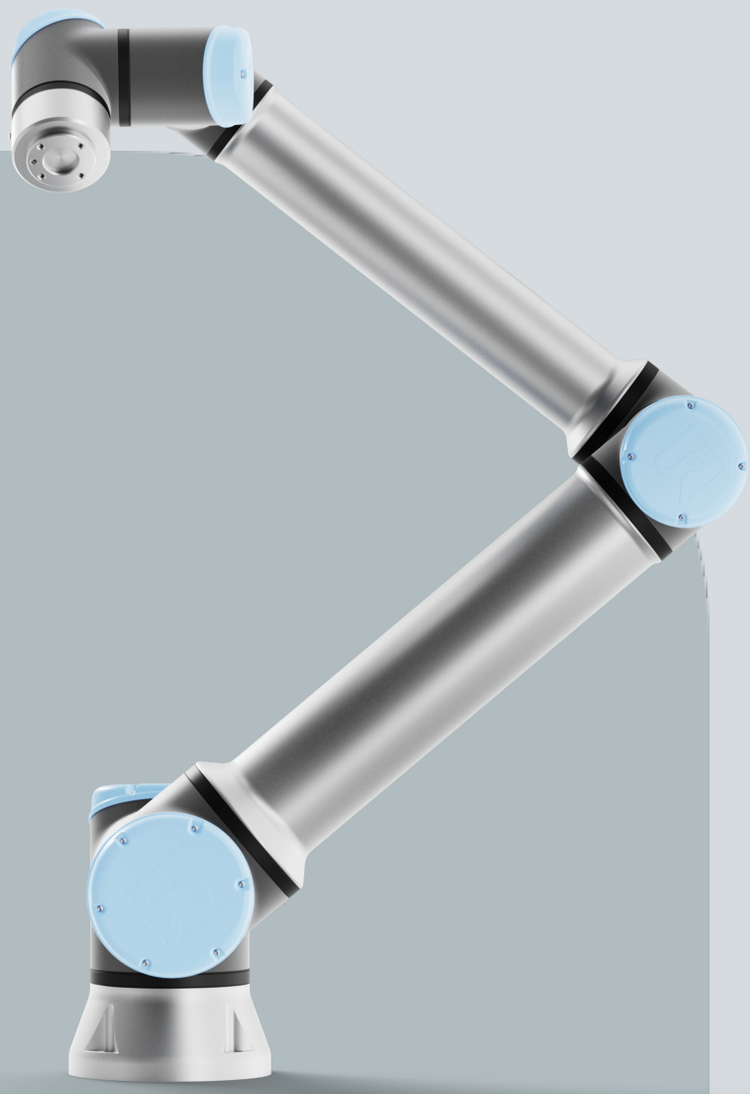
UNIVERSAL ROBOTS

Manuel utilisateur

UR12e PolyScope X



Traduction des instructions originales (fr)

PolyScope X

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Les informations figurant dans le présent document sont la propriété de Universal Robots A/S et ne peuvent être reproduites, totalement ou partiellement, sans l'autorisation écrite préalable de Universal Robots A/S. Les informations du présent document peuvent être modifiées sans préavis et ne doivent pas être interprétées comme un engagement de la part de Universal Robots A/S. Ce document est revu et révisé périodiquement.

Universal Robots A/S décline toute responsabilité d'erreurs ou d'omissions dans ce document.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S.

Le logo Universal Robots est une marque déposée de Universal Robots A/S.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

1. Préface

Introduction

Félicitations pour l'achat de votre nouveau robot Universal Robots, qui se compose du bras du robot (manipulateur), du boîtier de commande et du terminal de programmation.

Conçu à l'origine pour imiter l'amplitude de mouvement d'un bras humain, le bras du robot est composé de tubes en aluminium, articulés par six articulations, permettant une grande flexibilité dans votre installation d'automatisation.
PolyScope, l'interface de programmation brevetée d'Universal Robots, vous permet de créer, de charger et d'exécuter vos applications d'automatisation.

À propos de ce manuel

Ce manuel contient des informations de sécurité, des directives pour une utilisation en toute sécurité et des instructions pour monter le bras du robot, le boîtier de commande et le terminal de programmation. Vous pouvez également trouver des instructions sur la façon de commencer à installer et sur la façon de commencer à programmer le robot.

Lisez et respectez les utilisations prévues. Effectuez une évaluation des risques. Installez et utilisez le robot conformément aux spécifications électriques et mécaniques fournies dans ce manuel d'utilisation.

L'évaluation des risques nécessite une compréhension des dangers, des risques et des mesures de réduction des risques pour l'application du robot. L'intégration de robots peut nécessiter un niveau de base de formation mécanique et électrique.

Avertissement sur le contenu

Universal Robots A/S continue d'améliorer la fiabilité et les performances de ses produits et, à ce titre, se réserve le droit de mettre à niveau les produits et la documentation du produit, sans avertissement préalable. Universal Robots A/S prend toutes les précautions nécessaires pour s'assurer que le contenu du/des manuels utilisateur est précis et correct, mais décline toute responsabilité en cas d'erreur ou d'information manquante.

Ce manuel ne contient pas d'informations sur la garantie.

Manuels en ligne

Vous pouvez lire les manuels et les guides en ligne. Nous avons rassemblé un grand nombre de documents sur https://www.universal-robots.com/manuals

- Manuel du logiciel PolyScope avec descriptions et instructions pour le logiciel
- Le Manuel d'entretien avec des instructions pour le dépannage, l'entretien et la réparation
- Le Répertoire de scripts avec des scripts pour une programmation en profondeur

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

UR+

Le showroom en ligne UR+www.universal-robots.com/plus propose des produits de pointe pour personnaliser votre application robotique UR. Vous trouverez tout ce dont vous avez besoin en un seul endroit, des outils et accessoires aux logiciels.

Les produits UR+ se connectent et fonctionnent avec des robots UR pour assurer une configuration simple et une expérience utilisateur générale fluide. Tous les produits UR+ sont testés par UR.

Vous pouvez également accéder au programme partenaire UR+ via notre plateforme logicielle plus.universal-robots.com pour concevoir des produits plus conviviaux pour les robots UR.

Académie

Le site academy.universal-robots.com de l' UR Academy offre une variété de possibilités de formation.

myUR

Le portail myUR vous permet d'enregistrer tous vos robots, de suivre les dossiers de service et répond aux questions d'assistance générale.

Connectez-vous à myur.universal-robots.com pour accéder au portail.

Sur le portail myUR, vos dossiers sont traités soit par votre distributeur habituel, soit transmis aux équipes du service client d'Universal Robots.
Vous pouvez également vous abonner à la surveillance des robots et gérer des comptes d'utilisateurs supplémentaires dans votre entreprise.

Suite développeur

La suite développeur UR universal-robots.com/products/ur-developer-suite est une collection de tous les outils nécessaires pour construire une solution complète, y compris le développement d'URCaps, l'adaptation des effecteurs finaux et l'intégration du matériel.

Aide

Le site d'assistance www.universal-robots.com/support contient ce manuel dans d'autres langues

Forums UR

Le site des forums UR forum.universal-robots.com permet aux amateurs de robots de tous niveaux de se connecter à UR et entre eux, de poser des questions et d'échanger des informations. Bien que le Forum UR ait été créé par UR+ et que nos administrateurs soient des employés d'UR, la majorité du contenu est créé par vous, l'utilisateur du Forum UR.

Avis de données

En conformité avec le règlement (UE) 2854/2023 (« Loi sur les données »), un avis de données pour ce produit ainsi que des informations instructives sur la façon d'obtenir des données facilement disponibles peuvent être trouvés à l'emplacement suivant : https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Adresse Universal Robots A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense Denmark
Tél. : +45 89 93 89 89
Veuillez consulter le site Universal Robots officiel pour connaître les bureaux régionaux.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sommaire

1. Préface **6**

2. Responsabilité et utilisation prévue **15**

2.1. Limitation de responsabilité 15

2.2. Usage prévu 15

3. Votre robot **18**

3.1. Caractéristiques techniques UR12e 18

3.2. Contenu de la boîte 19

3.2.1. Bras du robot 20

3.2.2. Contrôleur 21

3.2.3. Terminal de programmation avec dispositif d'activation trois positions 23

3.2.4. Câbles du robot 28

4. Sécurité **29**

4.1. Général 29

4.2. Types de messages de sécurité 30

4.3. Avertissements et mises en garde d'ordre général 31

4.4. Intégration et responsabilité 33

5. Levage et manipulation **34**

5.1. Bras du robot 38

5.2. Boîtier de commande et terminal de programmation 38

6. Assemblage et montage **40**

6.1. Fixation du bras du robot 41

6.2. Dimensionnement du support 43

6.3. Description du montage 46

6.3.1. Montage du boîtier de commande 47

6.3.2. Dégagement du boîtier de commande 48

6.4. Espace de travail et espace opérationnel 49

6.4.1. Singularité 50

6.4.2. Installation fixe et mobile 51

6.5. Connexion au robot : câble de bride de base 52

6.6. Connexion au robot : câble de robot 53

6.7. Connexions secteur 54

7. Premier démarrage **56**

7.1. Mise sous tension du robot 57

7.2. Insertion du numéro de série 57

7.3. Vérification de l'installation 58

7.4. Démarrer le bras du robot 62

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.5. Test du support et de la charge utile à l'aide du fonctionnement libre ... 63
7.6. Mise hors tension du robot ... 64
7.7. Aperçu de PolyScope X ... 64
7.8. Onglet Application ... 68
7.9. Déplacer le robot à l'aide du Terminal de programmation 3PE ... 69
8. Installation ... 71
8.1. Avertissements et mises en garde électriques ... 71
8.2. Ports de connexion du boîtier de commande ... 73
8.3. Ethernet ... 75
8.4. Installation du Terminal de programmation 3PE ... 76
8.4.1. Installation du matériel ... 76
8.4.2. Installation des logiciels ... 78
8.5. E/S du contrôleur ... 79
8.5.1. Entrée et sortie numériques ... 81
8.5.2. Utilisation de l'onglet E/S filaires ... 83
8.5.3. Indicateur d'alimentation ... 84
8.6. E/S de sécurité ... 87
8.6.1. Signaux d'E/S de sécurité ... 91
8.6.2. Configuration E/S ... 96
8.6.3. Utilisation des E/S pour la sélection du mode ... 99
8.6.4. Dispositif d'activation trois positions ... 101
8.7. E/S numériques à usages multiples ... 103
8.7.1. Commande marche/arrêt à distance ... 105
8.8. E/S analogiques à usages multiples ... 107
8.9. Mode Distant dans la vue d'ensemble de la sécurité ... 108
9. Intégration de l'effecteur de fin ... 111
9.1. Charge utile maximale ... 111
9.2. Fixation de l'outil ... 113
9.3. E/S outil ... 115
9.3.1. Spécifications d'installation des E/S d'outils ... 117
9.3.2. Alimentation électrique de l'outil ... 118
9.3.3. Entrées numériques de l'outil ... 118
9.3.4. Sorties numériques de l'outil ... 120
9.3.5. Entrées analogiques d'outil ... 121
9.4. Définir la charge utile ... 122
9.4.1. Définition sécurisée de la charge utile active ... 124
10. Configuration de la sécurité ... 126
10.1. Fonctions et interfaces de sécurité ... 126
10.1.1. Fonctions de sécurité configurables ... 127

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.2. Réglages ... 129
10.2.1. Mot de passe ... 129
10.2.2. Accès Secure Shell (SSH) ... 132
10.2.3. Autorisations ... 133
10.2.4. Services ... 134
10.3. Déverrouiller les réglages de sécurité ... 134
10.4. Réglages du menu Sécurité ... 135
10.4.1. Limites du robot ... 135
10.4.2. Limites d'articulation ... 139
10.4.3. Restriction de la position de l'outil ... 140
10.4.4. Plans de sécurité ... 143
10.4.5. Plans d'E/S ... 147
10.4.6. Matériel ... 151
10.4.7. Dispositif trois positions ... 152
10.4.8. PROFIsafe ... 153
10.4.9. Sécurité à la maison ... 159
10.4.10. Direction de l'outil ... 166
11. Premier programme ... 170
12. Évaluation des menaces de cybersécurité ... 176
12.1. Cybersécurité générale ... 176
12.2. Exigences de cybersécurité ... 177
12.3. Consignes de renforcement de la cybersécurité ... 179
13. Réseaux de communication ... 180
13.1. MODBUS ... 181
13.2. Ethernet/IP ... 183
13.3. Profinet ... 186
13.4. UR Connect ... 191
14. Évaluation des risques ... 195
14.1. Risque de pincement ... 199
14.2. Heure d'arrêt et distance d'arrêt ... 200
14.3. Catégories d'arrêt ... 205
15. Événements d'urgence ... 206
15.1. Arrêt d'urgence ... 206
15.2. Mouvement sans entraînement ... 207
15.3. Mode opérationnel ... 208
16. Mise en service ... 211
17. Transport ... 212
17.1. Transport sans emballage ... 213
17.2. Stockage du terminal de programmation ... 214

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

17.3. Stockage à long terme 214
18. Maintenance et réparation 215
18.1. Test des performances d'arrêt 216
18.2. Nettoyage et inspection du bras du robot 216
18.3. Nettoyage du TP et du boîtier de commande 220
18.4. Installation des logiciels 222
19. Élimination et environnement 223
20. Déclarations et certifications 225
20.1. Déclaration d'incorporation (originale) 226
20.2. Déclarations et certificats 228
20.3. Certifications UR12e 230
20.4. Certificats UR12e 232
21. Tableau des fonctions de sécurité 236

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

2. Responsabilité et utilisation prévue

2.1. Limitation de responsabilité

Description

Toute information fournie dans ce manuel ne doit pas être interprétée comme une garantie par UR que le robot industriel ne causera pas de blessures ou de dommages, même si le robot industriel se conforme à toutes les instructions de sécurité et informations d'utilisation.

2.2. Usage prévu

Description

AVIS

Universal Robots n'assume aucune responsabilité pour les utilisations non approuvées de ses robots ou pour les utilisations pour lesquelles ses robots ne sont pas prévus et Universal Robots ne fournira aucune assistance pour les utilisations non prévues.

LIRE LE MANUEL

Le fait de ne pas utiliser le robot conformément à l'utilisation prévue peut entraîner des situations dangereuses.

- Lisez et suivez les recommandations pour l'utilisation prévue et les spécifications fournies dans le manuel utilisateur.

Les robots Universal Robots sont destinés à un usage industriel pour manipuler des outils/effecteurs terminaux et dispositifs, ou à traiter ou transférer des composants ou des produits.

Tous les robots UR sont équipés de fonctions de sécurité spécialement conçues pour permettre des applications collaboratives, où l'application robotique fonctionne avec un humain. Les réglages de la fonction de sécurité doivent être définis sur les valeurs appropriées telles que déterminées par l'évaluation des risques de l'application du robot.

Le robot et le boîtier de commande sont destinés à un usage intérieur où, normalement, seule une pollution non-conductrice se produit, c'est-à-dire des environnements de degré de pollution 2.

Les applications collaboratives sont uniquement destinées aux applications non dangereuses où l'ensemble de l'application, y compris l'outil/effecteur terminal, la pièce à travailler, les obstacles et les autres machines, est à faible risque selon l'évaluation des risques de l'application spécifique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

L'utilisation de robots UR ou de produits UR en dehors des utilisations prévues peut entraîner des blessures, la mort et/ou des dégâts matériels. N'utilisez pas le robot ou les produits UR pour l'une des utilisations ou applications non prévues ci-dessous :

- Usage médical, c'est-à-dire les utilisations liées à une maladie, à une blessure ou à un handicap chez l'homme, y compris aux fins suivantes :
  - Rééducation
  - Évaluation
  - Compensation ou allègement
  - Diagnostic
  - Traitement
  - Chirurgie
  - Santé
  - Prothèses et autres aides pour les personnes handicapées physiques
  - Toute utilisation à proximité de patients
- Manipulation, soulèvement ou transport de personnes
- Toute application nécessitant le respect de normes spécifiques d'hygiène et/ou d'assainissement, telles que la proximité ou le contact direct avec des aliments, boissons, produits pharmaceutiques et/ou cosmétiques.
  - La graisse du joint UR fuit et peut également être libérée sous forme de vapeur dans l'air.
  - La graisse du joint UR n'est pas de « qualité alimentaire ».
  - Les robots UR ne répondent à aucune norme alimentaire, de la National Sanitization Foundation (NSF), de la Food and Drug Administration (FDA) ou de conception hygiénique.

  Les normes d'hygiène, par exemple ISO 14159 et EN 1672-2, exigent qu'une évaluation des risques d'hygiène soit effectuée.
- Toute utilisation, ou toute application, s'écartant de l'utilisation prévue, des spécifications et des certifications des robots UR ou des produits UR.
- Une mauvaise utilisation est interdite car elle pourrait être la mort, des blessures corporelles et/ou des dégâts matériels

UNIVERSAL ROBOTS DÉCLINE EXPRESSÉMENT TOUTE GARANTIE EXPRESSE OU IMPLICITE DE CONFORMITÉ POUR TOUTE UTILISATION PARTICULIÈRE.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

Le fait de ne pas tenir compte des risques supplémentaires dus à la portée, aux charges utiles, aux couples de fonctionnement et aux vitesses associés à l'application du robot peut entraîner des blessures ou la mort.

- Votre évaluation des risques de l'application doit inclure les risques associés à la portée, au mouvement, à la charge utile et à la vitesse du robot, de l'effecteur final et de la pièce de l'application.

ATTENTION

N'altérez pas ou ne modifiez pas les capuchons des robots e-Series. Une modification peut créer des dangers imprévus. Tout démontage et remontage autorisé doit être effectué dans un centre de service UR, ou peuvent être effectués conformément à la dernière version de tous les manuels d'entretien pertinents par des personnes qualifiées.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

3. Votre robot

Description Cette section présente une vue d'ensemble des composants du système robotique, notamment le matériel, les accessoires de connexion et les interfaces nécessaires à l'installation, au fonctionnement et à l'interaction avec l'utilisateur.

3.1. Caractéristiques techniques UR12e

Spécifications générales

Charge utile maximale	12,5 kg / 27,6 lb
Portée	1 300 mm / 51,2 in
Degrés de liberté	6 joints rotatifs
Programmation	GUI PolyScope 5 sur écran tactile 12" ou GUI PolyScope X sur écran tactile 12"
Consommation électrique (moyenne)	615 W Environ 350 W en utilisant un programme type
Plage de température ambiante	0-50 °C. À des températures ambiantes supérieures à 35 °C, le robot peut fonctionner à une vitesse et des performances réduites.
Fonctions de sécurité	23 fonctions de sécurité configurables. PLd Catégorie 3 selon : EN ISO 13849-1.

Performance

Précision du capteur du couple de force	5,5 N

Mouvement

Vitesse	Articulations de la base et des épaules : 120 °/s max. Toutes les articulations : 180 °/s max. Vitesse maximale du RTO : Environ 4 m/s / Environ 157,5 in/s.
Répétabilité de la posture	± 0,05 mm / ± 0,0019 in (1,9 mils) selon ISO 9283
Gammes de joints	± 360 ° pour toutes les articulations

Fonctions

Classification IP	IP54
Bruit	Bras du robot : moins de 60 dB(A) Boîtier de commande : moins de 50 dB(A)
Ports E/S de l'outil	2 entrées numériques, 2 sorties numériques, 2 entrées analogiques
Tension et alimentation d'E/S d'outil	2 A (Double broche) 1 A (Broche unique) & 12 V/24 V

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Physique

Empreinte	Ø190 mm / 7,5 in
Matériaux	Aluminium, plastique PC/ASA
Poids du bras du robot	33,3 kg / 73,5 lb

Contrôleur

Alimentation électrique du Boîtier de commande	100-240 VAC, 47-440 Hz
Taille du boîtier de commande (L × H × P)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 po × 17,6 po × 10 po
Ports E/S du boîtier de commande	16 entrées numériques, 16 sorties numériques, 2 entrées analogiques, 2 sorties analogiques
E/S de l'alimentation électrique du Boîtier de commande	24 V 2 A dans le boîtier de commande
Fréquence de mise à jour du système	500 Hz
Courant nominal de court-circuit (SCCR)	200 A
Communication	Adaptateur RTO MODBUS & Ethernet/IP, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Communication de l'outil	RS-485

Câble de robot

Câble TP : Terminal de programmation vers Boîtier de commande	4,5 m / 177 po
Câble du robot : bras du robot au boîtier de commande (options)	Standard (PVC) 1 m/39 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 2 m/78,7 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 3 m/118 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 6 m/236 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 12 m/472,4 in x 12,1 mm. Haute flexion (PUR) 6 m/236 in x 13,4 mm. Haute flexion (PUR) 12 m/472,4 in x 13,4 mm. Haute flexion (PUR) 6 m/236 in x 14,6 mm. Haute flexion (PUR) 12 m/472,4 in x 14,6 mm.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

3.2. Contenu de la boîte

Description Cette section présente le contenu de l'emballage du produit.

Ce qu'il y a dans la boîte

- Bras du robot.
- Boîtier de commande CB5.
- Terminal de programmation ou Terminal de programmation 3PE .
- Support de fixation pour le boîtier de commande.
- Support de montage pour le terminal de programmation.
- Clé permettant d'ouvrir le boîtier de commande.
- Câble pour connecter le bras du robot au boîtier de commande (plusieurs options disponibles en fonction de la taille du robot).
- Câble secteur ou câble d'alimentation compatible avec votre région.
- Élingue ronde ou élingue de levage (selon la taille du robot).
- Adaptateur de câble d'outil (selon la version du robot).
- Cette documentation.

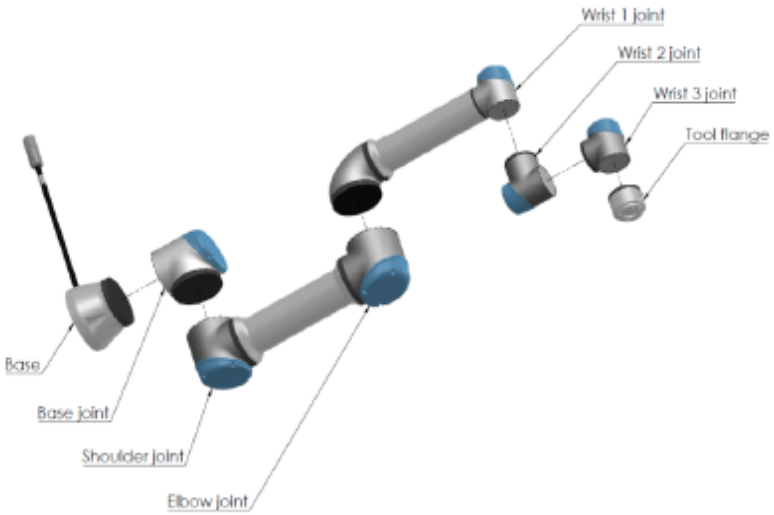
3.2.1. Bras du robot

À propos du bras du robot

Les articulations, la base et la bride d'outil sont les principaux composants du bras du robot. Le contrôleur coordonne le mouvement des articulations pour déplacer le bras du robot.

La fixation d'un effecteur final (outil) à la bride d'outil à l'extrémité du bras du robot permet au robot de manipuler une pièce de travail. Certains outils ont un but au-delà de la manipulation d'une pièce, par exemple, l'inspection pour CQ , l'application d'adhésif et le soudage.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.



Les principaux composants du bras du robot.

- **Base** : où le bras du robot est monté.
- **Épaule** et **coude** : effectuer de grands mouvements.
- **Poignet 1** et **Poignet 2** : effectuer des mouvements plus fins.
- **Poignet 3** : où l'outil est attaché à la bride d'outil.

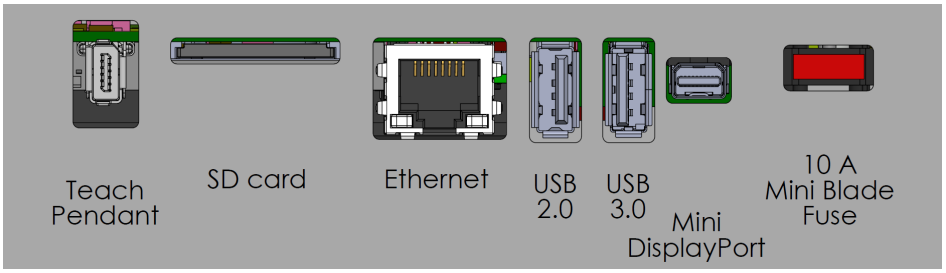
Le robot est une machine partiellement assemblée ; et une déclaration d'incorporation est fournie à ce titre. Une évaluation des risques est requise pour chaque application de robot.

3.2.2. Contrôleur

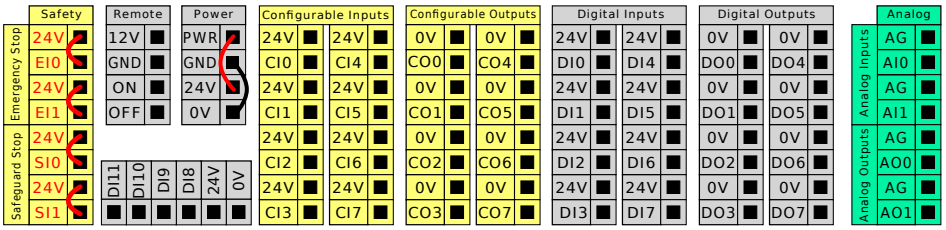
À propos du boîtier de commande

Le boîtier de commande abrite les ports de connexion et les entrées et sorties (E/S) du contrôleur utilisés dans les programmes et les installations de bras de robot. Les ports de connexion sont utilisés pour les connexions externes. Les E/S sont des groupes d'interfaces électriques utilisées pour la communication et la configuration.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.



Ports de connexion externes.



Groupes d'entrées et de sorties (E/S).

Pour des descriptions détaillées des ports de connexion du boîtier de commande et des E/S du contrôleur, voir Installation.

Utilisation de la carte SD

Le logement pour carte SD est équipé d'un mécanisme de-verrouillage par pression-.

ATTENTION

Veillez à toujours mettre le boîtier de commande hors tension avant de retirer la carte SD. Le non-respect de cette consigne entraînera une corruption des données.

AVIS

Veillez à toujours retirer complètement la carte SD avant de la réinsérer. Un retrait partiel empêchera le loquet de s'enclencher.

Insérer une carte SD

Voici comment insérer une carte SD :

1. Veillez à orienter la carte comme indiqué sur le boîtier de commande avant d'insérer la carte SD.
2. Insérez délicatement la carte SD dans le logement jusqu'à ce que vous entendiez un clic.
3. La carte est désormais verrouillée et maintenue solidement en place.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Retirer la carte SD

Voici comment retirer la carte SD.

ATTENTION

Ne retirez pas la carte SD sans avoir préalablement appuyé dessus pour déverrouiller le loquet. Retirer la carte sans utiliser le mécanisme de poussée peut entraîner une usure accrue du mécanisme de la fente.

1. Enfoncez la carte SD jusqu'à ce que vous sentiez un clic.
2. Relâchez la carte ; elle s'éjectera partiellement.
3. Retirez complètement la carte SD.

3.2.3. Terminal de programmation avec dispositif d'activation trois positions

Description

En fonction de la génération de robots, votre terminal de programmation peut inclure un dispositif 3PE intégré. C'est ce qu'on appelle un terminal de programmation d'activation à 3 positions (TP 3PE).
Les robots à charge utile supérieure ne peuvent utiliser que le TP 3PE.

Si vous utilisez un TP 3PE, les boutons sont situés sur la face inférieure du terminal de programmation, comme illustré ci-dessous. Vous pouvez utiliser l'un ou l'autre bouton, selon votre préférence.

Si le terminal de programmation est déconnecté, vous devez connecter et configurer un périphérique 3PE externe. La fonctionnalité du terminal de programmation 3PE s'étend à l'interface PolyScope, où des fonctions supplémentaires sont disponibles dans l'en-tête.

AVIS

- Si vous avez acheté un robot UR15, UR20, UR30, UR8 Long ou UR18, un terminal de programmation sans le dispositif 3PE ne fonctionnera pas. Consultez le tableau de compatibilité entre le robot **et le 3PE TP** ci-dessous.
- L'utilisation d'un robot UR15, UR20, UR30, UR8 Long ou UR18 nécessite un dispositif d'activation externe ou un terminal de programmation 3PE lors de la programmation ou de l'enseignement, dans le cadre de l'application du robot. Voir ISO 10218-2.
- Le terminal de programmation 3PE n'est pas inclus avec l'achat de l'OEM Control Box, la fonctionnalité de dispositif d'activation n'est donc pas fournie.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

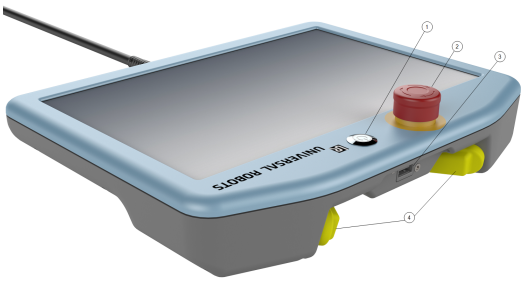
Tableau de compatibilité entre les robots et le TP 3PE

Tableau de compatibilité pour les générations de robots UR		
Génération de robots	**Terminal de programmation standard**	**Terminal de programmation 3PE**
e-Series	√	√
UR Series		√
Veuillez noter que les robots de la série UR ne sont pas compatibles avec le Terminal de programmation standard.		

Tableau de compatibilité pour chaque robot UR			
Modèle de robot*	**Terminal de programmation standard**	**Terminal de programmation 3PE**	**Pas de Terminal de programmation**
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
**Cela inclut à la fois le boîtier de commande standard et le boîtier de commande OEM.*			

Vue d'ensemble du TP

1. Bouton de mise sous tension
2. Bouton d'arrêt d'urgence
3. Port USB (fourni avec un cache-poussière)
4. Boutons 3PE



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Fonctionnement libre

Un symbole Fonctionnement libre du robot est situé sous chaque bouton 3PE, comme illustré ci-dessous.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Écran tactile

Description

L'**écran tactile du terminal de programmation** est optimisé pour une utilisation dans les environnements industriels. Contrairement à l'électronique grand public, la sensibilité de l'écran tactile du terminal de programmation est, de par sa conception, plus résistante aux facteurs environnementaux tels que :

- Les gouttelettes d'eau et/ou gouttelettes de liquide de refroidissement de machines
- Les émissions d'ondes radio
- D'autres bruits conduits provenant de l'environnement d'exploitation

Utilisation de l'écran tactile

La sensibilité tactile est conçue pour éviter les fausses sélections sur PolyScope X et pour empêcher tout mouvement inattendu du robot.
Pour un résultat optimal, utilisez le bout de votre doigt pour faire une sélection sur l'écran. Dans ce manuel, cela s'appelle **appuyer**.
Un stylet disponible dans le commerce peut être utilisé pour effectuer des sélections à l'écran si vous le souhaitez. La section précédente énumère et définit les icônes/onglets et les boutons de l'interface de PolyScope X.

Fonctions des boutons du Terminal de programmation 3PE

Description

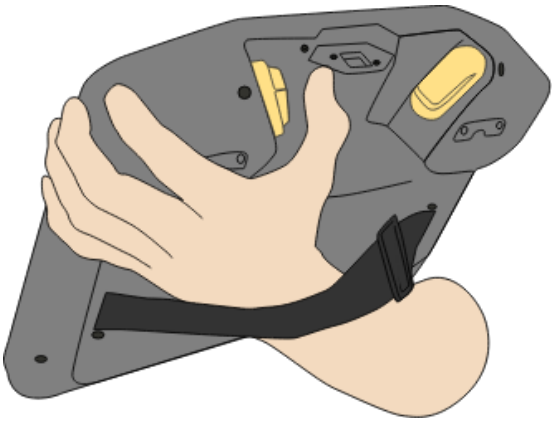
AVIS

Les boutons 3PE ne sont actifs qu'en mode manuel. En mode automatique, le mouvement du robot ne nécessite pas l'action d'un bouton 3PE.

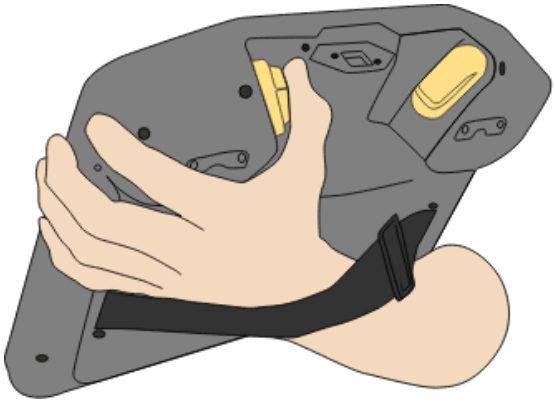
Le tableau ci-dessous décrit les fonctions des boutons 3PE.

Position		Description	Action
1	Relâchement	Il n'y a pas de pression sur le bouton 3PE. Non pressé.	Le mouvement du robot est arrêté en mode manuel. L'alimentation n'est pas retirée du bras du robot et les freins restent relâchés.
2	Pression légère (saisir légèrement)	Il y a une pression sur le bouton 3PE. Il est pressé jusqu'au point intermédiaire.	Autorise l'exécution de votre programme lorsque le robot est en mode manuel.
3	Pression ferme (serrer fort)	Il y a une pression forte sur le bouton 3PE. Il est enfoncé jusqu'au fond.	Le mouvement du robot est arrêté en mode manuel. Le robot est en Arrêt 3PE.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.



Relâchement du bouton



Appui sur le bouton

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

3.2.4. Câbles du robot

Description Cette section répertorie les câbles pour robots de la série e-et met en garde contre le choix inapproprié de câbles et l'utilisation de câbles incompatibles.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4. Sécurité

Description Lisez les informations de sécurité ici pour comprendre les consignes de sécurité clés, les messages de sécurité importants et vos responsabilités lorsque vous travaillez avec le robot.
La conception et l'installation du système ne sont pas couvertes ici.

4.1. Général

Description Lisez les informations générales de sécurité et les instructions et directives relatives à l'évaluation des risques et à l'utilisation prévue. Les sections suivantes décrivent et définissent les fonctions de sécurité particulièrement pertinentes pour les applications collaboratives.

ATTENTION
Une évaluation des risques d'application doit être effectuée pour la sécurité du personnel et des équipements.

Lisez et comprenez les données techniques spécifiques pertinentes pour le montage et l'installation afin de comprendre l'intégration des robots UR avant que le robot ne soit mis sous tension pour la première fois.

Il est essentiel d'observer et de suivre toutes les instructions de montage dans les sections suivantes de ce manuel.

AVIS
Universal Robots décline toute responsabilité si le robot (boîtier de commande du bras avec ou sans terminal de programmation) est endommagé, changé ou modifié de quelque manière que ce soit. Universal Robots ne peut être tenu responsable de tout dommage causé au robot ou à tout autre équipement en raison d'erreurs de programmation, d'un accès non autorisé au robot UR et à son contenu ou d'un dysfonctionnement du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4.2. Types de messages de sécurité

Description Les messages de sécurité sont utilisés pour mettre l'accent sur des informations importantes. Lisez tous les messages pour aider à assurer la sécurité et prévenir les blessures aux personnes et les dégâts au produit.

ATTENTION

Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Indique une situation électrique dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION : SURFACE CHAUDE

Indique une surface chaude dangereuse où des blessures peuvent résulter d'un contact et d'une proximité sans contact.

ATTENTION

Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner des blessures.

TERRE

Indique la mise à la terre.

TERRE DE SÉCURITÉ

Indique une mise à la terre de protection.

AVIS

Indique le risque d'endommagement de l'équipement et/ou des informations à noter.

LIRE LE MANUEL

Indique des informations plus détaillées qui doivent être consultées dans le manuel.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4.3. Avertissements et mises en garde d'ordre général

Description Les messages d'avertissement suivants peuvent être répétés, expliqués ou détaillés dans les sections suivantes.

ATTENTION

Le non-respect des pratiques de sécurité générales, énumérées ci-dessous, peut entraîner des blessures ou la mort.

- Vérifier que le bras du robot et l'outil/effecteur terminal soient correctement et solidement boulonnés en place.
- Vérifier que l'application du robot dispose de suffisamment d'espace pour fonctionner librement.
- Vérifiez que le personnel est protégé pendant la durée de vie de l'application du robot, y compris le transport, l'installation, la mise en service, la programmation/l'enseignement, l'exploitation et l'utilisation, le démontage et l'élimination.
- Vérifier que les paramètres de configuration de sécurité du robot sont définis pour protéger le personnel, y compris ceux qui peuvent être à portée de l'application du robot.
- Évitez d'utiliser le robot s'il est endommagé.
- Évitez de porter des vêtements amples ou des bijoux lorsque vous travaillez avec le robot. Attachez les cheveux longs.
- Évitez de placer des doigts derrière le couvercle interne du Boîtier de commande.
- Informer les utilisateurs de toute situation dangereuse et de la protection fournie, expliquer les limites de la protection et les risques résiduels.
- Informez les utilisateurs de l'emplacement du ou des boutons d'arrêt d'urgence et comment activer l'arrêt d'urgence en cas d'urgence ou de situation anormale.
- Avertissez les gens de rester hors de portée du robot, y compris lorsque l'application du robot est sur le point de démarrer.
- Soyez conscient de l'orientation du robot pour comprendre la direction du mouvement lors de l'utilisation du Terminal de programmation.
- Respectez les exigences de la norme ISO 10218-2.

ATTENTION

La manipulation d'outils/d'effecteurs terminaux avec des arêtes vives et/ou des points de pincement peut entraîner des blessures.

- Assurez-vous que les outils/effecteurs terminaux n'ont pas d'arêtes vives ou de points de pincement.
- Des gants et/ou des lunettes de protection peuvent être nécessaires.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION : SURFACE CHAUDE

Le contact prolongé avec la chaleur générée par le bras du robot et le boîtier de commande pendant le fonctionnement peut entraîner une gêne entraînant des blessures.

- Ne pas manipuler ou toucher le robot pendant le fonctionnement ou juste après le fonctionnement.
- Vérifiez la température sur l'écran du journal avant de manipuler ou de toucher le robot.
- Laissez le robot refroidir en l'éteignant et en attendant une heure.

ATTENTION

Le fait de ne pas effectuer d'évaluation des risques avant l'intégration et le fonctionnement peut augmenter le risque de blessure.

- Effectuer une évaluation des risques et réduire les risques avant l'opération.
- Si cela est déterminé par l'évaluation des risques, n'entrez pas dans la plage du mouvement du robot ou ne touchez pas l'application du robot pendant le fonctionnement. Installez une protection.
- Lisez les informations sur l'évaluation des risques.

ATTENTION

L'utilisation du robot avec des machines externes non testées, ou dans une application non testée, peut augmenter le risque de blessures pour le personnel.

- Tester toutes les fonctions et le programme du robot séparément.
- Lisez les informations de mise en service.

AVIS

Des champs magnétiques très puissants peuvent endommager le robot.

- Ne pas exposer le robot à des champs magnétiques permanents.

LIRE LE MANUEL

Vérifier que tous les équipements mécaniques et électriques sont installés conformément aux spécifications et aux avertissements pertinents.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4.4. Intégration et responsabilité

Description

Les informations contenues dans ce manuel ne couvrent pas la conception, l'installation, l'intégration et l'exploitation d'une application robotique, ni tous les équipements périphériques pouvant influencer la sécurité de l'application robotique. L'application du robot doit être conçue et installée conformément aux exigences de sécurité établies dans les normes et réglementations pertinentes du pays où le robot est installé.

Il incombe aux personnes qui intègrent le robot UR de veiller à ce que les réglementations applicables dans le pays concerné soient respectées et à ce que tous les risques encourus dans l'application du robot soient correctement réduits. Cela inclut, sans toutefois s'y limiter :

- Effectuer une évaluation des risques pour l'ensemble du système du robot
- Interfacer d'autres machines et une protection supplémentaire si l'évaluation des risques l'exige
- Définir des réglages de sécurité corrects dans le logiciel
- S'assurer que les mesures de sécurité ne sont pas modifiées
- Valider que l'application du robot est conçue, installée et intégrée
- Spécifier un mode d'emploi
- Marquer l'installation du robot avec les symboles appropriés et les coordonnées de l'intégrateur
- Conserver toute la documentation, y compris l'évaluation des risques de l'application, ce manuel et la documentation pertinente supplémentaire.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

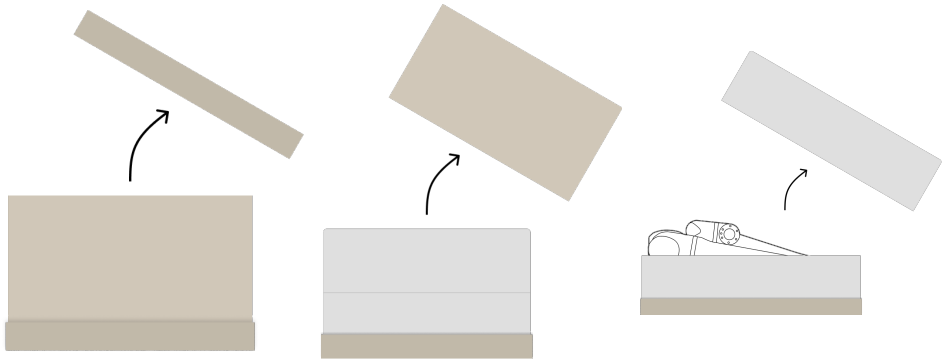
5. Levage et manipulation

Description

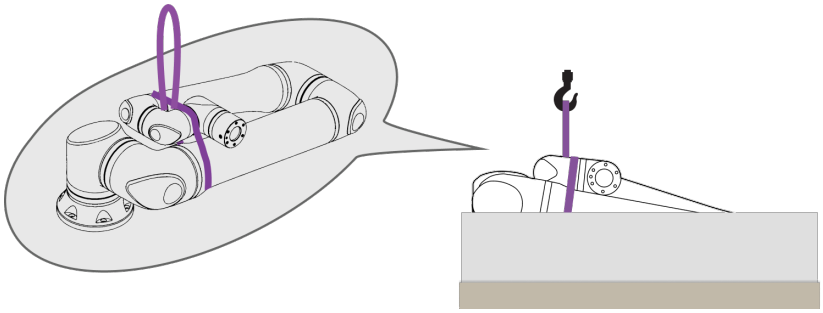
Les bras du robot sont de différentes tailles et poids, il est donc important d'utiliser les techniques de levage et de manipulation appropriées pour chaque modèle. Vous trouverez ici des informations sur la façon de soulever et de manipuler le robot en toute sécurité.

Levage et manipulation appropriés

1. Transportez le robot sur le site à l'aide d'un chariot élévateur.
2. Ouvrez la boîte comme illustré.

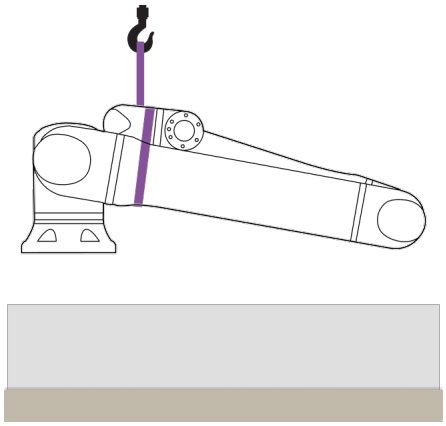


3. Attachez solidement le bras du robot avec l'élingue de levage.



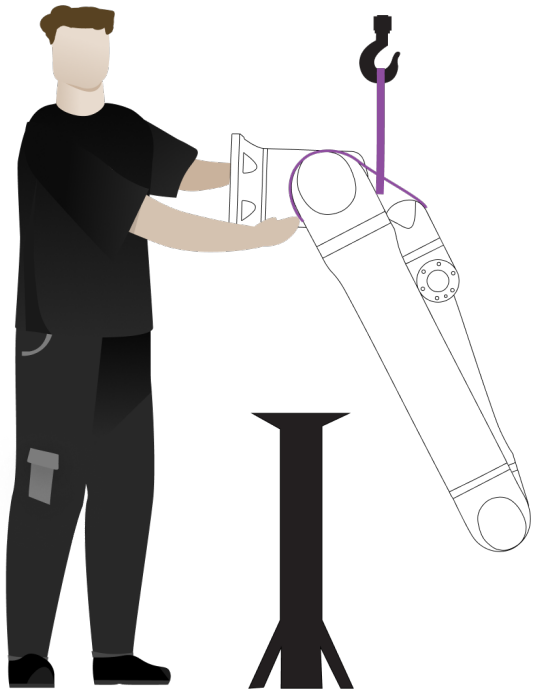
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4. Soulevez le bras du robot hors de la boîte à l'aide de la sangle et du crochet.



