Kopfzeile von PolyScope X auf das Anwendungssymbol.
2. Tippen Sie im Bildschirm „Arbeitszelle“ auf das Sicherheitssymbol.
3. Stellen Sie sicher, dass der Bildschirm Robotergrenzen zwar erscheint, jedoch die Einstellungen nicht aufrufbar sind.
4. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und tippen Sie auf ENTSPERREN, um die Einstellungen zugänglich zu machen. Hinweis: Sobald die Sicherheitseinstellungen entsperrt sind, sind alle Einstellungen jetzt aktiv.
5. Tippen Sie auf SPERREN oder verlassen Sie das Menü „Sicherheit“, um alle Einstellungen für Sicherheitselemente erneut zu sperren.

9.4. Sicherheitspasswort festlegen

1. Drücken Sie in der Kopfzeile von PolyScope X oben rechts das Hamburger-Menü und wählen Sie Einstellungen.
2. Tippen Sie auf der linken Seite des Bildschirms im blauen Menü auf Sicherheitspasswort.

3. Geben Sie für Altes Passwort das aktuelle Sicherheitspasswort ein.
4. Geben Sie unter Neues Passwort ein Passwort ein.
5. Geben Sie für Passwort wiederholen dasselbe Passwort ein und tippen Sie auf Passwort ändern.
6. Drücken Sie in der oberen rechten Ecke des Menüs auf Schließen, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

9.5. Software-Sicherheitsgrenzen

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.

9.5.1. Roboter-Limits

Grenzwerte

Limit	Normal	Reduced
Power	Power 300 W	Power 200 W
Momentum	Momentum 25 kg·m/s	Momentum 10 kg·m/s
Stopping Time	Stopping Time 0.4 s	Stopping Time 0.3 s
Stopping Distance	Stopping Distance 0.5 m	Stopping Distance 0.3 m
Tool Speed	Tool Speed 1.5 m/s	Tool Speed 0.75 m/s
Tool Force	Tool Force 150 N	Tool Force 120 N
Elbow Speed	Elbow Speed 1.5 m/s	Elbow Speed 0.75 m/s
Elbow Force	Elbow Force 150 N	Elbow Force 120 N

Grenzwert	Beschreibung
Leistung	begrenzt die maximale mechanische Arbeit des Roboters in der Umgebung. Diese Grenze berücksichtigt die Nutzlast als Teil des Roboters und nicht der Umgebung.
Momentum	begrenzt den maximalen Roboterimpuls.
Stoppzeit	Begrenzt die maximale Dauer, die der Roboter bis zum Stillstand benötigt, z. B. bei einem Not-Aus
Anhalteweg	begrenzt den maximalen Weg, den das Roboterwerkzeug oder der Ellenbogen beim Anhalten zurücklegen kann.
Werkzeuggeschwindigkeit	begrenzt die maximale Roboterwerkzeuggeschwindigkeit.
Werkzeugkraft	Begrenzt die maximale Kraft, die vom Roboterwerkzeug in Klemmsituationen aufgebracht wird
Ellenbogengeschwindigkeit	Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterellbogens
Ellenbogenkraft	Begrenzt die maximale Kraft, die vom Ellbogen auf die Arbeitsumgebung ausgeübt wird

Sicherheitsmodus



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.



HINWEIS

Die Werkzeuggeschwindigkeit und das Moment werden am Werkzeugflansch und in der Mitte der beiden benutzerdefinierten Werkzeugpositionen begrenzt

Unter normalen Bedingungen, d. h. wenn kein Roboterstopp aktiv ist, arbeitet das Sicherheitssystem in einem Sicherheitsmodus, der mit einer Reihe von Sicherheitsgrenzen verbunden ist.¹:

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

¹Der Roboterstopp war für Universal Robots früher als „Sicherheitsstopp“ bekannt.

9.5.2. Sicherheitsebenen

Beschreibung

Sicherheitsebenen begrenzen den Arbeitsraum von Roboter, Werkzeug und Ellbogen.

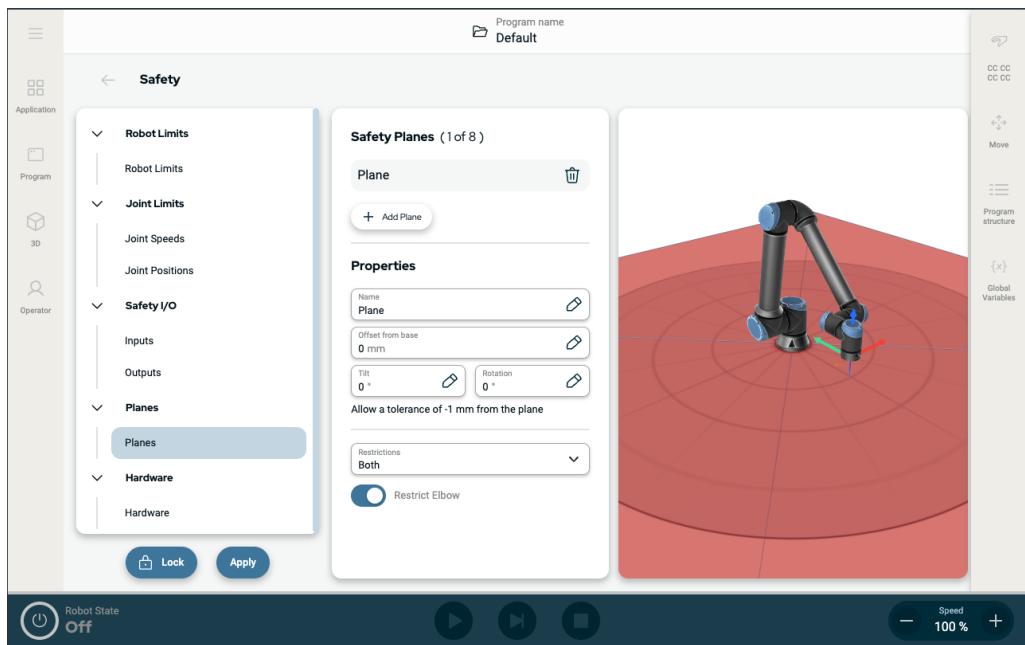


Abbildung 1.4: Bildschirm von PolyScope X, der Sicherheitsebenen anzeigt.

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 Normalen Modus befindet, ist eine normale Ebene aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Reduziert:** Wenn sich das Sicherheitssystem im reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Beides:** Wenn sich das Sicherheitssystem im normalen oder reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit normalem oder reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Auslöser Reduzierter Modus:** Die Sicherheitsebene veranlasst das Sicherheitssystem zum Umschalten auf den reduzierten Modus, wenn das Werkzeug oder der Ellbogen des Roboters die Ebenengrenzen überschreitet.

Einschränkung des Ellbogengelenks

Sie können verhindern, dass das Roboter-Ellbogengelenk eine der von Ihnen definierten Ebenen durchläuft.

Deaktivieren Sie das Einschränken des Ellbogens für den Durchgang des Ellbogens durch Ebenen.

10. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken

Beschreibung In diesem Abschnitt finden Sie Informationen, die Ihnen dabei helfen, den Roboter gegen potenzielle Cybersicherheitsbedrohungen zu schützen. Er beschreibt die Anforderungen für den Umgang mit Bedrohungen der Cybersicherheit und enthält Richtlinien zur Verbesserung der Sicherheit.

10.1. 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.

10.2. 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.

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.
-

10.3. 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.
- 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 Roboterschnittstellen von anderen Geräten aus verwendet werden, wenn die Verbindung die Grenze der Vertrauenszone überschreitet.
- Entfernen Sie sensible Daten vom Roboter, bevor er 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.