ATTENTION
Utilisez un équipement de levage lorsque vous soulevez un bras de robot plus lourd.

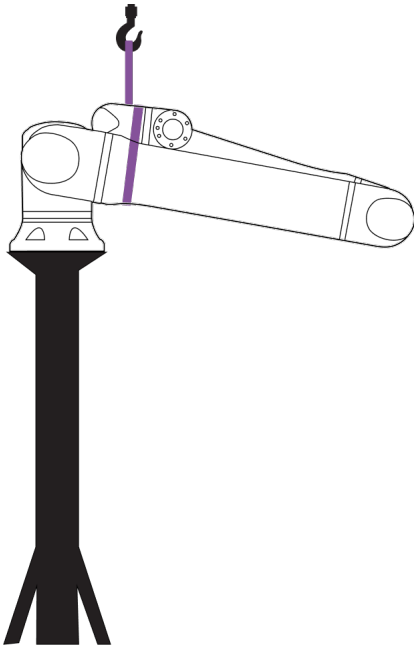
5. Pendant que le robot est soulevé, soutenez-le pour qu'il tourne et se suspende comme illustré.



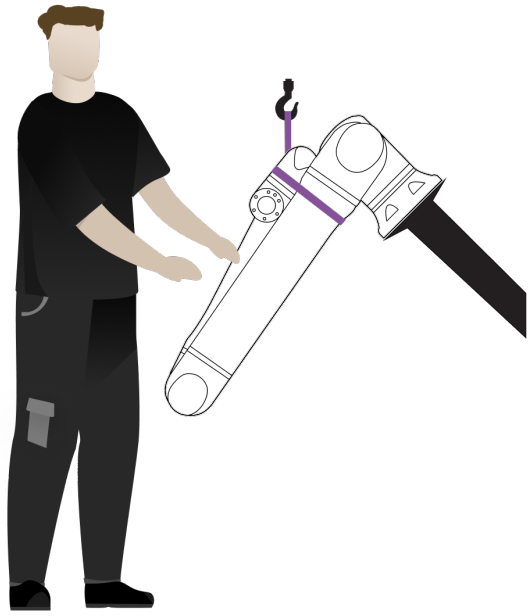
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Montage du bras du robot

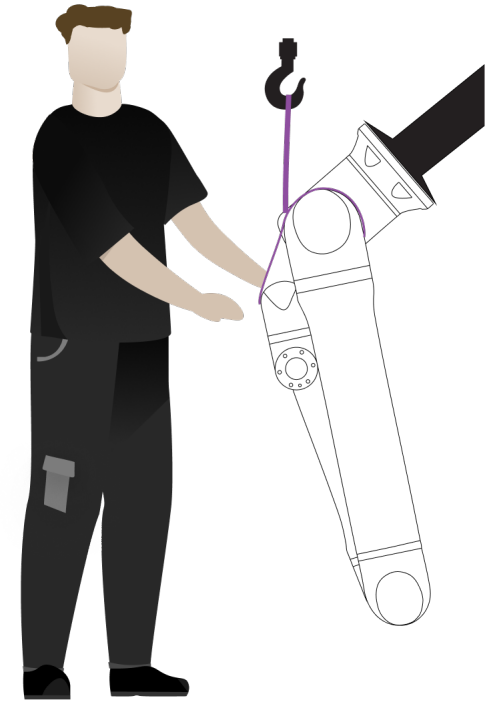
Le bras du robot peut être monté latéralement, à l'envers ou incliné (±45 °).



Montage sur le côté



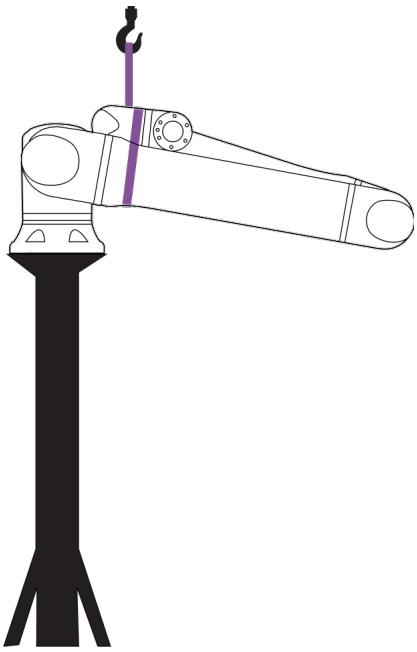
Montage angulaire (+/-45 °)



Montage à l'envers

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

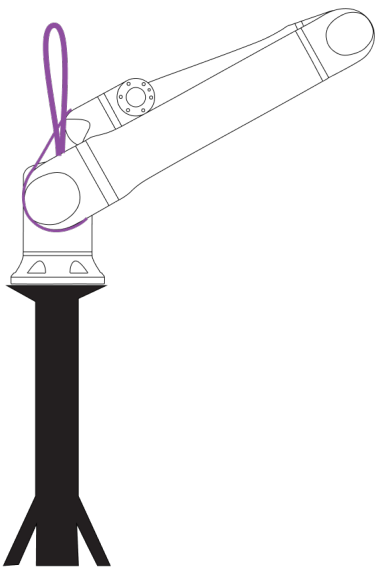
1. Montez le bras du robot. Serrez les vis et appliquez le couple comme spécifié dans le manuel utilisateur correspondant.



2. Retirez la sangle.
3. Mettez le robot sous tension et repositionnez l'articulation de l'épaule comme prévu.

> **AVIS**
> Pour un montage latéral, il n'est pas nécessaire de mettre le robot sous tension.

4. Remplacez la sangle.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

Le levage ou le déplacement de pièces lourdes peut causer des blessures.

- Un appareil/une aide au levage peut être nécessaire.
- Déballez le bras du robot dans l'espace de travail souhaité pour minimiser le levage et le déplacement de pièces lourdes.

ATTENTION

Un assemblage incorrect des composants et/ou du câblage peut entraîner des blessures.

- Des équipements de protection individuelle (chaussures, lunettes, gants) peuvent être nécessaires.

AVIS

Il peut y avoir des réglementations spécifiques pour le levage d'assemblages dans votre région.

- Respectez les réglementations et directives locales en matière de levage.

Pour des descriptions détaillées du montage, voir la section Assemblage.

5.1. Bras du robot

Description Le bras du robot, en fonction du poids, peut être transporté par une ou deux personnes à moins que l'élingue ne soit fournie. Si l'élingue est fournie, un équipement de levage et de transport est nécessaire.

5.2. Boîtier de commande et terminal de programmation

Description Le boîtier de commande et le terminal de programmation peuvent chacun être transportés par une personne.
Pendant l'utilisation, tous les câbles doivent être enroulés et maintenus pour éviter les risques de trébuchement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6. Assemblage et montage

Description Installez et mettez sous tension le bras du robot et le boîtier de commande pour commencer à utiliser PolyScope.

Assembler le robot Vous devez assembler le bras du robot, le boîtier de commande et le terminal de programmation pour continuer.

1. Déballez le bras du robot et le boîtier de commande.
2. Montez le bras du robot sur une surface robuste et exempte de vibrations.
3. Placez le boîtier de commande sur son pied.
4. Connectez le câble du robot au bras du robot et au boîtier de commande.
5. Insérez la carte SD dans le boîtier de commande.
6. Brancher le secteur ou le câble d'alimentation principal du boîtier de commande.

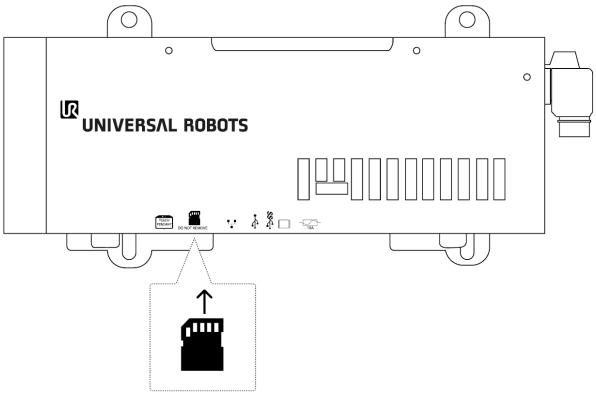
ATTENTION

Le fait de ne pas fixer le bras du robot à une surface solide peut entraîner des blessures causées par la chute du robot.

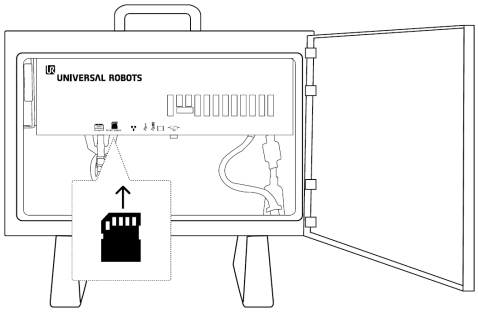
- Assurez-vous que le bras du robot est fixé à une surface solide.

Insérer une carte SD

Boîtier de commande OEM



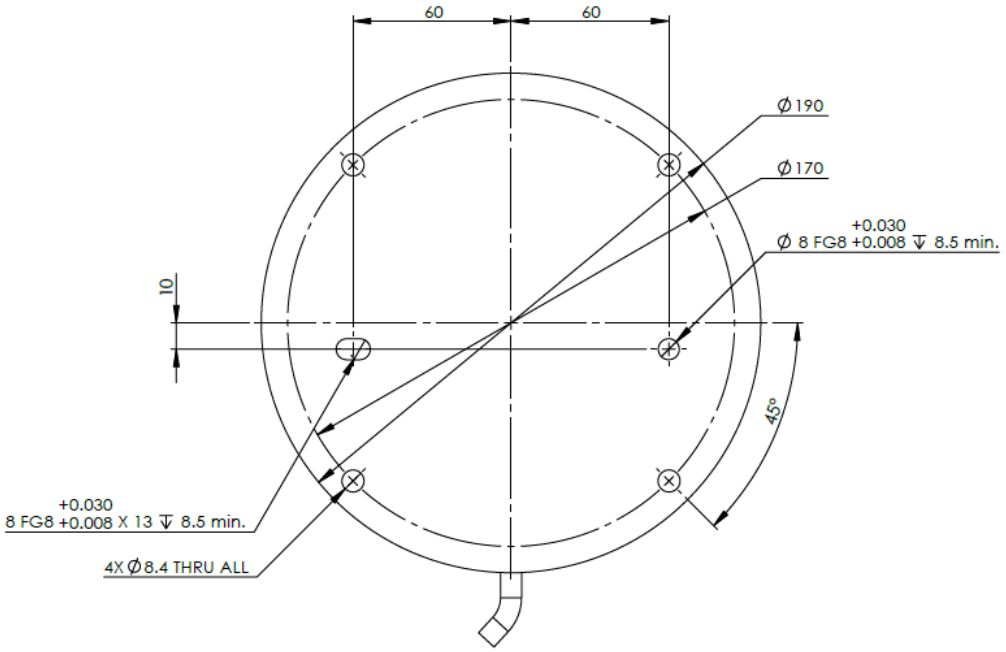
Contrôleur



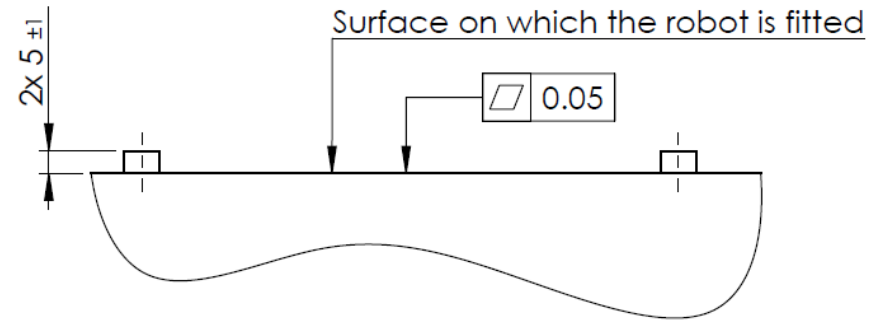
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.1. Fixation du bras du robot

Description



1.1: *Vue de dessous de la base du robot*



1.2: *Plaque de montage pour base de robot*

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour éteindre le bras robot

ATTENTION

Un démarrage et/ou un mouvement inattendu peut entraîner des blessures.

- Mettez le bras de robot hors tension afin d'éviter tout démarrage intempestif pendant le montage et le démontage.

1. Dans la partie gauche du pied de page, appuyez sur l'icône **Robot State** pour désactiver le bras de robot.

   La couleur de l'icône passe du vert au blanc.
2. Appuyez sur le bouton d'alimentation sur le terminal de programmation pour éteindre le boîtier de commande.
3. Si une **boîte de dialogue Arrêt** s'affiche, appuyez sur **Mettre hors tension**.

Vous pouvez désormais :

- Débrancher le câble secteur/d'alimentation de la prise murale.
- Patientez 30 secondes pour que le robot se décharge de toute énergie emmagasinée.

Pour fixer le bras du robot

1. Placez le bras du robot sur la surface sur laquelle il doit être monté. La surface doit être plane et propre.
2. Serrez les quatre boulons M8 de 8,8 à un couple de 20 Nm.
   (Les valeurs de couple ont été mises à jour SW 5.18. Une version imprimée antérieure affichera des valeurs différentes)
3. Si un remontage précis du robot est nécessaire, utilisez le trou de Ø 8 mm et la fente de Ø 8x13 mm avec les broches de positionnement ISO 2338 Ø 8 h6 correspondantes dans la plaque de montage.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

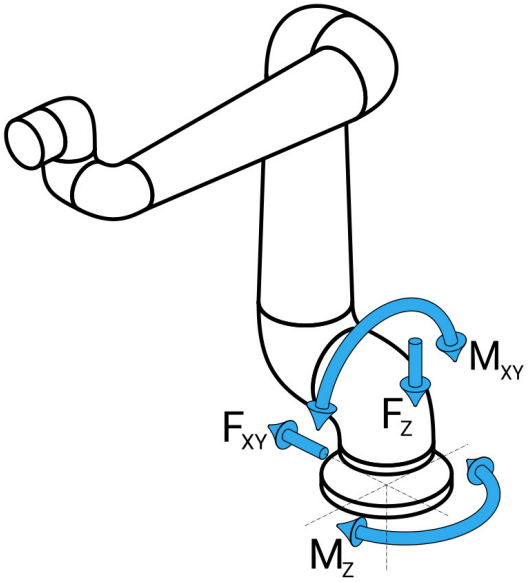
6.2. Dimensionnement du support

Description

La structure (socle) sur laquelle le bras du robot est monté est une partie cruciale de l'installation du robot. Le support doit être robuste et exempt de toute vibration provenant de sources externes.

Chaque articulation du robot produit un couple qui déplace et arrête le bras du robot. Pendant le fonctionnement normal ininterrompu et pendant le mouvement d'arrêt, les couples des articulations sont transférés au support du robot en tant que :

- Mz: Couple autour de l'axe z de la base.
- Fz: Force le long de l'axe z de base.
- Mxy: Couple de basculement dans n'importe quelle direction dans le plan de base xy.
- Fxy : Force dans n'importe quelle direction dans le plan xy de la base.



Force et couple au niveau de la définition de la bride de base.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Dimensionnement du support

L'ampleur des charges dépend du modèle de robot, du programme, et de plusieurs autres facteurs.
Le dimensionnement du support doit tenir compte des charges que le bras du robot génère pendant le fonctionnement normal ininterrompu et pendant le mouvement d'arrêt de catégorie 0, 1 et 2.

Pendant le mouvement d'arrêt, les articulations sont autorisées à dépasser le couple de fonctionnement nominal maximal. La charge pendant le mouvement d'arrêt est indépendante du type de catégorie d'arrêt.
Les valeurs indiquées dans les tableaux suivants sont les charges nominales maximales dans les mouvements les plus défavorables multipliées par un facteur de sécurité de 2,5. Les charges réelles ne dépasseront pas ces valeurs.

Modèle de robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR12e	990	1 700	1 460	1 160

Couple maximal des articulations pendant les arrêts de catégorie 0, 1 et 2.

Modèle de robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR12e	830	1 450	860	860

Couple maximal des articulations en fonctionnement normal.

Les charges normales de fonctionnement peuvent généralement être réduites en abaissant les limites d'accélération des articulations. Les charges de fonctionnement réelles dépendent de l'application et du programme du robot. Vous pouvez utiliser URSim pour évaluer les charges attendues dans votre application spécifique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Marges de sécurité

Vous avez la possibilité d'intégrer des marges de sécurité supplémentaires en tenant compte des considérations de conception suivantes :

- **Rigidité statique** : un support qui n'est pas suffisamment rigide fléchira pendant le mouvement du robot, ce qui empêchera le bras du robot d'atteindre le point de passage ou la trajectoire prévu. Le manque de rigidité statique peut également entraîner une mauvaise expérience d'enseignement en fonctionnement libre ou des arrêts de protection.
- **Rigidité dynamique**: si la fréquence propre du support correspond à la fréquence de mouvement du bras du robot, l'ensemble du système peut résonner, créant l'impression que le bras du robot vibre. Le manque de rigidité dynamique peut également entraîner des arrêts de protection. Le support doit avoir une fréquence de résonance minimale de 45 Hz.
- **Fatigue** : le support doit être dimensionné pour correspondre à la durée de vie prévue et aux cycles de charge du système complet.

ATTENTION

- Risques de basculement.
- Les charges opérationnelles du bras du robot peuvent entraîner le basculement de plateformes mobiles, telles que des tables ou des robots mobiles, ce qui peut entraîner des accidents.
- Priorisez la sécurité en mettant en œuvre des mesures adéquates pour empêcher le basculement des plateformes mobiles à tout moment.

ATTENTION

- Si le robot est monté sur un axe externe, les accélérations de cet axe ne doivent pas être trop élevées.

  Vous pouvez laisser le logiciel du robot compenser l'accélération des axes externes en utilisant la commande de script : set_base_acceleration ( )
- Des accélérations fortes peuvent provoquer des arrêts de sécurité du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.3. Description du montage

Description

Bride d'outil	Utilise quatre trous filetés M6 permettant de fixer un outil à la bride d'outil. Les boulons M6 de classe de résistance 8,8 doivent être serrés à 8 Nm. Pour un repositionnement précis de l'outil, utilisez une broche dans le trou Ø6 fourni.
Contrôleur	Le boîtier de commande peut être accroché à un mur ou posé par terre.
Terminal de programmation	Le terminal de programmation peut être accroché sur un mur ou sur le boîtier de commande. Vérifiez que le câble ne présente pas de risque de trébuchement. Vous pouvez acheter des supports supplémentaires pour le montage du boîtier de commande et du terminal de programmation.

ATTENTION

Le montage et l'utilisation du robot dans des environnements dépassant l'indice de protection IP recommandé peuvent entraîner des blessures.

- Montez le robot dans un environnement adapté à l'indice IP. Le robot ne doit pas être utilisé dans des environnements dépassant ceux correspondant aux indices IP du robot (IP54), du terminal de programmation (IP54) et du boîtier de commande (IP44)

ATTENTION

Un montage instable peut entraîner des blessures.

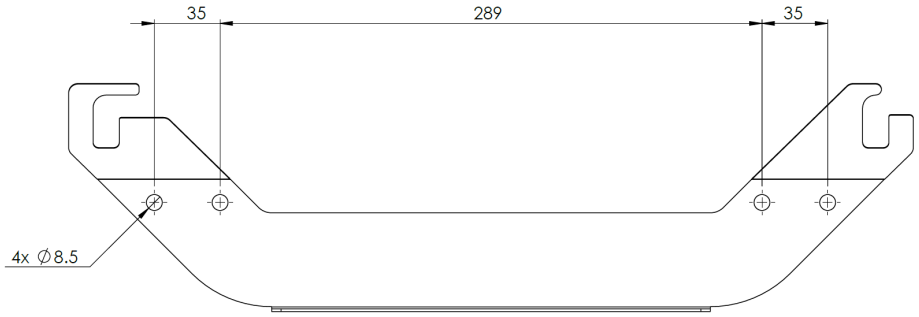
- Vérifiez toujours que les pièces du robot sont correctement et solidement montées et boulonnées.

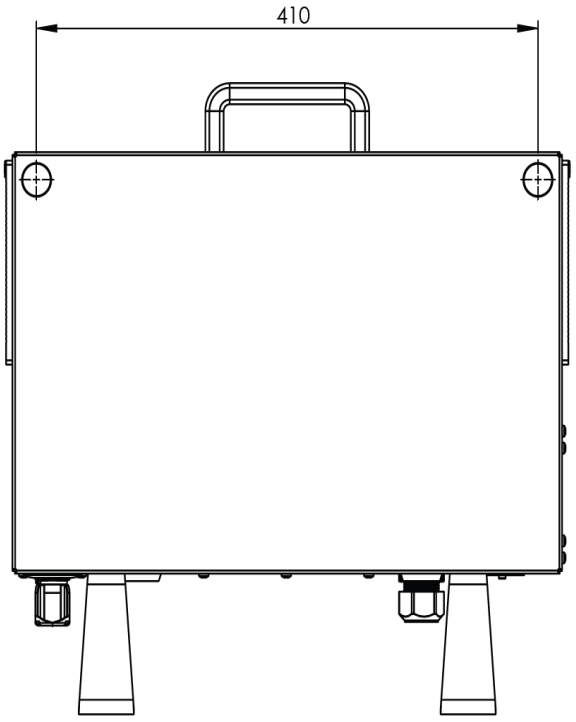
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.3.1. Montage du boîtier de commande

Pour monter un BC sur un mur

Utilisez le support, illustré ci-dessous, fourni avec le robot pour monter le boîtier de commande.
Montez le support sur un mur, puis accrochez le boîtier de commande sur le support via les chevilles de montage.

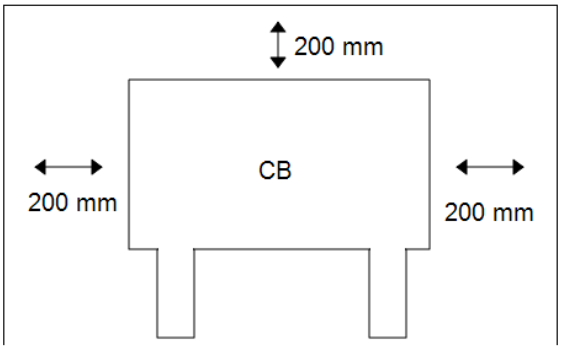




Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.3.2. Dégagement du boîtier de commande

Description Un flux d'air chaud dans le boîtier de commande peut entraîner un dysfonctionnement de l'équipement. Le dégagement recommandé du boîtier de commande est de 200 mm de chaque côté pour un flux d'air frais suffisant.



ATTENTION

Un boîtier de commande mouillé peut provoquer des blessures mortelles.

- Veiller à ce que le boîtier de commande et les câbles n'entrent pas en contact avec des liquides.
- Placez le boîtier de commande (IP44) dans un environnement adapté à la norme IP.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.4. Espace de travail et espace opérationnel

Description

L'espace de travail correspond à la portée du bras du robot entièrement déployé, horizontalement et verticalement. L'espace opérationnel est l'endroit où le robot est censé fonctionner.

AVIS

Le non-respect de l'espace de travail et de l'espace opérationnel du robot peut entraîner des dommages matériels.

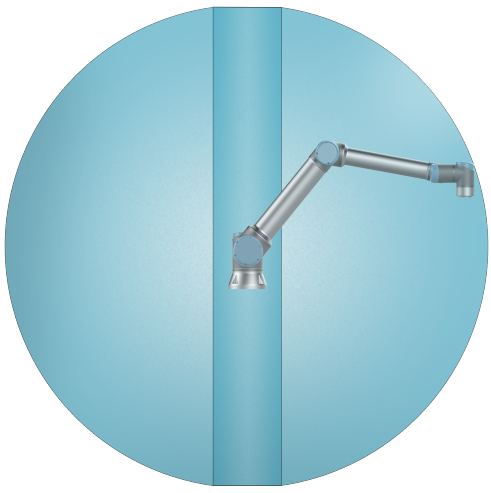
Il est important de tenir compte du volume cylindrique directement au-dessus et directement au-dessous de la base du robot lors du choix de l'emplacement de montage du robot. Le déplacement du robot à proximité du volume cylindrique doit être évité, car il provoque le déplacement rapide des articulations même si l'outil se déplace lentement. Cela peut entraîner un fonctionnement inefficace du robot et compliquer la réalisation d'une évaluation des risques.

AVIS

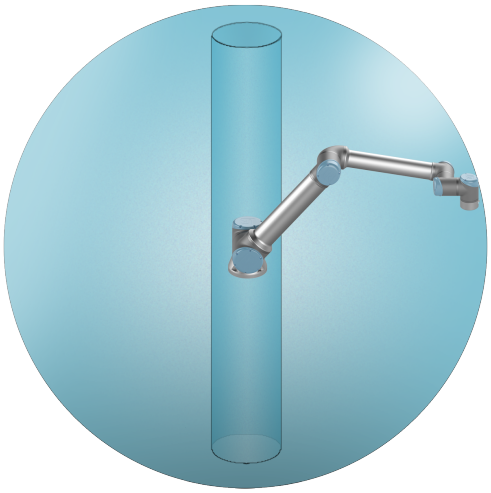
Le déplacement de l'outil à proximité du volume cylindrique peut entraîner un déplacement trop rapide des articulations, entraînant une perte de fonctionnalité et des dommages matériels.

- Ne déplacez pas l'outil à proximité du volume cylindrique, même lorsque l'outil se déplace lentement.

Le volume cylindrique est à la fois directement au-dessus et directement au-dessous de la base du robot. Le robot s'étend jusqu'à 1 300 mm à partir de l'articulation de base.



Avant



Incliné

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.4.1. Singularité

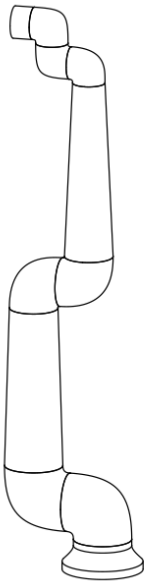
Description

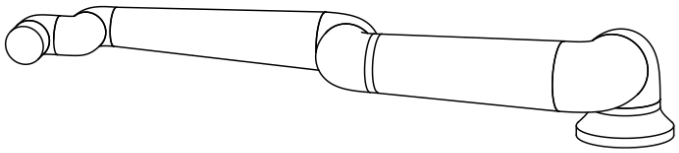
Une singularité est une pose qui limite le mouvement et la capacité à positionner le robot. Le bras du robot peut arrêter de se déplacer ou avoir des mouvements très soudains et rapides quand il s'approche d'une singularité ou la quitte. Lors du placement du robot dans l'espace de travail et de la définition de l'espace de fonctionnement, il est important de prendre en considération la position de singularité détaillée ci-dessous.

ATTENTION

Assurez-vous que le mouvement du robot à proximité d'une singularité ne crée aucun danger pour quiconque à portée du bras du robot, de l'effecteur de fin et de la pièce à usiner.

- Définissez des limites de sécurité pour la vitesse et l'accélération de l'articulation du coude.





Ce qui suit provoque une singularité dans le bras du robot :

- Limite d'espace de travail extérieur
- Limite d'espace de travail intérieur
- Alignement du poignet

Limite d'espace de travail extérieur

La singularité se produit, car le robot ne peut pas atteindre assez loin ou il atteint en dehors de la zone de travail maximale.

Pour éviter cela : disposez l'équipement autour du robot pour éviter qu'il n'atteigne en dehors de l'espace de travail recommandé.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Limite d'espace de travail intérieur

La singularité se produit, car les mouvements sont directement au-dessus ou directement en dessous de la base du robot. Cela rend de nombreuses positions/orientations inaccessibles.

Pour éviter cela : programmez la tâche du robot de manière à ce qu'il ne soit pas nécessaire de travailler dans ou à proximité du cylindre central. Vous pouvez également envisager de monter la base du robot sur une surface verticale pour faire pivoter le cylindre central d'une orientation verticale à horizontale, ce qui pourrait l'éloigner des zones critiques de la tâche.

Alignement du poignet

Cette singularité se produit, car que l'articulation du poignet 2 tourne dans le même plan que l'articulation de l'épaule, du coude et du poignet 1. Cela limite l'amplitude de mouvement du bras du robot, quel que soit l'espace de travail.

Pour éviter cela : disposez la tâche du robot de manière à ce qu'il ne soit pas nécessaire d'aligner les articulations des poignets du robot de cette manière. Vous pouvez également décaler la direction de l'outil, de sorte que l'outil puisse pointer horizontalement sans l'alignement problématique du poignet.

6.4.2. Installation fixe et mobile

Description

Que le bras du robot soit fixe (monté sur un support, un mur ou un sol) ou dans une installation mobile (axe linéaire, chariot poussoir ou base mobile du robot), il doit être installé en toute sécurité pour assurer la stabilité de tous les mouvements.

La conception du montage doit assurer la stabilité lorsqu'il y a des mouvements :

- du bras du robot
- de la base du robot
- du bras du robot et de la base du robot

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.5. Connexion au robot : câble de bride de base

Description

Cette sous-section décrit la connexion pour un bras de robot configuré avec un connecteur de câble de bride de base.

Câble de bride de base, connecteur de câble

Le câble de bride de base établit la connexion du bras du robot au boîtier de commande. Le câble du robot se connecte au connecteur du câble de la bride de base et au connecteur du boîtier de commande.
Vous pouvez verrouiller chaque connecteur lorsque la connexion du robot est établie.

ATTENTION

Une mauvaise connexion du robot peut entraîner une perte d'alimentation du bras du robot.

- Ne prolongez pas un câble de robot de 12 m.

AVIS

Le raccordement du câble de la bride de base directement à un boîtier de commande peut entraîner des dégâts matériels ou aux biens.

- Ne connectez pas directement le câble de la bride de base au boîtier de commande.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.6. Connexion au robot : câble de robot

Description

Cette sous-section décrit la connexion pour un bras de robot configuré avec un Câble de robot fixe de 6 mètres.

Pour connecter le bras et le boîtier de commande

Vous pouvez tourner le connecteur vers la droite pour faciliter le verrouillage après le branchement du câble.

- Établissez la connexion du robot en connectant le bras du robot au boîtier de commande avec le câble du robot.
- Branchez et verrouillez le câble du robot au connecteur en bas du Boîtier de commande montré ci-dessous.
- Tournez le connecteur deux fois pour veiller à ce qu'il soit correctement verrouillé avant de mettre le Bras du robot sous tension.

ATTENTION

Une mauvaise connexion du robot peut entraîner une perte de puissance du bras du robot.

- Ne pas déconnecter le câble du robot lorsque le bras du robot est sous tension.
- Ne pas modifier le câble du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

6.7. Connexions secteur

Description

Le câble secteur du Boîtier de commande comporte une fiche IEC standard à l'extrémité. Connecter un câble ou une fiche secteur, spécifique au pays, à la fiche CEI.

AVIS

- IEC 61000-6-4: chapitre 1 portée : « This part of IEC 61000 for emission requirement applies to electrical and electronic equipment intended for use within the environment of existing industrial (see 3.1.12) locations. »
- IEC 61000-6-4: Chapitre 3.1.12 Emplacement industriel : « Locations characterized by a separate power network, supplied from a high- or medium-voltage transformer, dedicated for the supply of the installation. »

Connexions secteur

Pour alimenter le robot, le Boîtier de commande doit être connecté au secteur via le cordon d'alimentation fourni. Le connecteur IEC C13 sur le cordon d'alimentation se connecte à l'entrée de l'appareil IEC C14 au bas du Boîtier de commande.

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Le fait de ne pas placer correctement le branchement secteur peut entraîner des blessures.

- La fiche d'alimentation pour le raccordement au secteur doit être placée hors de portée du robot, de sorte que l'alimentation puisse être coupée sans exposer le personnel à des dangers potentiels.
- Si une protection supplémentaire est mise en œuvre, la fiche d'alimentation pour le raccordement au secteur doit également être placée à l'extérieur de l'espace protégé de sorte que l'alimentation puisse être coupée sans exposition à des dangers potentiels.

AVIS

Utilisez toujours un cordon d'alimentation avec une fiche murale spécifique au pays lors de la connexion au boîtier de commande.
Pour les pays à VCA <200, utilisez un cordon d'alimentation avec une ampacité de 15 A.
Pour les pays à VCA >200, utilisez un cordon d'alimentation avec une ampacité de 10 A.
N'utilisez pas d'adaptateur.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Dans le cadre de l'installation électrique, prévoir ce qui suit :

- Connexion à la masse
- Coupe-circuit principal
- Disjoncteur différentiel
- Un interrupteur verrouillable (en position OFF)

Un interrupteur principal doit être installé pour éteindre tous les équipements de l'application du robot afin de faciliter le verrouillage. Les caractéristiques électriques sont indiquées dans le tableau ci-dessous.

Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Tension d'entrée	90	-	264	VCA
Fusible secteur externe (90-200 V)	15	-	16	A
Fusible secteur externe (200-264 V)	8	-	16	A
Fréquence d'entrée	47	-	440	Hz
Consommation en veille	-	-	<1.5	W
Tension de veille			5	V
Puissance nominale	90	250	500	W

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Le non-respect de l'un des éléments ci-dessous peut entraîner des blessures graves ou la mort en raison de dangers électriques.

- Assurez-vous que le robot est mis à la terre correctement (connexion électrique à la terre). Utiliser les boulons inutilisés associés aux symboles de mise à la terre à l'intérieur du boîtier de commande pour créer une mise à la terre commune à tous les équipements du système. Le conducteur de terre aura au moins la capacité nominale du courant le plus élevé dans le système.
- Veiller à ce que la puissance d'entrée au Boîtier de commande soit protégée par un Disjoncteur différentiel (RCD) et un fusible correct.
- Verrouillez toute l'alimentation pour l'installation complète du robot pendant le service.
- Assurez-vous que les autres équipements ne doivent pas alimenter l'E/S du robot lorsque le robot est verrouillé.
- Assurez-vous que tous les câbles sont branchés correctement avant de mettre le boîtier de commande sous tension. Toujours utiliser le cordon d'alimentation d'origine.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7. Premier démarrage

Description

Le premier démarrage est la séquence initiale d'actions que vous pouvez effectuer avec le robot après l'assemblage.
Cette séquence initiale vous demande :

- De mettre le robot sous tension
- Entrer le numéro de série
- Vérifier l'installation
- Initialisation du bras du robot
- Tester le support et la charge utile à l'aide du fonctionnement libre
- Mettre le robot hors tension

ATTENTION

Le fait de ne pas vérifier la charge utile et l'installation avant de démarrer le bras du robot peut entraîner des blessures au personnel et/ou des dommages matériels.

- Toujours vérifier que la charge utile active et l'installation sont correctes avant de démarrer le bras du robot.

ATTENTION

Des réglages incorrects de la charge utile et de l'installation empêchent le bras du robot et le boîtier de commande de fonctionner correctement.

- Vérifiez toujours que la charge utile et les paramètres d'installation sont corrects.

AVIS

Le démarrage du robot à des températures basses peut entraîner des performances plus faibles ou des arrêts, car la viscosité de l'huile et de la graisse dépend de la température.

- Le démarrage du robot à basse température peut nécessiter une phase de préchauffage.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.1. Mise sous tension du robot

Pour allumer le robot

La mise sous tension du robot allume le boîtier de commande et charge l'affichage sur l'écran du TP.

1. Sur le terminal de programmation, appuyez sur le bouton d'arrêt d'urgence.
2. Appuyez sur le bouton d'alimentation sur le terminal de programmation pour allumer le robot.

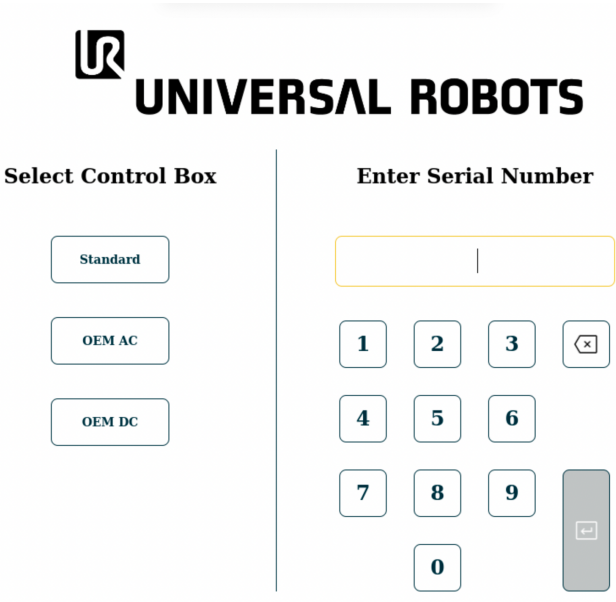
7.2. Insertion du numéro de série

Pour insérer le numéro de série

L'installation de votre robot pour la première fois nécessite de saisir le numéro de série du boîtier de commande sur le bras du robot.
Cette procédure est également requise lorsque vous réinstallez le logiciel. Par exemple lorsque vous installez une mise à jour logicielle.

1. Sélectionnez votre boîtier de commande.
2. Ajoutez le numéro de série tel qu'il est écrit sur le bras du robot.
3. Appuyez sur **OK** pour terminer.

Le chargement de l'écran de démarrage peut prendre quelques minutes.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.3. Vérification de l'installation

Vérifier le montage du robot

Les paramètres de montage indiquent si le robot est monté à la verticale, à l'horizontale ou en biais. Cela permet au robot de déterminer la direction de la gravité, ce qui garantit des mouvements fluides et précis.
Cet écran vous permet également de définir l'orientation de la base du robot par rapport à l'observateur, ce qui garantit une représentation précise du robot dans les visualisations.

ATTENTION

Toujours vérifier que la charge utile active et l'installation sont correctes avant de démarrer le bras du robot. Si ces réglages sont erronés, le bras du robot et le boîtier de commande ne fonctionneront pas correctement et seront susceptibles de présenter un danger pour les personnes ou les équipements.

ATTENTION

Veillez à ce que le bras du robot ne touche pas d'objets (par ex., une table) car une collision entre le bras du robot et un obstacle pourrait endommager l'un des mécanismes d'articulation.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour modifier les paramètres de montage du bras de robot :

1. Sur le terminal de programmation, appuyez sur le bouton d'arrêt d'urgence.
2. Sur le terminal de programmation, appuyez sur le bouton d'alimentation et laissez le système démarrer et charger PolyScope X.
3. À l'écran, appuyez **sur OK** lorsque la boîte de dialogue **Arrêt** d'urgence du robot s'affiche.
4. Appuyez sur l'icône « **Application** » dans le menu de navigation principal situé à gauche de l'écran du Terminal de programmation.

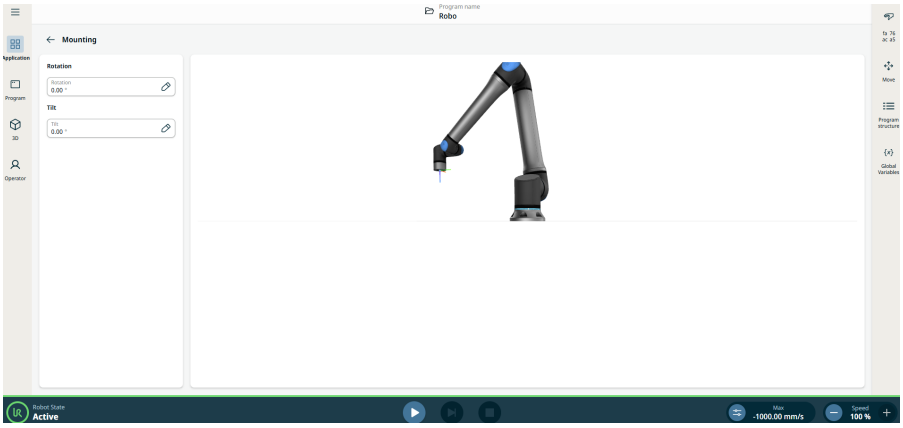
   Appuyez sur l'icône **Montage** .

   Un écran s'affiche avec deux champs sur le côté gauche :

   Rotation. Alignement par rapport au câble d'alimentation.

   Inclinaison. L'angle de la base en degrés : 0 correspond à un montage à l'horizontale au sol, 90 à un montage mural et 180 à un montage au plafond.

   Le bras de robot est visible au centre de l'écran.



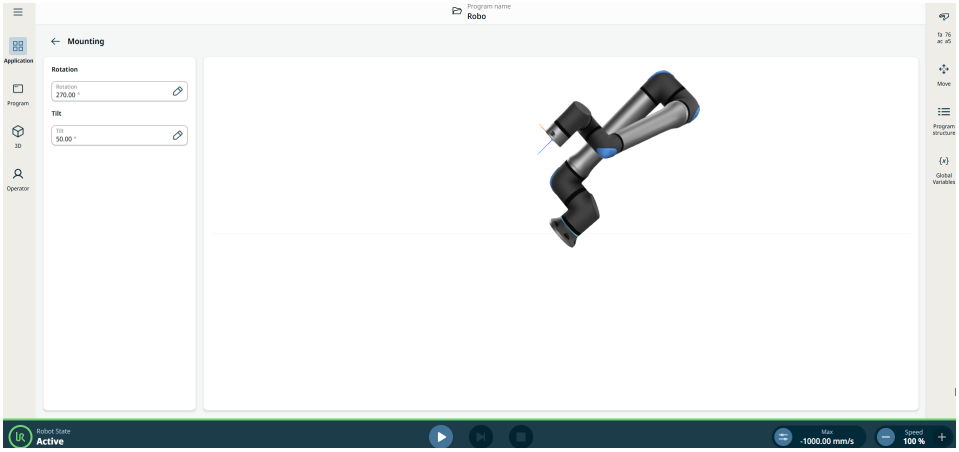
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

5. Vous pouvez utiliser les gestes tactiles suivants pour ajuster la vue du bras de robot. Seule la vue actuelle est modifiée.
   - **Appuyez et tournez** dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.

     Fonction : Modifie la direction d'orientation du robot.
   - **Pincer .** Touchez l'écran avec deux doigts et rapprochez-les.

     Fonction : effectue un zoom arrière sur l'image du robot.
   - **Spread .** Touchez l'écran avec deux doigts, puis écartez-les.

     Fonction : agrandit l'image du robot.
6. Appuyez sur le champ « **Rotation** », saisissez votre valeur en degrés, puis appuyez sur « **Confirmer** ».
7. Appuyez sur le champ « **Inclinaison** », saisissez votre valeur en degrés, puis **confirmez**. La vue actuelle est mise à jour pour afficher la modification correspondante dans la configuration du bras de robot.