11. Kommunikationsnetzwerke

11.1. Ethernet/IP

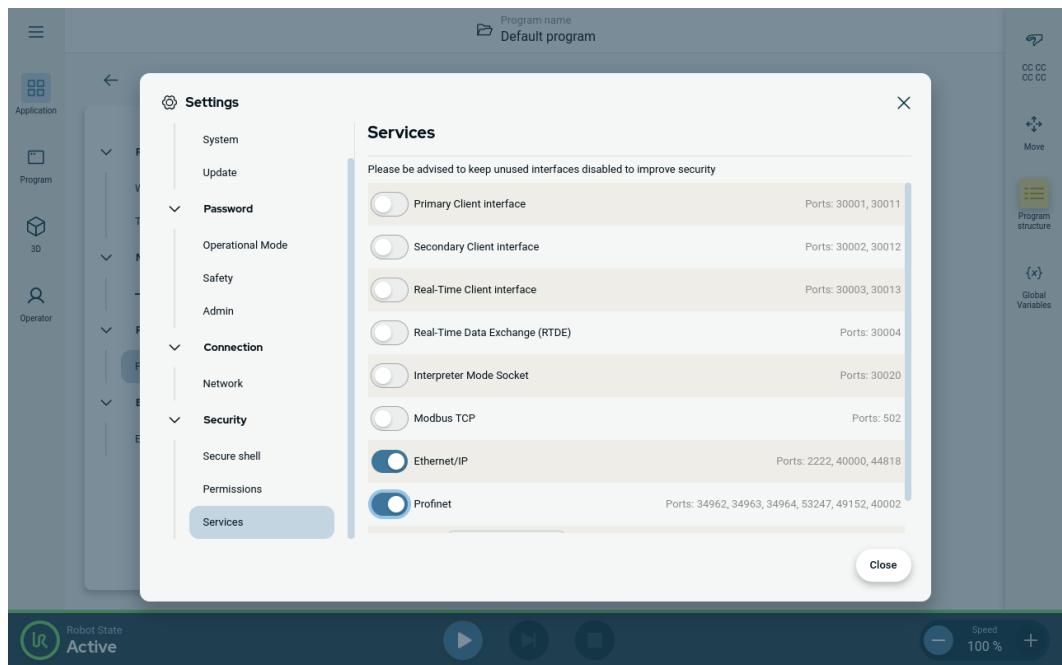
Beschreibung

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.

Ethernet/IP aktivieren

So aktiviert man die Ethernet/IP-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie oben rechts 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. Tippen Sie auf die Profinet-Schaltfläche, um Profinet einzuschalten.



Verwendung von Ethernet/IP Finden Sie die Ethernet/IP-Funktionen in PolyScope X:

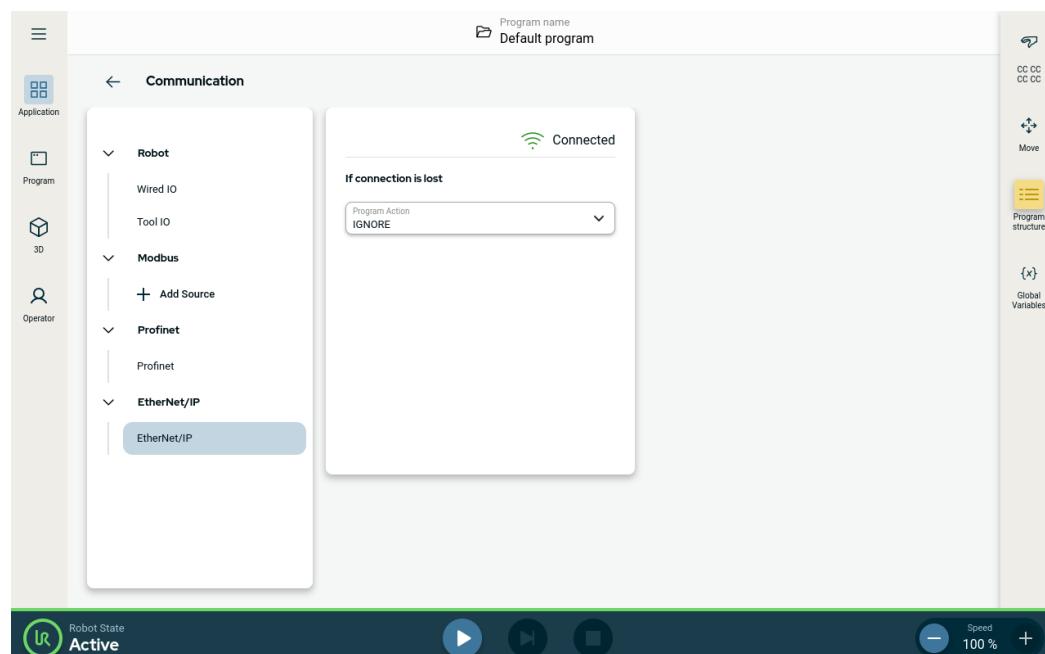
In der linken PolyScope X Kopfzeile.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus.

Ignorieren PolyScope X ignoriert die unterbrochene Ethernet/IP Verbindung und setzt das Programm fort.

Pause PolyScope X pausiert das aktuelle Programm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat.

Stopp PolyScope X hält das aktuelle Programm an.



In der oberen rechten Ecke dieses Bildschirms können Sie den Ethernet/IP-Status sehen.

Verbunden Der Roboter ist mit dem Ethernet/IP-Scanner-Gerät verbunden.

Kein Ethernet/IP wird ausgeführt, aber es ist kein Gerät über Ethernet/IP mit dem Scanner Roboter verbunden.

Deaktiviert Ethernet/IP ist nicht aktiviert.

11.2. Profinet

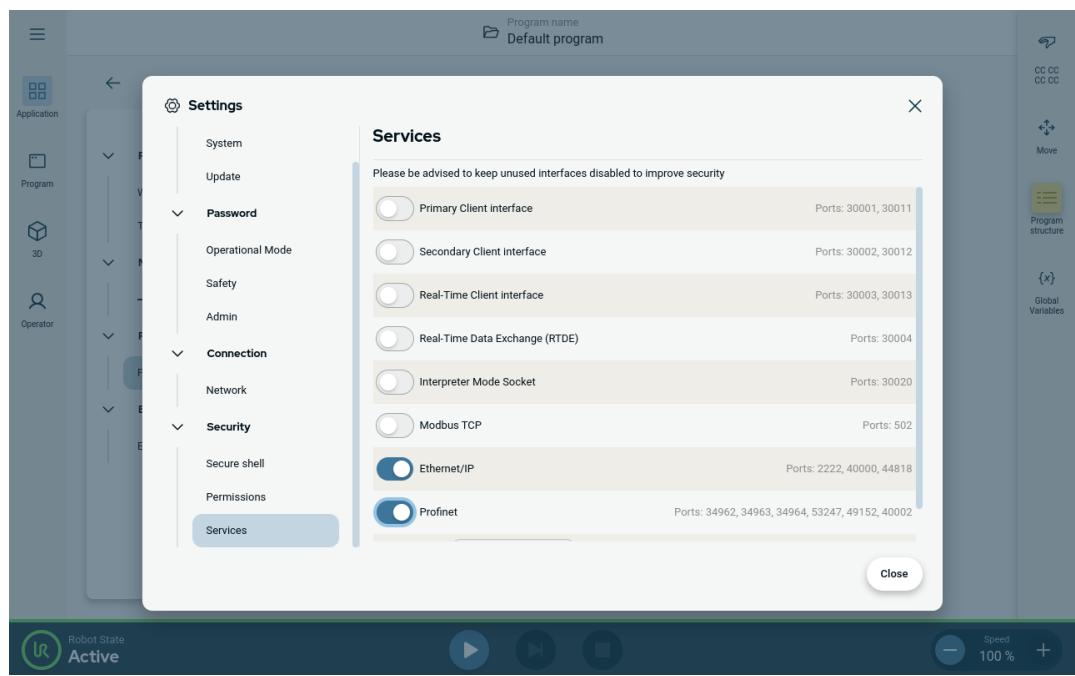
Beschreibung

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.

**Profinet
aktivieren**

So aktiviert man die Profinet-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie oben rechts 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. Tippen Sie auf die Profinet-Schaltfläche, um Profinet einzuschalten.