8. Appuyez sur la flèche de retour pour revenir à l'écran précédent.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

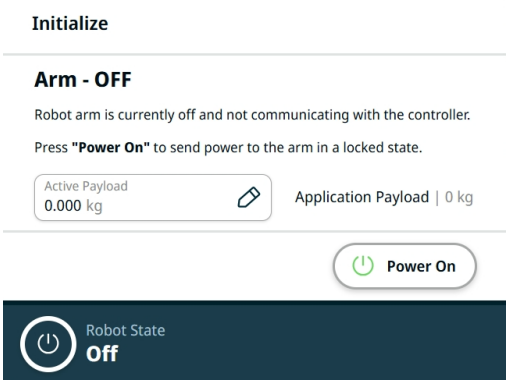
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Vérifier la charge utile active

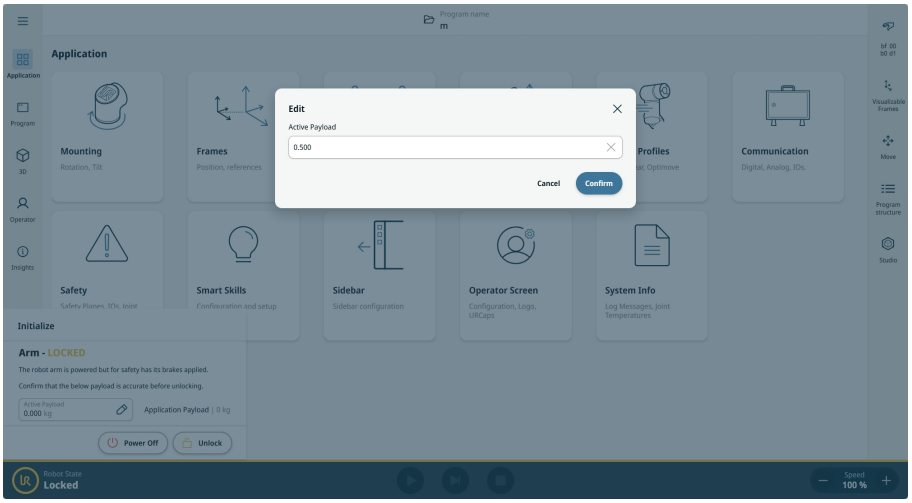
Le démarrage du bras du robot désengage le système de freinage, ce qui vous permet de commencer à déplacer le bras du robot et de commencer à utiliser PolyScope X. Avant de mettre le bras de robot sous tension, vous devez vérifier que la charge utile active correcte est configurée.

1. Vérifiez l'état du robot **dans** le pied de page de l'écran.

   Si l'état est « **Arrêt**d'urgence », maintenez enfoncé le bouton d'arrêt d'urgence tout en le tournant pour réinitialiser le système. Le bras se trouvera alors à l'état **« Off»**.
2. Tenez-vous hors de portée (hors de l'espace de travail) du robot.
3. Appuyez sur le bouton **d'alimentation** à l'écran.



4. Dans la fenêtre « Initialisation », appuyez **sur Mise sous tension** . Lors de la mise en service d'un nouveau robot ou au premier démarrage après une mise à jour logicielle, une boîte de **dialogue intitulée « Mise à jour du micrologiciel** » peut s'afficher. Une fois la mise à jour du micrologiciel du bras de robot terminée, l'état du robot passera à **Verrouillé** .
5. Dans le champ « **Charge utile active** », vérifiez la masse de la charge utile.
6. Appuyez sur le champ « **Active Payload** » ; un champ « **Modifier** » s'affiche alors sur l'écran principal.
7. Saisissez votre charge utile active et appuyez sur Confirmer **.**



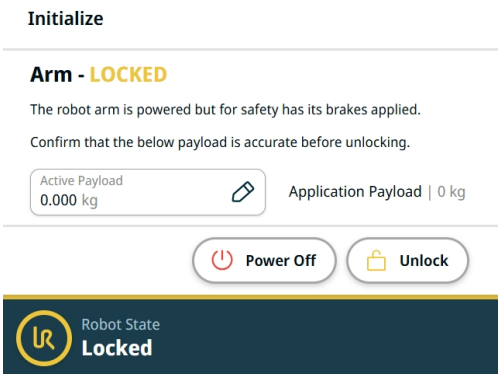
Vous pouvez désormais **débloquer** les freins et commencer à déplacer le bras de robot.

7.4. Démarrer le bras du robot

Pour démarrer le robot

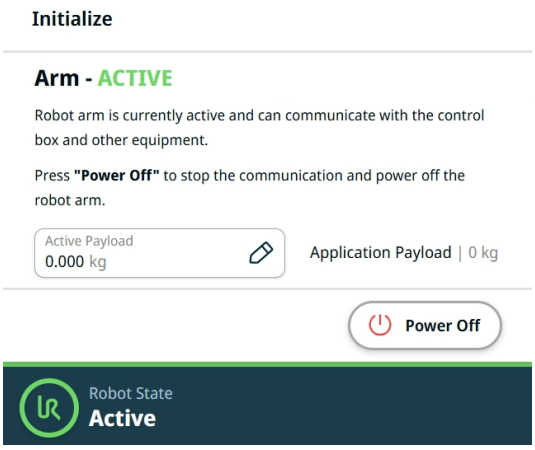
Le démarrage du bras du robot désengage le système de freinage, ce qui vous permet de commencer à déplacer le bras du robot et de commencer à utiliser PolyScope X.

1. Dans la partie gauche du pied de page, appuyez sur l'icône d'alimentation ou sur l'icône « **État du robot** ».
2. Si le bras de robot est à l'état « **Off** », appuyez sur « **Power On** » dans la case « Initialize ». L'état du bras de robot passera à « **Démarrage** » et « **Verrouillé** ».
3. Appuyez sur **Déverrouiller** pour desserrer les freins.



L'initialisation du bras du robot s'accompagne par un son et de légers mouvements car les freins des articulations sont relâchés.

4. L'état du bras du robot est maintenant **Actif** et vous pouvez commencer à utiliser l'interface.



5. Vous pouvez appuyer sur **« Éteindre »** pour mettre le bras de robot hors tension ou cocher **« Fonctionnement libre »** pour vérifier le montage du bras de robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

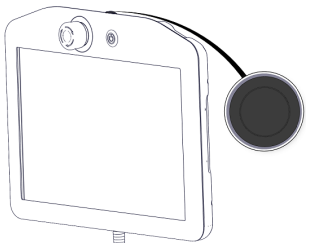
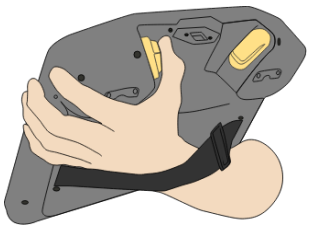
7.5. Test du support et de la charge utile à l'aide du fonctionnement libre

Description

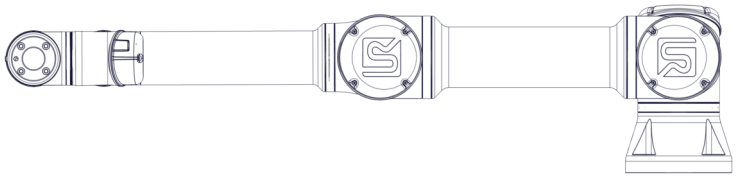
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

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

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

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



Elongated horizontal position of UR robot

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

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.6. Mise hors tension du robot

Pour éteindre le bras robot

ATTENTION

Un démarrage et/ou un mouvement inattendu peut entraîner des blessures.

- Mettez le bras de robot hors tension afin d'éviter tout démarrage intempestif pendant le montage et le démontage.

1. Dans la partie gauche du pied de page, appuyez sur l'icône **Robot State** pour désactiver le bras de robot.

   La couleur de l'icône passe du vert au blanc.
2. Appuyez sur le bouton d'alimentation sur le terminal de programmation pour éteindre le boîtier de commande.
3. Si une **boîte de dialogue Arrêt** s'affiche, appuyez sur **Mettre hors tension**.

Vous pouvez désormais :

- Débrancher le câble secteur/d'alimentation de la prise murale.
- Patientez 30 secondes pour que le robot se décharge de toute énergie emmagasinée.

7.7. Aperçu de PolyScope X

Vue d'ensemble

PolyScope X est le logiciel installé sur le Terminal de programmation qui permet de commander le bras de robot via un écran tactile. L'interface PolyScope X vous permet de créer, charger et exécuter des programmes.

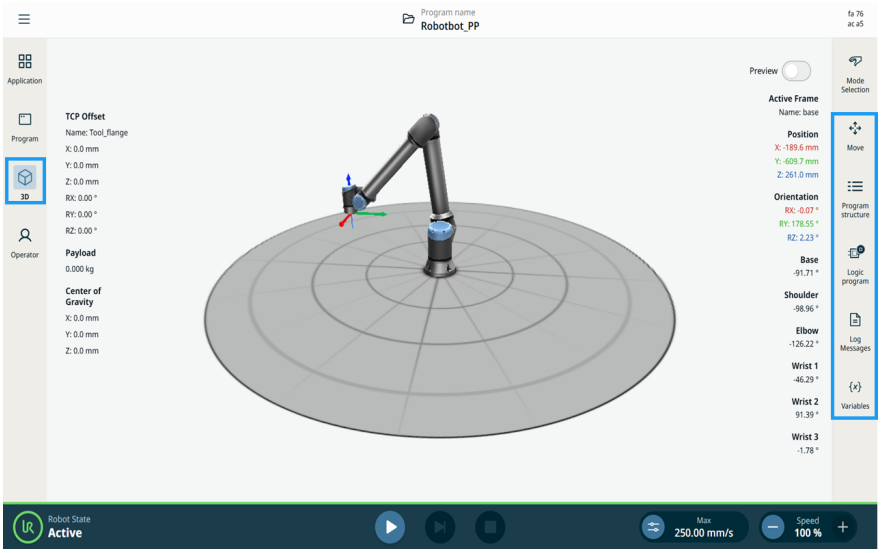
AVIS

Veillez à toujours mettre à jour votre logiciel vers la dernière version.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour afficher l'écran principal

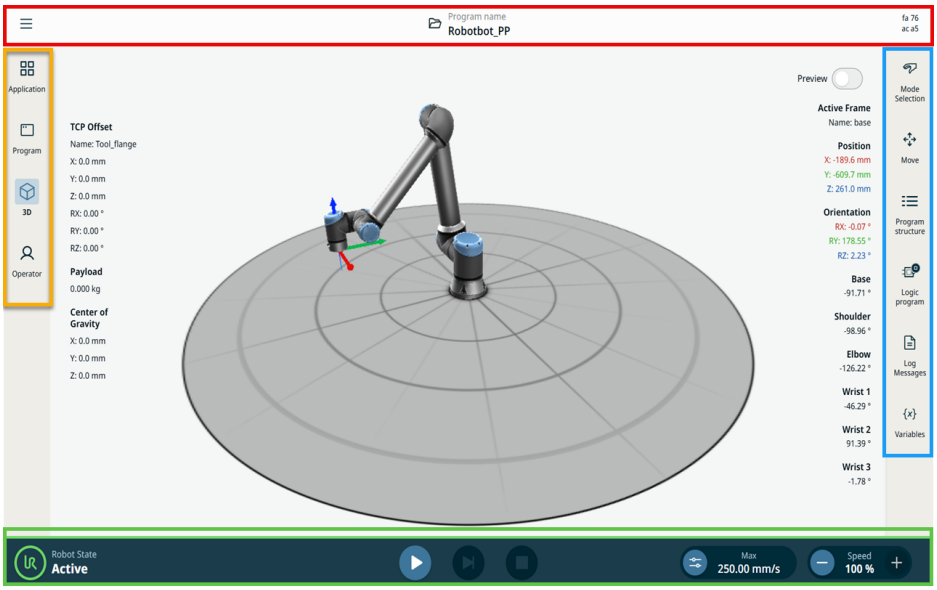
1. Appuyez sur l'icône de la visionneuse 3D dans la navigation principale. Cela vous donne une vue en trois dimensions du bras de robot en coordonnées X-Y-Z.
2. Pour agrandir au maximum la zone d'affichage 3D, réduisez l'écran multitâche à l'aide des icônes de la barre latérale : , , , , {x}
   - Appuyez une fois pour passer d'un panneau à l'autre de l'écran multitâche
   - Appuyez sur une icône déjà sélectionnée pour fermer l'écran multitâche



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Écran Disposition

L'interface à l'écran de PolyScope est divisée comme indiqué dans l'illustration suivante :



- **En-tête -** dans un encadré à bordure rouge. Également appelé « gestionnaire de système **»**, il contient un dossier permettant de charger, de créer et de modifier des programmes, ainsi que d'accéder aux URCaps.

  Contient trois icônes :

  - Icône du menu rapide
  - Gestionnaire système
  - Somme de contrôle de sécurité
- **Navigation principale -** dans l'encadré à bordure orange. Également appelé **hub de navigation**.

  Contient une icône/des champs pour sélectionner un écran principal :

  - Application
  - Programme
  - Visionneuse 3D
  - Écran Opérateur
- **Barre latérale -** dans un encadré à bordure bleue. Également appelé « écran multitâche **».**

  Contient une icône/des champs pour sélectionner un écran multitâche :

  - Sélection du mode
  - Déplacement
  - Structure du programme
  - Programme logique
  - Messages du journal
  - Variables
- **Pied de page -** dans une encadré à bordure verte. Aussi appelé **barre de contrôle du robot**.

  Contient des boutons pour contrôler l'état, la vitesse et l'exécution/la lecture du programme du robot.

  - Initialisation de l'état du robot
  - Lecture/pause/arrêt
  - Mode manuel haute vitesse

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Combinaisons d'écrans

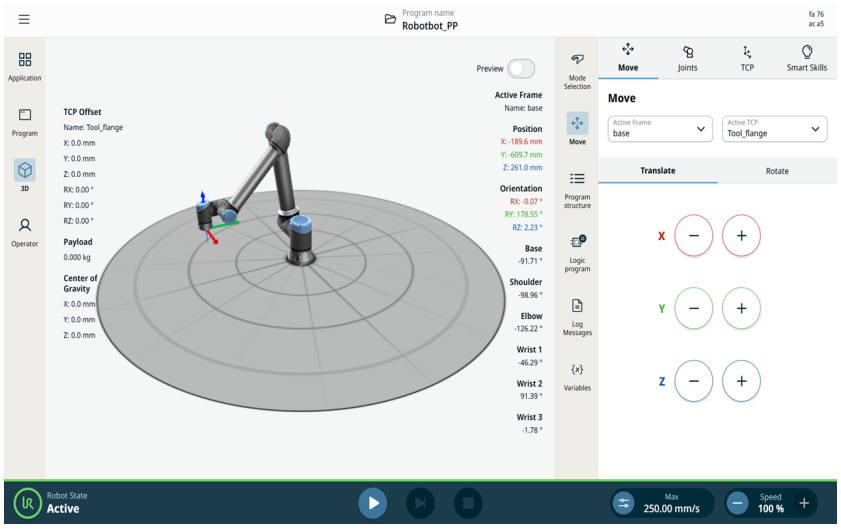
L'écran principal et l'écran multitâche constituent la combinaison de l'écran de fonctionnement du robot.
L'écran multitâche est indépendant de l'écran principal, vous pouvez donc effectuer des tâches distinctes. Par exemple, vous pouvez configurer un programme dans l'écran principal, tout en déplaçant le bras du robot dans l'écran multitâche. Vous pouvez également masquer l'écran multitâche s'il n'est pas nécessaire.

- **Écran principal**

  Contient des champs et des options pour gérer et surveiller les actions du robot.

- **Écran multitâche**

  Contient des champs et des options souvent liées à l'écran principal.



Écran principal et écran multitâche

Pour afficher/masquer l'écran multitâche

1. Dans la barre latérale, appuyez sur n'importe quelle icône pour afficher l'écran multitâche.

   La barre d'outils latérale s'étend au milieu de l'écran afin que l'écran multitâche devienne visible.

2. Appuyez sur l'icône actuellement sélectionnée dans la barre latérale de droite pour masquer l'écran multitâche.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.8. Onglet Application

L'onglet Application vous permet de configurer les réglages affectant les performances globales du robot et de PolyScope X.

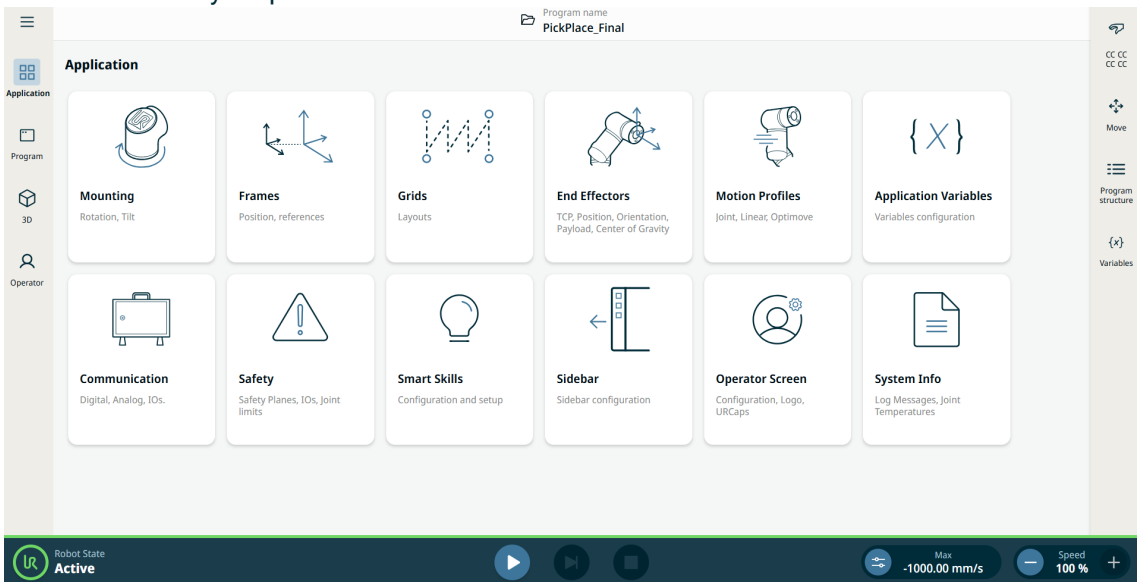


Figure 1.3: *Écran Application affichant les boutons de l'application.*

Utilisez l'onglet Application pour accéder aux écrans de configuration suivants .

- Montage
- Cadres
- Application Grids
- Applications des effecteurs finals
- Profils de déplacement
- Variables d'application
- Communication
- Sécurité
- Application Smart Skills
- Barre latérale dans l'onglet « Application »
- Application d'écran opérateur
- Informations système

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

7.9. Déplacer le robot à l'aide du Terminal de programmation 3PE

Description

Le fonctionnement libre permet au bras du robot d'être tiré manuellement aux positions souhaitées
Pour la plupart des tailles de robots, la façon la plus typique d'activer le fonctionnement libre est d'appuyer sur le bouton Fonctionnement libre sur le terminal de programmation. Les sections suivantes décrivent plus de façons d'activer et d'utiliser le fonctionnement libre.
En Fonctionnement libre, les articulations du bras du robot se déplacent avec une légère résistance parce que les freins sont relâchés. La résistance augmente à mesure que le bras du robot en fonctionnement libre s'approche d'une limite ou d'un plan prédéfini. Ceci alourdit le positionnement du robot.

ATTENTION

Des blessures au personnel peuvent survenir en raison d'un mouvement inattendu.

- Vérifiez que la charge utile configurée correspond à celle utilisée.
- Vérifier que la charge utile correcte est solidement fixée à la bride d'outil.

Activer le Fonctionnement libre

Vous pouvez activer le Fonctionnement libre comme suit :

- Utiliser le Terminal de programmation 3PE.
- Utiliser le Fonctionnement libre sur le robot.
- Utiliser des actions d'E/S.

AVIS

L'activation du fonctionnement libre pendant que vous déplacez le bras du robot peut le faire dériver et entraîner des défaillances.

- N'activez pas le fonctionnement libre lorsque vous poussez ou touchez le robot.

Terminal de programmation 3PE

Pour utiliser le bouton 3PE du TP pour faire fonctionner librement le bras du robot :

1. Appuyez rapidement légèrement, relâchez, puis appuyez légèrement et maintenez le bouton 3PE dans cette position.

Vous pouvez désormais placer le bras de robot dans la position souhaitée tout en maintenant un appui léger.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Libre sur le robot

Utilisez **pour le fonctionnement libre sur l'** du robot pour déplacer le bras de robot dans PolyScope :

1. Dans le menu principal, appuyez sur **Application**, puis sur **Sécurité**.
2. Appuyez sur **Déverrouiller** et saisissez le mot de passe.
3. Sous E/S de sécurité, appuyez sur **Entrées**.
4. Dans le menu déroulant **Fonctions** , faites défiler vers le bas jusqu'à **Entrée de fonctionnement libre**.
5. Appuyez sur **Appliquer** et **Appliquer et redémarrer** pour redémarrer le bras du robot.
6. Appuyez sur **Confirmer la Configuration**.
7. Déplacer le bras du robot comme souhaité.

Recul

Au cours de l'initialisation du bras du robot, des vibrations mineures peuvent être observées lorsque les freins du robot sont relâchés. Dans certaines situations, par exemple lorsque le robot est proche d'une collision, ces vibrations sont indésirables. Utilisez le Recul pour forcer des articulations spécifiques sur une position souhaitée sans relâcher tous les freins du bras du robot.

Heavy fonctionnement libre

Si le bras de robot est sous tension et que les freins sont desserrés, les articulations peuvent être déplacées par la force. La force nécessaire pour déclencher un mouvement dépend des limites de force spécifiées dans les paramètres de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8. Installation

Description L'installation du robot peut nécessiter la configuration et l'utilisation de signaux d'entrée et de sortie (E/S). Ces différents types d'E/S et leurs utilisations sont décrits dans les sections suivantes.

8.1. Avertissements et mises en garde électriques

Avertissements Respectez les avertissements suivants pour tous les groupes d'interfaces, y compris lorsque vous concevez et installez une application.

ATTENTION

Le non-respect de l'un des éléments ci-dessous peut entraîner des blessures graves ou la mort, car les fonctions de sécurité pourraient être annulées.

- Ne jamais connecter des signaux de sécurité à un PLC qui n'est pas un PLC de sécurité doté du niveau de sécurité adéquat. Il est important de maintenir séparés les signaux de l'interface de sécurité des signaux de l'interface E/S normale.
- Tous les signaux liés à la sécurité doivent être construits de manière redondante (deux canaux indépendants).
- Gardez les deux canaux indépendants séparés afin qu'un seul défaut ne puisse pas entraîner la perte de la fonction de sécurité.

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Le non-respect de l'un des éléments ci-dessous peut entraîner des blessures graves ou la mort en raison de dangers électriques.

- Veiller à ce que tous les équipements n'étant pas indiqués pour une exposition à l'eau restent secs. Si de l'eau pénètre dans le produit, verrouillez-étiquetez toute l'alimentation et contactez votre fournisseur de services local Universal Robots pour obtenir de l'aide.
- Utiliser uniquement les câbles d'origine fournis avec le robot. Ne pas utiliser le robot pour des applications où les câbles sont soumis à des flexions.
- Il faut faire attention lors de l'installation des câbles d'interface sur les E/S du robot. La plaque métallique du bas est destinée aux câbles et aux connecteurs d'interface. Retirer la plaque avant de percer des trous. S'assurer de bien retirer tous les copeaux avant de réinstaller la plaque. Ne pas oublier d'utiliser des tailles de serre-câbles correctes.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

Des signaux perturbateurs avec des niveaux supérieurs à ceux définis dans les normes CEI spécifiques peuvent provoquer un comportement inattendu du robot. Soyez conscient de ce qui suit :

- Le robot a été testé conformément aux normes CEI internationales pour la **CEM (compatibilité électromagnétique)**. Des niveaux de signal très élevés ou une exposition excessive peuvent endommager irrémédiablement le robot. Les problèmes de CEM se produisent généralement pendant les processus de soudage et sont en principe signalés par des messages d'erreur dans le journal. Universal Robots ne peut être tenue pour responsable des dommages causés par des problèmes de CEM.
- La longueur des câbles E/S entre le Boîtier de commande et d'autres machines et équipements d'usine ne doit pas dépasser 30 m, à moins que des tests supplémentaires soient effectués.

TERRE

Les connexions négatives sont désignées par GND et sont reliés au blindage du robot et au boîtier de commande. Toute les connexions GND mentionnées sont uniquement pour la mise sous tension et la signalisation. Pour PE (terre de protection), utiliser les connexions à vis de taille M6 marquées par des symboles de terre à l'intérieur du boîtier de commande. Le conducteur de terre aura au moins la capacité nominale du courant le plus élevé dans le système.

LIRE LE MANUEL

Certaines E/S à l'intérieur du boîtier de commande peuvent être configurées pour les E/S normales ou de sécurité. Lire et comprendre le chapitre complet sur l'Interface électrique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.2. Ports de connexion du boîtier de commande

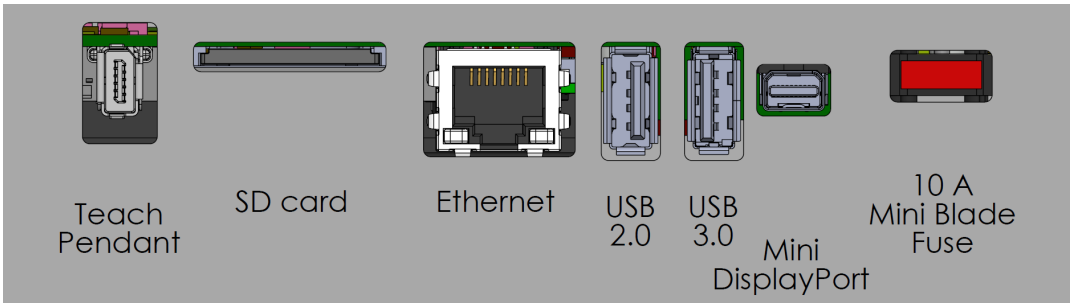
Description La face inférieure des groupes d'interface d'E/S du boîtier de commande est équipée de ports de connexion externes et d'un fusible, comme illustré ci-dessous. Il y a des ouvertures protégées à la base de l'armoire du boîtier de commande pour faire passer les câbles connecteurs externes pour accéder aux ports de connexion.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Ports de connexion externes

Les ports de connexions externes sont les suivants :

- Port du terminal de programmation pour utiliser le terminal de programmer ou programmer le bras du robot.
- Port de carte SD pour insérer une carte SD.
- Port Ethernet pour permettre les connexions de type Ethernet.
- Mini DisplayPort pour prendre en charge les moniteurs DisplayPort. Ce port nécessite un convertisseur actif pour prendre en charge une connexion DVI ou HDMI.
- Le mini fusible à lame est utilisé lorsqu'une alimentation externe est connectée.



AVIS

La connexion ou la déconnexion d'un Terminal de programmation pendant que le boîtier de commande est sous tension peut causer des dommages à l'équipement.

- Ne connectez pas un Terminal de programmation lorsque le boîtier de commande est allumé.
- Éteignez le boîtier de commande avant de connecter un Terminal de programmation.

AVIS

Le fait de ne pas brancher l'adaptateur actif avant d'allumer le boîtier de commande peut entraver la sortie de l'affichage.

- Branchez l'adaptateur actif avant d'allumer le boîtier de commande.
- Dans certains cas, le moniteur externe doit être allumé avant le boîtier de commande.
- Utilisez un adaptateur actif qui prend en charge la révision 1.2 car tous les adaptateurs ne fonctionnent pas immédiatement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.3. Ethernet

Description L'interface Ethernet peut être utilisée pour :

- MODBUS, EtherNet/IP et PROFINET.
- Accès et commande à distance.

Pour connecter le câble Ethernet en le passant à travers le trou à la base du boîtier de commande, et en le branchant dans le port Ethernet sur la face inférieure du support.
Remplacez le capuchon à la base du boîtier de commande par un passe-câble approprié pour connecter le câble au port Ethernet.

Les caractéristiques électriques sont indiquées dans le tableau ci-dessous.

Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Vitesse de communication	10	-	1 000	Mb/s

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.4. Installation du Terminal de programmation 3PE

Description

Le teach pendant avec activation trois positions (3PE TP) est une interface critique pour la sécurité conçue pour améliorer le contrôle manuel. Intégrés directement dans le teach pendant, les boutons 3PE garantissent que le mouvement du robot ne peut être initié que lorsque l'opérateur maintient une prise contrôlée.

8.4.1. Installation du matériel

Pour retirer un terminal de programmation

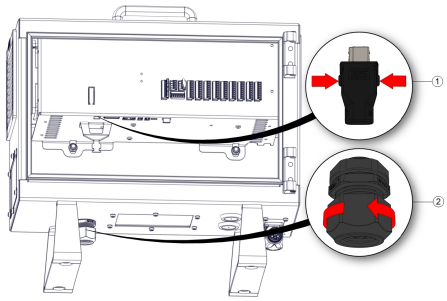
AVIS

Le remplacement du terminal de programmation peut engendrer le signalement d'une défaillance au démarrage du système.

- Sélectionnez toujours la bonne configuration pour le type de Terminal de programmation.

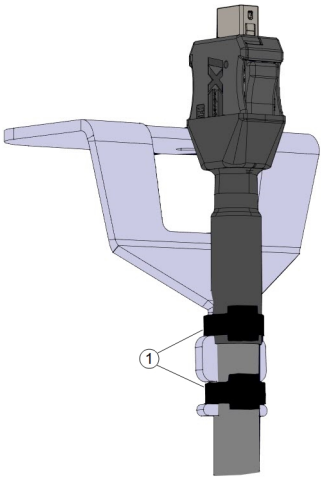
Pour retirer le terminal de programmation standard :

1. Éteignez le boîtier de commande et déconnectez le câble d'alimentation de la source d'alimentation.
2. Retirez et jetez les deux attache-câbles utilisés pour attacher les câbles du Terminal de programmation.
3. Appuyez sur les clips des deux côtés de la prise du terminal de programmation comme illustré, et tirez vers le bas pour la déconnecter du port du terminal de programmation.
4. Ouvrez/détachez complètement l'œillet en plastique en bas du boîtier de commande et retirez la prise et le câble du terminal de programmation.
5. Retirez délicatement le câble du terminal de programmation et le terminal de programmation.



1	Clips	2	Œillet en plastique

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.



1	Attache-câbles

Pour installer un terminal de programmation 3PE

1. Faites passer le câble et la prise du terminal de programmation à travers le bas du boîtier de commande et fermez/resserrez complètement l'œillet en plastique.
2. Poussez la prise du terminal de programmation dans le terminal de programmation pour la connecter.
3. Utilisez deux attache-câbles neufs pour attacher les câbles du terminal de programmation.
4. Connectez le câble secteur à la source d'alimentation et allumez le boîtier de commande.

Le terminal de programmation a toujours une longueur de câble qui peut présenter un risque de trébuchement s'il n'est pas stocké correctement.

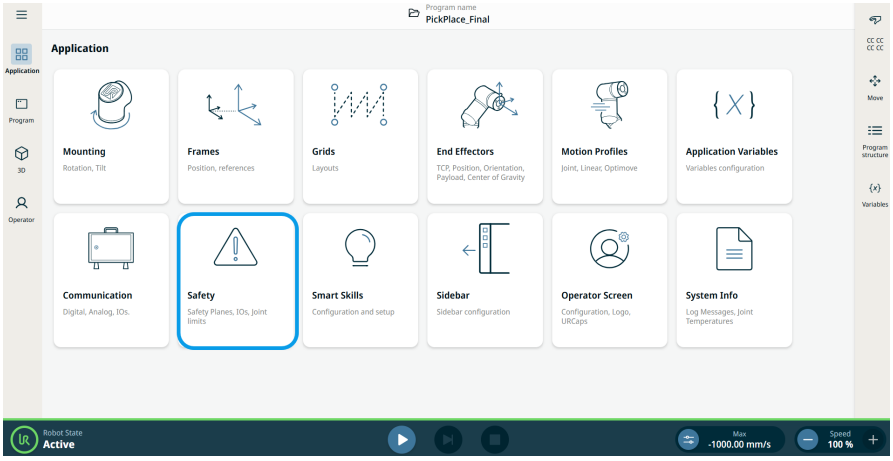
- Stockez toujours le terminal de programmation et le câble correctement pour éviter les risques de trébuchement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

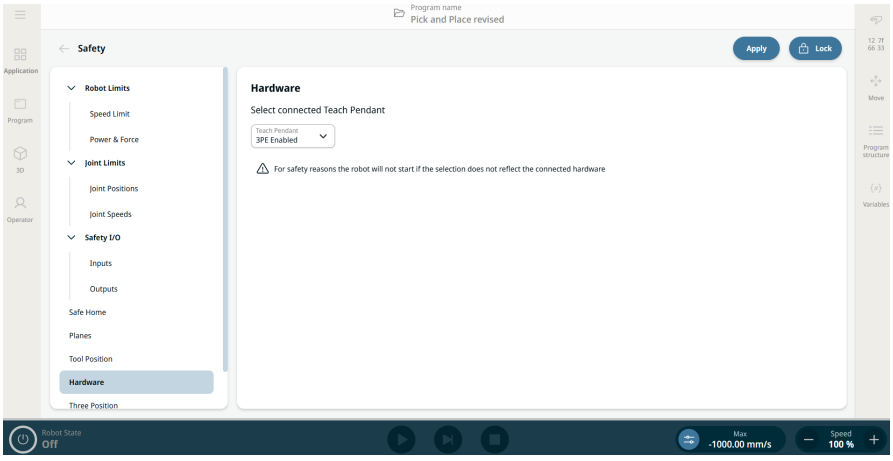
8.4.2. Installation des logiciels

Pour configurer le logiciel du TP 3PE

1. Dans PolyScope, dans le menu de gauche, appuyez sur **Application** et sélectionnez **Sécurité**.



2. Appuyez sur **Matériel** et sur le bouton **Déverrouiller**.



3. Saisissez le mot de passe et appuyez sur **Confirmer**. Le Teach Pendant est maintenant activé.
4. Appuyez sur **Appliquer** pour redémarrer le système. PolyScope continue à s'exécuter.
5. Appuyez sur **Appliquer et redémarrer** puis sur **Confirmer la configuration** pour terminer l'installation du logiciel du Teach Pendant 3PE.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

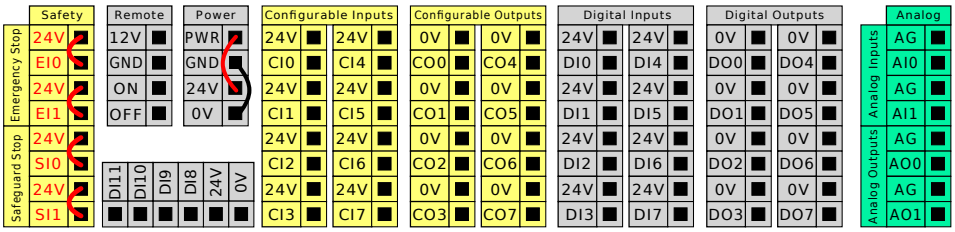
8.5. E/S du contrôleur

Description

L'interface électrique à l'intérieur du boîtier de commande se compose de groupes d'**E/S** entrantes et sortantes qui permettent la communication et les configurations entre le bras du robot et différents types d'équipements. Les groupes d'E/S comprennent :

- Numérique (24 V)
- Configurable (24 V)
- Analogique
- Sécurité (24 V)

L'illustration ci-dessous montre la disposition des groupes d'interfaces électriques à l'intérieur du boîtier de commande. Observez et maintenez l'objectif du jeu de couleurs, comme illustré ci-dessous.



Jaune avec texte en rouge	Signaux de sécurité dédiés
Jaune avec texte en noir	Configurable pour la sécurité
Gris avec texte en noir	E/S numériques à usages multiples
Vert avec texte en noir	E/S analogiques à usages multiples

Groupes d'E/S

Vous pouvez installer le robot selon les caractéristiques électriques qui sont les mêmes pour les trois entrées listées.

- E/S de sécurité.
- E/S configurables.
- E/S polyvalentes.

AVIS

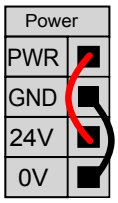
Les E/S configurables sont des E/S configurées soint comme des E/S liées à la sécurité ou des E/S normales. Il s'agit des bornes jaunes avec texte en noir.

Il est possible d'alimenter les E/S numériques à partir d'une alimentation électrique 24 V interne ou à partir d'une source d'alimentation externe en configurant le bloc de jonction appelé **Alimentation**. Ce bloc se compose de quatre bornes. Les deux bornes du haut (PWR et GND) sont 24 V et terre à partir de l'alimentation 24 V interne. Les deux bornes du bas (24 V et 0 V) du bloc sont les entrées 24 V qui alimentent les E/S. La configuration par défaut utilise l'alimentation électrique interne.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

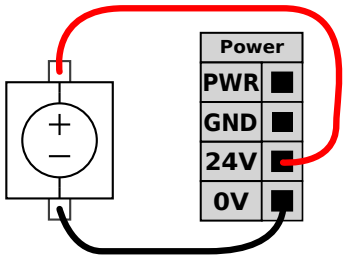
Défaut d'alimentation

Dans cet exemple, la configuration par défaut utilise l'alimentation interne



Alimentation externe

Si davantage de courant s'avère nécessaire, vous pouvez connecter une alimentation électrique externe comme illustré ci-dessous.
Le fusible est de type mini lame avec un courant nominal maximal de 10 A et une tension nominale minimale de 32 V. Le fusible doit être marqué UL. Si le fusible est surchargé, il doit être remplacé.



Dans cet exemple, la configuration utilise une alimentation externe pour plus de puissance.

Spécifications de l'alimentation électrique

Les caractéristiques électriques de l'alimentation électrique interne et externe sont indiquées ci-dessous.

Bornes	Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Alimentation électrique 24 V interne					
[PWR - GND]	Tension	23	24	25	V
[PWR - GND]	Courant	0	-	2*	A
Exigences relatives à l'entrée 24 V externe					
[24 V - 0 V]	Tension	20	24	29	V
[24 V - 0 V]	Courant	0	-	6	A

*3.5 A pour 500 ms ou 33 % de cycle de service.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Spécification des E/S numériques

Les E/S numériques sont construites conformément à la norme CEI 61131-2. Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous.

Bornes	Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Sorties numériques					
[COx / DOx]	Courant*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Chute de tension	0	-	0,5	V
[COx / DOx]	Courant de fuite	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Fonction	-	PNP	-	Type
[COx / DOx]	CEI 61131-2	-	1 A	-	Type
Entrées numériques					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Tension	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Région ARRÊT	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Région MARCHE	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Courant (11-30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Fonction	-	PNP +	-	Type
[EIx/SIx/CIx/DIx]	CEI 61131-2	-	3	-	Type

*Pour les charges restrictives ou les charges inductives de 1 H maximum.

8.5.1. Entrée et sortie numériques

Sortie outil

La sortie outil contient deux champs de sortie numérique, un indicateur de tension de sortie d'outil et de courant d'alimentation et une interrupteur d'alimentation à double broche.

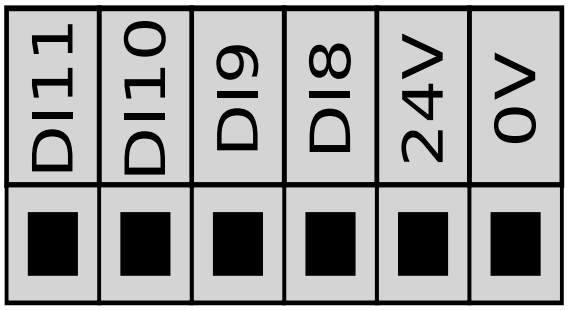
- **Sortie numérique (DO)** - peut être définie indépendamment sur haute ou basse
- **Tension de sortie outil** - sélectionnable entre 0 V, 12 V et 24 V. Ce réglage est persistant lors des redémarrages du contrôleur du robot
- **Alimentation** - indicateur de consommation de courant
- **Alimentation à double broche** – utilisée pour basculer entre les sorties numériques et la source d'alimentation de l'outil. L'activation de l'Alimentation de la broche double réinitialise les sorties numériques de l'outil (DO)

Après avoir sélectionné une nouvelle configuration de sortie, les changements sont effectifs. L'installation actuellement chargée est modifiée pour refléter la nouvelle configuration. Après avoir vérifié l'état de marche des sorties de l'outil, veillez à enregistrer l'installation pour éviter de perdre les changements.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Entrée numérique

Vous pouvez utiliser le bloc d'entrées numériques horizontales (DI8-DI11), illustré ci-dessous, pour l'encodage en quadrature du suivi du convoyeur.



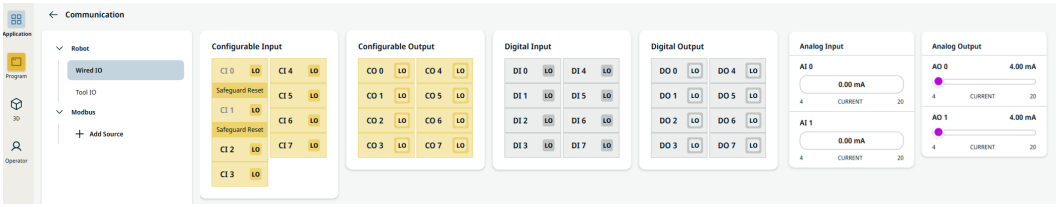
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.5.2. Utilisation de l'onglet E/S filaires

Description

Utilisez l'écran de l'onglet E/S filaires pour surveiller et régler les signaux d'E/S en direct de/vers le boîtier de commande.

L'écran affiche l'état actuel des E/S, y compris pendant l'exécution du programme. Le programme s'arrête si quelque chose est modifié pendant l'exécution. À l'arrêt du programme, tous les signaux de sortie conserveront leur état. L'écran se met à jour à 10 Hz, de sorte qu'un signal très rapide peut ne pas s'afficher correctement.



E/S configurables

Les E/S configurables peuvent être réservées à des réglages de sécurité spéciaux définis dans la configuration des E/S. Les réservées auront le nom de la fonction de sécurité à la place du nom par défaut ou défini par l'utilisateur.

Les entrées configurables qui sont réservées pour des réglages de sécurité ne sont pas activables et seront affichées sous forme de LED uniquement.

Pour les E/S sans réserve, il dispose des options suivantes :

- Démarrer le programme
- Arrêter le programme
- Mettre le programme en pause
- Fonctionnement libre

E/S numériques

Les DI ont les options suivantes :

- Démarrer le programme
- Arrêter le programme
- Mettre le programme en pause
- Fonctionnement libre

Tous les DI sont préréglés sur Bas.
Toutes les DO sont définies indépendamment sur hautes ou basses.

E/S analogiques

Les E/S analogiques peuvent être réglées sur la sortie de courant [4-20mA] ou de tension [0-10V] . Ces réglages sont persistants lors des redémarrages du contrôleur du robot et enregistrés dans l'installation.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.5.3. Indicateur d'alimentation

Description

L'indicateur d'alimentation de l'entraînement est un voyant qui s'allume lorsque le bras du robot est allumé ou lorsque le câble du robot est sous tension. Lorsque le bras du robot est éteint, le témoin d'alimentation de l'entraînement s'éteint.

L'indicateur d'alimentation du variateur est connecté via les sorties numériques. Ce n'est pas une fonction de sécurité et n'utilise pas d'E/S de sécurité.

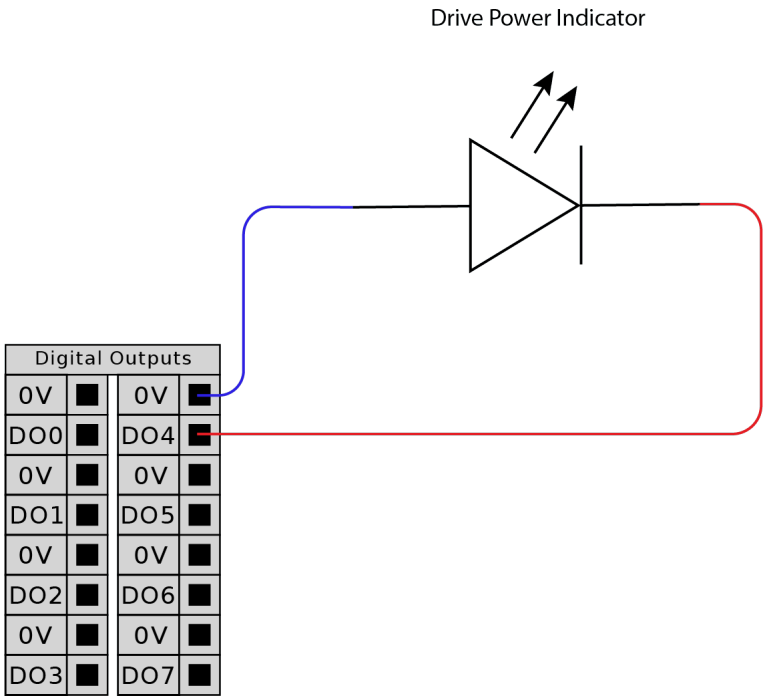
Indicateur

L'indicateur d'alimentation du variateur peut être un voyant qui peut fonctionner à 24 VCC.