Profinet benutzen

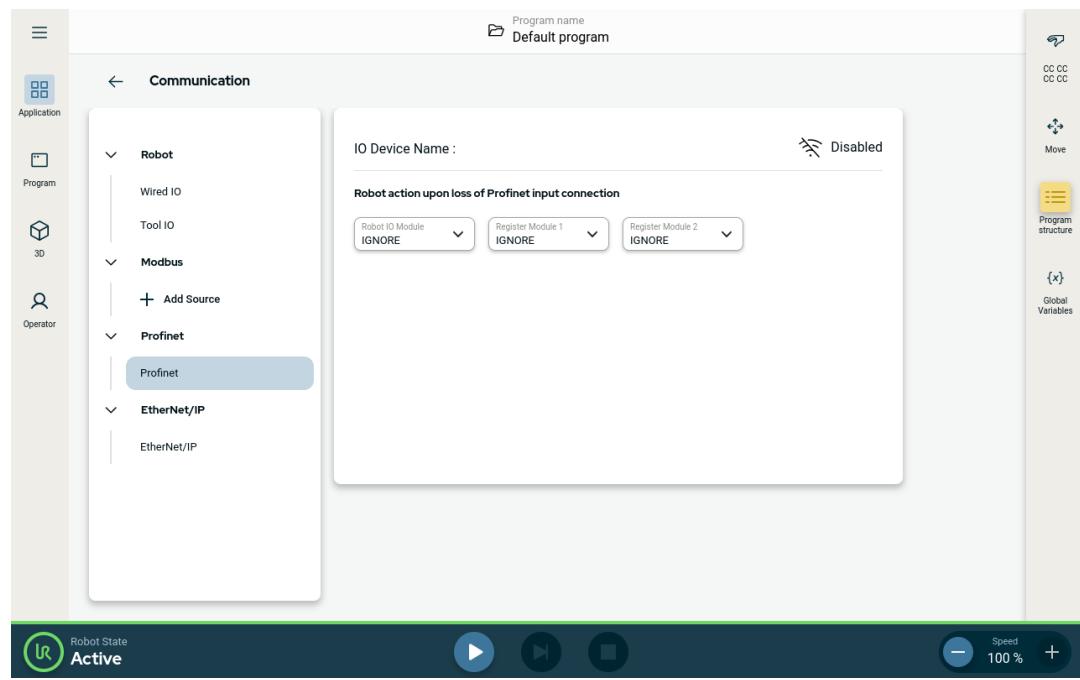
Finden Sie die Profinet-Funktionen in PolyScope X:

In der linken PolyScope X Kopfzeile.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie Profinet im linken Menü aus.

Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus:

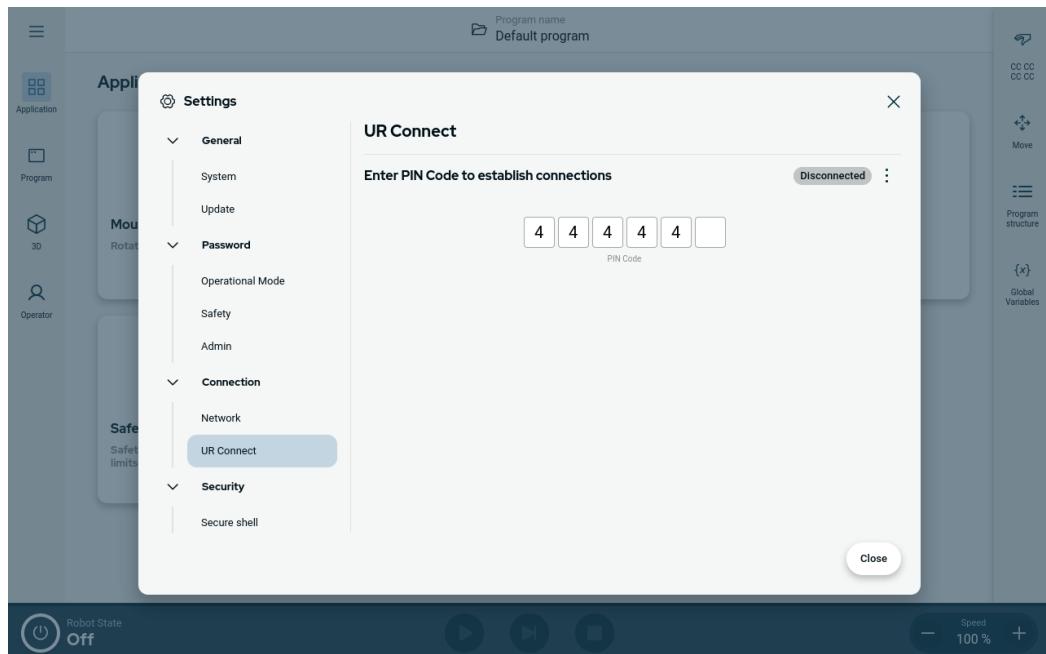
Ignorieren	PolyScope X ignoriert die unterbrochene Profinet-Verbindung und setzt das Programm fort.
Pause	PolyScope X pausiert das aktuelle Programm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat.
Stopp	PolyScope X hält das aktuelle Programm an.



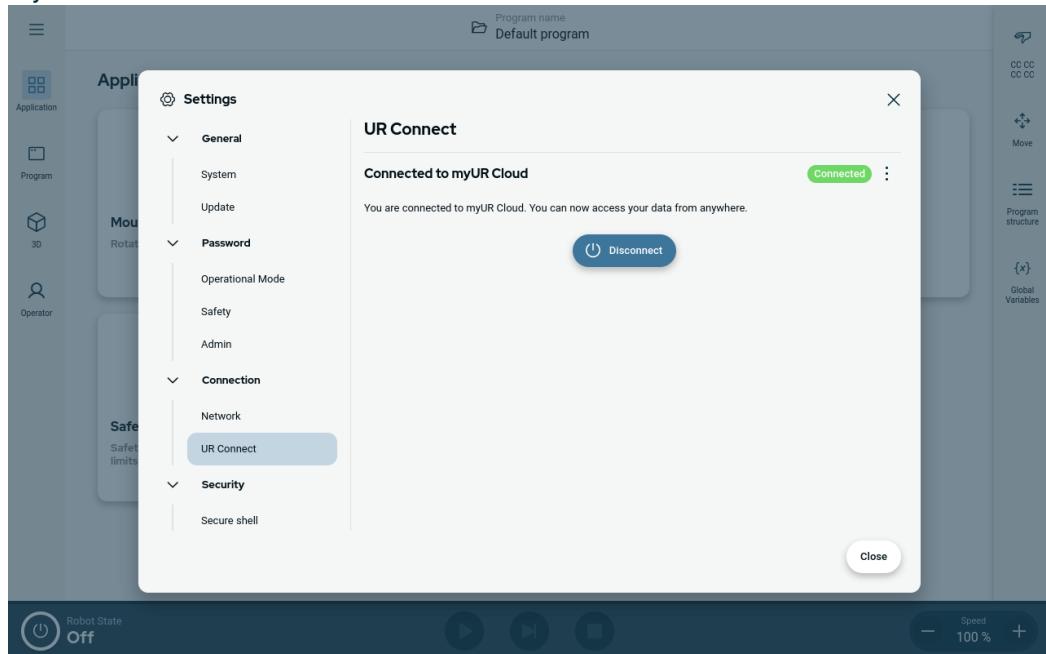
11.3. UR Connect

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.

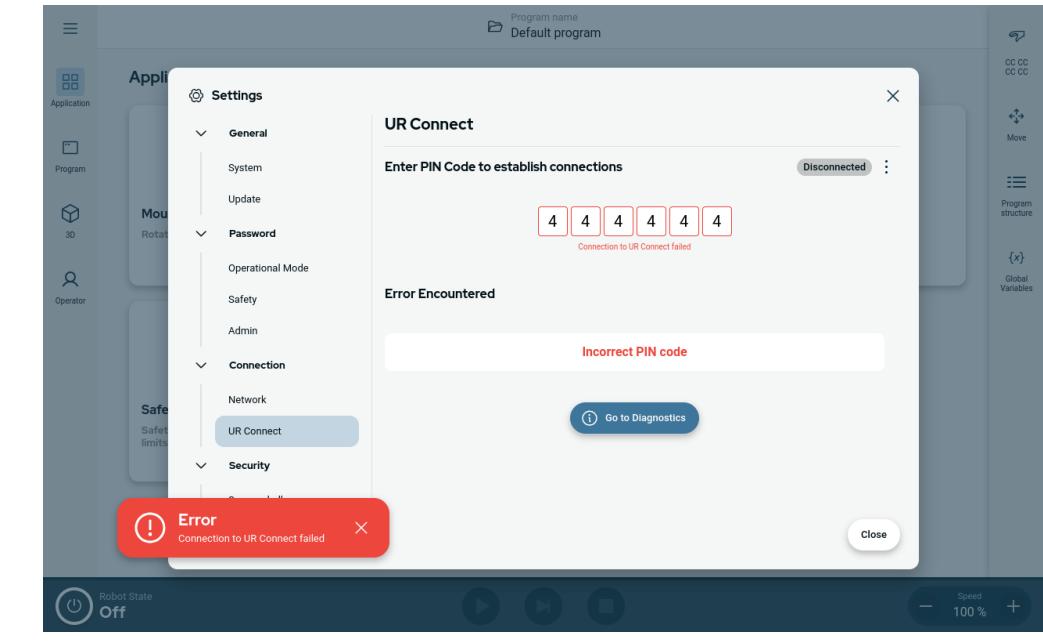


Wenn Sie das grüne Symbol in der rechten Ecke des Fensters sehen, sind Sie mit der myUR Cloud verbunden.



**Fehlgeschlagene
Verbindung**

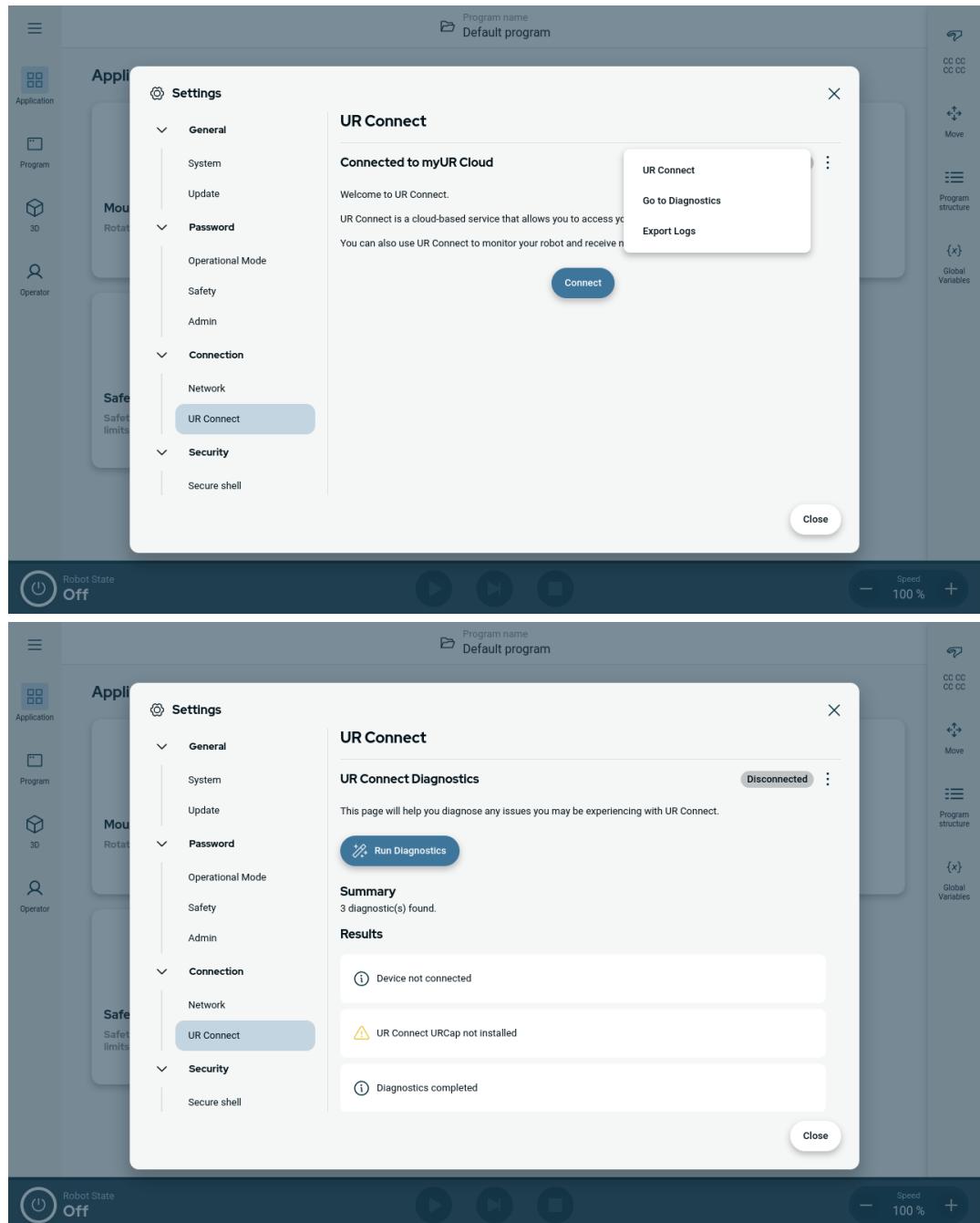
Wenn Sie die Nachricht Falscher PIN-Code sehen, überprüfen Sie bitte Ihren PIN-Code aus myUR.



Diagnose

Wenn Sie etwas Unerwartetes bemerken, während UR Connect aktiv ist, können Sie die Diagnose aufrufen.

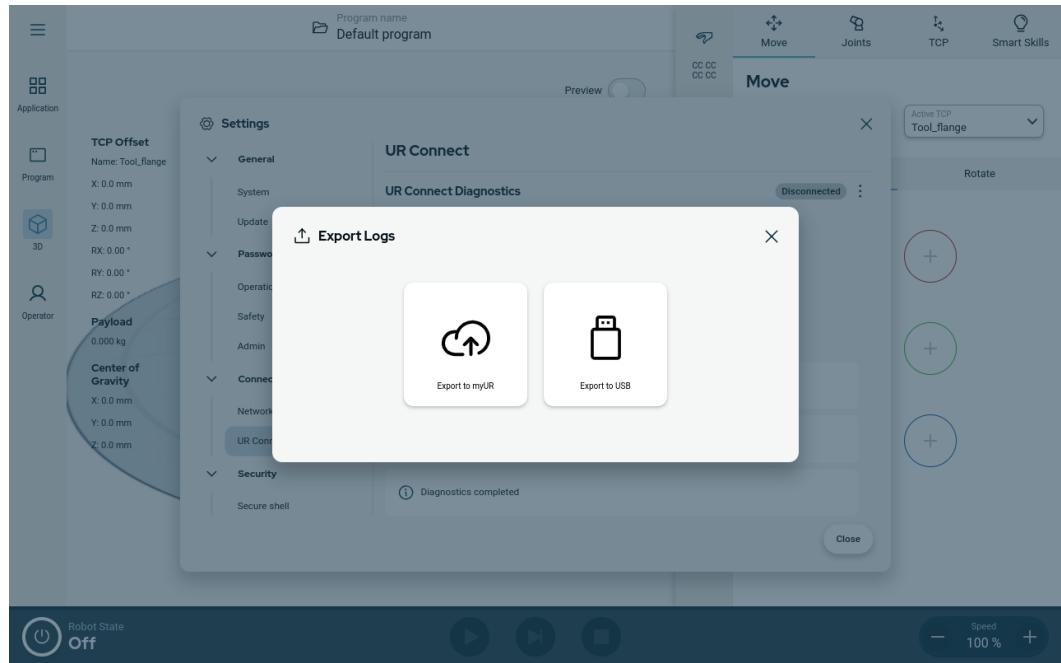
1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf das Kebab-Menü in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie Diagnose aus.



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.



12. 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.
---------------------	---

12.1. 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 Schutzstopp bewirkt einen Stopp der Kategorie 1 (gemäß IEC 60204-1). Schutzstopp sind kein Schutz gemäß ISO 12100.
---------------------	--

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 Nothalt-Funktion und das auslösende Gerät müssen ISO 13850 entsprechen.

Nach Auslösen eines Nothalts rastet der Schalter in dieser Stellung ein. Daher muss jedes Mal, wenn ein Nothalt aktiviert wird, dieser manuell an dem auslösenden Schalter zurückgesetzt werden.