Pour configurer l'indicateur

La configuration de l'indicateur nécessite un voyant et un câblage pour les sorties.

1. Connectez l'indicateur d'alimentation de l'unité aux sorties numériques, comme indiqué dans l'image ci-dessous.
2. Vérifiez que l'indicateur d'alimentation de l'unité est correctement connecté.
   - Vous pouvez allumer le bras du robot et vérifier que le voyant s'allume.
   - Vous pouvez éteindre le bras du robot et vérifier que le voyant s'éteint.

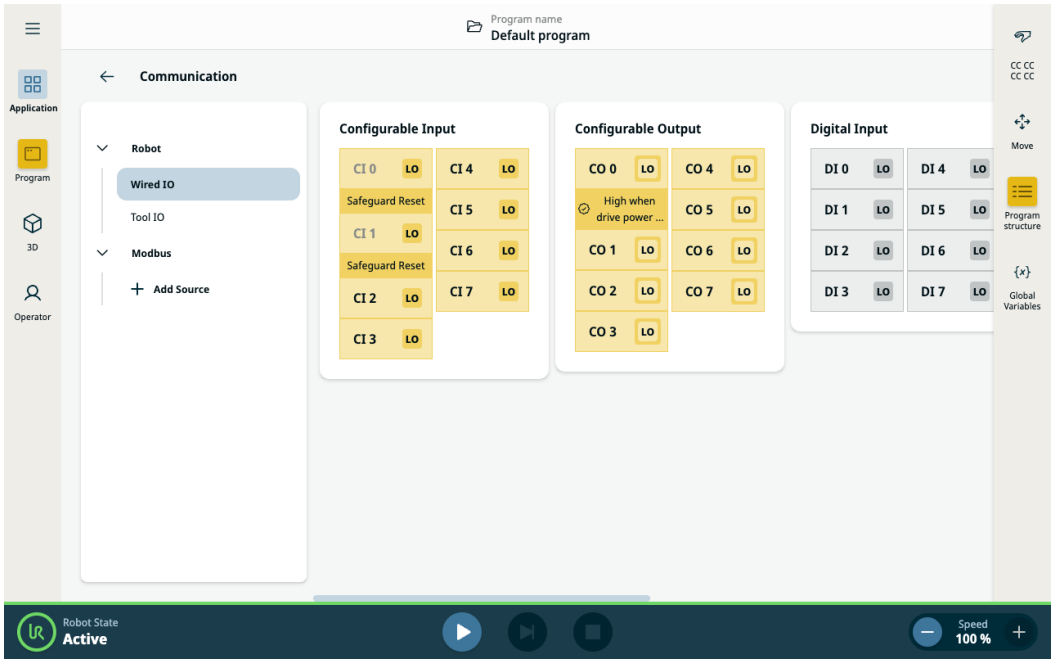


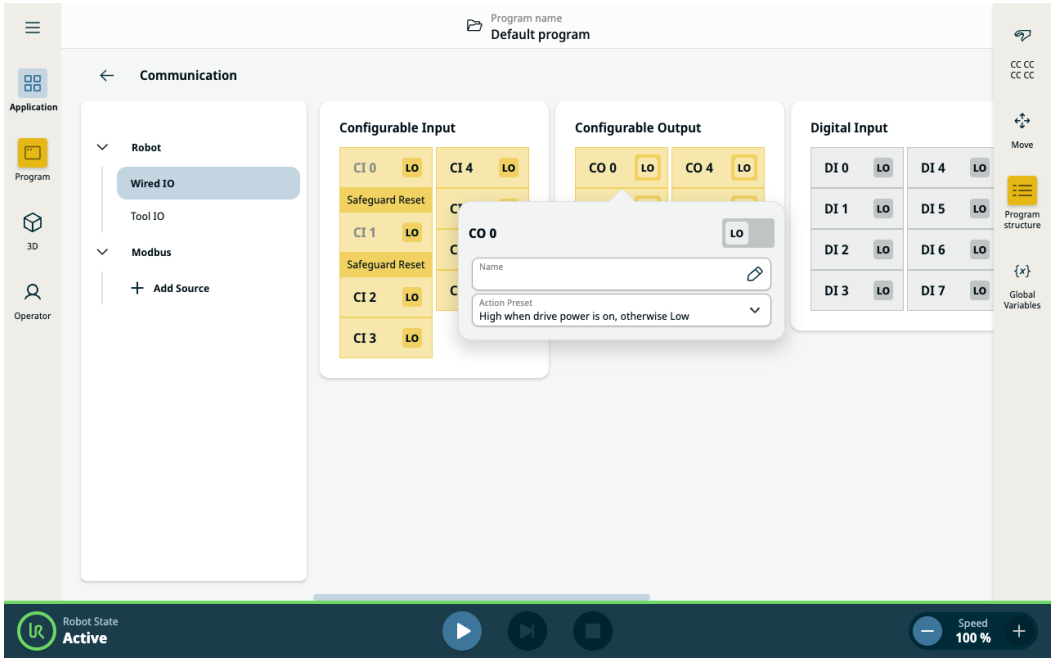
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour configurer l'indicateur

1. Dans le menu Navigation, appuyez sur **Application**.
2. Sélectionnez **Communication**.
3. Dans le menu latéral, sélectionnez **E/S filaires**.
4. Faites défiler jusqu'au type de sortie souhaité et appuyez sur pour sélectionner l'un des éléments suivants :
   - Sortie configurable
   - Sortie numérique
   - Sortie analogique
5. Sélectionnez **Préréglage d'action**

   Vous pouvez nommer la sortie sélectionnée
6. Dans la liste déroulante, sélectionnez **Haut lorsque l'entraînement est sous tension, sinon Bas**.





Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.6. E/S de sécurité

E/S de sécurité

Cette section décrit l'entrée de sécurité dédiée (borne jaune avec texte en rouge) et les E/S configurables (bornes jaunes avec texte en noir) lorsqu'elles sont configurées comme des E/S de sécurité.
Les dispositifs de sécurité et les équipements doivent être installés selon les instructions de sécurité et l'évaluation des risques dans le chapitre Sécurité.
Toutes les E/S de sécurité vont par paires (redondantes), une seule défaillance ne cause donc pas la perte de la fonction de sécurité. Cependant, les E/S de sécurité doivent être conservées comme deux branches séparées.

Les entrées de sécurité permanentes sont :

- **Arrêt d'urgence du robot** pour l'équipement d'arrêt d'urgence uniquement
- **Arrêt de sauvegarde** pour les dispositifs de protection

Tableau

La différence fonctionnelle est indiquée ci-dessous.

	Arrêt d'urgence	Arrêt de sécurité	Arrêt 3PE
Le robot cesse tout mouvement	Oui	Oui	Oui
Exécution du programme	Met sur pause	Met sur pause	Met sur pause
Puissance de commande	Off	On	On
Réinitialiser	Manuel	Automatique ou manuel	Automatique ou manuel
Fréquence d'utilisation	Peu fréquent	Chaque cycle à peu fréquent	Chaque cycle à peu fréquent
Nécessite une réinitialisation	Uniquement relâchement frein	Non	Non
Catégorie d'arrêt (IEC 60204-1)	1	2	2
Niveau de performance de la fonction de surveillance (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

Mise en garde de sécurité

Utiliser les E/S configurables pour configurer la fonctionnalité d'E/S de sécurité supplémentaire, par exemple une Sortie d'arrêt d'urgence. Utilisez l'interface PolyScope pour définir un ensemble d'E/S configurables pour les fonctions de sécurité.

ATTENTION

Le fait de ne pas vérifier et tester régulièrement les fonctions de sécurité peut entraîner des situations dangereuses.

- Les fonctions de sécurité doivent être vérifiées avant de mettre le robot en service.
- Les fonctions de sécurité doivent être testées régulièrement.

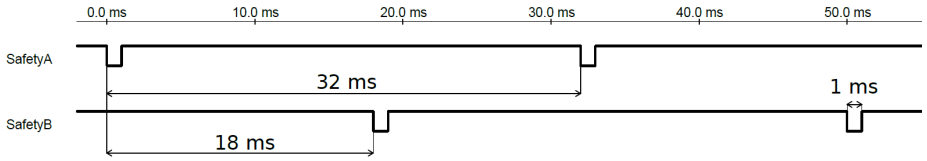
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Signaux OSSD

Toutes les entrées de sécurité configurées et permanentes sont filtrées pour permettre l'utilisation d'équipements de sécurité OSSD avec des durées d'impulsion inférieures à 3 ms. L'entrée de sécurité est échantillonnée toutes les millisecondes et son état est déterminé par le signal d'entrée le plus fréquemment observé au cours des 7 dernières millisecondes.

Signaux de sécurité OSSD

Vous pouvez configurer le boîtier de commande pour émettre des impulsions OSSD lorsqu'une sortie de sécurité est inactive/élevée. Les impulsions OSSD détectent la capacité du boîtier de commande à rendre les sorties de sécurité actives/faibles. Lorsque les impulsions OSSD sont activées pour une sortie, une impulsion basse de 1 ms est générée sur la sortie de sécurité une fois toutes les 32 ms. Le système de sécurité détecte lorsqu'une sortie est connectée à une alimentation et arrête le robot.
L'illustration ci-dessous montre : le temps entre les impulsions sur un canal (32 ms), la durée de l'impulsion (1 ms) et le temps entre une impulsion sur un canal et une impulsion sur l'autre canal (18 ms)

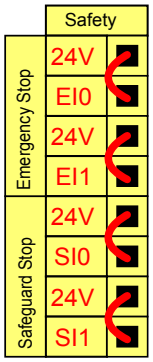


Pour activer OSSD pour la sortie de sécurité

1. Dans l'en-tête, appuyez sur **Installation** et sélectionnez **Sécurité**.
2. Sous **Sécurité**, sélectionnez **E/S**.
3. Sur l'écran E/S, sous Signal de sortie, cochez la case OSSD souhaitée. Vous devez affecter le signal de sortie pour activer les cases à cocher OSSD.

Configuration de sécurité par défaut

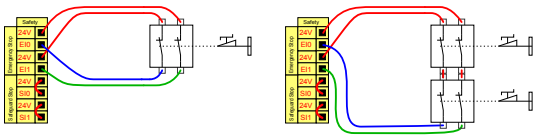
Le robot est livré avec une configuration par défaut qui permet le fonctionnement sans aucun équipement de sécurité supplémentaire.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Connexion des boutons d'arrêt d'urgence

Dans la plupart des applications, il faut utiliser un ou plusieurs boutons d'arrêt d'urgence supplémentaires. L'illustration ci-dessous montre la connexion possible d'un ou de plusieurs boutons d'arrêt d'urgence.

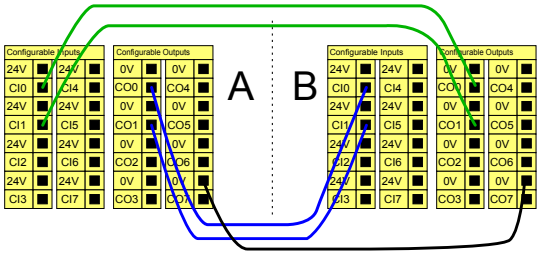


Partage de l'arrêt d'urgence avec d'autres machines

Vous pouvez installer une fonction d'arrêt d'urgence partagée entre le robot et d'autres appareils en configurant les fonctions ELS suivantes via l'IU. L'Entrée d'arrêt d'urgence robot ne peut pas être utilisée à des fins de partage. Si plus de deux robots UR ou autres machines doivent être connectés, un automate programmable de sécurité est nécessaire pour commander les signaux d'arrêt d'urgence.

- Paire d'entrées configurable : arrêt d'urgence externe.
- Paire de sorties configurable : arrêt système.

L'illustration ci-dessous montre comment deux robots UR partagent leurs fonctions d'arrêt d'urgence. Dans cet exemple, les E/S configurées utilisées sont CI0-CI1 et CO0-CO1.



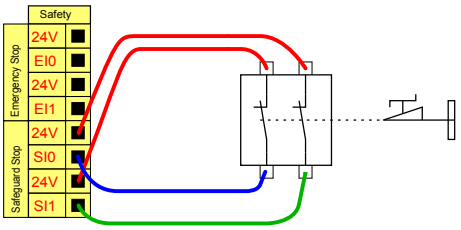
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Arrêt de sécurité avec reprise automatique

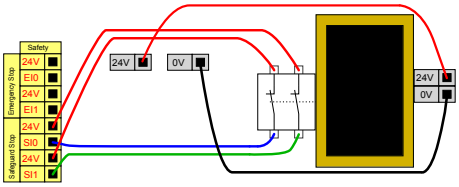
Cette configuration est uniquement destinée à une application où l'opérateur ne peut pas passer la porte et la fermer derrière lui. L'E/S configurable peut être utilisée pour configurer un bouton de réinitialisation à l'extérieur de la porte, afin de réactiver le mouvement du robot. Le robot reprend ses mouvements automatiquement lorsque le signal est rétabli.

ATTENTION

Ne pas utiliser cette configuration si le signal peut être rétabli depuis l'intérieur du périmètre de sécurité.



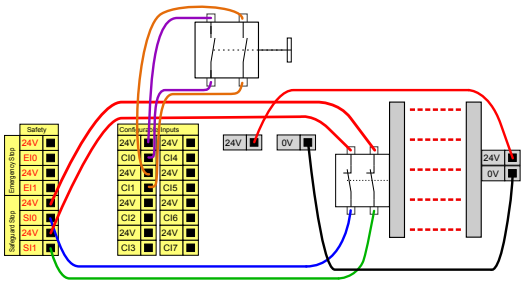
Dans cet exemple, un contacteur de porte est utilisé en tant que dispositif de sécurité de base qui permet d'arrêter le robot à l'ouverture de la porte.



Dans cet exemple, un tapis de sécurité est utilisé en tant que dispositif de sécurité pour lequel la reprise automatique est appropriée. Cet exemple est également valable pour un scanner laser de sécurité.

Arrêt de sécurité avec bouton de réinitialisation

Si l'interface de protection est utilisée pour interagir avec un rideau lumineux, une réinitialisation à l'extérieur du périmètre de sécurité est nécessaire. Le bouton de réinitialisation doit être du type à deux canaux. Dans cet exemple, l'E/S configurée pour la réinitialisation est CI0-CI1.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.6.1. Signaux d'E/S de sécurité

Description

Les E/S sont réparties entre les entrées et les sorties et sont associées de façon à ce que chaque fonction fournisse une capacité PLD de catégorie 3.

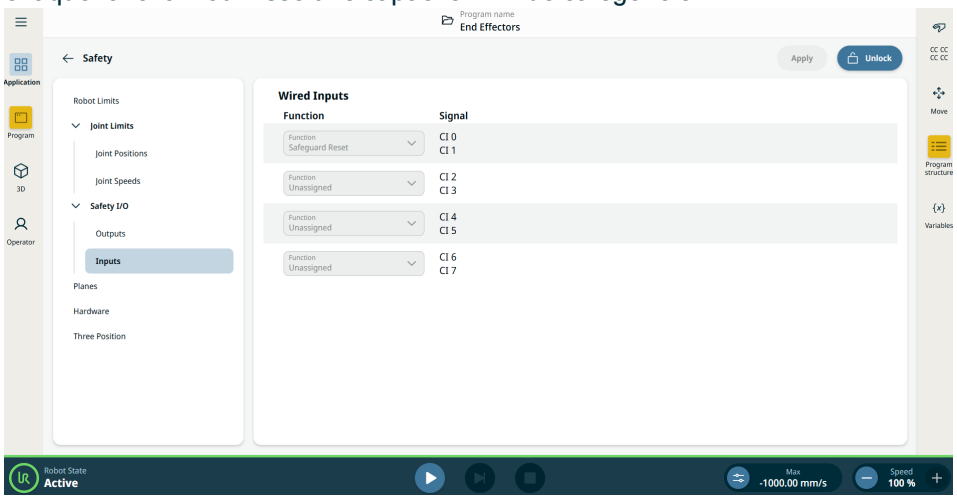
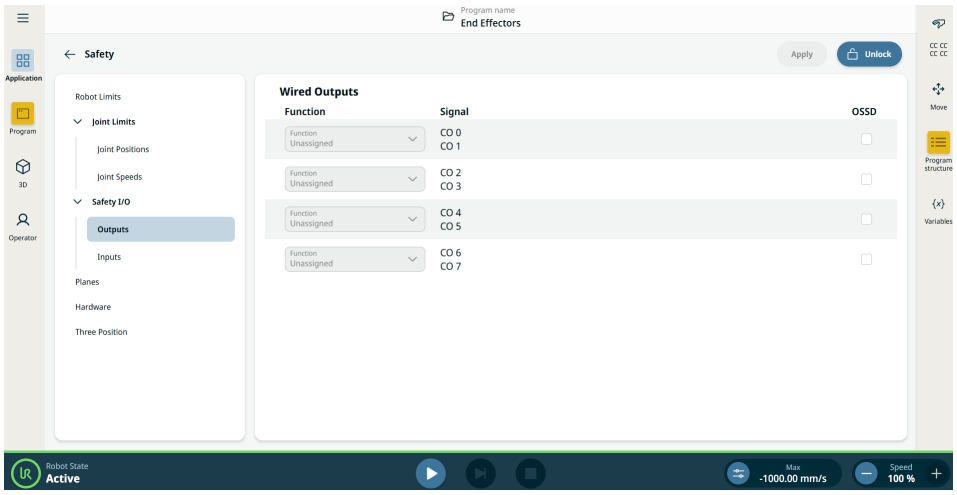


Figure 1.4: *Écran PolyScope X affichant les signaux d'entrée.*



AVIS

Lors du démarrage des programmes à partir d'une E/S ou d'une entrée de bus de terrain, le robot peut commencer le mouvement à partir de sa position, il n'y aura aucun mouvement manuel vers le premier point de passage via PolyScope requis.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Entrées du boîtier de commande

Les entrées sont décrites dans les tableaux ci-dessous :

Bouton d'arrêt d'urgence	Effectue un arrêt de catégorie 1 (IEC 60204-1), informant les autres machines à l'aide de la sortie Arrêt système, si cette sortie est définie. Un arrêt est envoyé tout ce qui est connecté à la sortie.
Arrêt d'urgence du robot	Effectue un arrêt de catégorie 1 (IEC 60204-1) via l'entrée du boîtier de commande, informant les autres machines à l'aide de la sortie Arrêt d'urgence système, si cette sortie est définie.
Arrêt d'urgence externe	Effectue un Arrêt de Catégorie 1 (IEC 60204-1) uniquement sur le robot.
Réduit	Toutes les limites de sécurité peuvent être appliquées lorsque le robot utilise une configuration **Normale** ou une configuration **Réduite**. Lorsque cette fonction est configurée, un signal faible envoyé aux entrées provoque le passage du système de sécurité à la configuration réduite. Le bras du robot ralentit pour satisfaire à l'ensemble des paramètres réduits. Le système de sécurité garantit que le robot est dans les limites réduites moins de 0,5 s après le déclenchement de l'entrée. Si le bras du robot continue d'enfreindre l'une des limites réduites, une catégorie d'arrêt 0 est déclenchée. Les plans de déclenchement peuvent également provoquer une transition à la configuration réduite. Le système de sécurité passe à la configuration normale de la même manière.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Entrées du boîtier de commande

Les entrées sont décrites dans le tableau ci-dessous :

Mode opérationnel	Lorsqu'un mode de sélection externe est utilisé, il passe du **Mode automatique** au **Mode manuel**. Le robot est en mode Automatique lorsque l'entrée est *basse* et en mode Manuel lorsqu'elle est *élevée*.
Réinitialisation de la sauvegarde	Redémarre à partir d'un état Arrêt de sécurité, lorsqu'un bord montant prend forme sur l'entrée de Réinitialisation de protection. Lorsqu'un Arrêt de sécurité se produit, cette entrée s'assure que l'état d'Arrêt de sécurité se poursuit jusqu'à ce qu'une réinitialisation soit déclenchée.
Protection	Un arrêt déclenché par une entrée de protection. Effectue un Arrêt de catégorie 2 (IEC 60204-1) dans tous les modes, lorsqu'il est déclenché par une Protection.
Mode automatique Sauvegarde Arrêt	Effectue un Arrêt de Catégorie 2 (IEC 60204-1) en mode Automatique UNIQUEMENT. *L'Arrêt de protection du mode automatique* ne peut être sélectionné que lorsqu'un dispositif d'activation à trois positions est configuré et installé.
Réinitialisation de la sauvegarde du mode automatique	Redémarre à partir d'un état Arrêt de sécurité en mode Automatique lorsqu'un bord prend forme sur l'entrée de Réinitialisation de protection en mode Automatique.
Libre sur le robot	Vous pouvez configurer l'entrée Fonctionnement libre pour activer et utiliser le Fonctionnement libre sans appuyer sur le bouton Fonctionnement libre d'un CP standard, ou sans avoir à appuyer et maintenir l'un des boutons du TP 3PE en position d'appui léger.
Dispositif d'activation trois positions	En mode Manuel, un Dispositif d'activation trois positions doit être pressé et maintenu dans la position centrale pour déplacer le robot. Si vous utilisez un Dispositif d'activation trois positions, le bouton doit être pressé et maintenu dans la position médiane pour déplacer le robot.

ATTENTION

Lorsque la réinitialisation par défaut de la Protection est désactivée, une réinitialisation automatique se produit lorsque la protection ne déclenche plus un arrêt.
Cela peut se produire si une personne traverse le champ de la protection.
Si une personne n'est pas détectée par la protection et qu'elle est exposée à des dangers, la réinitialisation automatique est interdite par les normes.

- Utilisez la réinitialisation externe pour assurer la réinitialisation uniquement lorsqu'une personne n'est pas exposée à des dangers.

ATTENTION

Lorsque Arrêt de protection du mode automatique est activé, un Arrêt de protection n'est pas déclenché en mode Manuel.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sorties du boîtier de commande

Toutes les sorties de sécurité sont faibles en cas de violation ou de défaillance du système de sécurité. Cela signifie que la sortie Arrêt sustème déclenche un arrêt même lorsqu'un arrêt d'urgence n'est pas déclenché.
Vous pouvez utiliser les signaux de sortie des fonctions de Sécurité suivantes. Tous les signaux redeviennent bas lorsque l'état qui a déclenché le signal élevé est terminé :

[1]Arrêt système	Le signal *faible* est émis lorsque le système de sécurité est déclenché à l'état arrêté par l'entrée Arrêt d'urgence robot ou le bouton Arrêt d'urgence. Pour éviter les impasses, si l'état Arrêt d'urgence est déclenché par l'entrée Arrêt système, le signal faible ne sera pas émis.
Déplacement du robot	Le signal est *Bas* si le robot se déplace, sinon haut.
Le robot ne s'arrête pas	Le signal est *élevé* lorsque le robot est arrêté ou en cours d'arrêt en raison d'un arrêt d'urgence ou d'un arrêt de sécurité. Autrement, la logique est basse.
Réduit	Le signal est *Faible* lorsquedes paramètres réduits sont actifs ou si l'entrée de sécurité est configurée avec une entrée réduite et que le signal est actuellement faible. Sinon, le signal est haut.
Non réduit	Il s'agit de l'inverse du fonctionnement réduit défini ci-dessus.
Sécurité à la maison	Le signal est *Haut* si le bras du robot est arrêté et se trouve dans la Position initiale de sécurité configurée. Sinon le signal est *Bas*. Ceci est souvent utilisé lorsque les robots UR sont intégrés à des robots mobiles.
Arrêté par validation à 3 positions	Le signal est faible lorsqu'un arrêt à trois positions est actif, sinon il est fort.
Non arrêté par validation à 3 positions	Le signal est faible lorsqu'un arrêt à trois positions est inactif, sinon il est fort.

AVIS

Les machines externes qui obtiennent l'état Arrêt d'urgence du robot par le biais de la sortie Arrêt système doivent être conformes à la norme ISO 13850. Ceci est plus particulièrement nécessaire dans les configurations où l'entrée Arrêt d'urgence robot est connectée à un dispositif d'arrêt d'urgence externe. Dans de tels cas, la sortie Arrêt système devient haut lorsque le dispositif d'arrêt d'urgence externe est relâché. Cela implique que l'état d'arrêt d'urgence sera réinitialisé au niveau de la machine externe sans action manuelle requise de la part de l'opérateur du robot. Par conséquent, pour être conforme aux normes de sécurité, la machine externe doit demander une action manuelle pour reprendre.

[1]L'Arrêt système était auparavant connu sous le nom d'« Arrêt d'urgence système » pour les robots Universal Robots. PolyScope peut afficher « Arrêt d'urgence système ».

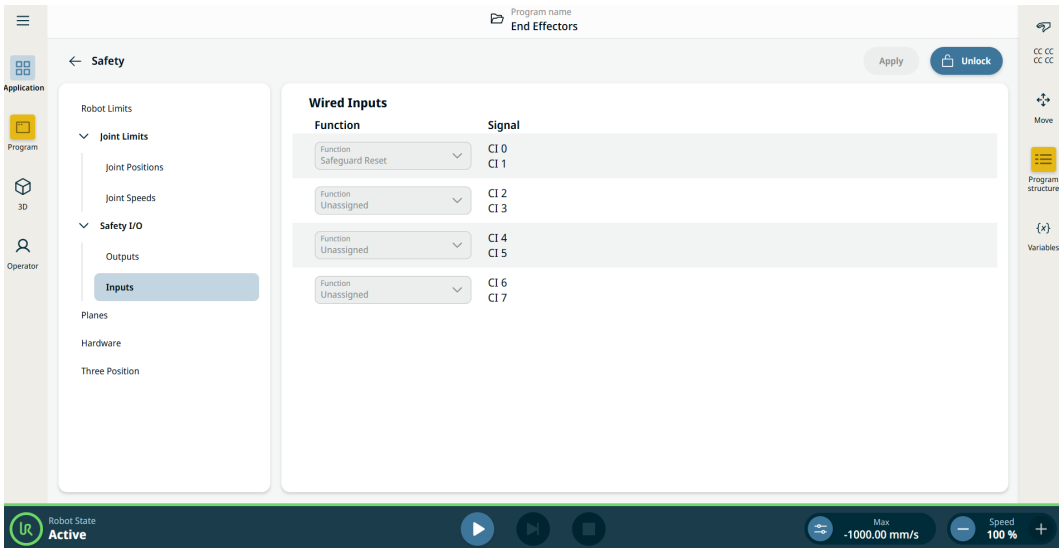
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.6.2. Configuration E/S

Description

Utilisez l'écran Configuration des E/S pour définir les signaux d'E/S et configurer les actions avec le contrôle de l'onglet E/S . Les types de signaux d'E/S sont répertoriés sous **Entrée** et **Sortie**.



AVIS

Lors du démarrage des programmes à partir d'une E/S ou d'une entrée de bus de terrain, le robot peut commencer le mouvement à partir de sa position, il n'y aura aucun mouvement manuel vers le premier point de passage via PolyScope requis.

Entrées

1. Rendez-vous dans l'onglet Application.
2. Allez dans Sécurité.
3. Appuyez sur **Entrées** dans la **section E/S de sécurité**.
4. Déverrouillez les réglages.
5. Assignez une fonction au groupe de signaux.

Consultez les signaux d'E/S de sécurité pour une description de la fonction de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Actions d'entrée disponibles

Commande	Action
Début	Démarre ou reprend le programme en cours sur un bord montant (uniquement activé dans le Contrôle à distance)
Arrêter	Arrête le programme en cours sur un front montant
Pause	Met en pause le programme actuel sur un front montant
Fonctionnement libre	Lorsque l'entrée est haute, le robot passe en mode de fonctionnement libre (semblable au bouton **Fonctionnement libre**). L'entrée est ignorée si d'autres conditions interdisent le fonctionnement libre.

ATTENTION

Si le robot est arrêté lors de l'utilisation de l'action d'entrée Démarrer, le robot se déplace lentement vers le premier point de cheminement du programme avant d'exécuter ce programme. Si le robot est mis en pause lors de l'utilisation de l'action d'entrée Démarrer, le robot se déplace lentement vers la position à partir de laquelle il a été mis en pause avant de reprendre ce programme.

Sorties

1. Rendez-vous dans l'onglet Application.
2. Allez dans Sécurité.
3. Appuyez sur les sorties dans la section E/S de sécurité.
4. Déverrouillez les réglages.
5. Assignez une fonction au groupe de signaux.

Vous pouvez activer OSSD sur chaque signal de sortie.
Consultez les signaux d'E/S de sécurité pour une description de la fonction de sécurité.

Actions de sortie disponibles

Action	État de sortie	État du programme
Faible lorsqu'il ne fonctionne pas	Bas	Arrêté ou en pause
Élevé lorsqu'il ne fonctionne pas	Haut	Arrêté ou en pause
Élevé en marche, bas à l'arrêt	Bas Haut	En marche, Arrêté ou en pause
Arrêt faible ou imprévu	Bas	Programme terminé non planifié
Faible à l'arrêt imprévu, sinon Élevé	Bas Haut	Programme terminé non planifié En marche, arrêté ou en pause
Impulsion continue	Alterne entre haut et bas	Exécution (pause ou arrêt du programme pour maintenir l'état du pouls)

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Cause de l'interruption du programme	Une interruption non programmée du programme peut survenir pour l'une des raisons énumérées ci-dessous : • Arrêt du robot • Défaut • Violation • Exception d'exécution

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.6.3. Utilisation des E/S pour la sélection du mode

Description

Le robot peut être configuré pour basculer entre les modes de fonctionnement sans utiliser le terminal de programmation. Cela signifie que l'utilisation du TP est interdite lors du passage du mode automatique au mode manuel et du mode manuel au mode automatique.

La commutation des modes sans l'utilisation d'un terminal de programmation nécessite une configuration d'E/S de sécurité et un dispositif secondaire en tant que sélecteur de mode.

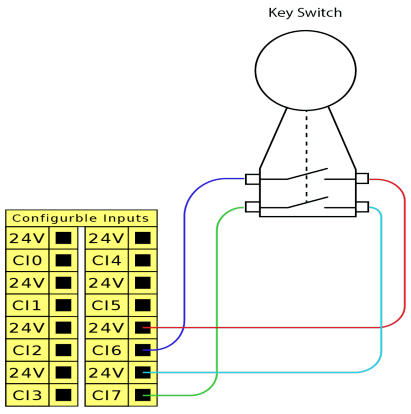
Sélecteur de mode

Le sélecteur de mode peut être un commutateur à clé avec une disposition électrique redondante ou avec des signaux provenant d'un PLC de sécurité dédié.

Pour utiliser le sélecteur de mode

L'utilisation du sélecteur de mode, tel qu'un interrupteur à clé, empêche le TP d'être utilisé pour basculer entre les modes.

1. Connectez votre sélecteur de mode aux entrées comme indiqué dans l'image ci-dessous.
2. Vérifiez que le sélecteur de mode est correctement connecté et configuré.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour configurer les entrées de sécurité connectées

La configuration des entrées de sécurité pour la connexion de l'appareil secondaire nécessite le déverrouillage de l'écran d'E/S de sécurité.

1. Dans la navigation principale, appuyez sur **Application**.
2. Sélectionnez **Sécurité** et appuyez sur **Déverrouiller**.

   Lorsque vous y êtes invité, entrez votre mot de passe pour déverrouiller l'écran de sécurité.

   Si vous n'avez pas encore défini de mot de passe, utilisez le mot de passe par défaut : `ursafe`.
3. Sous E/S de sécurité, sélectionnez **Entrées**.
4. Sélectionnez l'un des signaux d'entrée en appuyant sur l'une des options de la liste déroulante Entrée.
5. Dans la liste déroulante, appuyez sur **Mode de fonctionnement**.
6. Appuyez sur **Appliquer** et autorisez le redémarrage du robot.
7. Appuyez sur **Confirmer la Configuration de sécurité**.

   Vous ne pouvez maintenant utiliser l'appareil secondaire que pour sélectionner et/ou basculer entre les modes de fonctionnement.

Une fois l'entrée affectée au périphérique secondaire, les modes de commutation via le TP sont désactivés. Si une tentative d'utiliser le TP pour changer de mode est faite, un message apparaît confirmant que le TP ne peut pas être utilisé pour changer le mode de fonctionnement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

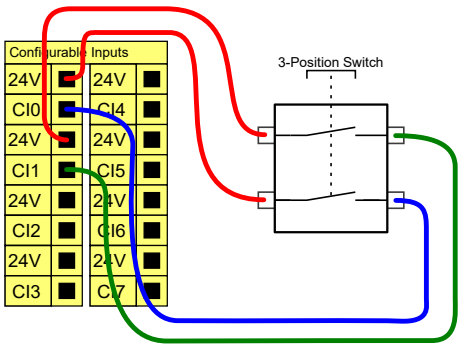
8.6.4. Dispositif d'activation trois positions

Description

Le robot est équipé d'un dispositif d'activation sous la forme du terminal de programmation 3PE.
Le boîtier de commande prend en charge les configurations de dispositifs d'activation suivantes :

- Terminal de programmation 3PE
- Dispositif d'activation trois positions externe
- Dispositif trois positions externe et terminal de programmation 3PE

L'illustration ci-dessous montre comment connecter un dispositif d'activation trois positions.



Remarque : les deux canaux d'entrée de l'entrée du dispositif d'activation trois positions ont une tolérance de désaccord de 1 seconde.

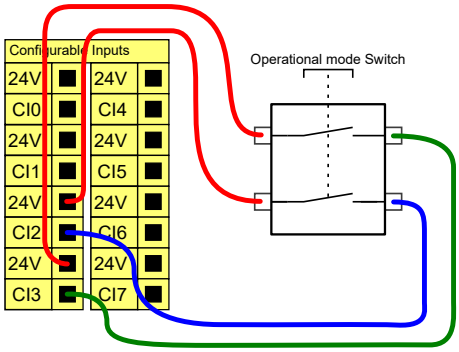
AVIS

Le système de sécurité UR ne prend pas en charge plusieurs dispositifs d'activation trois positions externes.

Interrupteur de mode opératoire

L'utilisation d'un dispositif d'activation trois positions nécessite l'utilisation d'un interrupteur de mode opérationnel.

L'illustration ci-dessous montre un interrupteur de mode opérationnel.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.7. E/S numériques à usages multiples

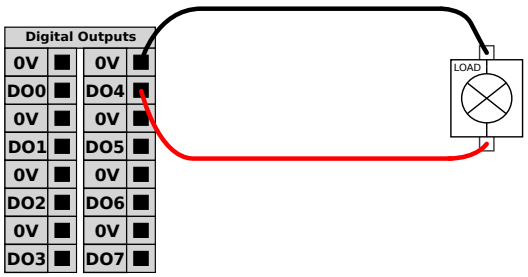
Description

L'écran de démarrage comporte les réglages visant à charger et démarrer automatiquement un programme par défaut, et à initialiser automatiquement le bras du robot au démarrage.

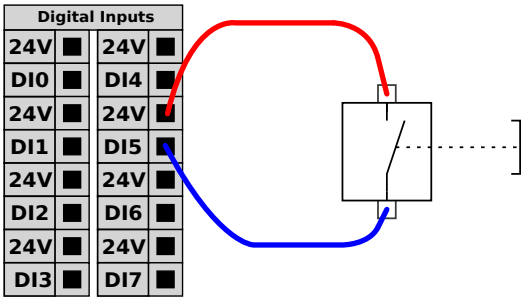
E/S numériques à usages multiples

Cette section décrit les E/S 24 V à usages multiples (bornes grises) et les E/S configurables (bornes jaunes avec texte en noir) lorsqu'elles ne sont pas configurées comme des E/S de sécurité.

Les E/S à usages multiples peuvent être utilisées pour entraîner des équipements tels que des relais pneumatiques directement ou pour communiquer avec d'autres systèmes d'automates programmables. Toutes les Sorties numériques peuvent être désactivées automatiquement lorsque l'exécution du programme est arrêtée.
Dans ce mode, la sortie est toujours faible lorsqu'un programme n'est pas exécuté. Des exemples sont illustrés dans les sous-sections suivantes.
Ces exemples utilisent des sorties numériques mais des sorties configurables pourraient également être utilisées si elles n'étaient pas configurées pour exécuter une fonction de sécurité.



Dans cet exemple, une charge est contrôlée à partir de Sorties numériques lorsqu'elles sont connectées.

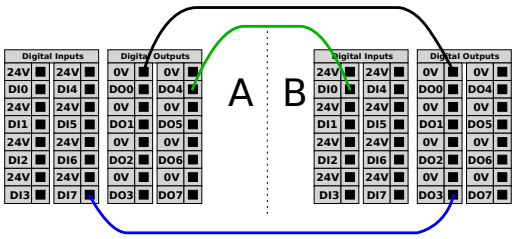


Dans cet exemple, un simple bouton est connecté à une entrée numérique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Communication avec d'autres machines ou automates programmables

Vous pouvez utiliser des E/S numériques pour communiquer avec d'autres équipements si une terre (GND) commune est établie et si la machine utilise la technologie PNP, voir ci-dessous.



AVIS

Utilisez les câbles blindés pour connecter les E/S numériques.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.7.1. Commande marche/arrêt à distance

Description

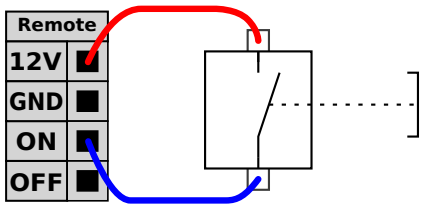
Utilisez une commande **MARCHE/ARRÊT** pour mettre sous et hors tension le Boîtier de commande sans utiliser le Terminal de programmation. Il est généralement utilisé :

- Lorsque le Terminal de programmation est inaccessible.
- Lorsqu'un système d'automate programmable doit avoir le contrôle absolu.
- Lorsque plusieurs robots doivent mis sous ou hors tension en même temps.

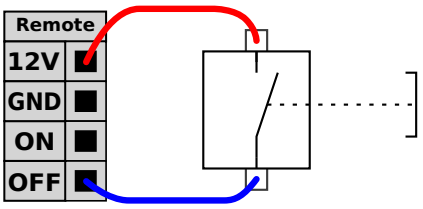
Contrôle à distance

La commande **marche/arrêt** à distance fournit une alimentation 12 V auxiliaire, maintenue active lorsque le Boîtier de commande est mis hors tension. L'entrée **MARCHE** est uniquement conçue pour une brève activation et fonctionne comme le bouton **POWER**. L'entrée **ARRÊT** peut rester basse si nécessaire. Utilisez une fonction logicielle pour charger et démarrer des programmes automatiquement.
Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous.

Bornes	Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
[12V - GND]	Tension	10	12	13	V
[12V - GND]	Courant	-	-	100	mA
[ON / OFF]	Tension inactive	0	-	0,5	V
[ON / OFF]	Tension active	5	-	12	V
[ON / OFF]	Courant d'entrée	-	1	-	mA
[ON]	Durée d'activation	200	-	600	ms



Cet exemple montre comment connecter un bouton **MARCHE** à distance.



Cet exemple montre comment connecter un bouton **ARRÊT** à distance.

ATTENTION

Maintenir enfoncé le bouton d'alimentation ÉTEINT le boîtier de commande sans sauvegarder.

- N'appuyez pas et ne maintenez pas l'entrée **MARCHE** pressée ou le bouton **POWER** car cela arrête le Boîtier de commande sans sauvegarder.
- Utilisez l'entrée **OFF** pour la commande d'arrêt à distance pour permettre au boîtier de commande d'enregistrer les fichiers ouverts et de s'éteindre correctement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8.8. E/S analogiques à usages multiples

Description

L'interface des E/S analogiques est la borne verte. Elle peut être utilisée pour régler ou mesurer la tension (0-10 V) ou le courant (4-20 mA) depuis et vers d'autres équipements. Les instructions suivantes sont recommandées pour obtenir la meilleure précision possible.

- Utiliser la borne AG la plus proche de l'E/S. La paire partage un filtre de mode commun.
- Utiliser la même GND (0 V) pour l'équipement et le Boîtier de commande. L'E/S analogique n'est pas isolée galvaniquement du Boîtier de commande.
- Utilisez un câble blindé. Connecter le blindage à la borne GND à la borne appelée **Alimentation**.
- Utilisation d'un équipement qui fonctionne en mode courant. Les signaux actuels sont moins sensibles aux interférences.

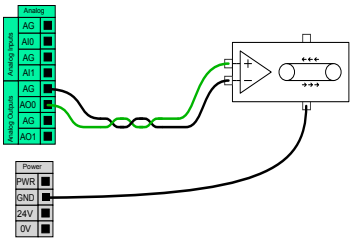
Caractéristiques électriques

Dans l'interface graphique, vous pouvez sélectionner les modes d'entrée. Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous.

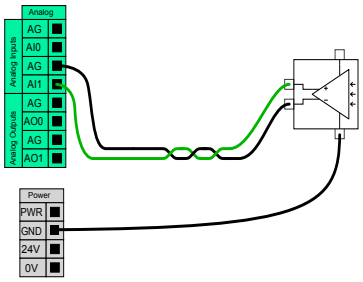
Bornes	Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Entrée analogique en mode courant					
[AIx - AG]	Courant	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Résistance	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Résolution	-	12	-	bit
Entrée analogique en mode tension					
[AIx - AG]	Tension	0	-	10	V
[AIx - AG]	Résistance	-	10	-	Kohm
[AIx - AG]	Résolution	-	12	-	bit
Sortie analogique en mode courant					
[AOx - AG]	Courant	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Tension	0	-	24	V
[AOx - AG]	Résolution	-	12	-	bit
Sortie analogique en mode tension					
[AOx - AG]	Tension	0	-	10	V
[AOx - AG]	Courant	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Résistance	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Résolution	-	12	-	bit

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sortie analogique et entrée analogique



Cet exemple montre comment contrôler une bande de transport avec une entrée de commande de vitesse analogique.



Cet exemple montre comment connecter un capteur analogique.

8.9. Mode Distant dans la vue d'ensemble de la sécurité

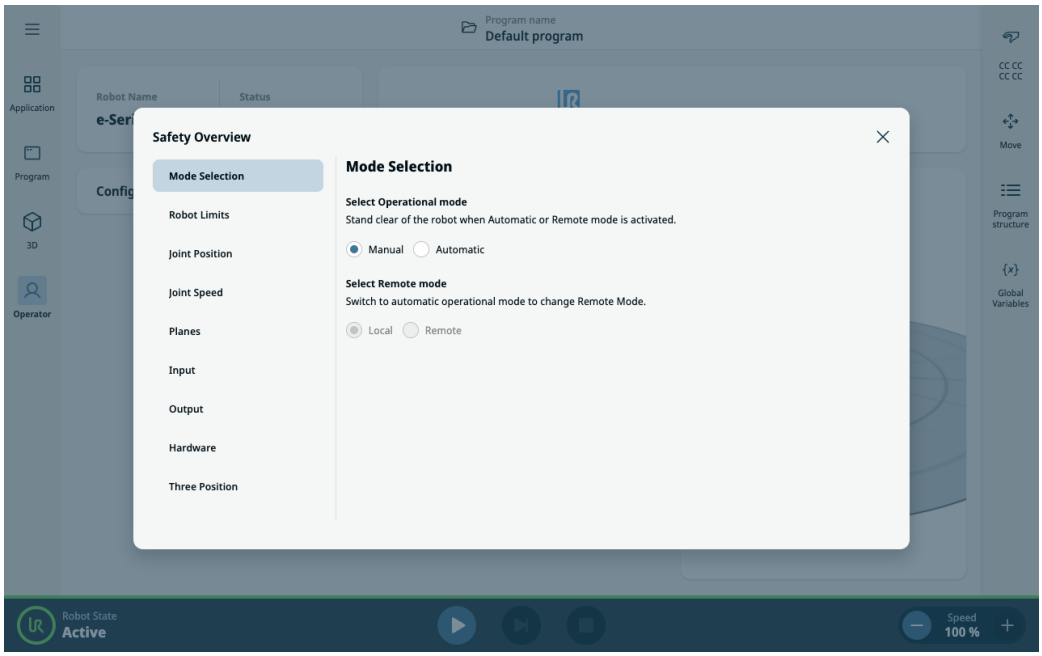
Description Lorsqu'il est activé, le mode Distant permet aux appareils externes de se connecter à des services clés tels que l'interface principale.