Vor dem Zurücksetzen des Schutzstopp-Schalters müssen Sie den Grund für die Aktivierung des Schutzstopp visuell identifizieren und bewerten. Eine visuelle Bewertung aller Geräte in der Anwendung ist erforderlich. Sobald das Problem behoben ist, setzen Sie die Nothalt-Taste zurück.

Zurücksetzen der Nothalt-Taste

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.
-

12.2. 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 erzwungenen 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.

12.3. Betriebsmodus

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.

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 Manueller Modus muss der dreistufige Zustimmschalter vollständig losgelassen und erneut gedrückt werden, damit der Roboter die Bewegungsfreigabe erhält.

Modus wechseln	Betriebsmodus	Manuell	Automatisch
Geschwindigkeitsregler	x		x
Roboter mit +/- im Bewegen-Tab bewegen	x		
Freedrive	x		
Programme ausführen	Reduzierte Geschwindigkeit***		x
Programm speichern und bearbeiten	x		

*** Wenn die Stromversorgung des Werkzeugs aktiviert wird, beginnt eine 400 ms Softstartzeit, die eine kapazitive Last von 8000 μ F an die Werkzeugstromversorgung beim Start ermöglicht. Das Anbinden einer kapazitiven Last im laufenden Betrieb ist nicht erlaubt.



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.

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, das den Modusabschnitt anzeigt.

- 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.

13. 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 als montierte Anwendung mit externen Geräten transportiert wird, gilt Folgendes:

- Der Transport des Roboters ohne die Originalverpackung führt zum Erlöschen aller Garantien von Universal Robots A/S.
- Wenn der Roboter mit einer Drittanbieteranwendung/-installation verbunden ist und transportiert wird, beachten Sie bitte die Empfehlungen für den Transport des Roboters ohne Original-Transportverpackung.

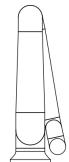
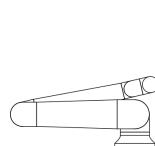
Haftungsausschluss

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

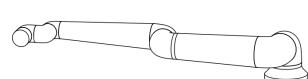
Beschreibung	<p>Universal Robots empfiehlt immer, den Roboter in der Originalverpackung zu transportieren. Diese Empfehlungen zielen darauf ab, unerwünschte Vibrationen in Gelenken und Bremssystemen zu reduzieren und die Rotation der Gelenke zu verringern. Wenn der Roboter ohne Originalverpackung transportiert wird, beachten Sie bitte die folgenden Richtlinien:</p> <ul style="list-style-type: none">• 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

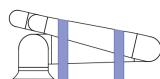
Klappen Sie den Roboter so weit wie möglich zusammen.



Transportieren Sie ihn nicht ausgefahren.
(Singularitätsposition)



Befestigen Sie die Röhren auf einer festen Oberfläche.
Befestigen Sie den Endeffektor in 3 Achsen.



13.1. Aufbewahrung des Teach-Pendant

Beschreibung	<p>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.</p> <p>Wenn Verwirrungen nicht auszuschließen sind, bewahren Sie das Teach-Pendant so auf, dass die Nothalt-Taste nicht sichtbar oder nutzbar ist.</p>
---------------------	--

14. 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.

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.

14.1. 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.

14.2. 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.

**WARNING**

Verwenden Sie in einer verdünnten Reinigungslösung
KEIN BLEICHMITTEL.



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.**

**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.

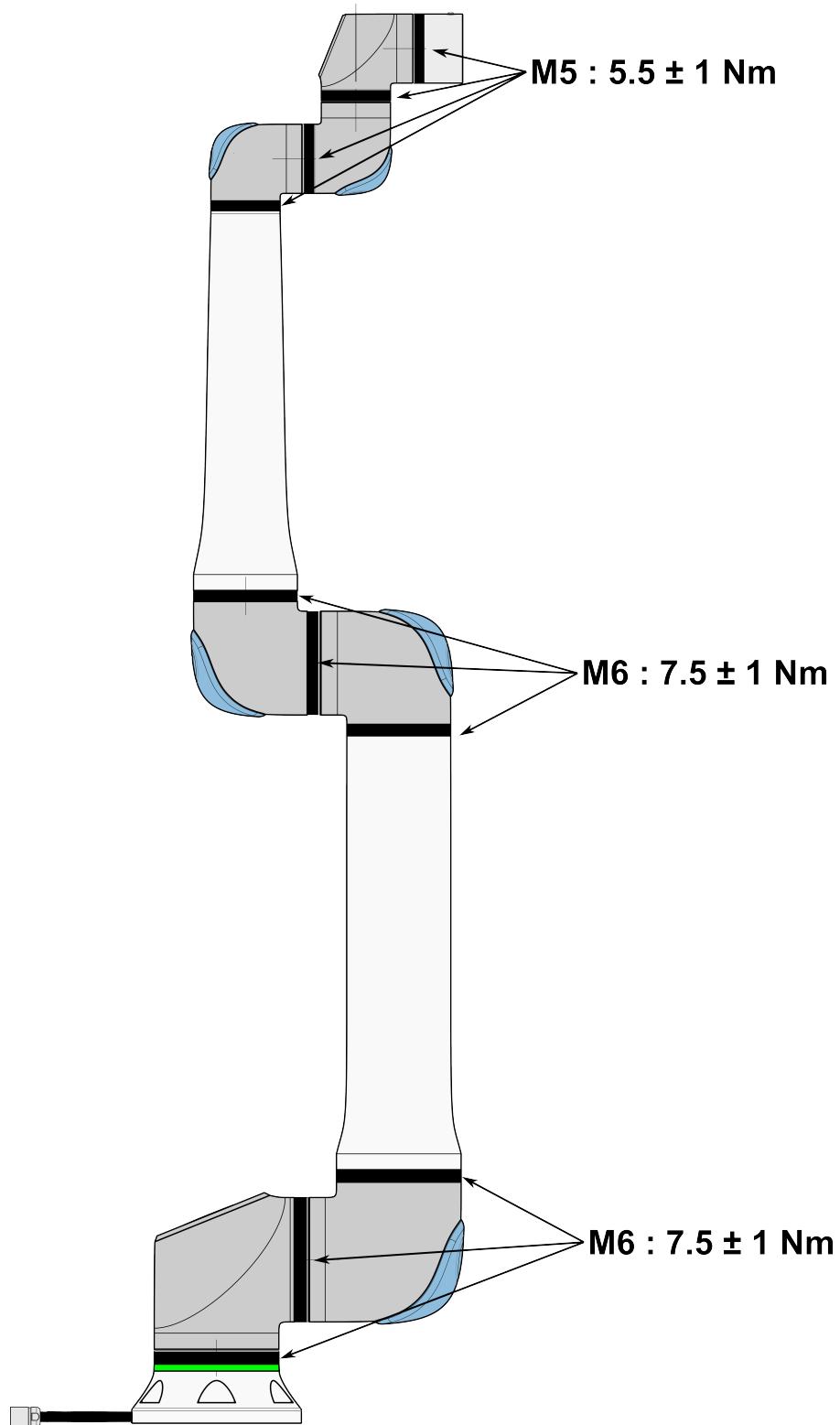
Art der Inspektionsmaßnahme		Zeitrahmen		
		Monatlich	Halbjährlich	Jährlich
1	Flache Ringe überprüfen	V		X
2	Roboterkabel überprüfen	V		X
3	Verbindung der Roboterkabel überprüfen	V		X
4	Befestigungsschrauben des Roboterarms prüfen *	F	X	
5	Schrauben der Werkzeugbefestigung prüfen *	F	X	
6	Rundschlinge	F		X

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.