Le mode Distant peut être activé ou désactivé via un interrupteur dédié dans la boîte de dialogue Aperçu de la sécurité.

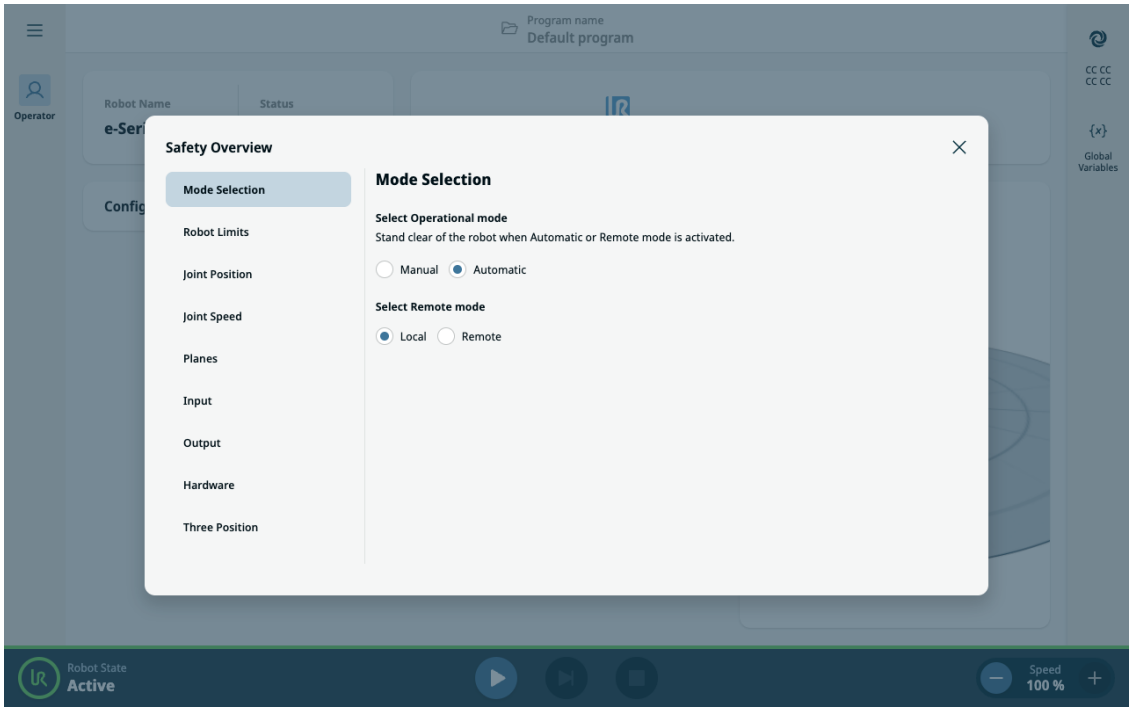
1. Accédez à la vue d'ensemble de la sécurité à l'écran principal.
2. Cliquez sur Sélection du mode.
3. Vous pouvez maintenant sélectionner Automatique, puis Distant.

« Local » est activé par défaut.
« Distant » n'est actif que lorsque l'application est en mode Automatique.

Activer/désactiver l'accès

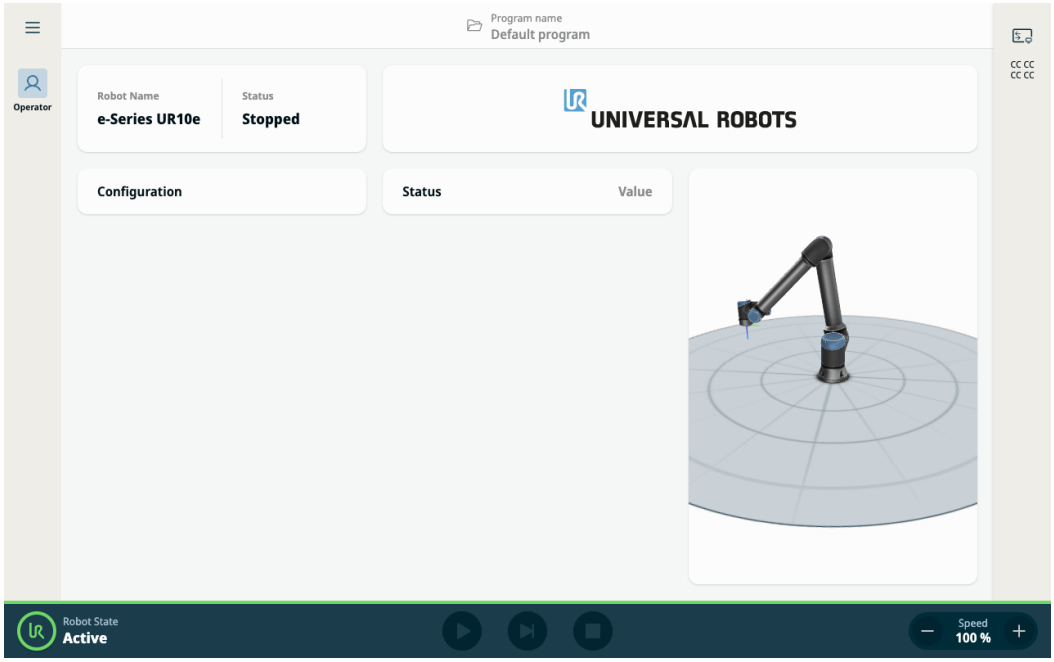


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.



Verrouillage sécurisé

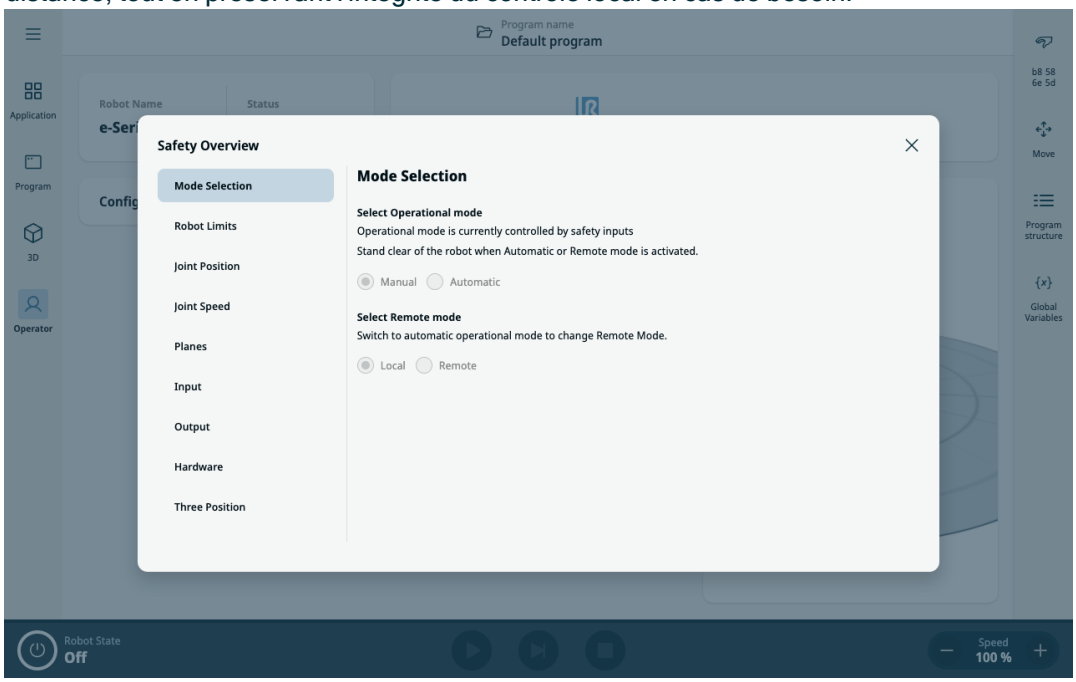
En mode Distant, l'interface de PolyScope X entre dans un état sécurisé en lecture seule. Toutes les actions d'édition et de contrôle sont désactivées, et seul l'écran de l'opérateur reste accessible en mode lecture seule. De plus, une icône de mode Distant s'affiche au-dessus de la somme de contrôle de sécurité pour indiquer clairement que le système est sous surveillance à distance.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sécurité contrôlée par des E/S

Si le mode de fonctionnement du robot est régi par un signal d'E/S, le passage en mode manuel via les E/S passera automatiquement le mode Distant en mode Local.
Cette fonctionnalité garantit un environnement sûr et structuré pour la surveillance à distance, tout en préservant l'intégrité du contrôle local en cas de besoin.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9. Intégration de l'effecteur de fin

Description L'effecteur de fin peut également être appelé outil et pièce dans ce manuel.

> **AVIS**
>
> UR fournit de la documentation pour l'intégration de l'effecteur de fin au bras du robot.
>
> - Reportez-vous à la documentation spécifique à l'effecteur/outil/pièce pour le montage et la connexion.

9.1. Charge utile maximale

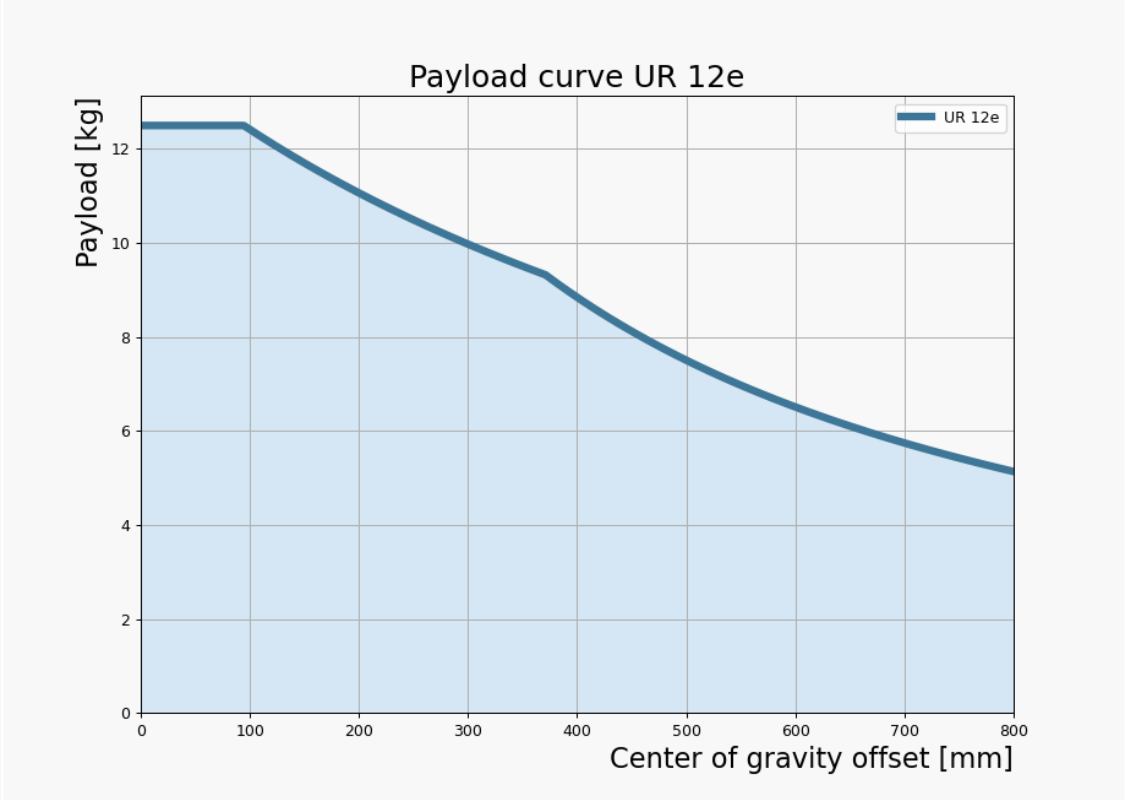
Description La charge utile nominale du bras du robot dépend du décalage du centre de gravité (CdG) de la charge utile, comme indiqué ci-dessous. Le décalage du CdG est défini comme la distance entre le centre de la bride d'outil et le centre de gravité de la charge utile fixée.

Le bras du robot peut prendre en charge un long décalage du centre de gravité, si la charge utile est placée sous la bride d'outil. Par exemple, lors du calcul de la masse de la charge utile dans une application de sélection et de placement, tenez compte à la fois du préhenseur et de la pièce.

La capacité du robot à accélérer peut être réduite si la charge utile CdG dépasse la portée et la charge utile du robot. Vous pouvez vérifier la portée et la charge utile de votre robot dans les spécifications techniques.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Charge utile [kg]



Décalage du centre de gravité [mm]

La relation entre la charge utile nominale et le décalage du centre de gravité.

Inertie de la charge utile

Vous pouvez configurer des charges utiles à inertie élevée si la charge utile est définie correctement.
Le logiciel du contrôleur ajuste automatiquement les accélérations lorsque les paramètres suivants sont configurés correctement :

- Masse de la charge utile
- Centre de gravité
- Inertie

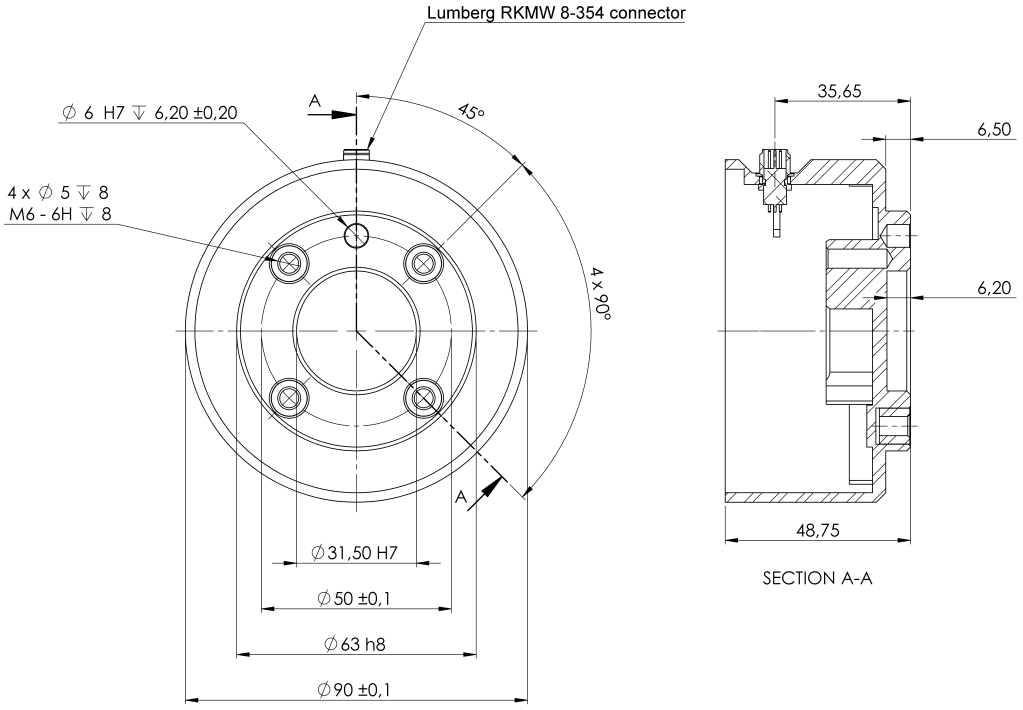
Vous pouvez utiliser l'URSim pour évaluer les accélérations et les temps de cycle des mouvements du robot avec une charge utile spécifique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.2. Fixation de l'outil

Description

L'outil ou la pièce à usiner sur la bride de sortie de l'outil (ISO) à l'extrémité du robot.



Dimensions et le modèle de trous de la bride de l'outil. Toutes les mesures sont en millimètres.

Bride d'outil de performance

La bride de sortie d'outil (ISO 9409-1) est l'endroit où l'outil est monté à l'extrémité du robot.

- ISO 9409-1-50-4-M6 pour petits bras de robot
- ISO 9409-1-80-6-M8 pour les grands bras de robot

Il est recommandé d'utiliser un trou avec une fente radiale pour la goupille de positionnement afin d'éviter une surlimitation, tout en gardant une position précise.

ATTENTION

Des boulons M6 très longs peuvent être pressés contre le bas de la bride de l'outil et provoquer un court-circuit du robot.

- N'utilisez pas des boulons dépassant de plus de 8 mm pour monter l'outil.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

Le fait de ne pas serrer correctement les boulons peut provoquer des blessures en raison de la perte de la bride de l'adaptateur et/ou de l'effecteur final.

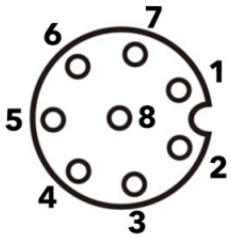
- Veillez à ce que l'outil soit correctement boulonné en place.
- Veillez à ce que l'outil soit construit de façon à ce qu'il ne puisse pas créer une situation dangereuse en faisant tomber une pièce par inadvertance.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.3. E/S outil

Connecteur d'outil

Le connecteur d'outil illustré ci-dessous fournit l'alimentation et les signaux de commande des capteurs et mécanismes de préhension utilisés sur un outil robotique spécifique. Le connecteur de l'outil comporte huit trous et se trouve à côté de la bride de l'outil sur le poignet 3.
Les huit fils à l'intérieur du connecteur ont des fonctions différentes, comme indiqué dans le tableau :

	Broche n°	Signal	Description
	1	AI0 / RS485-	Analogique dans 0 ou RS485-
	2	AI1 / RS485+	Analogique dans 1 ou RS485+
	3	TO0/PWR	Sorties numériques 0 ou 0 V/12 V/24 V
	4	TO1/GND	Sorties numériques 1 ou Masse
	5	PUISSANCE	0V/12V/24V
	6	TI0	Entrées numériques 0
	7	TI1	Entrées numériques 1
	8	GND	Masse

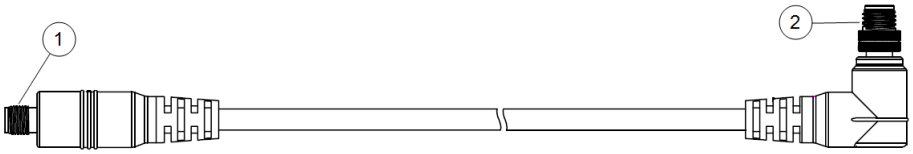
AVIS

Le Connecteur d'outil doit être serré manuellement jusqu'à un maximum de 0,4 Nm.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Adaptateur de câble d'outil

L'adaptateur de câble d'outil est l'accessoire électronique qui permet la compatibilité entre les E/S d'outil et les outils e-Series.



1 Se connecte à l'outil/à l'effecteur final.

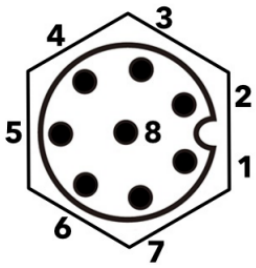
2 Se connecte au robot.

ATTENTION

La connexion de l'adaptateur de câble d'outil à un robot sous tension peut entraîner des blessures.

- Connectez l'adaptateur à l'outil/à l'effecteur final avant de connecter l'adaptateur au robot.
- N'allumez pas le robot si l'adaptateur de câble d'outil n'est pas connecté à l'outil/à l'effecteur final.

Les huit fils à l'intérieur de l'adaptateur de câble d'outil ont des fonctions différentes, comme indiqué dans le tableau ci-dessous :

	Broche n°	Signal	Description
	1	AI0 / RS485+	Analogique dans 0 ou RS485+
	2	AI1 / RS485-	Analogique dans 1 ou RS485-
	3	TI1	Entrées numériques 1
	4	TI0	Entrées numériques 0
	5	PUISSANCE	0V/12V/24V
	6	TO1/GND	Sorties numériques 1 ou Masse
	7	TO0/PWR	Sorties numériques 0 ou 0 V/12 V/24 V
	8	GND	Masse

TERRE

La bride d'outils est connectée à GND (terre).

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.3.1. Spécifications d'installation des E/S d'outils

Description

Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous. Accédez à l'E/S d'outil dans l'onglet Installation pour définir l'alimentation interne sur 0 V, 12 V ou 24 V.

Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Tension d'alimentation en mode 24V	23,5	24	24,8	V
Tension d'alimentation en mode 12V	11,5	12	12,5	V
Intensité d'alimentation (broche unique)*	-	1 000	2000**	mA
Intensité d'alimentation (broche double)*	-	2 000	2000**	mA
Charge capacitive d'alimentation	-	-	8000***	uF

* Il est fortement recommandé d'utiliser une diode de protection pour les charges inductives.

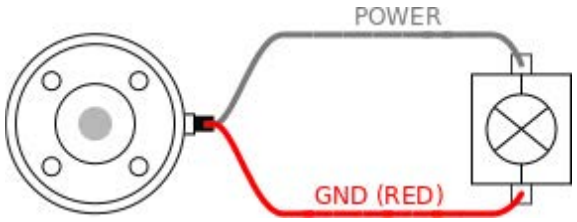
** Crête pendant max 1 seconde, cycle de service max : 10 %. Le courant moyen sur 10 secondes ne doit pas dépasser le courant typique.

*** Lorsque l'alimentation de l'outil est activée, un temps de démarrage progressif de 400 ms commence permettant de connecter une charge capacitive de 8 000 uF à l'alimentation de l'outil au démarrage. Le branchement à chaud de la charge capacitive n'est pas autorisé.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.3.2. Alimentation électrique de l'outil

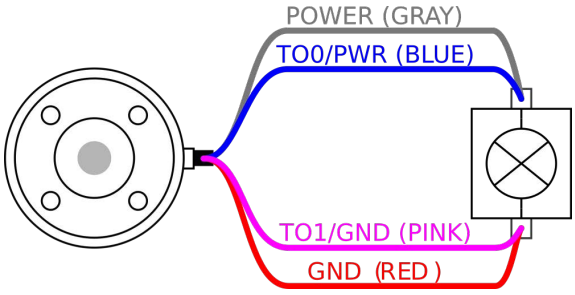
Description Accédez aux E/S outil dans l'onglet Installation



Alimentation électrique de la broche double

En mode Alimentation de la broche double, le courant de sortie peut être augmenté comme listé dans E/S outil.

1. Dans l'en-tête, appuyez sur **Installation**.
2. Dans la liste à gauche, appuyez sur **Général**.
3. Appuyez sur **E/S outil** et sélectionnez **Alimentation double broche**.
4. Connectez les câbles d'alimentation (gris) à TO0 (bleu) et la masse (rouge) à TO1 (rose).



AVIS

Une fois que le robot a effectué un arrêt d'urgence, la tension est réglée sur 0 V pour les deux broches d'alimentation (l'alimentation est coupée).

9.3.3. Entrées numériques de l'outil

Description L'écran de démarrage comporte les réglages visant à charger et démarrer automatiquement un programme par défaut, et à initialiser automatiquement le bras du robot au démarrage.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

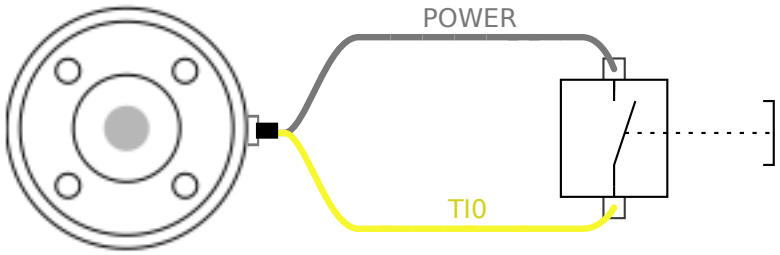
Tableau

Les Entrées numériques sont mises en œuvre en tant que PNP avec de faibles résistances de tirage (pull-down). Cela signifie qu'une entrée flottante est toujours relevée comme faible. Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous.

Paramètre	Min.	Type	Max.	Unité
Tension d'entrée	-0.5	-	26	V
Tension logique basse	-	-	2,0	V
Tension logique haute	5,5	-	-	V
Résistance d'entrée	-	47k	-	Ω

Utilisation des entrées numériques de l'outil

Cet exemple montre comment connecter un bouton simple.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.3.4. Sorties numériques de l'outil

Description

Les sorties numériques prennent en charge trois modes différents :

Mode	Actif	Inactif
Fuite (NPN)	Bas	Ouvrir
Source (PNP)	Haut	Ouvrir
Pousser / Tirer	Haut	Bas

Accédez à l'E/S de l'outil dans l'onglet Installation pour configurer le mode de sortie de chaque broche. Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous :

Paramètre	Min.	Typ	Max.	Unité
Tension, collecteur ouvert	-0.5	-	26	V
Tension, sink 1A	-	-	0,09	V
Courant lors de l'absorption/du rejet, continu	0	-	600	mA
Courant lors de l'absorption/du rejet, crête	0	-	1000*	mA
Courant entre GND et la masse, en continu	0	-	2 000	mA
Courant entre GND et masse, crête	0	-	3000*	mA

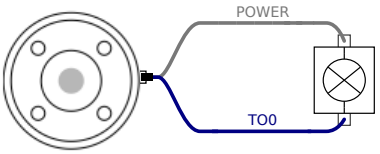
* Pic pendant 1 seconde au maximum, rapport cyclique maximal : 10 %. Le courant moyen sur 10 secondes ne doit pas dépasser le courant continu.

ATTENTION

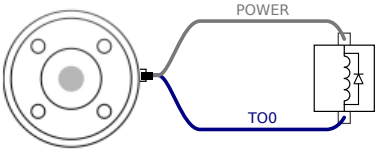
Les sorties numériques de l'outil ne sont pas limitées en courant. Le fait de remplacer les données spécifiées peut entraîner des dommages irréversibles.

Utilisation des sorties numériques de l'outil

Cet exemple montre comment mettre une charge sous tension à l'aide de l'alimentation interne de 12 V ou 24 V. La tension de sortie dans l'onglet E/S doit être définie. Il y a une tension entre la connexion POWER et le blindage/la masse, même lorsque la charge est désactivée.



Lors du raccordement de charges inductives, il convient d'utiliser une diode de protection, comme illustré ci-dessous.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

9.3.5. Entrées analogiques d'outil

Description

Les entrées analogiques de l'outil sont non différentielles et peuvent être réglées sur tension (0-10V) et courant (4-20mA) dans l'onglet E/S. Les caractéristiques électriques sont indiquées ci-dessous.

Paramètre	Min.	Type	Max.	Unité
Tension d'entrée en mode tension	-0.5	-	26	V
Résistance d'entrée à la plage 0V à 10V	-	10,7	-	kΩ
Résolution	-	12	-	bit
Tension d'entrée en mode courant	-0.5	-	5,0	V
Courant d'entrée en mode courant	-2,5	-	25	mA
Résistance d'entrée à la plage 4 mA à 20 mA	-	182	188	Ω
Résolution	-	12	-	bit

Deux exemples de la façon d'utiliser les entrées analogiques sont illustrés dans les sous-sections suivantes.

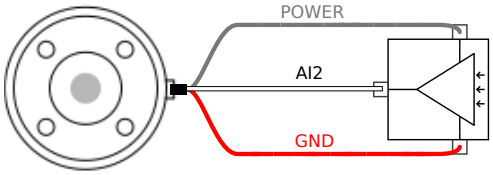
Attention

ATTENTION

Les entrées analogiques ne sont pas protégées contre les surtensions en mode courant. Le dépassement de la limite dans les spécifications électriques peut provoquer des dommages permanents au niveau de l'entrée.

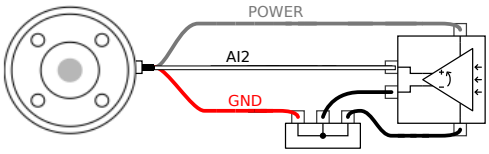
Utiliser les entrées analogiques de l'outil, non différentielles

Cet exemple montre la connexion d'un capteur analogique avec une sortie non différentielle. La sortie du capteur peut être en courant ou en tension, tant que le mode d'entrée de cette entrée analogique est réglé sur le même sur l'onglet E/S.
Remarque : Vous pouvez vérifier qu'un capteur avec une sortie en tension peut piloter la résistance interne de l'outil, ou la mesure peut être invalide.



Utiliser les entrées analogiques de l'outil, différentielles

Cet exemple montre la connexion d'un capteur analogique avec une sortie différentielle. En connectant la partie négative de la sortie à GND (0V) il fonctionnera de la même manière qu'un capteur non différentiel.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

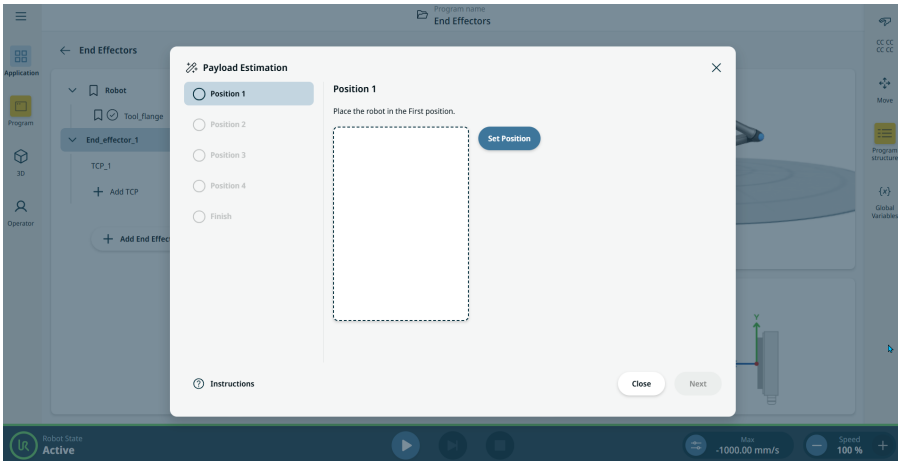
9.4. Définir la charge utile

Description

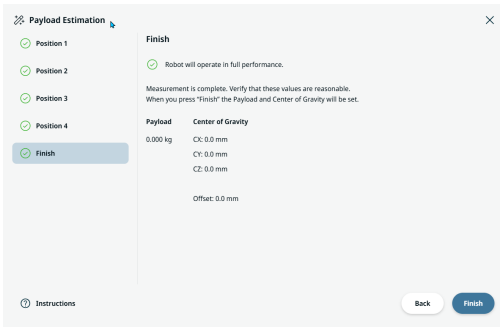
Le nouvel assistant d'estimation de la charge utile permet au robot d'aider l'utilisateur à définir la charge utile et le CdG corrects d'une pièce à usiner, telle qu'un outil ou un ensemble d'accessoires fixés à la bride d'outil.

Assistant de charge utile et de CdG (CdG)

1. Dans le panneau de gauche, appuyez sur End_effector_1.
2. Sur le panneau central, appuyez sur l'icône de l'assistant de charge utile, Payload , et l'écran contextuel « Estimation de la charge utile » s'affiche.



3. En demandant à l'utilisateur de programmer quatre positions différentes, le robot peut estimer automatiquement la masse de la charge utile et le CdG. La dernière étape de l'assistant indiquera si la masse de charge utile calculée ou la combinaison de la masse de charge utile et du décalage du CdG est susceptible d'entraîner une baisse des performances du robot.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Comme dans l'assistant de positionnement RTO, l'utilisateur sera informé si des positions doivent être réapprises, car les positions apprises ne sont pas suffisamment variées. Une fenêtre contextuelle contenant des instructions peut être ouverte à tout moment, comme dans les assistants RTO.

AVIS

Suivez ces directives pour les meilleurs résultats de l'Estimation de la charge utile :

- Veillez à ce que les positions du PCO soient le plus différentes possible
- Effectuez les mesures dans un délai très court
- Éviter de tirer sur l'outil et/ou sur la charge utile attachée avant et pendant l'estimation
- Le montage et l'angle du robot doivent être correctement définis dans l'installation

Renommer, dupliquer et supprimer des charges utiles

Vous pouvez commencer à configurer une nouvelle charge utile avec les actions suivantes :

- Appuyez sur pour renommer une charge utile.
- Appuyez sur pour dupliquer une charge utile.
- Appuyez sur pour supprimer une charge utile sélectionnée. Vous ne pouvez pas supprimer la dernière charge utile.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

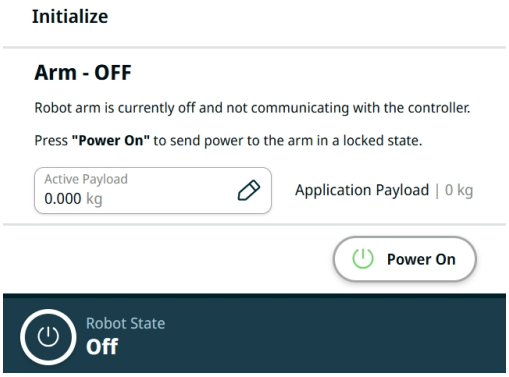
9.4.1. Définition sécurisée de la charge utile active

Vérifier la charge utile active

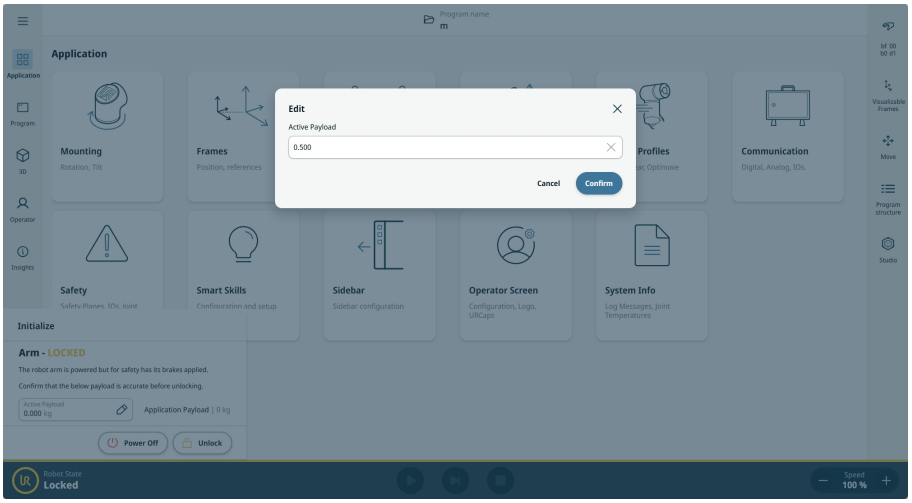
Le démarrage du bras du robot désengage le système de freinage, ce qui vous permet de commencer à déplacer le bras du robot et de commencer à utiliser PolyScope X. Avant de mettre le bras de robot sous tension, vous devez vérifier que la charge utile active correcte est configurée.

1. Vérifiez l'état du robot **dans** le pied de page de l'écran.

   Si l'état est « **Arrêt**d'urgence », maintenez enfoncé le bouton d'arrêt d'urgence tout en le tournant pour réinitialiser le système. Le bras se trouvera alors à l'état **« Off»**.
2. Tenez-vous hors de portée (hors de l'espace de travail) du robot.
3. Appuyez sur le bouton **d'alimentation** à l'écran.



4. Dans la fenêtre « Initialisation », appuyez **sur Mise sous tension** . Lors de la mise en service d'un nouveau robot ou au premier démarrage après une mise à jour logicielle, une boîte de **dialogue intitulée « Mise à jour du micrologiciel** » peut s'afficher. Une fois la mise à jour du micrologiciel du bras de robot terminée, l'état du robot passera à **Verrouillé** .
5. Dans le champ « **Charge utile active** », vérifiez la masse de la charge utile.
6. Appuyez sur le champ « **Active Payload** » ; un champ « **Modifier** » s'affiche alors sur l'écran principal.
7. Saisissez votre charge utile active et appuyez sur Confirmer **.**



Vous pouvez désormais **débloquer** les freins et commencer à déplacer le bras de robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10. Configuration de la sécurité

DescriptionCette section décrit la configuration de sécurité possible dans l'onglet application.

10.1. Fonctions et interfaces de sécurité

Description Les robots Universal Robots sont équipés de différentes fonctions de sécurité intégrées ainsi que d'une E/S de sécurité, de signaux de commande numériques et analogiques vers ou depuis l'interface électrique pour connecter d'autres appareils et des dispositifs de protection supplémentaires. Chaque fonction et E/S de sécurité est créée selon la norme EN ISO13849-1 avec le niveau de performance d (PLd) en utilisant une architecture de catégorie 3.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

L'utilisation de paramètres de configuration de sécurité différents de ceux jugés nécessaires pour la réduction des risques peut entraîner des dangers qui ne sont pas raisonnablement éliminés ou des risques qui ne sont pas suffisamment réduits.

- Assurez-vous que les outils et les préhenseurs sont correctement connectés pour éviter les dangers dus à une interruption de l'alimentation.

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Des erreurs de programmation et/ou de câblage peuvent faire passer la tension de 12 V à 24 V, entraînant des dommages causés par le feu à l'équipement.

- Vérifiez l'utilisation du 12 V et procédez avec prudence.

AVIS

- L'utilisation et la configuration des fonctions et interfaces de sécurité doivent suivre les procédures d'évaluation des risques pour chaque application du robot.
- Le temps d'arrêt doit être pris en compte dans le cadre de l'évaluation des risques de l'application
- Si le robot détecte une anomalie ou une violation dans le système de sécurité (par exemple si l'un des câbles du circuit d'Arrêt d'urgence est coupé ou si un capteur de position est dépassé), alors un Arrêt de catégorie 0 est initié.

AVIS

L'effecteur terminal n'est pas protégé par le système de sécurité UR. Le fonctionnement de l'effecteur terminal et/ou le câble de connexion n'est pas surveillé

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.1.1. Fonctions de sécurité configurables

Description Les fonctions de sécurité Universal Robots, telles qu'elles figurent dans le tableau ci-dessous, sont dans le robot mais sont prévues pour commander le système du robot ex. le robot avec son outil/effecteur de fin fixé. Les fonctions de sécurité du robot sont utilisées pour réduire les risques du système du robot déterminés par l'évaluation des risques. Les positions et les vitesses sont relatives à la base du robot.

Fonctions de sécurité

Fonction de sécurité	Description
Limite de position d'articulation	Définit les limites supérieures et inférieures des positions d'articulation autorisées.
Limite de vitesse d'articulation	Définit une limite supérieure pour la vitesse d'articulation.
Plans de sécurité	Définit des plans, dans l'espace, limitant la position du robot. Les plans de sécurité limitent l'outil/effecteur terminal seul ou l'outil/effecteur terminal et le coude.
Orientation de l'outil	Définit les limites d'orientation autorisées pour l'outil.
Limite de vitesse	Limite la vitesse maximum du robot. La vitesse est limitée au niveau du coude, de la bride de l'outil/effecteur terminal et centre des positions de l'outil/effecteur terminal définies par l'utilisateur.
Limite de force	Limite la force maximale exercée par l'outil/effecteur terminal du robot et le coude dans des situations de serrage. La force est limitée au niveau de l'outil/effecteur terminal, bride du coude et centre des positions de l'outil/effecteur terminal définies par l'utilisateur.
Limites d'élan	Limite l'élan maximum du robot.
Limite de puissance	Limite le travail mécanique effectué par le robot.
Limite de temps d'arrêt	Limite la durée maximum que le robot met pour s'arrêter après le lancement d'un arrêt de protection.
Limite de distance d'arrêt	Limite la distance maximum parcourue par le robot pour s'arrêter après le lancement d'un arrêt de protection.

Évaluation des risques

Lors de l'exécution de l'évaluation des risques de l'application, il est nécessaire de prendre en compte le déplacement du robot après le lancement d'un arrêt. Pour faciliter ce processus, les fonctions de sécurité *Limite de temps d'arrêt* et *Limite de distance d'arrêt* peuvent être utilisées.
Ces fonctions de sécurité réduisent dynamiquement la vitesse du déplacement du robot de sorte qu'il puisse toujours être arrêté dans les limites. Les limites de position d'articulation, les plans de sécurité et les limites d'orientation de l'outil/effecteur de fin prennent en compte la distance d'arrêt attendue, par ex. le déplacement du robot ralentira avant d'atteindre la limite.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.2. Réglages

Description Les réglages de PolyScope X sont accessibles via le menu rapide dans la navigation principale.
Vous pouvez accéder aux sections suivantes :

- Général
- Mot de passe
- Connexion
- Sécurité

Réglages généraux Dans les réglages généraux, vous pouvez modifier la langue préférée, les unités de mesure, etc. Vous mettez également à jour le logiciel à partir des réglages généraux.

Réglages de mot de passe Dans les réglages de mot de passe, vous pouvez trouver les mots de passe par défaut et savoir comment les remplacer par les mots de passe préférés et sécurisés.

Réglages de connexion Dans les réglages de connexion, vous pouvez définir des paramètres réseau tels que l'adresse IP, le serveur DNS, etc. Les réglages liés à UR Connect se trouvent également ici.

Réglages de sécurité Les réglages de sécurité liés à SSH, aux autorisations de mot de passe administrateur et à l'activation/désactivation de divers services dans le logiciel.

10.2.1. Mot de passe

Description Dans les réglages de mot de passe dans PolyScope X, vous trouverez trois types de mot de passe différents.

- Mode opérationnel
- Sécurité
- Administrateur

Il est possible de définir le même mot de passe dans les trois cas, mais il est également possible de définir trois mots de passe différents pour séparer l'accès et les options.

Mot de passe - administrateur

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Description

Toutes les options sous Sécurité sont protégées par un mot de passe administrateur. Les écrans protégés par mot de passe administrateur sont verrouillés par une superposition transparente rendant les réglages indisponibles. L'accès à Sécurité vous permet de configurer les réglages suivants :

- Secure Shell
- Autorisations
- Services

Les réglages ne peuvent être modifiés que par le ou les administrateurs désignés. Déverrouiller l'une des options sous Sécurité déverrouille également les autres options jusqu'à ce que vous quittiez le menu Réglages.

Mot de passe par défaut

Le mot de passe administrateur par défaut est : easybot

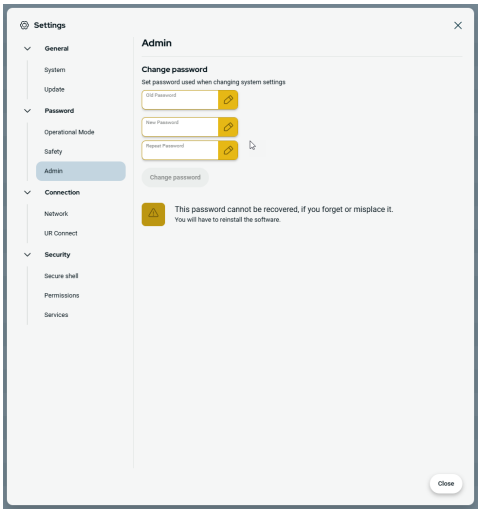
AVIS

Si vous oubliez votre mot de passe administrateur, il ne peut pas être remplacé ou récupéré.
Vous devrez réinstaller le logiciel.

Pour définir le mot de passe administrateur

Avant de pouvoir utiliser le mot de passe administrateur pour déverrouiller les écrans protégés, vous devez modifier le mot de passe par défaut.

1. Accédez au Menu rapide et sélectionnez **Réglages**.
2. Sous Mot de passe, appuyez sur **Administrateur**.
3. Changez le mot de passe administrateur actuel en un nouveau.
   - Si c'est la première fois, changez le mot de passe administrateur par défaut de « easybot » vers un nouveau mot de passe. Le nouveau mot de passe doit comporter au moins 8 caractères.
4. Utilisez le nouveau mot de passe pour déverrouiller le menu Réglages et accéder aux options sous Sécurité.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour quitter le menu Réglages

Lorsque l'une des options de sécurité est déverrouillée, le bouton Fermer en bas à droite du menu Réglages change. Le bouton Fermer est remplacé par le bouton Verrouiller et Fermer indiquant que la sécurité est déverrouillée.