**Roboterarm
Inspektionsplan**

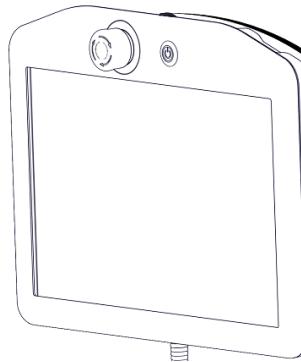
1. Bringen Sie den Roboterarm in die NULL-Position, wenn möglich.
2. Schalten Sie das Gerät aus und ziehen Sie das Netzkabel von der Control-Box ab.
3. Überprüfen Sie das Kabel zwischen der Control-Box und dem Roboterarm auf eventuelle Schäden.
4. Prüfen Sie, ob die Befestigungsschrauben der Basis richtig 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**

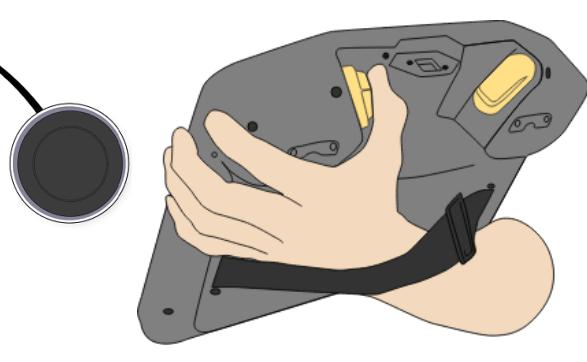
Wenn innerhalb des Garantiezeitraums Schäden an einem Roboter festgestellt werden, wenden Sie sich an den Händler, bei dem der Roboter gekauft wurde.

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.

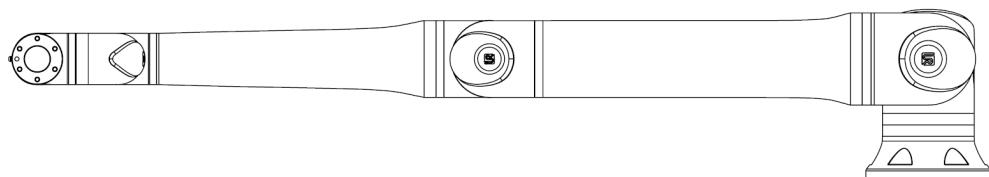


Einschalttaste



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.

15. 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>.

**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 TeflonTM).
- 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.

16. 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 Notahltmöglichkeiten und/oder anderen Schutzmaßnahmen zu ermitteln, die für die jeweilige Roboteranwendung erforderlich sind.

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.

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

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.

16.1. Quetschgefahr

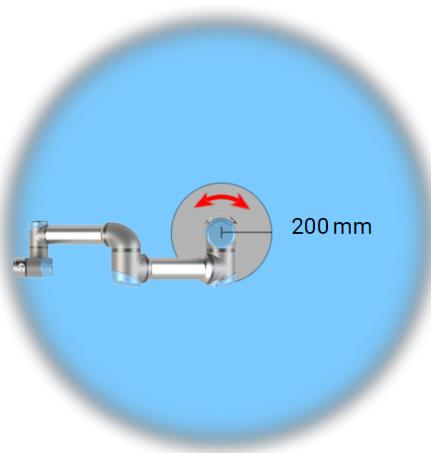
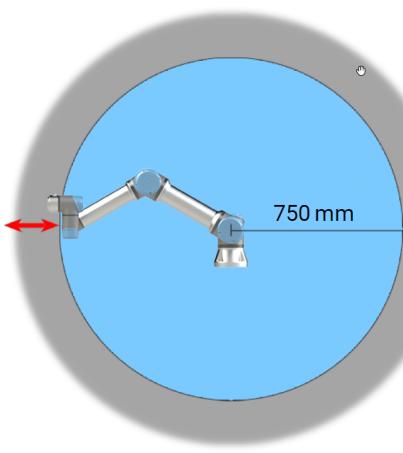
Beschreibung

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.

16.2. 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:

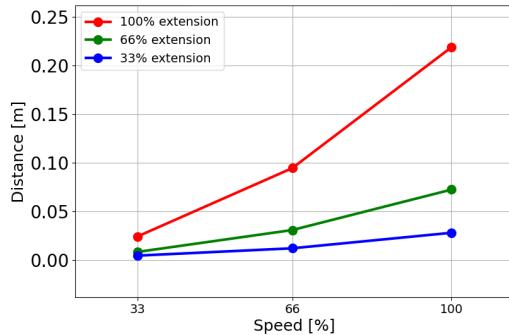
- Kategorie 0
- Kategorie 1
- Kategorie 2

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.

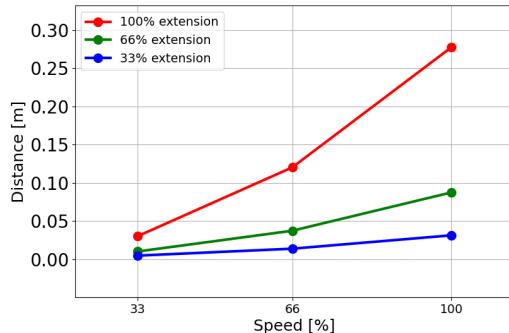
Der CoG der Nutzlast befindet sich am Werkzeugflansch.

Gelenk 0 (FUSS)

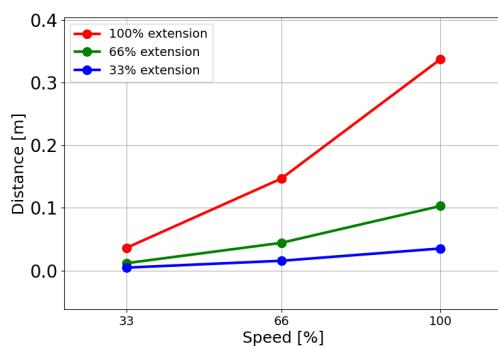
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufweg in Meter für 66 % von 7,5 kg

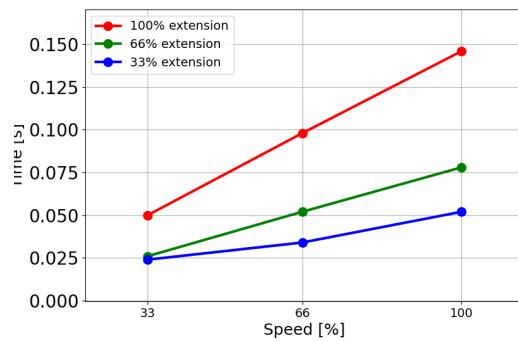


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg

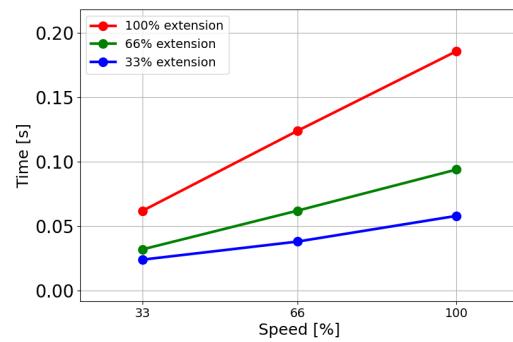


Gelenk 0 (FUSS)

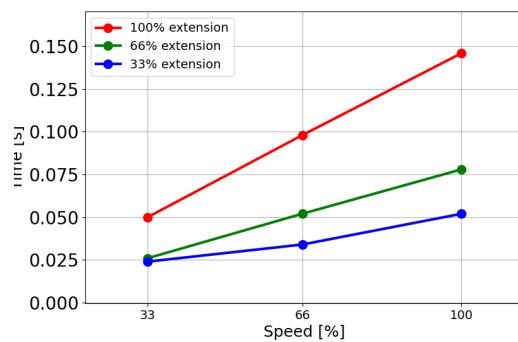
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 7,5 kg

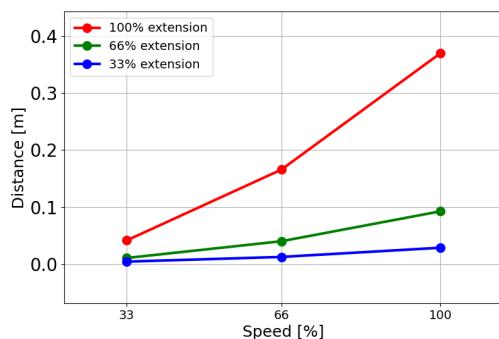


Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg

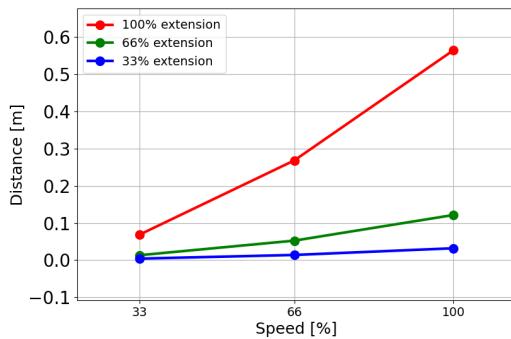


**Gelenk 1
(SCHULTER)**

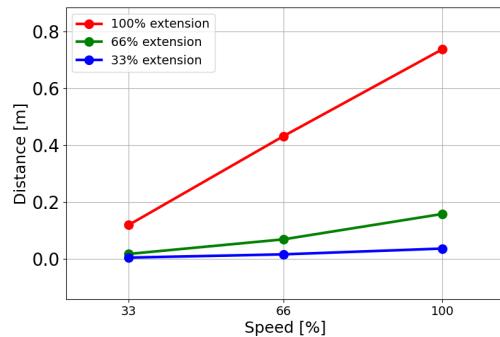
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 7,5 kg