1. Dans le menu Réglages, localisez et appuyez sur le bouton **Verrouiller et fermer**.

Mot de passe - Mode de fonctionnement

Mot de passe par défaut

Le mot de passe par défaut pour le mode de fonctionnement est : operator

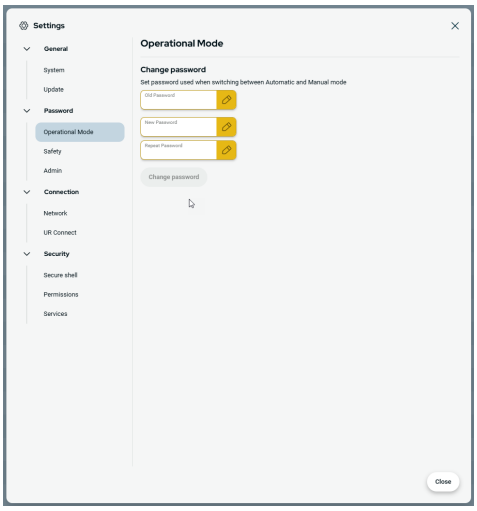
> **AVIS**
> Si vous oubliez votre mot de passe, il ne peut pas être remplacé ou récupéré.
> Vous devrez réinstaller le logiciel.

Vous devez utiliser le mot de passe par défaut lorsque vous modifiez le mot de passe pour la première fois.

Modifier le mot de passe du Mode de fonctionnement

Voici comment modifier le mot de passe pour le mode de fonctionnement dans les réglages de PolyScope X.

1. Appuyez sur le menu rapide dans la navigation principale.
2. Appuyez sur Réglages.
3. Appuyez sur Mode de fonctionnement dans la section Mot de passe.
4. Ajoutez le mot de passe par défaut si c'est la première fois.
5. Ajoutez votre mot de passe préféré. Il doit comporter au moins 8 caractères.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Mot de passe - Sécurité

Mot de passe par défaut

Le mot de passe par défaut pour la sécurité est : **ursafe**

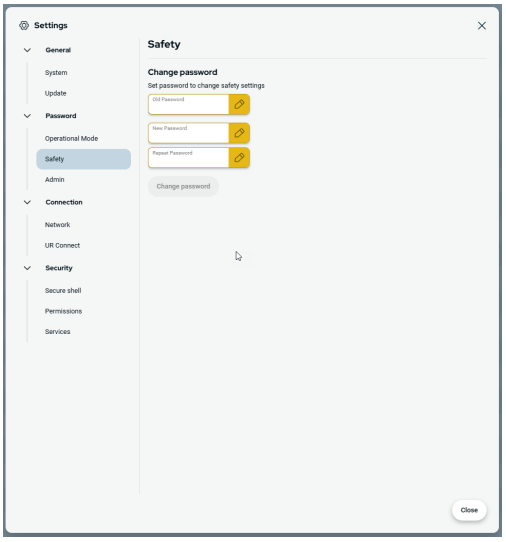
> **AVIS**
> Si vous oubliez votre mot de passe, il ne peut pas être remplacé ou récupéré.
> Vous devrez réinstaller le logiciel.

Vous devez utiliser le mot de passe par défaut lorsque vous modifiez le mot de passe pour la première fois.

Modifier le mot de passe sécurité

Voici comment modifier le mot de passe de sécurité dans les réglages de PolyScope X.

1. Appuyez sur le menu rapide dans la navigation principale.
2. Appuyez sur Réglages.
3. Appuyez sur Sécurité dans la section Mot de passe.
4. Ajoutez le mot de passe par défaut si c'est la première fois.
5. Ajoutez votre mot de passe préféré. Il doit comporter au moins 8 caractères.



10.2.2. Accès Secure Shell (SSH)

Description

Vous pouvez gérer l'accès à distance au robot à l'aide de Secure Shell (SSH). L'écran Réglages de sécurité Secure Shell permet aux administrateurs d'activer ou de désactiver l'accès SSH au robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour activer/désactiver SSH

1. Accédez au Menu rapide et sélectionnez **Réglages**.
2. Dans Sécurité, appuyez sur **Secure Shell**.
3. Entrez le mot de passe pour **déverrouiller** les réglages.
4. Faites glisser l'option **Activer l'accès SSH** sur la position ON.

À l'extrême droite de l'interrupteur Activer l'accès SSH, l'écran affiche le port utilisé pour la communication SSH.

Authentification SSH

L'authentification peut se produire avec un mot de passe et/ou avec une clé pré-partagée et autorisée. Vous pouvez ajouter des clés de sécurité en appuyant sur le bouton **Ajouter une clé** et en sélectionnant un fichier de clé de sécurité. Les clés disponibles sont répertoriées ensemble. Utilisez l'icône corbeille pour supprimer une clé sélectionnée de la liste.

10.2.3. Autorisations

Description

L'accès aux écrans Réseau, Gestion des URCap et Mettre PolyScope X à jour est restreint par défaut, afin d'empêcher toute modification non autorisée du système. Vous pouvez modifier les réglages d'autorisation pour autoriser l'accès à ces écrans. Un mot de passe administrateur est nécessaire pour accéder aux autorisations.

Pour accéder aux Autorisations

1. Accédez au Menu rapide et sélectionnez **Réglages**.
2. Accédez à Sécurité et appuyez sur **Autorisations**.

Autorisations système supplémentaires

Vous pouvez également verrouiller quelques écrans/fonctionnalités importants avec le mot de passe administrateur. Depuis l'écran Autorisations de la section Sécurité du menu Réglages, il est possible de spécifier quels écrans supplémentaires doivent être protégés par le mot de passe administrateur et quels écrans sont disponibles pour tous les utilisateurs. Les écrans/fonctionnalités suivants peuvent être verrouillés :

- Réglages réseau
- Réglages de mise à jour
- Section URCaps dans le Gestionnaire système
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour activer/désactiver les autorisations système

1. Accédez aux Autorisations comme décrit précédemment. Les écrans protégés sont répertoriés sous Autorisations.
2. Pour l'écran souhaité, faites glisser l'interrupteur On/Off sur la position On pour l'activer.
3. Pour désactiver l'écran souhaité, faites glisser l'interrupteur On/Off sur la position Off.

L'écran se verrouille à nouveau une fois que l'interrupteur est en position Off.

10.2.4. Services

Description

Les services permettent aux administrateurs d'activer ou de désactiver l'accès à distance aux services UR standard exécutés sur le robot, tels que les interfaces client primaire/secondaire, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2, etc.

Utilisez l'écran Service pour restreindre l'accès à distance au robot en autorisant uniquement l'accès externe aux services sur le robot que l'application robot spécifique utilise réellement. Tous les services sont désactivés par défaut pour assurer une sécurité maximale. Les ports de communication pour chaque service se trouvent à droite de l'interrupteur Marche/Arrêt dans la liste des services.

Activation de ROS2

Lorsque le service ROS2 est activé sur cet écran, vous pouvez spécifier l'ID de domaine ROS (valeurs comprises entre 0 et 9). Après avoir modifié l'ID de domaine, le système redémarrera pour appliquer la modification.

10.3. Déverrouiller les réglages de sécurité

Description

Vous devez déverrouiller les réglages de sécurité pour les modifier.

AVIS

Les réglages de sécurité sont protégés par un mot de passe.

Le mot de passe par défaut pour la sécurité est : **ursafe**.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Déverrouiller les réglages de sécurité

1. Dans la navigation principale de PolyScope X, appuyez sur l'onglet Application.
2. Sur l'écran cellule de travail, appuyez sur l'icône Sécurité.
3. Regardez ce que l'écran Limites du robot affiche, mais les réglages sont inaccessibles.
4. Saisissez le mot de passe de sécurité et appuyez sur DÉVERROUILLER pour rendre les réglages accessibles.
5. Appuyez sur VERROUILLER ou quittez le menu Sécurité pour rebloquer tous les réglages des éléments de Sécurité.

10.4. Réglages du menu Sécurité

Description

Les limites du système de sécurité sont définies dans la configuration de sécurité. Le système de sécurité reçoit des valeurs des champs de saisie et détecte toute violation si l'une des valeurs est dépassée. Le contrôleur du robot empêche toute violation en procédant à un arrêt du robot ou en réduisant la vitesse.

ATTENTION

L'utilisation de paramètres de configuration de sécurité autres que ceux définis dans le cadre de l'évaluation des risques peut entraîner des dangers ne pouvant pas être raisonnablement éliminés ou des risques qui ne sont pas suffisamment réduits.

10.4.1. Limites du robot

Description

Les Limites du robot limitent les mouvements généraux du robot.

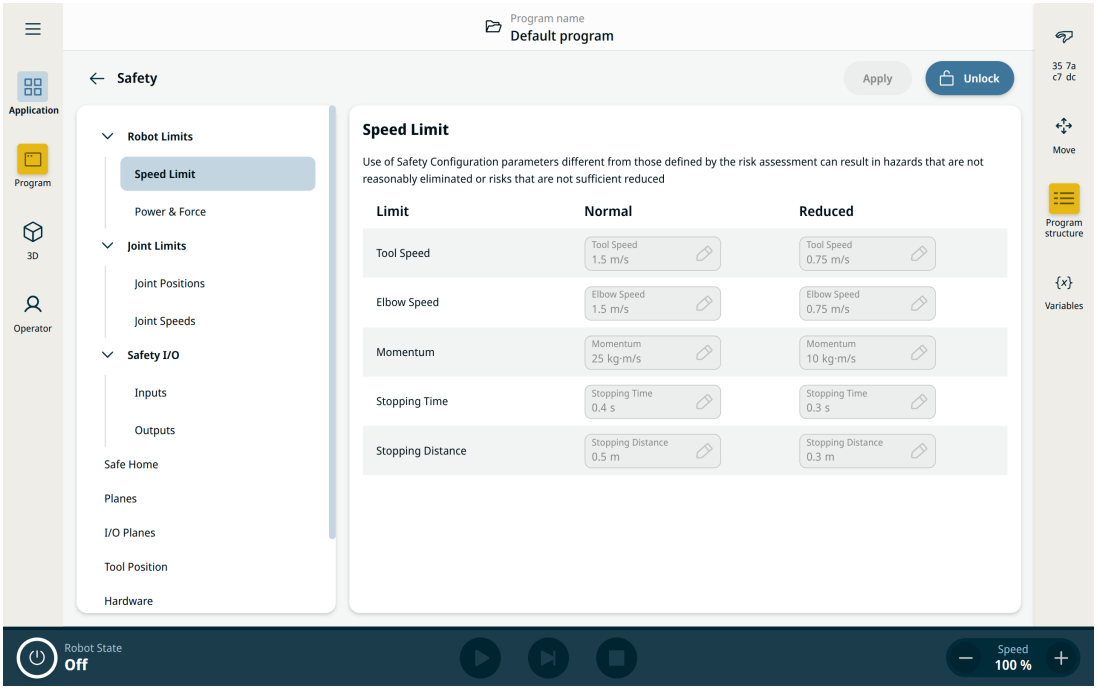
- Changez les valeurs dans les limites du robot (Normales et Réduites) et appliquez pour voir les changements appliqués dans la somme de contrôle de sécurité.
- Vérifiez que les valeurs réduites sont toujours être inférieures aux valeurs normales.

AVIS

Les limites de sécurité restreignent les forces et les mouvements à la bride outil et au centre des deux positions d'outil définies par l'utilisateur

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Limites de vitesse



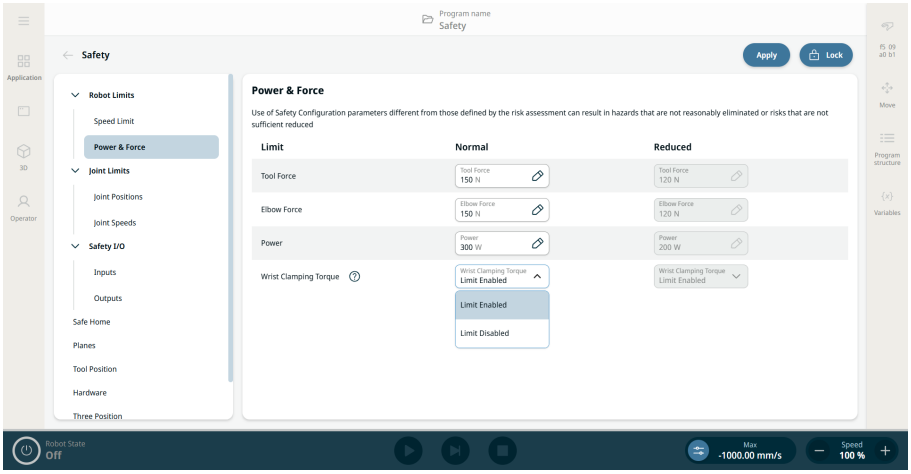
AVIS

La limitation du temps d'arrêt et de la distance affecte la vitesse globale du robot. Par exemple, si le temps d'arrêt est réglé sur 300 ms, la vitesse maximale du robot est limitée, ce qui permet au robot de s'arrêter dans les 300 ms.

Limite	Description
Vitesse de l'outil	Limite la vitesse maximum de l'outil du robot.
Vitesse du coude	Limite la vitesse maximum du coude du robot.
Momentum	Limite l'élan maximum du robot.
Temps d'arrêt	Limite le temps maximum qu'il faut pour que le robot s'arrête, par ex. lorsqu'un arrêt d'urgence est activé.
Distance d'arrêt	Limite la distance maximale que l'outil ou le coude du robot peut parcourir pendant l'arrêt.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Puissance et force



AVIS

Les forces de l'outil et du coude peuvent être dépassées par les trois articulations du poignet si la fonction de sécurité « couple de serrage du poignet » est désactivée

Limite	Description
Force de l'outil	Limite la force maximum exercée par l'outil du robot dans des situations de serrage.
Force de coude	Limite la force maximum que le coude exerce sur l'environnement.
Puissance	Limite le travail mécanique maximal produit par le robot dans l'environnement. Cette limite considère la charge utile comme une partie du robot et non de l'environnement.
Couple de serrage du poignet	Limite le couple que le poignet peut appliquer pour pousser. Activé par défaut.

Mode sécurité

Lorsqu'aucun arrêt de protection n'est actif, le système de sécurité fonctionne dans un mode de sécurité associé à un ensemble de limites de sécurité :

Mode sécurité	Effet
Normal	Cette configuration est active par défaut.
Réduit	Cette configuration s'active lorsque le Repère de travail de l'outil (RTO) est positionné au-delà d'un plan de Mode de déclenchement réduit, ou lorsqu'il est déclenché à l'aide d'une entrée configurable.

Limite de couple de serrage du poignet

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Description

Limite de couple de serrage du poignet est un réglage qui permet ou désactive la limitation du couple de serrage maximum pour les articulations du poignet du robot. La limitation est activée par défaut. Cette fonction de sécurité limite le couple que le poignet peut appliquer lors de la poussée.

Détails de la limite de couple de serrage du poignet

Lorsqu'elle est **activée**, le robot limite le couple dans les articulations du poignet pour éviter le serrage entre le poignet, la charge utile et le bras inférieur du robot.

> **AVIS**
>
> Lorsque le réglage est activé, il définit également une limite supérieure non sécurisée pour les fenêtres de couple appliquées des articulations de base, d'épaule et de coude. Dans les applications de contrôle de force, les forces de contact réalisables peuvent être nettement inférieures aux forces spécifiées dans les fonctions de sécurité **Limite de force de l'outil** et **Limite de force du coude**.

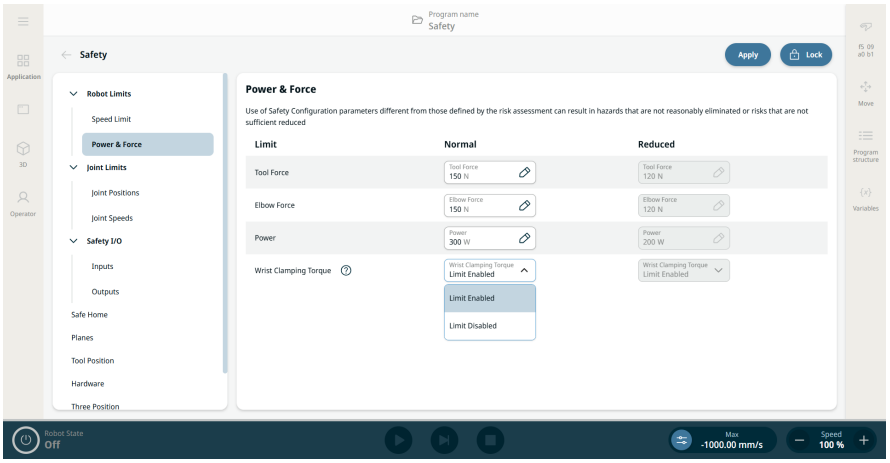
Lorsqu'elle est **désactivée**, le robot peut utiliser une force de poussage plus élevée avec les articulations du poignet par exemple dans les applications contrôlées par force. Lorsque la fonction est désactivée, les risques de serrage entre le poignet, la charge utile et le bras inférieur du robot doivent être atténués par d'autres moyens.

> **AVIS**
>
> Cette fonction de sécurité est activée par défaut sur tous les robots. Dans PolyScope X version 10.12 et plus récente, il est possible de désactiver cette fonction de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Activer et désactiver la Limte de couple de serrage du poignet

1. Allez dans l'onglet **Application** et sélectionnez **Sécurité**.
2. Dans **Limites du robot**, appuyez sur **Puissance et force**. Déverrouillez, saisissez le mot de passe de sécurité et confirmez.
3. Vous pouvez maintenant sélectionner **Limite activée** ou **Limite désactivée** pour Normal ou Réduit.



4. Appuyez sur **Appliquer** pour appliquer la configuration de sécurité et redémarrer le système de sécurité.
5. Une fenêtre pop-up apparaît où vous pouvez annuler ou confirmer la configuration.

10.4.2. Limites d'articulation

Description

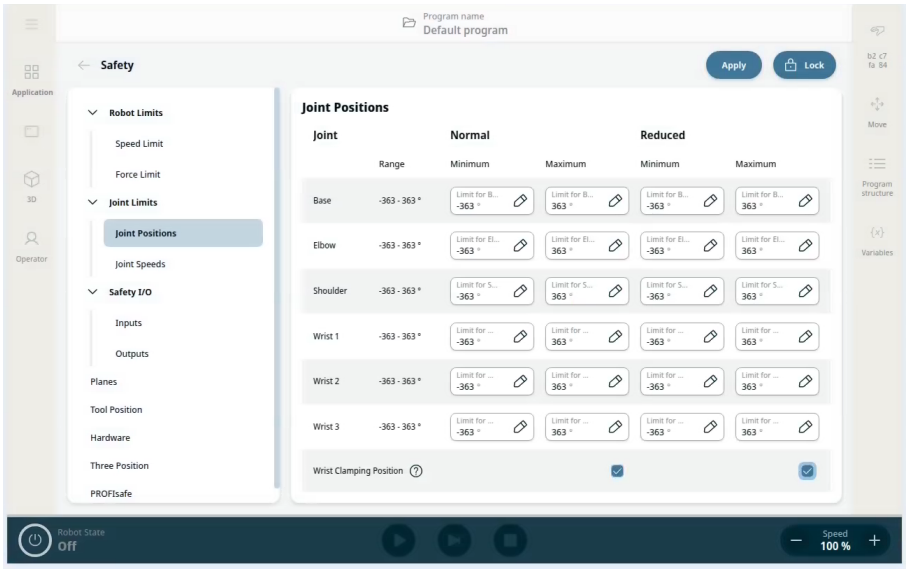
Les limites d'articulation vous permettent de limiter les déplacements des articulations d'un robot dans l'espace d'articulation ex. position de rotation de l'articulation et vitesse de rotation de l'articulation. La limitation d'articulation peut également être appelée limitation d'axe basée sur un logiciel.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

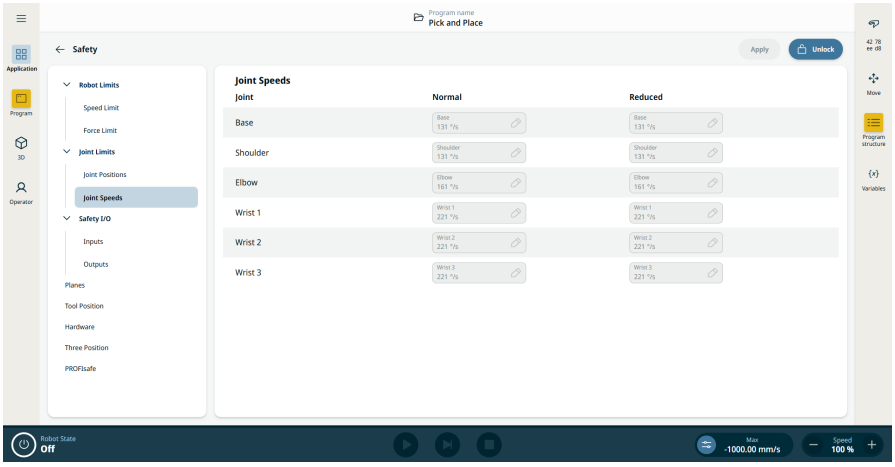
Positions conjointes

Voici comment vous trouvez des positions communes et des vitesses communes.

1. Allez à l'application.
2. Allez dans Sécurité.
3. Sélectionnez les réglages dans le menu de gauche.



Vitesses de l'articulation



10.4.3. Restriction de la position de l'outil

Description

L'écran Position de l'outil permet aux utilisateurs une restriction plus contrôlée des outils et/ou des accessoires placés à l'extrémité du bras du robot en permettant de définir les positions de l'outil avec un rayon qui interagira avec les plans de sécurité soit par détection de collision avec la position de l'outil et le plan, soit en mode réduit lorsque l'outil entre dans le plan.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Détails

La position de l'outil présente deux avantages clés :

- Prend en charge deux configurations personnalisées pour spécifier où réagir aux plans de sécurité.
- Visualise les positions de l'outil dans le modèle 3D.

> **AVIS**
>
> Vous pouvez définir, configurer et gérer jusqu'à deux positions de l'outil.

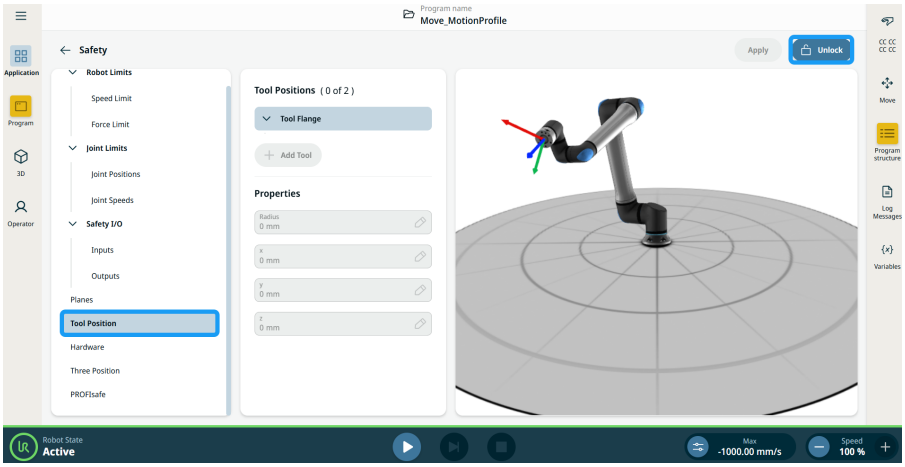
Outils définis par l'utilisateur

Pour les outils définis par l'utilisateur, l'utilisateur peut modifier :

- Rayon pour changer le rayon de la sphère d'outils. Le rayon est pris en compte lors de l'utilisation d'avions de sécurité.
- Positions X, Y, Z pour changer la position de l'outil par rapport à la bride outil du robot. La position est prise en compte pour les fonctions de sécurité pour la vitesse de l'outil, la force de l'outil, la distance d'arrêt et les plans de sécurité.

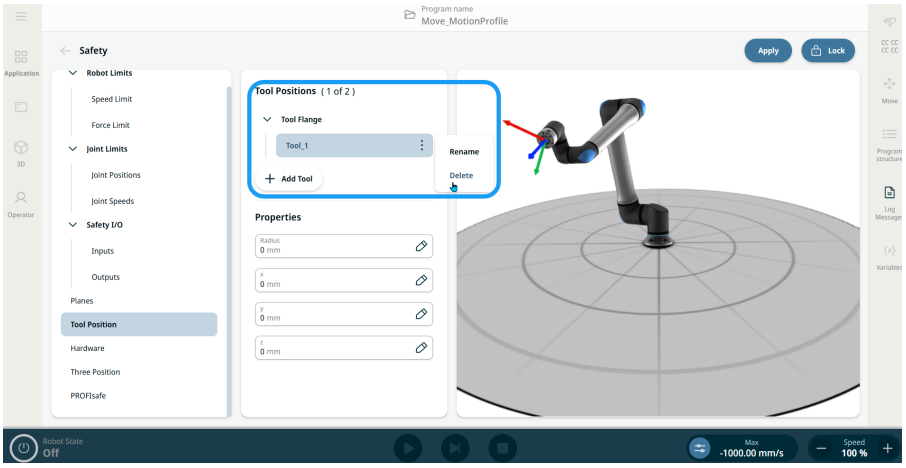
Pour accéder à la position de l'outil

1. Accédez à l'application **Sécurité**.
2. Appuyez sur **Position de l'outil** dans le panneau de gauche. En haut à droite de l'écran principal, appuyez sur **Déverrouiller** pour activer l'ajout d'outils. Saisissez le mot de passe de sécurité et **Confirmez**.

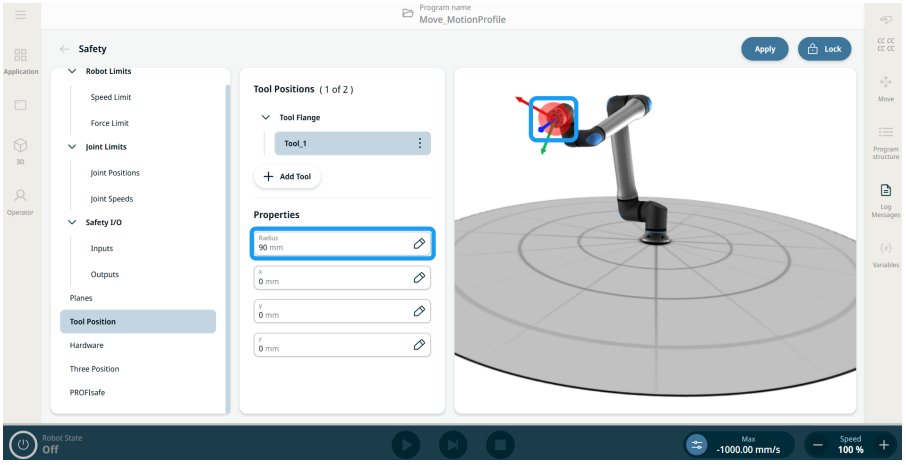


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

3. Dans la colonne **Positions de l'outil** du panneau central, appuyez sur **+ Ajouter un outil**. L'outil ajouté, **Outil_1**, apparaît sous **l'arborescence des brides outil**.
4. Appuyez sur l'icône **à trois points verticaux** de l'outil ajouté pour lui donner un nom plus facile à identifier. Vous pouvez également le supprimer.



5. Dans la colonne **Propriétés** du panneau central, vous trouverez quatre champs modifiables pour **le rayon et les positions x, y et z**. Appuyez sur les champs pour modifier le rayon et les coordonnées x, y, z selon vos besoins. La sphère dans le panneau de droite est actualisée dans le modèle 3D pour aider à un placement précis.
6. Appuyez sur **Appliquer** en haut à droite de l'écran principal.



7. Le robot interagira maintenant avec les plans de sécurité quand les sphères de position de l'outil entreront en contact avec eux.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.4.4. Plans de sécurité

Description Les plans de sécurité limitent l'espace de travail du robot, de l'outil et du coude.

ATTENTION

La définition des plans de sécurité limite uniquement les sphères et le coude de l'outil définis, et non la limite globale du bras du robot. Définir des plans de sécurité ne garantit pas que les autres parties du bras du robot respecteront cette restriction.

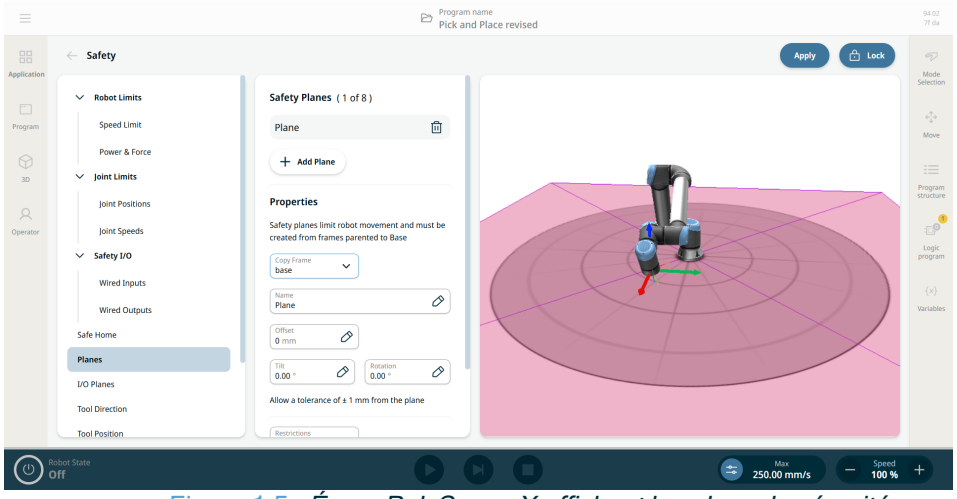


Figure 1.5: *Écran PolyScope X affichant les plans de sécurité.*

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Configuration d'un plan de sécurité

Vous pouvez configurer des plans de sécurité avec les propriétés énumérées ci-dessous :

- **Nom**. Il s'agit du nom utilisé pour identifier le plan de sécurité.
- **Décalage par rapport à la base**. Il s'agit de la hauteur du plan par rapport à la base, mesurée dans la direction Y.
- **Inclinaison**. Il s'agit de l'inclinaison du plan, mesurée à partir du cordon d'alimentation.
- **Rotation**. Il s'agit de la rotation du plan, mesurée dans le sens des aiguilles d'une montre.

Vous pouvez configurer chaque plan avec les restrictions énumérées ci-dessous :

- **Normal**. Lorsque le système de sécurité est en mode Normal, un plan normal est actif et il agit comme une limite stricte sur la position.
- **Réduit**. Lorsque le système de sécurité est en mode réduit, un plan de mode réduit est actif et il agit comme une limite stricte sur la position.
- **Les deux**. Lorsque le système de sécurité est en mode Normal ou Réduit, un plan en mode normal et réduit est actif et sert de limite stricte à la position.
- **Mode de déclenchement réduit**. Le plan de sécurité fait passer le système de sécurité en mode réduit si l'outil robot ou le coude est positionné au-delà.

Restriction de l'articulation du coude

La fonctionnalité est activée par défaut.
Vous pouvez utiliser Limiter le coude pour éviter que l'articulation du coude du robot n'aille hors des plans que vous avez définis.
Désactivez Restreindre le coude pour que le coude passe à travers les plans.

Restriction de la bride d'outil

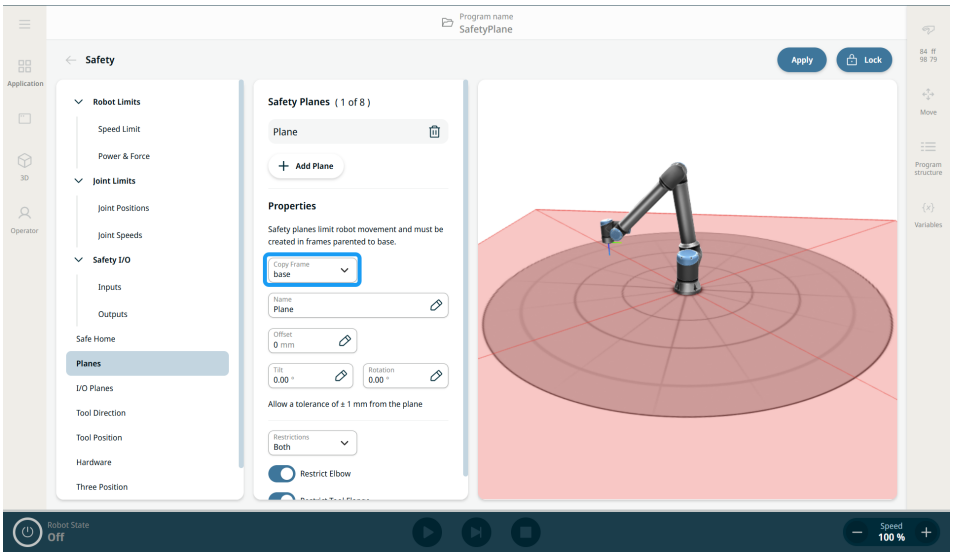
La restriction de la bride de l'outil empêche la bride de l'outil et l'outil attaché de traverser un plan de sécurité. Lorsque vous restreignez la bride de l'outil, la zone non restreinte est la zone située à l'intérieur du plan de sécurité, où la bride de l'outil peut fonctionner normalement.
La bride d'outil ne peut pas traverser la zone restreinte en dehors du plan de sécurité.
La suppression de la restriction permet à la bride d'outil de dépasser le plan de sécurité, vers la zone restreinte, tandis que l'outil fixé reste à l'intérieur du plan de sécurité.
Vous pouvez supprimer la restriction de la bride d'outil lorsque vous travaillez avec un grand décalage d'outil. Cela permettra à l'outil de se déplacer plus loin.
La restriction de la bride d'outil nécessite la création d'une fonction de plan. La fonction de plan est utilisée pour définir un plan de sécurité ultérieurement dans les réglages de sécurité.

Créer un plan de sécurité à l'aide d'un cadre

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Description

Vous pouvez utiliser un cadre existant pour définir un plan de sécurité. Cela offre un moyen plus intuitif de définir les paramètres du plan à partir d'une position et d'une rotation prédéfinies (X, Y, Z, RX, RY, RZ). Sélectionnez le cadre dans le menu déroulant **Copier le cadre**.



Le menu déroulant **Copier le cadre** se trouve dans les paramètres de la définition d'un plan de sécurité sur l'écran **Plans**. Cette liste comprend les cadres définis dans l'écran **Cadres**. Lorsque vous sélectionnez un cadre, il est utilisé comme définition du plan de sécurité.
Si vous spécifiez des paramètres de décalage, d'inclinaison et de rotation, ceux-ci s'appliquent au cadre sélectionné (voir « Configuration d'un plan de sécurité »). Le plan de sécurité qui en résulte combine tous les paramètres.

Consultez la section « Cadres » du manuel logiciel.

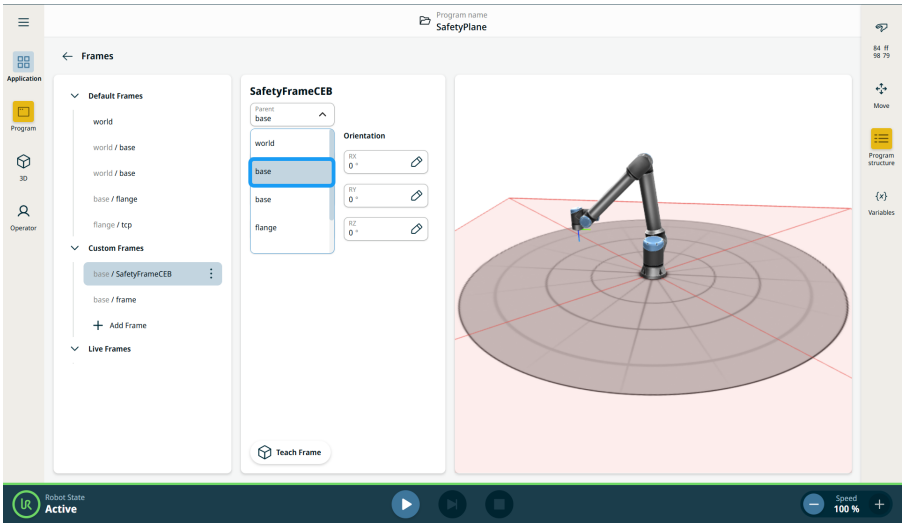
Création de plans de sécurité à l'aide de cadres

1. Dans l'onglet **Application** , sélectionnez **Cadres**.
2. Appuyez sur **+ Ajouter un cadre** sous **Cadres personnalisés**, puis renommez le cadre à l'aide des **trois points verticaux** (**icône kebab**).

> **AVIS**
> Les cadres sont créés par rapport à **Base** .

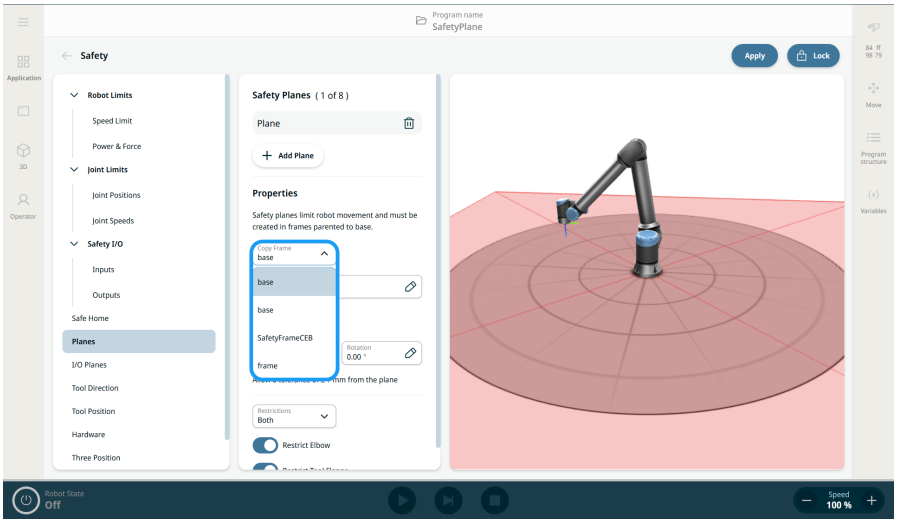
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

3. Dans le champ **Parent** , sélectionnez **Base**.



Sélection du repère de référence dans le plan de sécurité

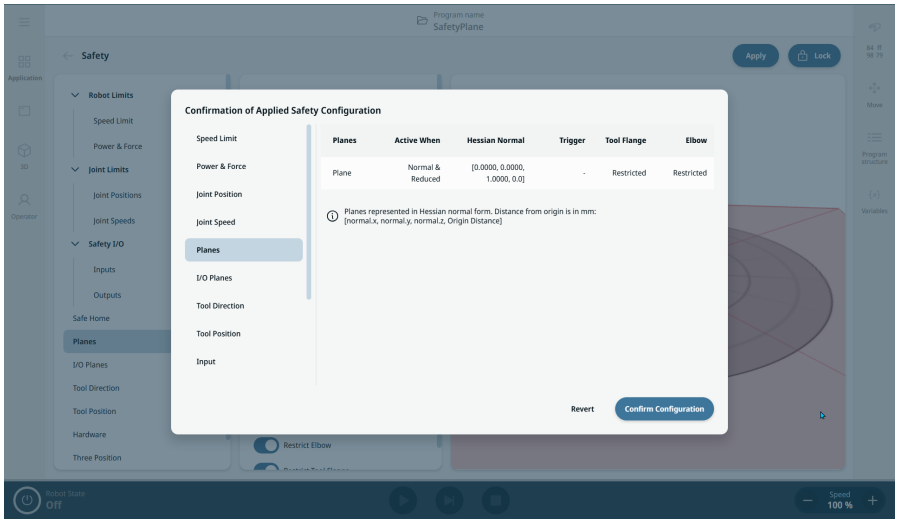
1. Dans **l'application**, accédez à « **Sécurité**», sélectionnez « **Plans**», puis appuyez **sur « Déverrouiller**».
2. Dans l'écran « **Plans de sécurité** », sélectionnez un cadre dans le menu déroulant « **Copier le cadre** ». Vous pouvez également appliquer un décalage, une inclinaison et une rotation.



3. Appuyez sur le bouton **Appliquer**.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4. Les plans configurés sont répertoriés dans le tableau d'affectation des fonctions de la boîte de **dialogue de synthèse « Confirmation de la configuration** de sécurité appliquée ».



AVIS

Le cadre utilisé pour un plan de sécurité peut être inversé par rapport à ce à quoi vous vous attendez. Si le robot est positionné du côté opposé au plan, ajoutez une inclinaison de 180 degrés.

Pour les restrictions relatives aux configurations des plans, aux restrictions des articulations au coude et aux restrictions des brides d'outils, voir « Plans de sécurité ».

10.4.5. Plans d'E/S

Description La fonction **Plans d'entrée/sortie** permet une utilisation plus souple des plans de sécurité par rapport au plan standard. plans de sécurité standard. Il permet d'activer et de désactiver les plans de sécurité à l'aide d'entrées terminales et/ou de générer un signal de sortie lorsque les sphères de sécurité traversent un plan de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

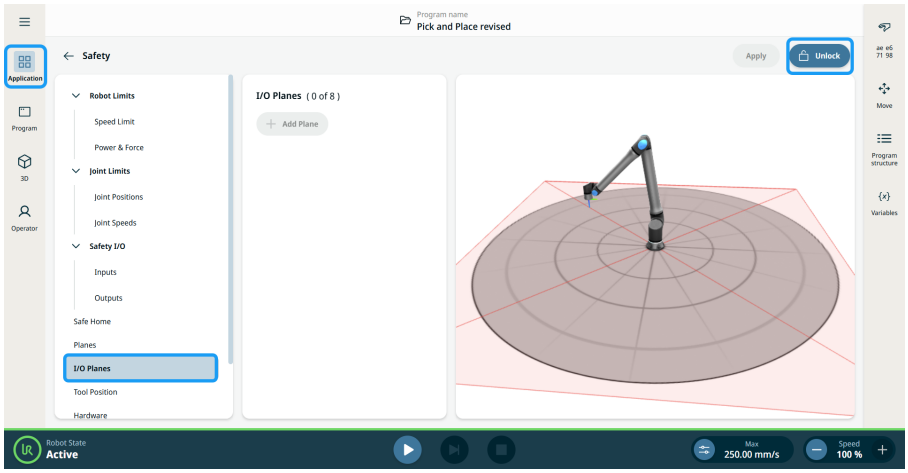
Plan d'entrée et d'arrêt

Trigger Stop déclenche l'arrêt d'un plan d'E/S. Il peut être mis en sourdine à l'aide d'une entrée de sécurité.
S'il n'est pas désactivé, le robot s'arrête lorsqu'il se rapproche de l'avion et attend que l'entrée de sécurité désactive l'avion.

AVIS

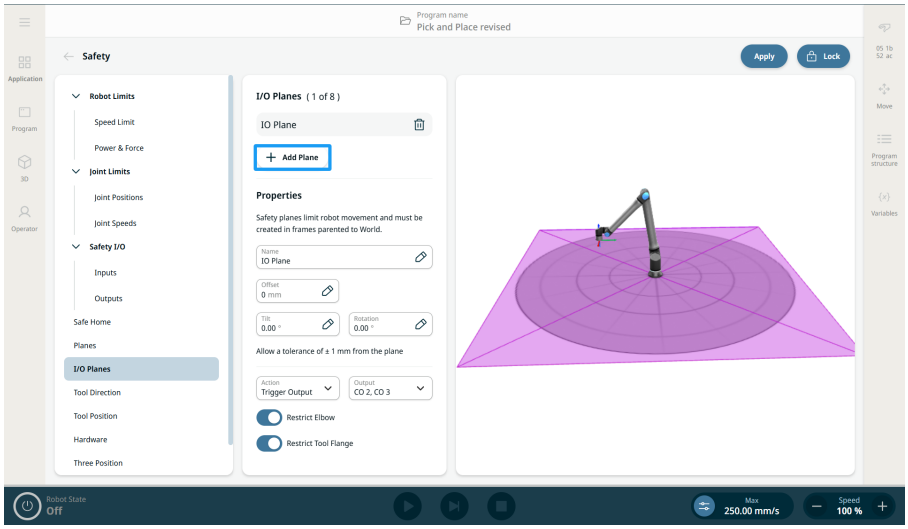
Lorsque le plan est inactif, le robot peut se déplacer librement.
Lorsque le plan est actif et que le robot n'a pas traversé le plan, le robot s'arrête avant de traverser le plan. Si le plan est activé alors que le robot se déplace sur le bord du plan, le robot peut finir par traverser le plan et, dans le pire des cas, s'arrêtera conformément aux limites de distance et de temps d'arrêt configurées.
Lorsque le plan est activé et que le robot a traversé le plan, le robot s'arrête en fonction des limites de distance et de temps d'arrêt configurées.

1. Accédez à la section « Sécurité » dans l'onglet « Application **», puis** appuyez sur « Plans de sécurité **».**

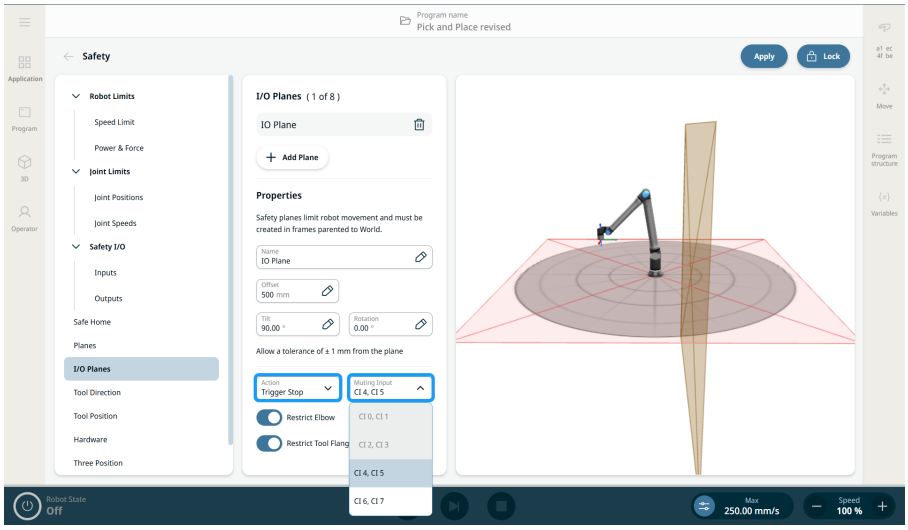


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

2. **Déverrouillez** et appuyez sur **Ajouter un avion**. Plusieurs champs et onglets des propriétés des plans d'E/S apparaissent.



3. Saisir la valeur du **décalage** et de l'**inclinaison**.
4. Dans le champ **Action**, sélectionnez **Déclencher l'arrêt.**
5. Dans le champ **Entrée d'inhibition**, sélectionnez **CI4** et **CI5**. Appuyez sur **Appliquer**.



6. Lorsque vous basculez un interrupteur physique connecté à l'entrée, le plan disparaît du visualiseur 3D. Appuyez sur le bouton « **Play** », et le robot se déplace librement d'un côté à l'autre du plan.
7. Basculez à nouveau l'interrupteur pour rétablir le son de l'avion, et le robot entre en phase d'arrêt I/O .

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

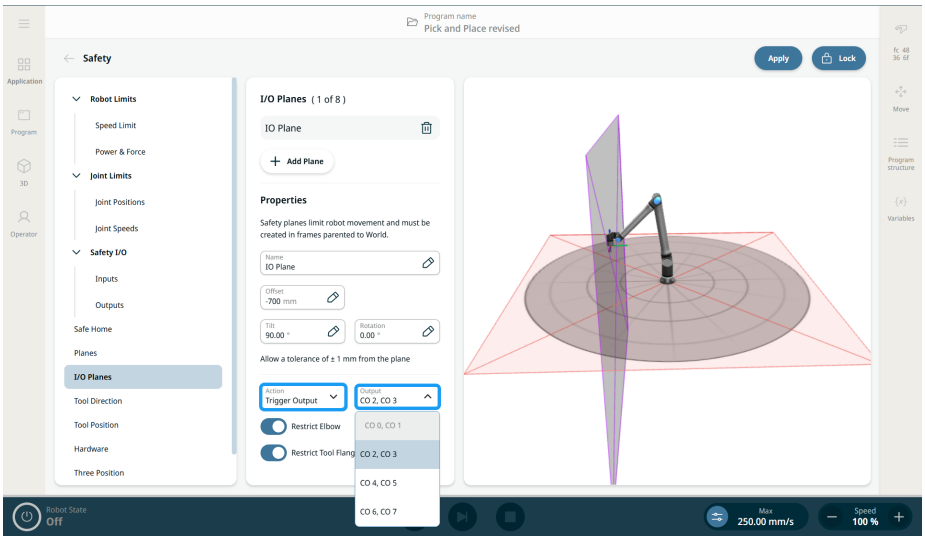
Plan de sortie

Trigger Output (sortie de déclenchement) génère une sortie de sécurité selon qu'une ou plusieurs sphères de sécurité ont traversé le plan.
Lorsqu'une ou plusieurs sphères de sécurité ont traversé un plan défini comme sortie de déclenchement, la sortie de sécurité correspondant à ce plan est activée. "Activé" signifie que les sorties de sécurité sont électriquement réglées sur "Low".

AVIS

Lorsque l'une des sphères de sécurité a traversé un plan défini comme sortie de déclenchement, la sortie de sécurité correspondant à ce plan est activée.

1. Saisir la valeur du **décalage** et de l'**inclinaison**.
2. Dans le champ **Action**, sélectionnez **Déclencher la sortie.**
3. Dans le champ **Sortie**, sélectionnez **CO2, CO3**. Appuyez sur **Appliquer**.



4. Lorsque vous exécutez le programme du robot, vous pouvez voir les sorties "LOW" et "HIGH" dans la fenêtre "Communication". Communication dans l'onglet Communication.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.4.6. Matériel

Description

La section **Matériel** permet aux utilisateurs de sélectionner le type de terminal de programmation (TP) connecté à leur robot. Les options disponibles sont :

- **3PE activé**. Terminal de programmation à trois positions (3PE TP)
- **Aucun**. Cela permet au robot d'être alimenté en toute sécurité sans qu'un terminal de programmation soit connecté au boîtier de commande.

> **AVIS**
>
> Pour des raisons de sécurité, le robot ne démarrera pas si la sélection ne correspond pas au matériel connecté.

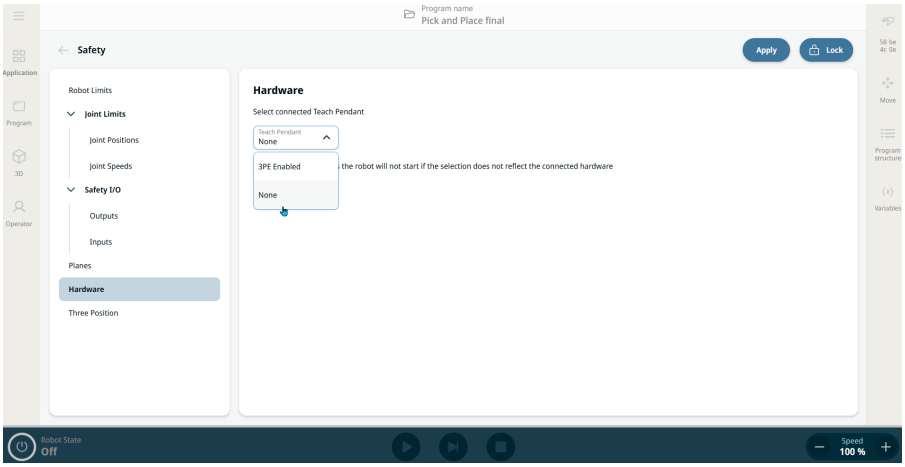
But de l'option Aucun

L'option **Aucun** prend en charge les configurations où un terminal de programmation n'est pas requis ou physiquement présent, permettant des déploiements plus rationalisés et plus flexibles, en particulier dans des environnements automatisés ou à distance.
Cela donne aux utilisateurs trois avantages clés :

- Prise en charge des configurations headless où aucun terminal de programmation n'est utilisé.
- Simplifie les exigences matérielles pour des configurations minimales.
- Améliore la flexibilité de démarrage en supprimant la dépendance à la présence du terminal de programmation.

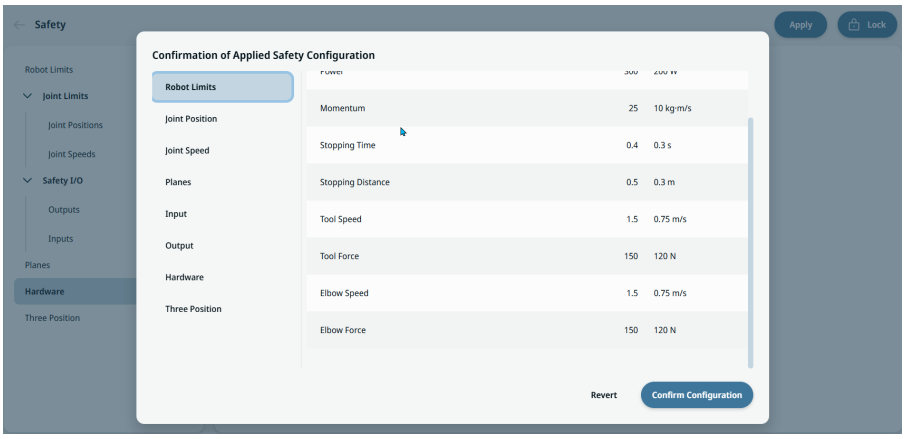
Pour accéder à l'option Aucun

1. Appuyez sur **Matériel** sur le panneau gauche de l'écran de l'application Sécurité.
2. Déverrouillez l'écran principal en haut à droite, saisissez votre mot de passe de sécurité et **Confirmez**.
3. Sur le panneau central, appuyez sur le champ **terminal de programmation** et choisissez **Aucun**.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4. Appuyez sur **Appliquer** à côté du bouton Verrouiller sur l'écran principal.
5. Appuyez sur **Appliquer et redémarrer** dans la fenêtre pop-up Appliquer la configuration de sécurité.
6. Une fenêtre pop-up de confirmation de la configuration de sécurité appliquée apparaît, et vous pouvez soit **Annuler** ou **Confirmer la configuration**.



10.4.7. Dispositif trois positions

Description

Le mode manuel haute vitesse permet à la vitesse de l'outil et à celle du coude de dépasser temporairement 250 mm/s. Cette fonction n'est disponible que lorsque votre robot est en mode manuel et qu'un Dispositif d'activation trois positions est configuré. Si aucune interaction n'est détectée avec le Dispositif d'activation trois positions dans les cinq minutes, les valeurs accrues seront réinitialisées à 250 mm/s.

Pour accéder à « Three Position »

1. Dans le panneau de gauche, appuyez sur **Trois positions**.
2. Appuyez sur **Déverrouiller** en haut à droite de l'écran principal.
3. Saisissez le mot de passe de sécurité et **Confirmez**.
4. Sur le panneau central, faites glisser le bouton sur **Autoriser la vitesse manuelle**.
5. Appuyez sur **Appliquer** en haut à droite de l'écran principal.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

10.4.8. PROFIsafe

Description

Le protocole réseau PROFIsafe (implémenté dans sa version 2.6.1) permet au robot de communiquer avec un automate de sécurité conformément aux exigences de la norme ISO 13849, Cat 3 PLd.
Le robot transmet des informations relatives à la sécurité à un automate de sécurité et reçoit des informations relatives à la sécurité.
Les communications liées à la sécurité peuvent être des messages d'état ou servir à déclencher une fonction de sécurité (par exemple, réduction des paramètres, arrêt). Les commandes d'arrêt sont décrites conformément à la norme CEI 60204-1, selon laquelle l'Arrêt d'urgence correspond à un arrêt de catégorie 1 et l'arrêt de sécurité à un arrêt de catégorie 2.

L'interface PROFIsafe offre une alternative sûre et basée sur le réseau à la connexion des fils aux broches E/S de sécurité du boîtier de commande du robot.
L'utilisation de l'interface PROFIsafe permet de respecter les spécifications de sécurité fonctionnelle du robot UR (PL, catégorie et PFH). Pour plus de détails, consultez la section « Tableau des fonctions de sécurité » du manuel UR. Par exemple, l'« arrêt de sécurité » est de catégorie PLd 3 avec une valeur PFH inférieure à 1,8E-07 (1,8 x 10-7).

PROFIsafe n'est disponible que sur les robots disposant d'une licence d'activation, que vous pouvez obtenir en contactant votre représentant commercial local. Après avoir obtenu la licence, téléchargez-la à partir de myUR.
Veuillez vous reporter à la section « Enregistrement du robot et fichiers de licence URCap » pour obtenir des informations concernant l'enregistrement du robot et l'activation de la licence.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sortie de PLC de sécurité

Un message de contrôle que le PLC de sécurité envoie au robot contient les informations indiquées dans le tableau suivant.

Signal	Description
Arrêt d'urgence par système	• 0 : active l'arrêt d'urgence du système. • 1 : désactive l'arrêt d'urgence du système.
Arrêt de sauvegarde	• 0: active l'arrêt de sécurité. • 1 : État d'opération normal. **Note** : référez-vous également à la description du signal « Réinitialiser l'arrêt de sécurité ».
Réinitialiser l'arrêt de sauvegarde	Réinitialise l'état d'arrêt de sécurité lors de la transition de 0 à 1 lorsque le signal d'« arrêt de sécurité » est déjà réglé sur 1.
Sauvegarde arrêt auto	• 0: active l'arrêt de sécurité si le robot fonctionne en mode automatique. • 1 : État d'opération normal. L'arrêt automatique de sauvegarde ne doit être utilisé que lorsqu'un périphérique d'activation à 3 positions (3PE) est configuré. Si aucun appareil 3PE n'est configuré, l'arrêt automatique de sauvegarde agit comme une entrée d'arrêt de sauvegarde normale. **Note** : référez-vous également à la description du signal « Réinitialiser l'arrêt de sécurité automatique ».
Réinitialiser la sauvegarde arrêt auto	Réinitialise l'état d'arrêt de sécurité automatique lors de la transition de 0 à 1 lorsque le signal d'« arrêt de sécurité automatique » est déjà réglé sur 1.
Réduit	• 0: active les limites de sécurité Réduites. • 1: active les limites de sécurité du « mode Normal ». Le système de sécurité garantit que le robot est dans les limites réduites moins de 0,5 s après l'activation de l'entrée. Si le bras du robot continue d'enfreindre l'une des limites réduites, une catégorie d'arrêt 0 est déclenchée.
Mode opérationnel	• 0 : active le mode de fonctionnement manuel. • 1: active le mode de fonctionnement automatique. Si la configuration de sécurité « Sélection du mode opérationnel via PROFIsafe » est désactivée, ce champ doit être omis du message de contrôle PROFIsafe.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Entrée de PLC de sécurité

Un message d'état que le robot envoie au PLC de sécurité contenant les informations affichées dans le tableau suivant.

Signal	Description
Arrête, chat. 0	• 0 : le robot effectue, ou a effectué, un arrêt de protection de catégorie 0 ; un arrêt brutal par coupure immédiate de l'alimentation du bras et des moteurs. • 1 : État d'opération normal.
Arrête, chat. 1	• 0 : le robot effectue, ou a effectué, un arrêt de protection de catégorie 1 ; un arrêt contrôlé après lequel les moteurs sont laissés dans un état hors tension avec les freins engagés. • 1 : État d'opération normal.
Arrête, chat. 2	• 0 : le robot effectue, ou a effectué, un arrêt de protection de catégorie 2 ; un arrêt contrôlé après lequel les moteurs sont laissés dans un état sous tension. • 1 : État d'opération normal.
Violation	• 0 : le robot est arrêté car le système de sécurité n'a pas respecté les limites de sécurité actives définies. • 1 : État d'opération normal.
Défaut	• 0 : le robot est arrêté en raison d'une erreur exceptionnelle inattendue dans le système de sécurité. • 1 : le robot ne rencontre pas d'erreur exceptionnelle inattendue dans le système de sécurité.

Arrêt d'urgence par système	• 0 : le robot est arrêté en raison de l'une des conditions suivantes :
	  • Un PLC de sécurité connecté via PROFIsafe a déclenché l'arrêt d'urgence au niveau du système.
	  • Un module IMMI connecté au boîtier de commande a déclenché l'arrêt d'urgence au niveau du système.
	  • Une unité connectée à l'entrée de sécurité configurable arrêt d'urgence du système du boîtier de commande a déclenché l'arrêt d'urgence au niveau du système.
	• 1 : le robot n'est pas dans le système d'arrêt d'urgence.

Arrêt d'urgence par robot	• 0 : le robot est arrêté en raison de l'une des conditions suivantes :
	  • Le bouton d'arrêt d'urgence du pendentif d'apprentissage est enfoncé.
	  • Un bouton d'arrêt d'urgence connecté à l'entrée de sécurité non configurable de l'arrêt d'urgence du robot du boîtier de commande est enfoncé.
	• 1 : le robot n'est pas dans un arrêt d'urgence par robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Signal	Description

Arrêt de sauvegarde	• 0 : le robot est arrêté en raison de l'une des conditions suivantes :
	  • Un automate de sécurité connecté via PROFIsafe a affirmé l'arrêt de sauvegarde.
	  • Une unité connectée à l'entrée non configurable d'arrêt de sécurité du boîtier de commande a déclenché l'arrêt de sécurité.
	  • Une unité connectée à l'entrée de sécurité configurable de l'arrêt de protection du boîtier de commande a activé l'arrêt de protection.
	• 1 : le robot n'est pas arrêté par arrêt de sécurité.
	Note : référez-vous également à la description du signal « Réinitialiser l'arrêt de sécurité ». PROFIsafe applique l'utilisation de la fonctionnalité de réinitialisation de la sécurité.

Sauvegarde arrêt auto	0 : le robot est arrêté car il fonctionne en mode automatique et une des conditions suivantes s'applique : • Un automate de sécurité connecté via PROFIsafe a affirmé la sauvegarde stop auto. • Une unité connectée à une entrée de sécurité auto configurable d'arrêt de sauvegarde du boîtier de commande a affirmé l'arrêt de sauvegarde auto. 1 : le robot n'est pas arrêté par arrêt de sécurité automatique. **Note** : référez-vous également à la description du signal « Réinitialiser l'arrêt de sécurité automatique ». PROFIsafe applique l'utilisation de la fonctionnalité de réinitialisation de la sécurité.

Arrêt 3PE	• 0 : le robot est arrêté car il fonctionne en mode manuel et une des conditions suivantes s'applique :
	  • N'importe quel 3PE est pressé dans la position centrale, et l'entrée fonctionnement libre est active.
	  • Tous les appareils 3PE ne sont pas pressés dans la position centrale.
	• 1 : le robot n'est pas arrêté à cause d'un dispositif d'activation à 3 positions.

Mode opérationnel	Indication du mode de fonctionnement actif du robot. • 0 : désactivé • 1 : automatique • 2 : manuel
Réduit	• 0 : les limites de sécurité Réduites sont actives. • 1 : les limites de sécurité Normales sont actives.

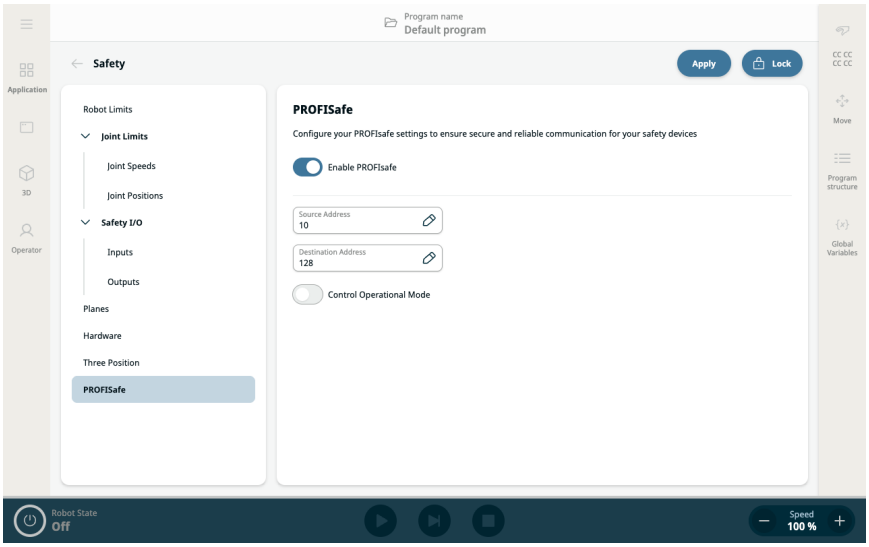
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Signal	Description
Limite active définie	L'ensemble actif de limites de sécurité. • 0 : normal • 1 : réduit • 2 : récupération
Robot en mouvement	• 0 : le robot se déplace. Si une articulation se déplace à une vitesse de 0,02 rad/s ou plus, le robot est considéré comme étant en mouvement. • 1 : le robot est immobile.
Position de sécurité à la maison	• 0 : le robot est au repos (le robot ne bouge pas), et dans la position définie comme la position initiale de sécurité. • 1 : le robot n'est pas au repos ou n'est pas dans la position définie comme la position initiale de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Configuration de PROFIsafe

1. Sur l'écran de l'application Sécurité, appuyez sur **PROFIsafe** sur le panneau de gauche.
2. Appuyez sur **Déverrouiller** sur l'écran principal en haut à droite pour activer PROFIsafe. Saisissez le mot de passe de sécurité et **Confirmez**.



Le panneau de droite affiche deux champs et deux boutons pour configurer PROFIsafe :

- Bouton Activer PROFIsafe
- Champ d'adresse source
- Champ d'adresse de destination
- Contrôle du mode de fonctionnement

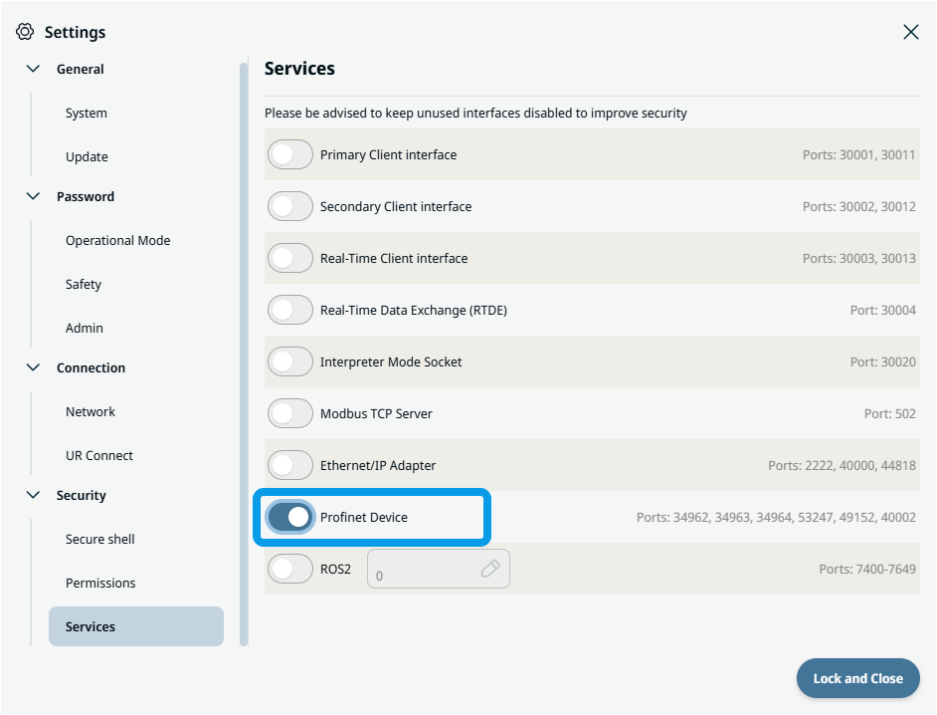
3. Faites glisser le bouton **Activer PROFIsafe** vers la droite.
4. Appuyez sur les champs **Adresse source** et **Adresse de destination** pour spécifier les adresses à utiliser par le robot et le PLC de sécurité pour s'identifier mutuellement.
5. Appuyer sur **Contrôle du mode opérationnel** vous permet d'activer le PLC PROFIsafe pour contrôler le mode de fonctionnement du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

AVIS

Pour configurer et utiliser PROFIsafe, **l'appareil Profinet** doit être activé dans le menu des réglages des services de sécurité.

Consultez la section « Profinet » pour plus de détails et pour connaître l'emplacement de l'interface.



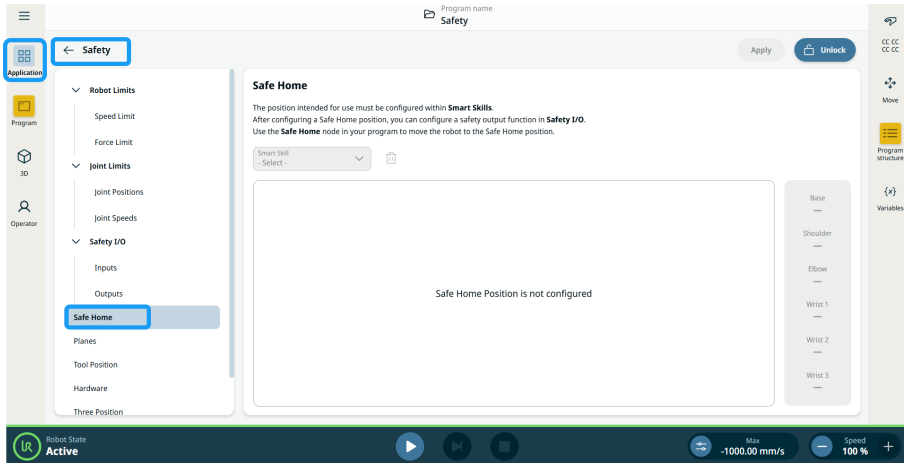
10.4.9. Sécurité à la maison

Description **Position initiale de sécurité** est une fonctionnalité PolyScope X qui permet aux utilisateurs de définir une sortie de sécurité qui s'active lorsque le robot atteint la position initiale de sécurité configurée. L'utilisateur choisit la **position** dans la liste déroulante des compétences intelligentes disponibles, qui peut être assignée comme référence pour la position initiale de sécurité.

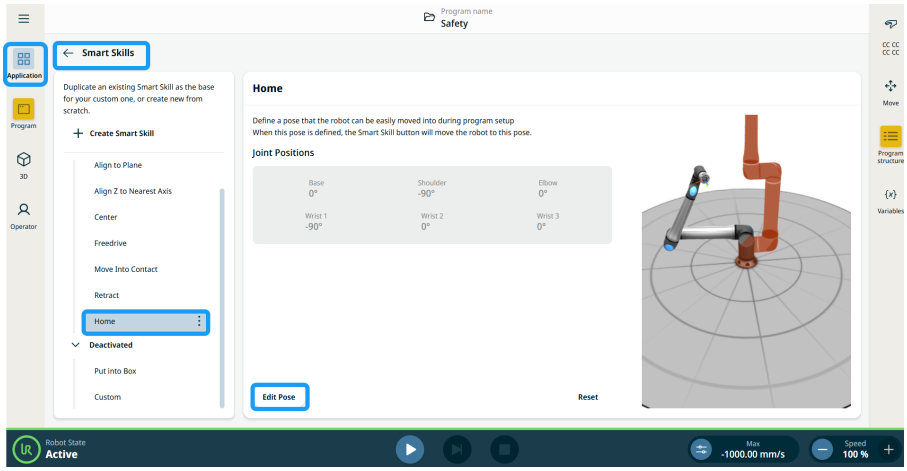
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Accéder à la position initiale de sécurité

1. Appuyez sur l'onglet **Application** et sélectionnez **Application de sécurité**. Dans le panneau de gauche, choisissez **Position initiale de sécurité**.

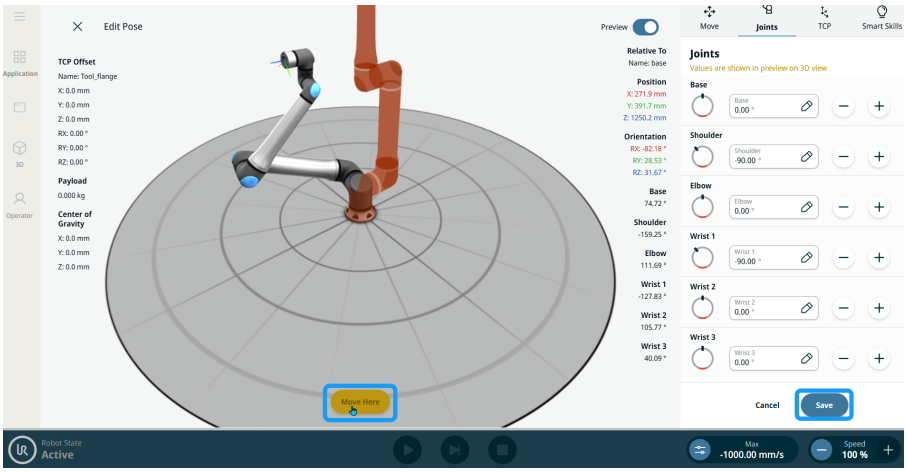


2. Pour configurer la position du robot, allez dans l'**application Smart Skills** et choisissez **Position initiale**.
3. Appuyez sur le bouton **Modifier la posture** et la vue 3D du bras du robot apparaît.

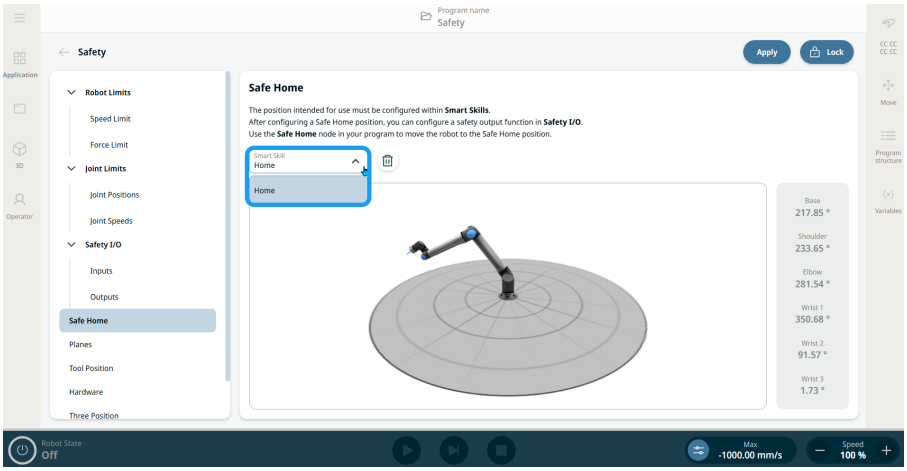


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

4. Déplacez le robot à la position voulue en utilisant les boutons **Déplacer**, **Articulations** et **RTO**.
5. Appuyez longuement sur le bouton jaune **Déplacer ici** jusqu'à ce que l'image prévisualisée soit positionnée sur la nouvelle configuration.
6. Tapez sur **Enregistrer** pour finaliser la configuration.



7. Retournez à **Position initiale de sécurité** dans **Application de sécurité** et entrez le mot de passe de sécurité.
8. Dans le champ **Smart Skill** activé, sélectionnez **Position initiale** et la position configurée du robot apparaît sur l'écran principal.
9. Appuyez sur **Appliquer** et choisissez **Appliquer et redémarrer**. Appuyez ensuite sur **Confirmer la configuration**.



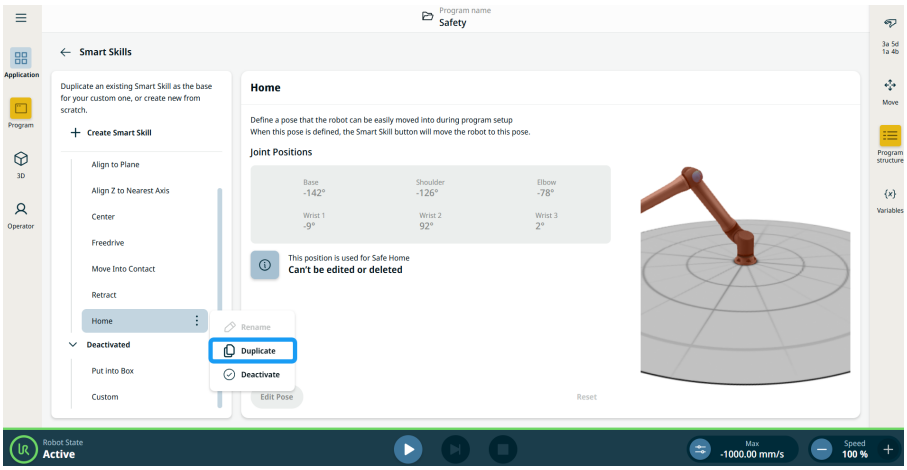
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

AVIS

Si la position de la Smart skill est sélectionnée comme référence de position pour la position initiale de sécurité :

- La boîte de message s'affiche sur la page Position Smart Skill.
- La compétence Position Smart configurée comme Safe Home ne peut être renommée, modifiée ou supprimée, sauf si l'utilisateur supprime ou désassigne le Safe Home depuis l'écran **Sécurité > Safe Home**.

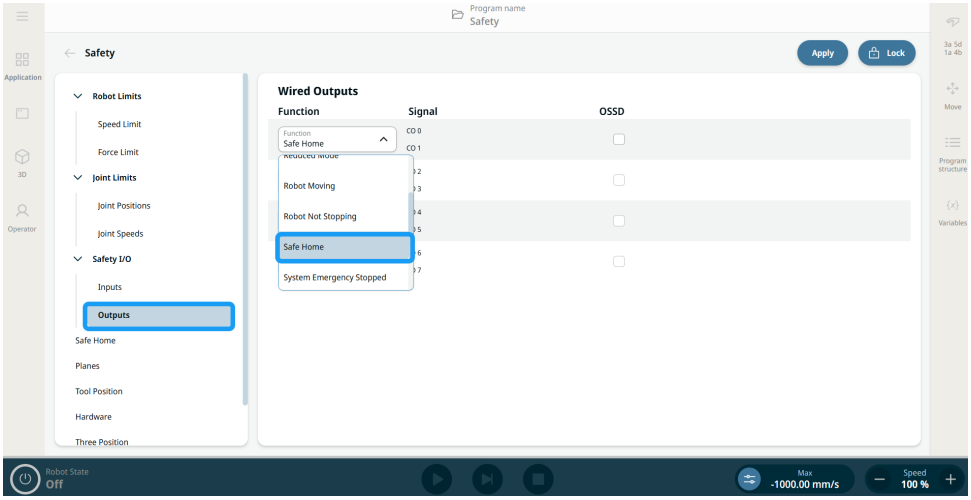
10. Dans l'écran des Smart Skills, la position initiale peut être dupliquée et modifiée. Toutes les Smart Skills nouvellement créées sont également disponibles pour être configurées en tant que Position initiale de sécurité.



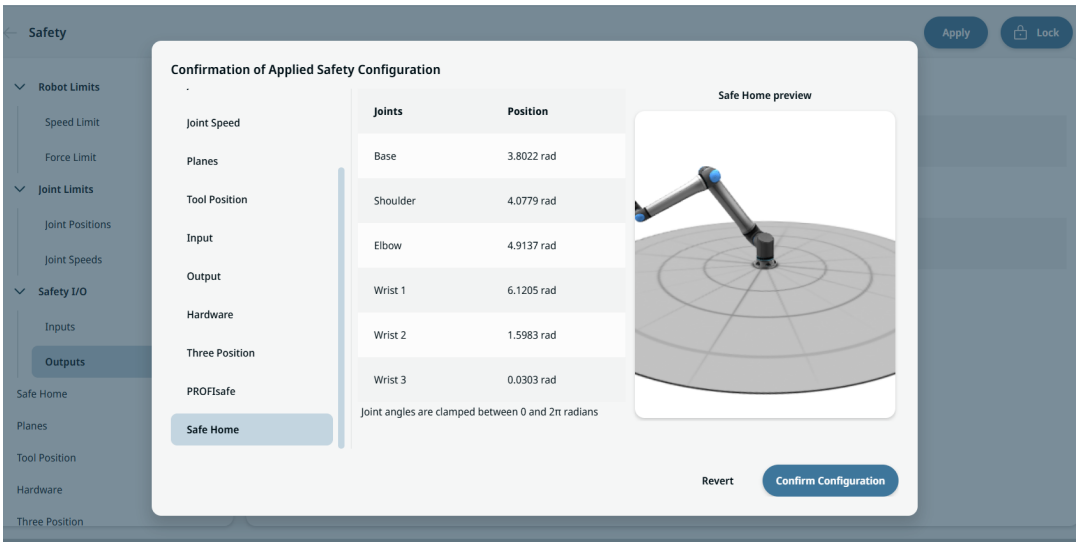
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Fonction Position initiale de sécurité des sorties

Si la **position initiale** est affectée à une smart skill de position dans **Sécurité**, la fonction de sortie de sécurité dans la liste déroulante contient **Position initiale de sécurité** en tant que nouvelle affectation de fonctions.
Choisissez Position initiale de sécurité dans les champs **Fonction** dans **Sorties** des E/S de sécurité.



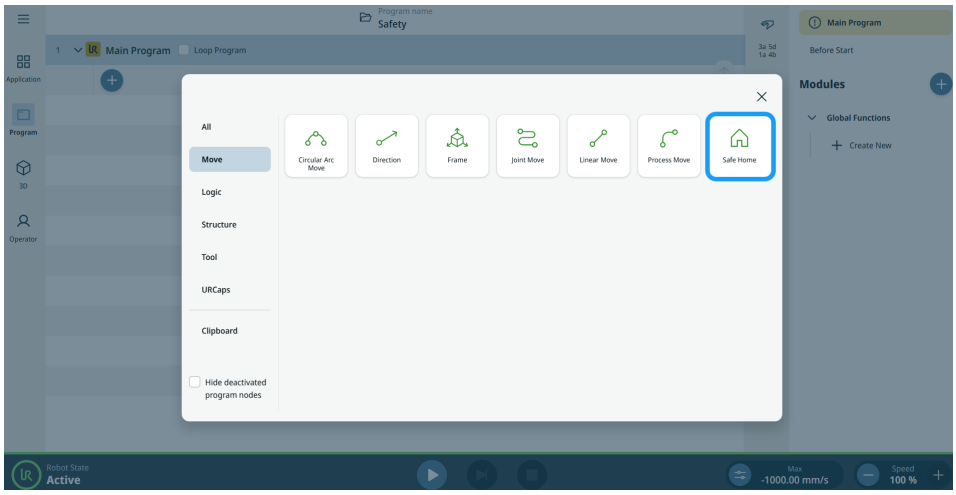
La **Position initiale de sécurité** peut être vue dans le tableau d'affectation de fonctions dans la boîte de dialogue **Confirmation de la configuration de sécurité appliquée**.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

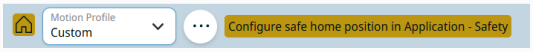
Position initiale de sécurité en tant que nœud de programme

Le nœud du programme **Position initiale de sécurité** est situé dans la catégorie **Nœuds de déplacement** dans la catégorie **Nœuds de commande**. Ce nœud est utilisé pour commander au robot de se déplacer vers sa position initiale de sécurité prédéfinie, telle que configurée dans les réglages de l'application de sécurité pour une position initiale de sécurité.

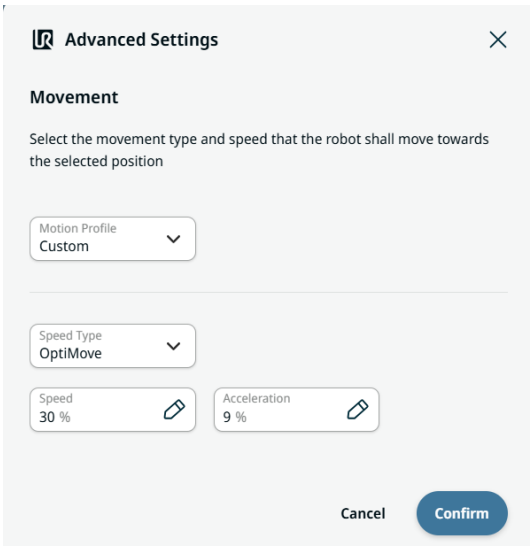


AVIS

L'ajout du nœud sans position initiale de sécurité configurée dans la sécurité marquera le nœud en jaune.



Le nœud de commande position initiale de sécurité a des options de profils de mouvement et d'autres réglages avancés lorsque l'icône d'ellipse est cliquée.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Réglages avancés

Les utilisateurs peuvent créer des profils de mouvement dans les réglages avancés en utilisant les deux onglets et deux champs :

- Profil de déplacement
- Type de vitesse
- Onglet Vitesse
- Onglet « Accélération »

Profil de mouvement est une fonctionnalité permettant aux utilisateurs de définir des profils de mouvement prédéfinis dans les nœuds de mouvement : Déplacement de l'articulation, Déplacement linéaire, Déplacement arc circulaire, déplacement de processus, et direction. Profil de mouvement **personnalisé** permet aux utilisateurs de définir des données de mouvement dans le nœud de déplacement.
Dans le champ **Type de vitesse**, **OptiMove** est l'option par défaut. Sélectionnez « Mouvement **classique** » si vous souhaitez saisir la vitesse et l'accélération en degrés par seconde ou en mm par seconde. Les réglages OptiMove sont spécifiés en pourcentage pour simplifier l'utilisation et la configuration.
Les utilisateurs peuvent configurer le pourcentage de vitesse préférée dans l'**onglet Vitesse**, qui définit la vitesse de déplacement cible en pourcentage de la capacité de vitesse maximale du robot.
Les utilisateurs peuvent configurer le pourcentage d'accélération préférée dans l'**onglet Accélération**, qui fixe les limites du couple cible pendant l'accélération et la décélération en pourcentage de la puissance maximale du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

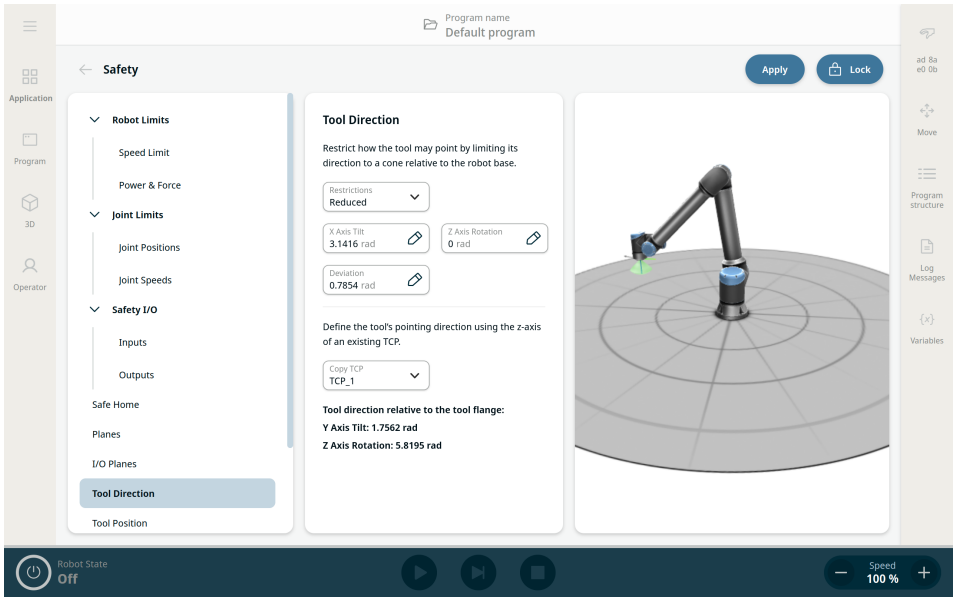
10.4.10. Direction de l'outil

Description

L'écran « Direction de l'outil » vous permet de configurer une fonction de sécurité qui limite l'angle vers lequel l'outil est autorisé à pointer. Vous pouvez voir la limite de direction de l'outil, qui a été ajoutée aux paramètres de sécurité. La limite est définie par un cône dont l'orientation est fixe par rapport au repère de base du bras de robot. Lorsque le bras de robot se déplace, la direction de l'outil est limitée afin qu'il reste à l'intérieur du cône défini.