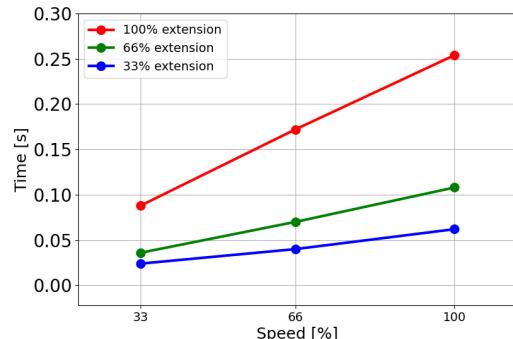
Nachlaufweg in Meter für 66 % von 7,5 kg



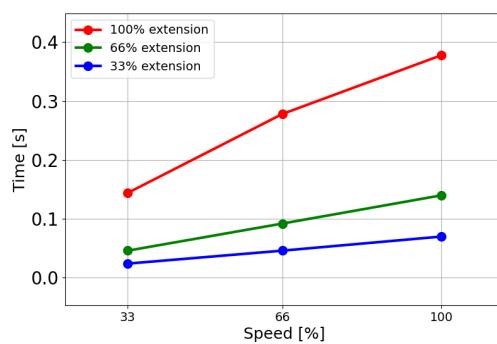
Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg

**Gelenk 1
(SCHULTER)**

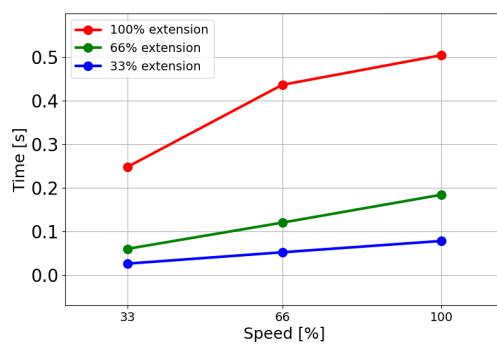
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 7,5 kg

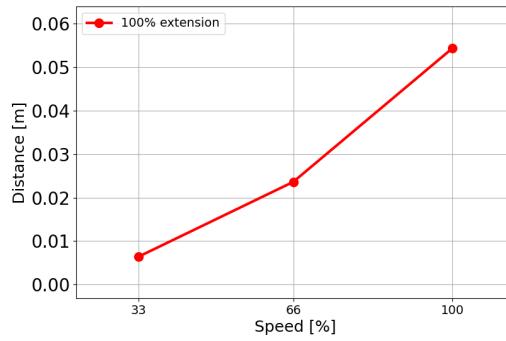


Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg

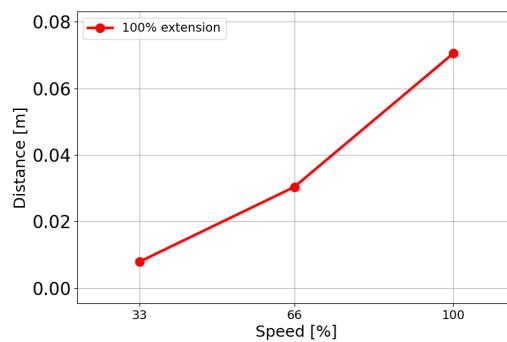


Gelenk 2 (ELLBOGEN)

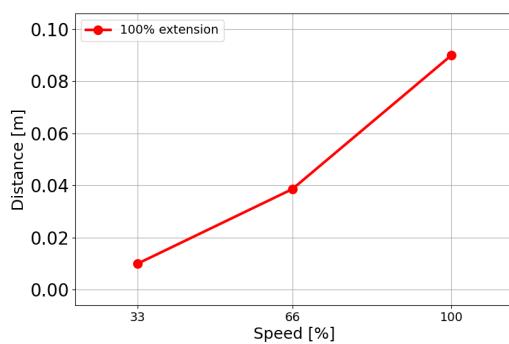
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufweg in Meter für 33 % von 7,5 kg

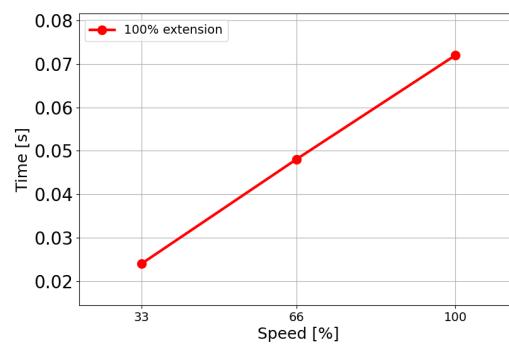


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg

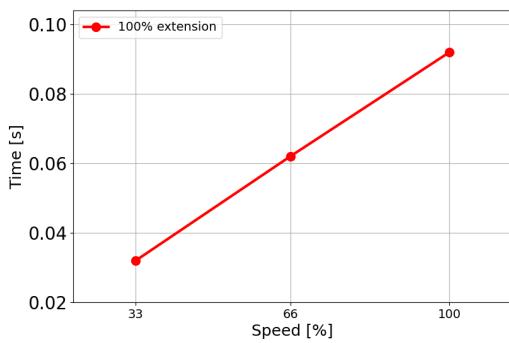


Gelenk 2 (ELLBOGEN)

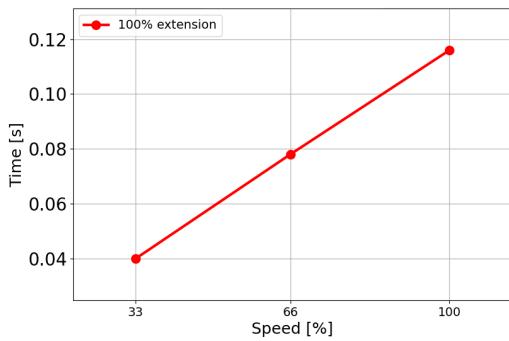
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 7,5 kg



Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 7,5 kg



17. Einbauerklärung (Original)



UNIVERSAL ROBOTS

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

Manufacturer:	Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:																			
Universal Robots A/S Energivej 51 DK-5260 Odense S Denmark	David Brandt Technology Officer, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S																			
Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):																				
Product and Function:	Industrial robot multi-purpose multi-axis manipulator with control box & with or without 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): Below certifications & declaration include: Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP). Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload. NOTE: Starting 2020 5 0 00000 and higher year ↓ e-Series 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e (10kg payload), 1 = UR12e, 2 = UR10e (12.5kg), 6 = UR16e Sequential numbering, restarting at 0 each year																			
Serial Number:	<i>This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See control box markings.</i>																			
Incorporation:	Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.																			
<p>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).</p>																				
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, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 2.2.1.1, 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. Reference the LVD and the harmonized standards used below. Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.																			
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU																				
III. EMC Directive 2014/30/EU																				
<p>Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:</p> <table border="0"> <tr> <td>(I) EN ISO 10218-1:2011 Certification by TÜV Rheinland</td> <td>(I) (II) EN 60204-1:2018 as applicable</td> <td>(II) EN 60664-1:2007</td> </tr> <tr> <td>(I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable</td> <td>(II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013</td> <td>(III) EN 61000-3-3: 2013</td> </tr> <tr> <td>(I) EN ISO 13849-1:2015 Certification by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes</td> <td>(I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017</td> <td>(III) EN 61000-6-1:2019 UR3e & UR5e ONLY</td> </tr> <tr> <td>(I) EN ISO 13849-2:2012</td> <td>(I) EN 60947-5-8:2020</td> <td>(III) EN 61000-6-2:2019</td> </tr> <tr> <td>(I) EN ISO 13850:2015</td> <td>(III) EN 61000-3-2:2019</td> <td>(III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 UR3e & UR5e ONLY</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>(III) EN 61000-6-4:2019</td> </tr> </table>			(I) EN ISO 10218-1:2011 Certification by TÜV Rheinland	(I) (II) EN 60204-1:2018 as applicable	(II) EN 60664-1:2007	(I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable	(II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013	(III) EN 61000-3-3: 2013	(I) EN ISO 13849-1:2015 Certification by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes	(I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017	(III) EN 61000-6-1:2019 UR3e & UR5e ONLY	(I) EN ISO 13849-2:2012	(I) EN 60947-5-8:2020	(III) EN 61000-6-2:2019	(I) EN ISO 13850:2015	(III) EN 61000-3-2:2019	(III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 UR3e & UR5e ONLY			(III) EN 61000-6-4:2019
(I) EN ISO 10218-1:2011 Certification by TÜV Rheinland	(I) (II) EN 60204-1:2018 as applicable	(II) EN 60664-1:2007																		
(I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable	(II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013	(III) EN 61000-3-3: 2013																		
(I) EN ISO 13849-1:2015 Certification by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes	(I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017	(III) EN 61000-6-1:2019 UR3e & UR5e ONLY																		
(I) EN ISO 13849-2:2012	(I) EN 60947-5-8:2020	(III) EN 61000-6-2:2019																		
(I) EN ISO 13850:2015	(III) EN 61000-3-2:2019	(III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 UR3e & UR5e ONLY																		
		(III) EN 61000-6-4:2019																		
<p>Reference to other technical standards and technical specifications used:</p> <table border="0"> <tr> <td>(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]</td> <td>(II) EN 60320-1:2021</td> <td>(II) EN 61784-3:2010 [SIL2]</td> </tr> <tr> <td>(I) ISO/TS 15066:2016 as applicable</td> <td>(III) EN 60068-2-27:2008</td> <td>(III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2]</td> </tr> <tr> <td>(III) EN 60068-2-1: 2007</td> <td>(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019</td> <td></td> </tr> <tr> <td>(III) EN 60068-2-2:2007</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>			(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	(II) EN 60320-1:2021	(II) EN 61784-3:2010 [SIL2]	(I) ISO/TS 15066:2016 as applicable	(III) EN 60068-2-27:2008	(III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2]	(III) EN 60068-2-1: 2007	(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019		(III) EN 60068-2-2:2007								
(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	(II) EN 60320-1:2021	(II) EN 61784-3:2010 [SIL2]																		
(I) ISO/TS 15066:2016 as applicable	(III) EN 60068-2-27:2008	(III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2]																		
(III) EN 60068-2-1: 2007	(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019																			
(III) EN 60068-2-2:2007																				
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 #DK015892 and ISO 45001 certificate #DK015891.																				

Odense Denmark, 20 December 2024

Roberta Nelson Shea, Global Technical Compliance Officer

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60Phone +45 8993 8989
Fax +45 3879 8989info@universal-robots.com
www.universal-robots.com

18. 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 Technology Officer, F&E Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Beschreibung und Identifizierung der unvollständigen Maschine(n)	
Produkt und Funktion:	Der mehrachsige Mehrzweck-Manipulator-Roboter mit Control-Box & mit oder ohne Teach-Pendant-Funktion wird von der vollständigen Maschine bestimmt (Roboteranwendung oder Roboterzelle mit Endeffektor, bestimmungsgemäßer Verwendung und Anwendungsprogramm).
Modell:	UR3e, UR5e, UR10e, UR16e (e-Series): Die unten aufgeführten Zertifizierungen und diese Erklärung beinhalten: <ul style="list-style-type: none"> • 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 Erklärung ist NICHT gültig, wenn der UR OEM-Controller verwendet wird.
Seriennummer:	Ab 20235000000 und höher Jahr e-Series 3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10 Nutzlast), 1=UR12e, 2=UR10e (12,5 kg), 6=UR16e Fortlaufende Nummerierung, die jedes Jahr wieder bei 0 anfängt
Einbindung:	Die Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e und UR16e) 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 aufgeführten Richtlinien erfüllen. Wenn diese unvollständige Maschine integriert ist und zu einer vollständigen Maschine wird, ist der Integrator dafür verantwortlich, festzustellen, ob die vollständige Maschine alle geltenden Richtlinien erfüllt, und die Konformitätserklärung abzugeben.	
I. Maschinenrichtlinie 2006/42/EG	Die folgenden wesentlichen Anforderungen sind erfüllt: 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 mit 3PE-TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 2.2.1.1, 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.
II. Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU III. EMV-Richtlinie 2014/30/EU	Siehe die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten. Siehe die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten.

Verweis auf die verwendeten harmonisierten Normen gemäß Artikel 7(2) der MD- und LV-Richtlinie und Artikel 6 der EMV-Richtlinie:		
(I) EN ISO 10218-1:2011 Zertifizierung durch TÜV Rheinland (I) EN ISO 13732-1:2008 sofern anwendbar (I) EN ISO 13849-1:2015 Zertifizierung durch TÜV Rheinland bis 2015; Ausgabe 2023 hat keine relevanten Änderungen	(I) EN ISO 13849-2:2012 (I) EN ISO 13850:2015 (I) (II) EN 60204-1:2018 soweit anwendbar (II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013 (I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005+A11:2013+A2:2017 (I) EN 60947-5-8:2020 (III) EN 61000-3-2:2019	(II) EN 60664-1:2007 (III) EN 61000-3-3:2013 (III) EN 61000-6-1:2019 NUR UR3e & UR5e (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 NUR UR3e & UR5e (III) EN 61000-6-4:2019
Verweis auf andere verwendete Technische Normen und Spezifikationen:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 soweit anwendbar (III) EN 60068-2-1: 2007	(III) EN 60068-2-2:2007 (II) EN 60320-1:2021 (III) EN 60068-2-27:2008	(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industriebereiche SIL 2]
Der Hersteller oder sein Bevollmächtigter übermittelt auf begründetes Verlangen der nationalen Behörden sachdienliche Informationen über die unvollständige Maschine. Genehmigung des vollständigen Qualitätssicherungssystems durch die zuständige Stelle Bureau Veritas: ISO 9001 Zertifikat #DK015892 und ISO 45001 Zertifikat #DK015891.		

19. Zertifizierungen

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

 <p>EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 www.tuv.com ID 0007000000</p>	<p>TÜV Rheinland</p>	<p>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.</p>
 <p>TÜV Rheinland®</p>	<p>TÜV Rheinland of North America</p>	<p>In Kanada schreibt der Canadian Electrical Code, CSA 22.1, Artikel 2-024 vor, dass Geräte von einer vom Standards Council of Canada zugelassenen Prüforganisation zertifiziert werden müssen.</p>
	<p>CHINA RoHS</p>	<p>Die e-Series-Roboter von Universal Robots erfüllen China-RoHS-Managementtechniken zur Begrenzung von Umweltverschmutzung durch elektronische Informationsprodukte.</p>
	<p>KCC Sicherheit</p>	<p>Universal Robots e-Series-Roboter wurden geprüft und entsprechen den Sicherheitsstandards des KCC-Zeichens.</p>
	<p>KC-Register</p>	<p>Universal Robots e-Series-Roboter wurden auf ihren Sicherheitsstandard für den Einsatz in einer Arbeitsumgebung evaluiert. Beim Einsatz in häuslichen Umgebungen besteht daher die Gefahr von Funkstörungen.</p>
	<p>Delta</p>	<p>Universal Robots e-Series-Roboter sind von DELTA leistungsgeprüft.</p>

**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.
---	----------	--

**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.

20. Zertifizierungen

TÜV
Rheinland



China
RoHS

Neu China RoHS ausstehend

 **TÜV**Rheinland®

KC-Sicherheit Neu KCCS Zertifikat ausstehend

KC-Register Neu KC Zertifikat ausstehend

Umgebung Neu Delta Zertifikat ausstehend (falls zutreffend)

Name der Software: PolyScope X

Softwareversion: 10.9

Dokumentversion: 20.11.134



744-691-00



744-691-00