AVIS

Les restrictions peuvent être désactivées ou configurées pour s'appliquer en mode réduit, en mode Normal, ou dans les deux modes.



AVIS

La fonction « Orientation de l'outil » vous permet d'améliorer la sécurité d'une application lorsque vous utilisez un outil susceptible de causer des dommages ou des blessures s'il est orienté dans une direction particulière.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Propriétés limites

La limite de direction de l'outil a trois propriétés configurables :

1. **Inclinaison**: Vous pouvez définir l'angle d'ouverture du cône à partir de la direction centrale (de référence).
2. **Rotation**: Vous pouvez définir la manière dont le cône tourne autour de son axe central.
3. **Écart**: Vous pouvez définir le décalage angulaire maximal autorisé entre la direction souhaitée et toute direction à l'intérieur du cône.

Limite de direction de l'outil désactivée	Jamais actif
Limite de direction de l'outil normale	N'est actif que si le mode de sécurité est en **Mode normal**
Limite de direction de l'outil réduite	N'est actif que si le mode de sécurité est en **Mode réduit**
Les deux (limite de la direction normale de l'outil et la limite de la direction réduite de l'outil)	Actif aussi bien lorsque le système de sécurité est en mode **Normal** qu'en **Mode réduit**.

La direction de pointage de l'outil est spécifiée à l'aide d'un RTO configuré dans les paramètres de l'application **Effecteurs finaux**.

Propriétés de l'outil

Par défaut, l'outil pointe dans la même direction que l'axe Z de la bride de sortie de l'outil. Vous pouvez le modifier en spécifiant deux angles :

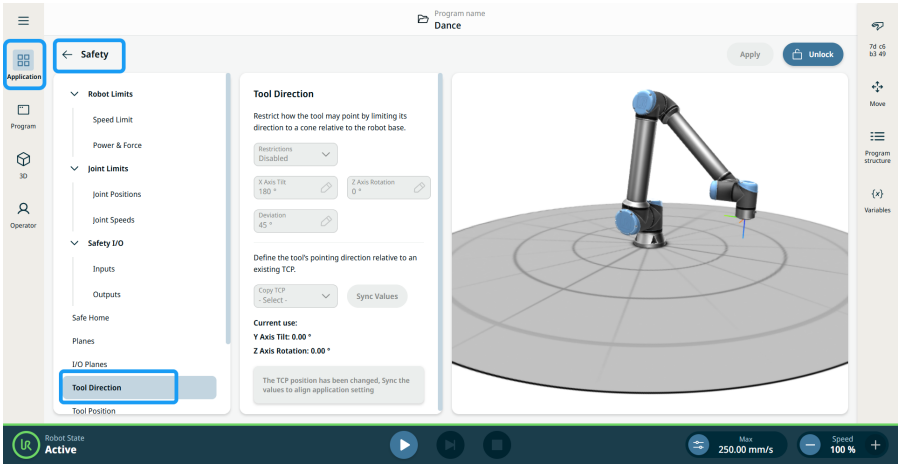
- **Angle d'inclinaison** : Le degré d'inclinaison de l'axe Z de la bride de sortie vers l'axe X de la bride de sortie.
- **Rotation de l'axe Z**: de combien faire pivoter l'axe Z incliné autour de l'axe Z de la bride de sortie d'origine.

Vous pouvez également copier l'axe Z d'un RTO existant en sélectionnant ce RTO dans le menu déroulant.

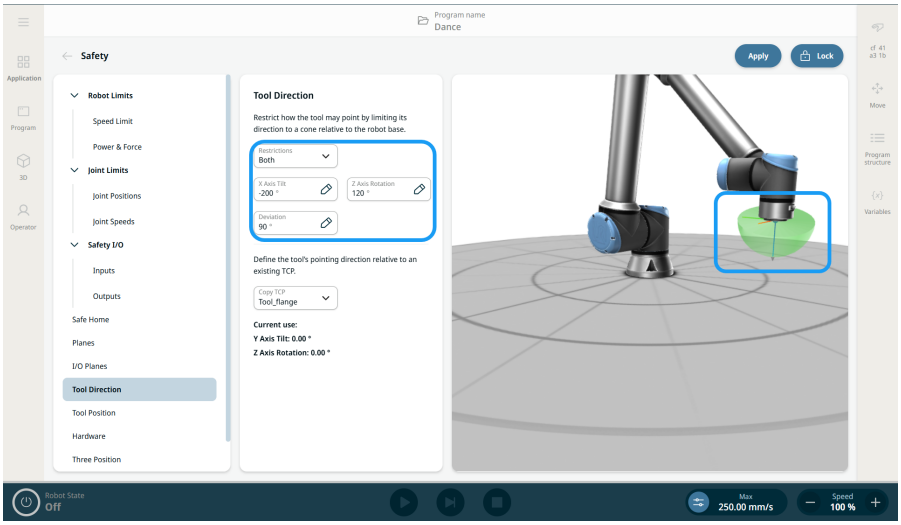
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour accéder à la direction des outils

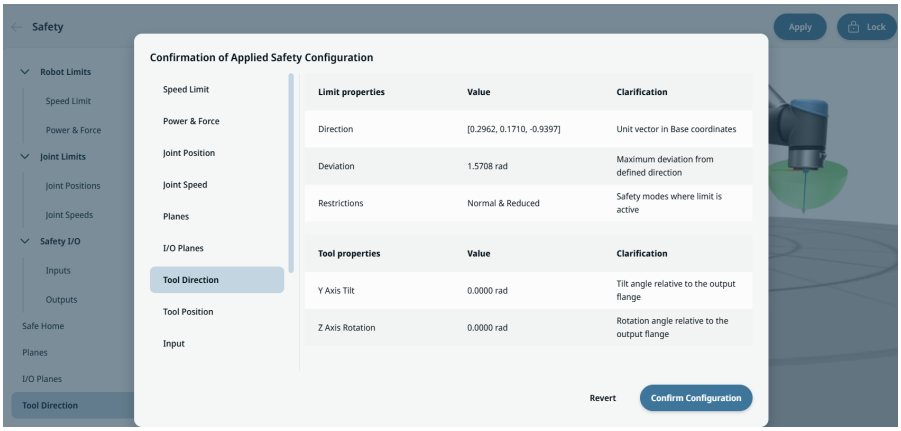
1. Appuyez sur l'onglet « Application » de l' et sélectionnez « Application de sécurité ». Dans le panneau de gauche, sélectionnez **Direction de l'outil**.



2. **Déverrouillez** et saisissez le mot de passe de sécurité.
3. Lorsque vous cochez la case **Restrictions** , les autres champs deviennent accessibles. Un cône vert apparaît dans le RTO, indiquant la direction vers laquelle pointe l'outil.



4. Appuyez sur le bouton **Appliquer**.
5. Vous pouvez voir **Direction de l'outil** dans le tableau d'affectation des fonctions de la **Confirmation de la configuration de sécurité appliquée** boîte de dialogue de présentation.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

11. Premier programme

Description

La première création de programme en PolyScope X vous permet d'enseigner au bras du robot comment se déplacer à l'aide d'une série de points de passage pour mettre en place une trajectoire à suivre. Un outil « effecteur final » doit être fixé à l'extrémité du bras. Consultez la section « **Applications** des effecteurs finals » du manuel logiciel pour savoir comment configurer l'outillage à l'extrémité du bras.

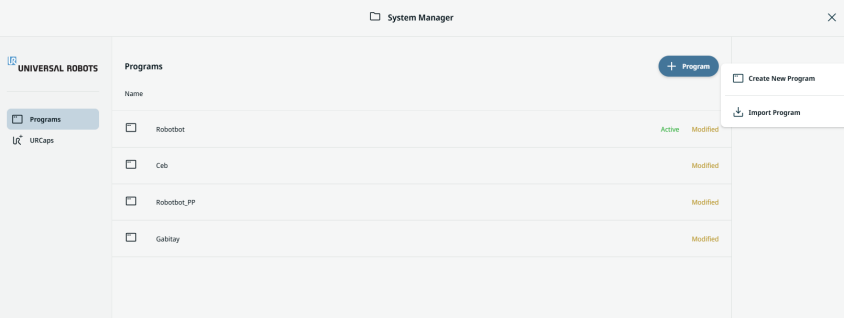
Pour créer un programme simple

Voici les étapes de ce premier programme :

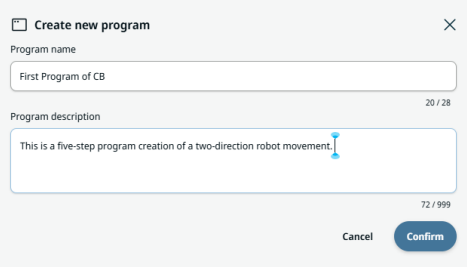
1. Déplacer vers la position A.
2. Définir une E/S.
3. Veuillez patienter 3 secondes.
4. Désactivez l'E/S.
5. Déplacer vers la position B.

Accès au gestionnaire système

1. Sur l'écran principal, appuyez sur l' **en-tête** pour ouvrir le Gestionnaire système.
2. Appuyez sur **l'icône Ajouter un programme** sur l'écran **Gestionnaire** système et choisissez **Créer un nouveau programme**.



3. Saisissez le **nom du programme** et **sa description** dans les deux champs fournis dans la zone **Créer un nouveau programme**. Appuyez **sur Confirmer** .

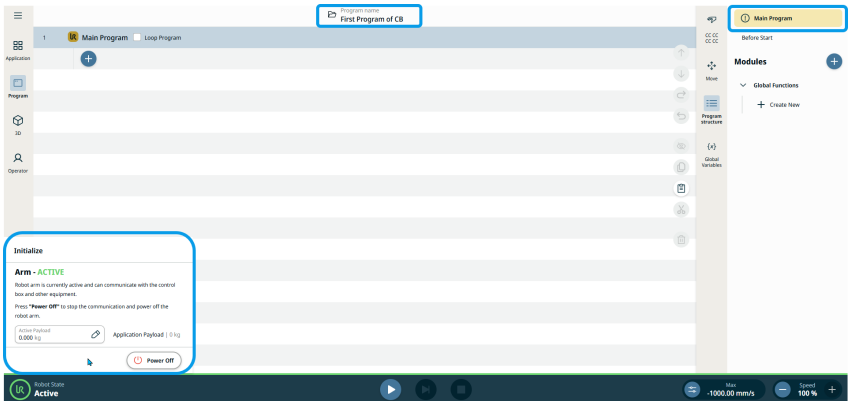


L'écran principal affiche maintenant le nom de votre programme. Sur l'écran multitâche, l'onglet « **Programme principal** » apparaît en jaune, ce qui indique qu'il faut lancer la création du programme.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Initialiser le robot

4. Sur le côté gauche du pied de page, appuyez sur « **État** du robot » pour l'initialiser.
5. Appuyez sur Mise **sous**tension , puis sur **Déverrouiller**. Ensuite, vous verrez que l'état du robot est Actif ,et le bouton/curseur activé de Lecture ,Mode haute **vitesse manuelle** ,et **Vitesse .**



6. Dans la navigation principale, appuyez sur l'icône **du menu Programme**.

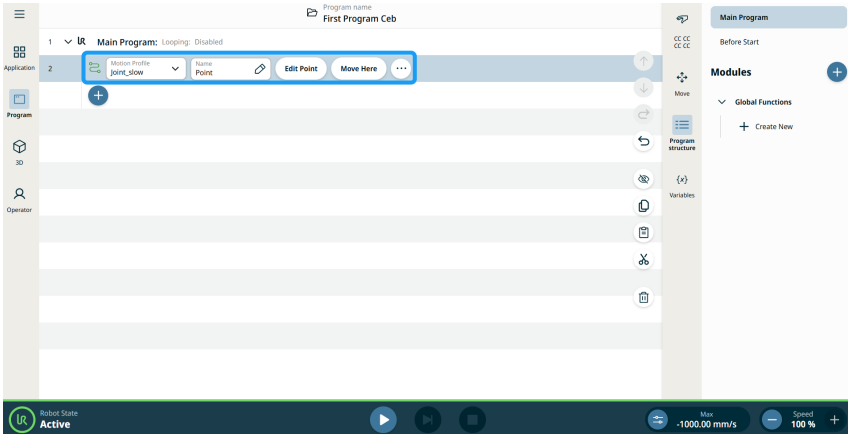
   Voir la description des « **Nœuds** de commande de base » dans le Manuel du logiciel.

Première commande : Mouvement de l'articulation

Action : se déplacer vers la Position A

7. Appuyez sur la commande **Mouvement** de l'articulation . Notez que dans PolyScope X, le nœud de point de passage est fusionné avec cette commande.

   Consultez la description du nœud de commande **« mouvement** de l'articulation » dans le manuel du logiciel.

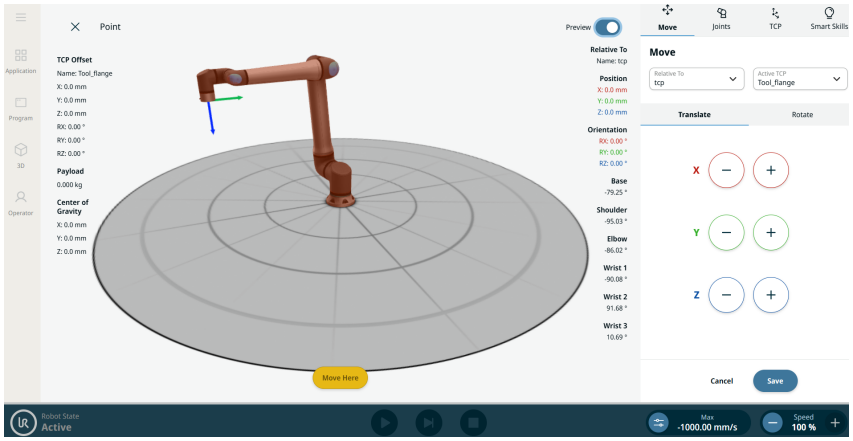


Deux champs modifiables, deux onglets et une icône représentant des points de suspension sont insérés dans l'arborescence du programme :

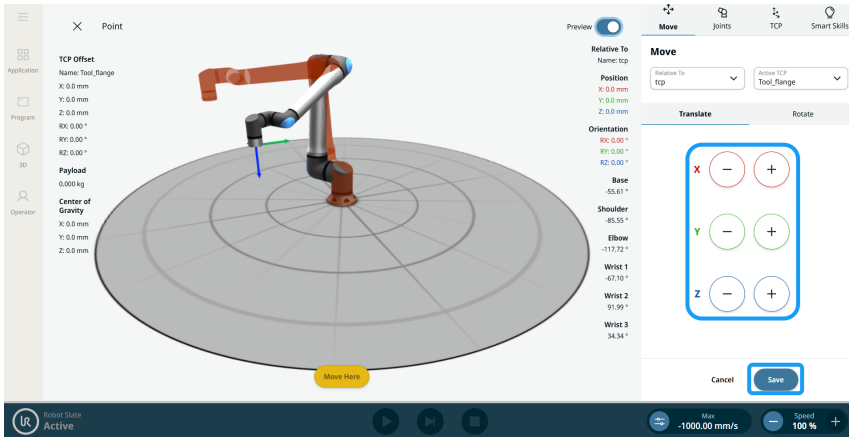
- Profil de déplacement
- Nom
- Modifier le point
- Déplacer ici

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

8. Appuyez sur l'onglet **« Modifier le point»**. L'écran avec le bras du robot en 3D apparaît. À droite de l'écran, vous voyez le menu Déplacer.

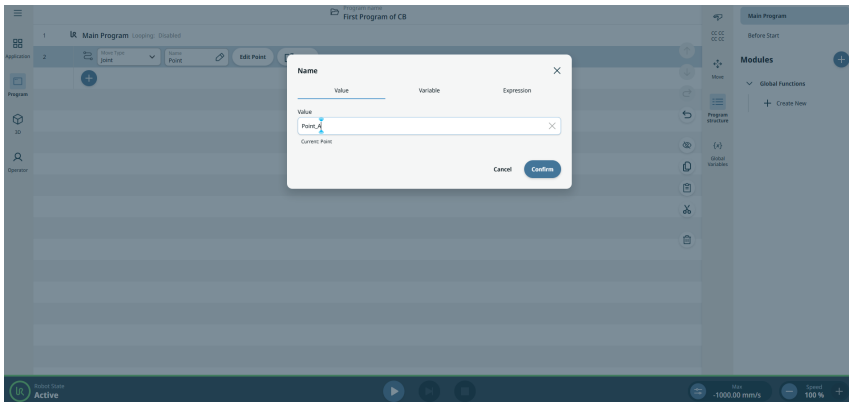


9. Utilisez le bouton +/- **des** axes X, Y et Z pour déplacer le robot et définir la position de votre point de passage et **Enregistrer.**



Nommez le premier point de passage

10. Dans le champ **Nom** , saisissez le nom **Point_A** dans l'onglet d'éditeur **Valeur** et appuyez **sur Confirmer**.

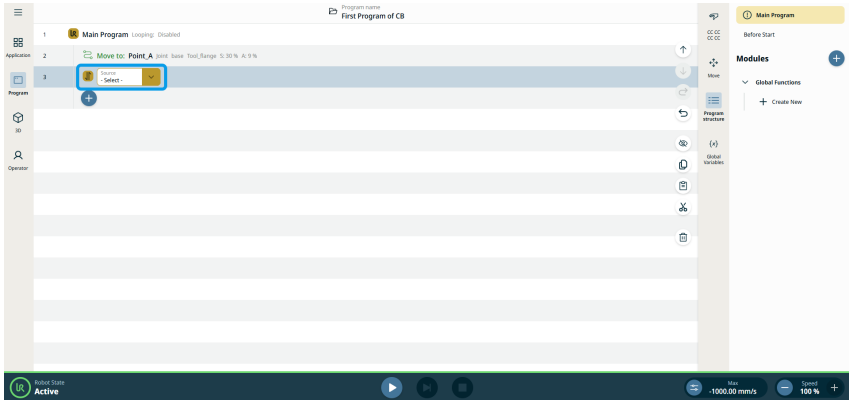


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

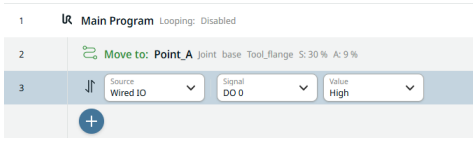
Deuxième commande : Set

Action : Configurer une entrée/sortie pour l'effecteur final

11. Appuyez sur l'icône d'ajout dans l'arborescence du programme et sur l'icône de commande **Définir**.



12. Tapotez sur le champ **Source** et sélectionnez **E/S** filaire .
13. Un **champ « Signal »** est ajouté. Sélectionnez **DO 0**. Un champ « **Valeur** » est ajouté à droite ; sélectionnez « **Élevé** ».

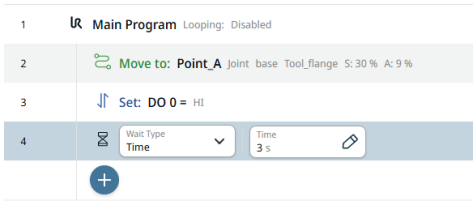


Troisième commande : Attendre

Action : le robot attend pendant un nombre de secondes spécifié

14. Appuyez sur l'icône d'ajout et sélectionnez la **commande « Attendre»**.

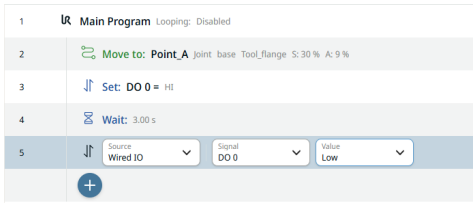
    Voir la description du **nœud de commande « Wait »** dans le manuel du logiciel.
15. Dans le champ « **Type** d'attente », sélectionnez « **Temps**» pour que le robot attende un nombre de secondes spécifié.
16. Appuyez sur le **champ « Temps »**, saisissez « **3** » (trois secondes) dans l'onglet « **Valeur** » et **Confirmez**.



Quatrième commande : Set

Action : désactiver une entrée/sortie pour l'effecteur final

17. Pour créer un deuxième nœud Définir, répétez les étapes 11 à 13.
18. Dans le **champ « Signal »**, sélectionnez « **DO 0**». Un champ « **Valeur** » est ajouté à droite ; sélectionnez « **Faible** ».



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Cinquième commande : Mouvement de l'articulation

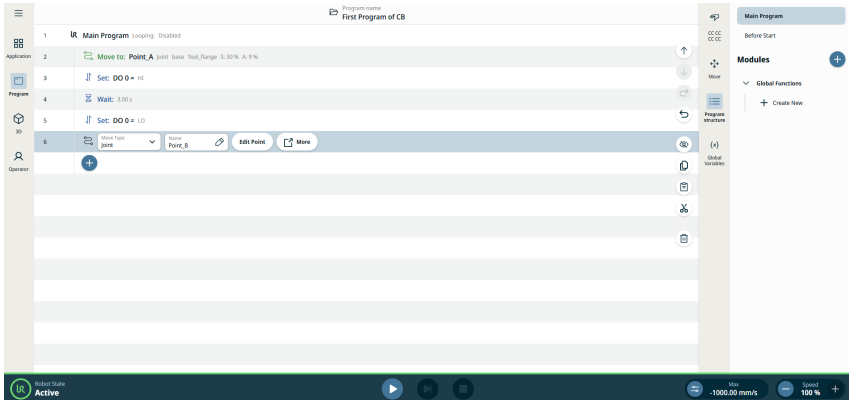
Action : se déplacer vers la Position B

19. Appuyez sur l'icône d'ajout dans l'arborescence du programme. Répétez les étapes 7 à 9 pour créer un deuxième point de passage. Déplacez la position du bras du robot dans une direction clairement distincte du Point_A.

Nommez le second point de passage

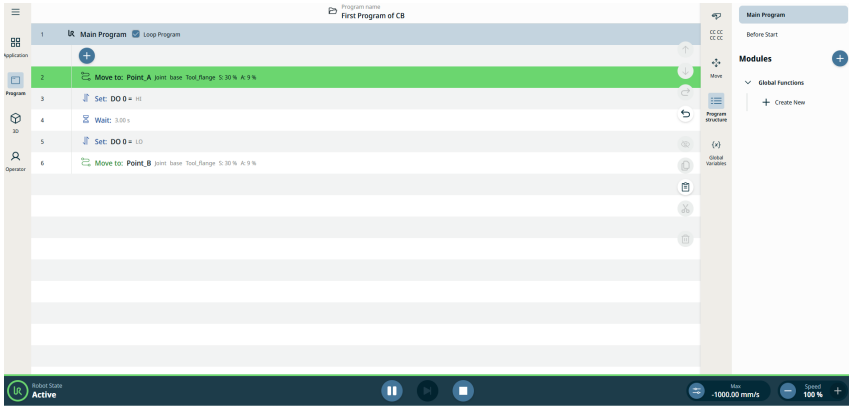
20. Dans le champ **Nom** , saisissez le nom **Point_B** dans l'onglet d'éditeur **Valeur** et appuyez **sur Confirmer**.

    L'écran principal vous montre le premier programme créé.



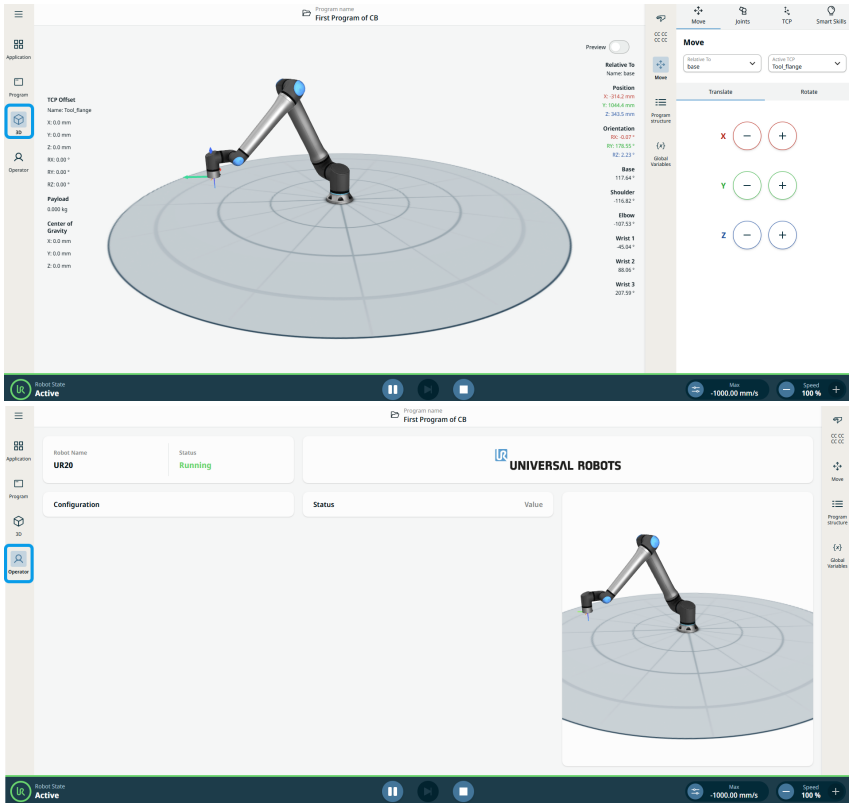
Vérifier le programme dans la visionneuse 3D

21. **Appuyez sur l'icône de la visionneuse** 3D dans la navigation principale.
22. Dans le pied de page, appuyez sur le bouton **Lecture**. Quand vous êtes sur l'écran de l'arborescence du programme, le programme coloré en vert signifie qu'il s'agit de l'exécution actuelle du programme.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

23. Quand vous êtes dans la visionneuse 3D et sur l'écran de l'opérateur, vous voyez le robot se déplacer. Sur le côté des graphiques en trois dimensions, vous pouvez voir les détails numériques des pièces, de la position et de l'orientation du robot.



Vérifier le programme dans la section « Communication »

24. Accédez à l'onglet « **Application** » et appuyez sur l'icône « **Communication**». Remarquez comment l'état de la sortie **numérique 0 (DO 0)** alterne entre « **Low** » et « **High** » lorsque vous appuyez sur le **bouton « Play** » situé en bas de page.

Pour plus de détails, consultez la description **de l'onglet « Communication** » dans le manuel du logiciel.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

12. Évaluation des menaces de cybersécurité

12.1. Cybersécurité générale

Description

Connecter un robot Universal Robots à un réseau peut présenter des risques de cybersécurité.
Ces risques peuvent être atténués en faisant appel à du personnel qualifié et en mettant en œuvre des mesures spécifiques
mesures de protection de la cybersécurité du robot.
La mise en œuvre de mesures de cybersécurité nécessite une évaluation des menaces à la cybersécurité.
Son objectif est de :

- Identifier les menaces
- Définir les zones de confiance et les canaux de transmission
- Préciser les exigences de chaque composant dans l'application

ATTENTION

Le fait de ne pas procéder à une évaluation des risques de cybersécurité peut mettre le robot en danger.

- L'intégrateur ou le personnel compétent et qualifié doit effectuer une évaluation des risques de cybersécurité.

AVIS

Seul le personnel compétent et qualifié est responsable de déterminer la nécessité de mesures de cybersécurité spécifiques et de fournir les mesures de cybersécurité requises.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Architecture de sécurité

PolyScope X met en œuvre plusieurs couches de sécurité indépendantes (défense en profondeur) afin que la compromission d'une seule couche ne permette pas d'accéder sans restriction au système.

- Paramètres par défaut sécurisés. Les services réseau sont désactivés à la livraison. Seuls les services explicitement activés par un administrateur sont accessibles depuis le réseau. À partir de PolyScope X 10.14, le trafic entrant HTTP/HTTPS sur les ports 80 et 443 est désactivé par défaut et reste désactivé après les redémarrages jusqu'à ce qu'un administrateur l'active.
- Périmètre réseau. Un pare-feu configurable limite le trafic aux ports et adresses IP spécifiés.
- Authentification. Trois mots de passe distincts (Admin, Mode opérationnel, Sécurité) protègent des domaines fonctionnels distincts. SSH prend en charge l'authentification par clé comme alternative aux mots de passe.
- Autorisation. Les écrans d'autorisation verrouillés par l'administrateur restreignent l'accès aux paramètres réseau, aux mises à jour logicielles, à la gestion des URCap et à la configuration des services. La séparation des modes de fonctionnement empêche toute modification du programme pendant l'exécution automatique.
- Identité cryptographique. Le robot dispose d'un certificat numérique permettant une identification sécurisée. Les certificats auto-signés et signés par une autorité de certification sont pris en charge grâce à la gestion intégrée des certificats.
- Piste d'audit. Les modifications de configuration et les événements liés à la sécurité sont consignés, conservés et peuvent être consultés à l'aide d'outils d'audit standard.

L'intégrateur doit réaliser une évaluation des menaces de cybersécurité afin de déterminer si des mesures de sécurisation supplémentaires sont nécessaires pour l'application concernée.

12.2. Exigences de cybersécurité

Description

La configuration de votre réseau et la sécurisation de votre robot vous obligent à mettre en œuvre les mesures de menace pour la cybersécurité.
Suivez toutes les exigences avant de commencer à configurer votre réseau, puis vérifiez que la configuration du robot est sécurisée.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Cybersécurité

- Le personnel doit avoir une compréhension approfondie des principes généraux de cybersécurité et des technologies avancées utilisées dans le robot UR.
- Des mesures de sécurité physique doivent être mises en œuvre pour permettre uniquement au personnel autorisé d'accéder physiquement au robot.
- Il doit y avoir un contrôle adéquat de tous les points d'accès. Par exemple : serrures sur les portes, systèmes de badges, contrôle d'accès physique en général.

ATTENTION

La connexion du robot à un réseau qui n'est pas correctement sécurisé peut présenter des risques de sécurité et de sûreté.

- Connectez uniquement votre robot à un réseau fiable et correctement sécurisé.

Exigences de configuration du réseau

- Seuls les appareils de confiance doivent être connectés au réseau local.
- Il ne doit pas y avoir de connexions entrantes entre les réseaux adjacents et le robot.
- Les connexions sortantes du robot doivent être limitées pour utiliser le plus petit ensemble pertinent de ports, protocoles et adresses spécifiques possible.
- Seuls les URCaps et les scripts magiques de partenaires de confiance peuvent être utilisés, et seulement après avoir vérifié leur authenticité et leur intégrité

Exigences de sécurité de la configuration du robot

- Modifiez le mot de passe par défaut pour un nouveau mot de passe fort.
- Désactivez les « fichiers magiques » lorsqu'ils ne sont pas activement utilisés (PolyScope 5).
- Désactivez l'accès SSH lorsqu'il n'est pas requis. Préférez l'authentification par clé à l'authentification par mot de passe
- Définissez le pare-feu du robot sur les paramètres utilisables les plus restrictifs possibles, désactivez toutes les interfaces et services inutilisés et fermez les ports et limitez les adresses IP.
- Désactivez les accès HTTP/HTTPS inutilisés à l'aide du bouton bascule **HTTP** dans **Paramètres** > **Sécurité** > **Services** (PolyScope X 10.14 et versions ultérieures). Veillez à ce que les ports 80 et 443 restent fermés, sauf si cela est nécessaire pour l'accès Web à PolyScope, l'API REST/Robot ou les URCaps disponibles en externe.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

12.3. Consignes de renforcement de la cybersécurité

Description

Bien que PolyScope comporte de nombreuses fonctions permettant de sécuriser la connexion réseau, vous pouvez renforcer la sécurité en respectant les consignes suivantes :

- Avant de connecter votre robot à un réseau, modifiez toujours le mot de passe par défaut pour un mot de passe fort.

  AVIS
  Vous ne pouvez pas récupérer ou réinitialiser un mot de passe oublié ou perdu.
  - Stockez tous les mots de passe de façon sécurisée.

- Utilisez les paramètres intégrés pour restreindre autant que possible l'accès réseau du robot.
- Désactivez le bouton **HTTP** dans **Paramètres** > **Sécurité** > **Services** lorsque le robot n'a pas besoin de trafic Web entrant (PolyScope X 10.14 et versions ultérieures). Après la mise à jour vers la version 10.14 ou une version ultérieure, vérifiez l'état du commutateur ; le port 80 ne se rouvre plus automatiquement au démarrage.
- Certaines interfaces de communication n'ont pas de méthode d'authentification et de chiffrement des communications. Il s'agit d'un risque de sécurité. Envisagez des mesures d'atténuation appropriées en fonction de votre évaluation des menaces de cybersécurité.
- Le tunneling SSH (transfert de port local) doit être utilisé pour accéder aux interfaces du robot à partir d'autres appareils si la connexion traverse la limite de la zone de confiance.
- Supprimez les données sensibles du robot avant sa mise hors service. Portez une attention particulière aux fichiers URCaps et aux données contenus dans le dossier du programme.
  - Pour assurer la suppression sécurisée des données hautement sensibles, effacez ou détruisez la carte SD de façon sécurisée.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

13. Réseaux de communication

Bus de terrain

Vous pouvez utiliser les options de Bus de terrain pour définir et configurer la famille de protocoles de réseau informatique industriel utilisés pour le contrôle distribué en temps réel accepté par PolyScope :

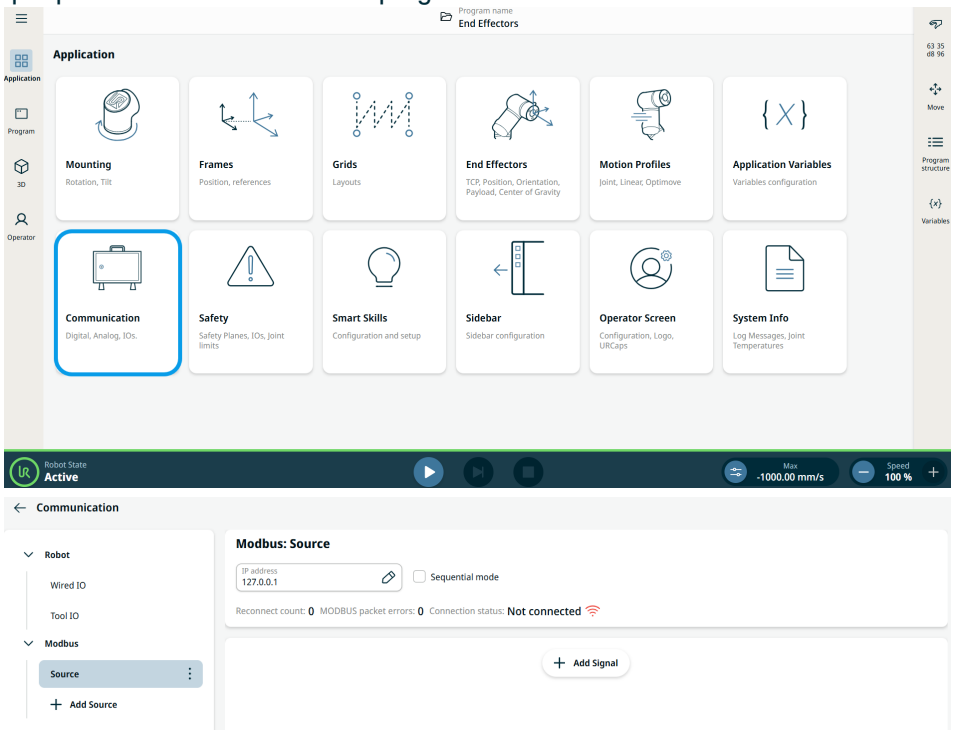
- MODBUS
- Ethernet/IP
- Profinet
- PROFIsafe
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

13.1. MODBUS

Description

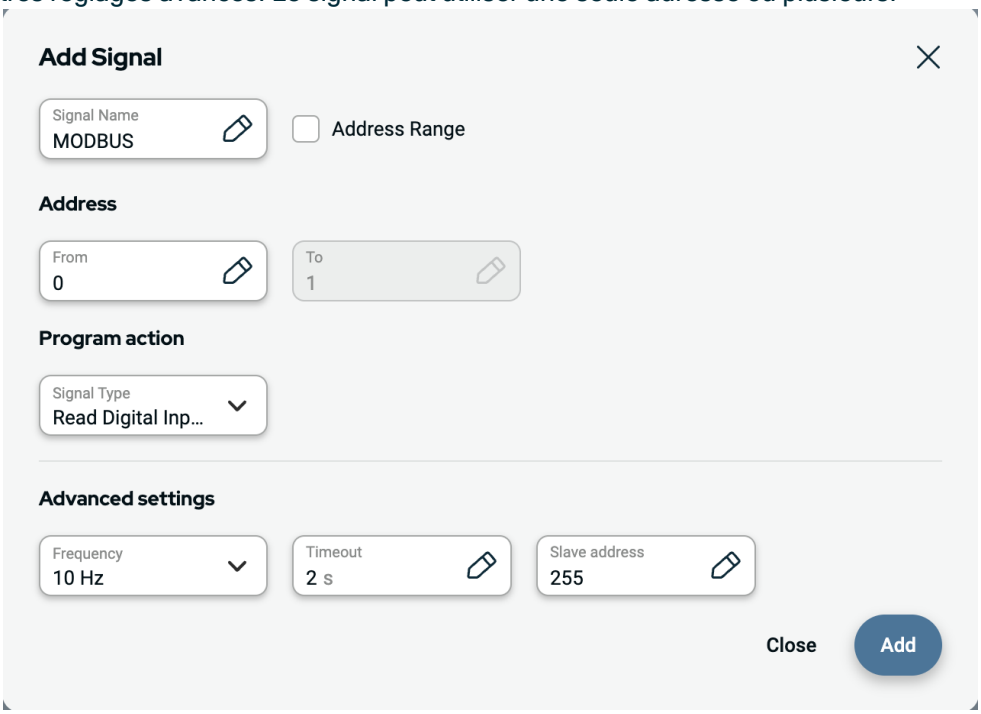
Ici, les signaux client (maître) MODBUS peuvent être configurés. Les connexions aux serveurs MODBUS (ou esclaves) sur des adresses IP spécifiées peuvent être créées avec des signaux d'entrée/sortie (registres ou numériques). Chaque signal a un nom unique afin qu'il puisse être utilisé dans des programmes.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

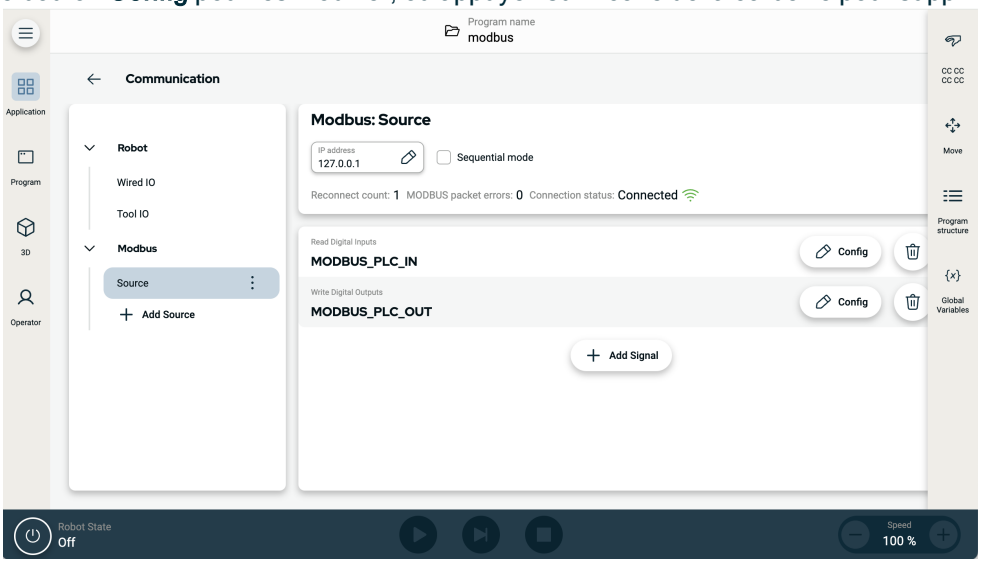
Ajouter un signal

Vous pouvez personnaliser le nom d'un signal lors de son ajout.
Sélectionnez le type et la direction du signal et spécifiez la fréquence, le délai d'expiration et d'autres réglages avancés. Le signal peut utiliser une seule adresse ou plusieurs.



Source du signal

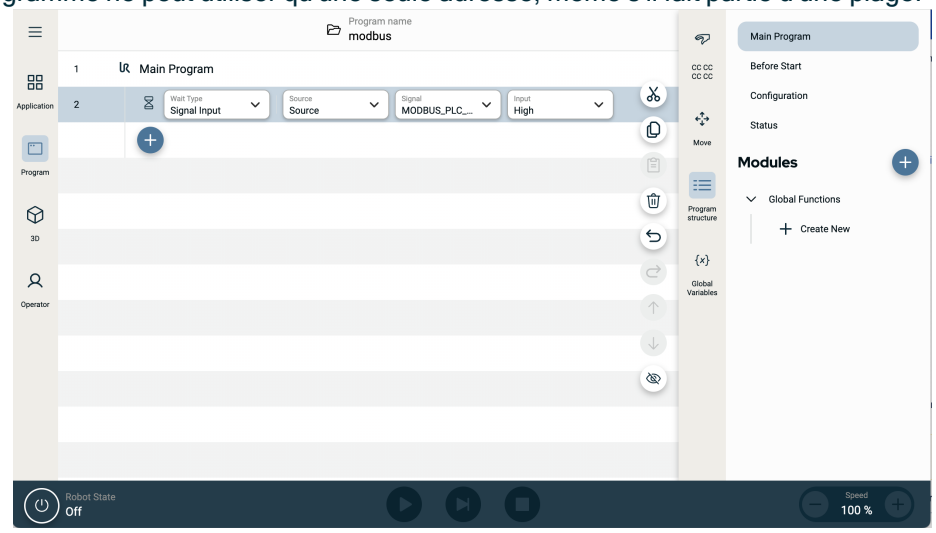
Les réglages de la source de signal Modbus peuvent être modifiés et supprimés, appuyez sur le bouton **Config** pour les modifier, ou appuyez sur l'icône de la corbeille pour supprimer.



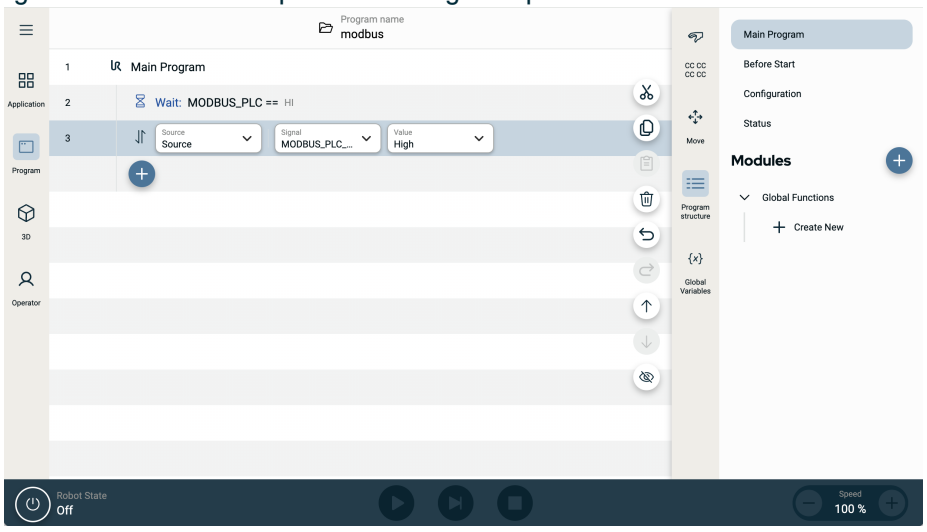
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Programmation

Comme d'autres signaux d'entrée, les signaux Modbus peuvent être surveillés. Dans le programme, pour la commande **Attendre**, sélectionnez **Entrée de signal** sous **Type d'attente**. Ensuite, choisissez la source Modbus, le signal d'entrée spécifique et l'état à attendre.
Les plages d'adresses ne peuvent pas être utilisées dans les expressions logiques. Le programme ne peut utiliser qu'une seule adresse, même s'il fait partie d'une plage.



Un signal de sortie Modbus peut être configuré à partir de la commande **Définir**.



13.2. Ethernet/IP

Description

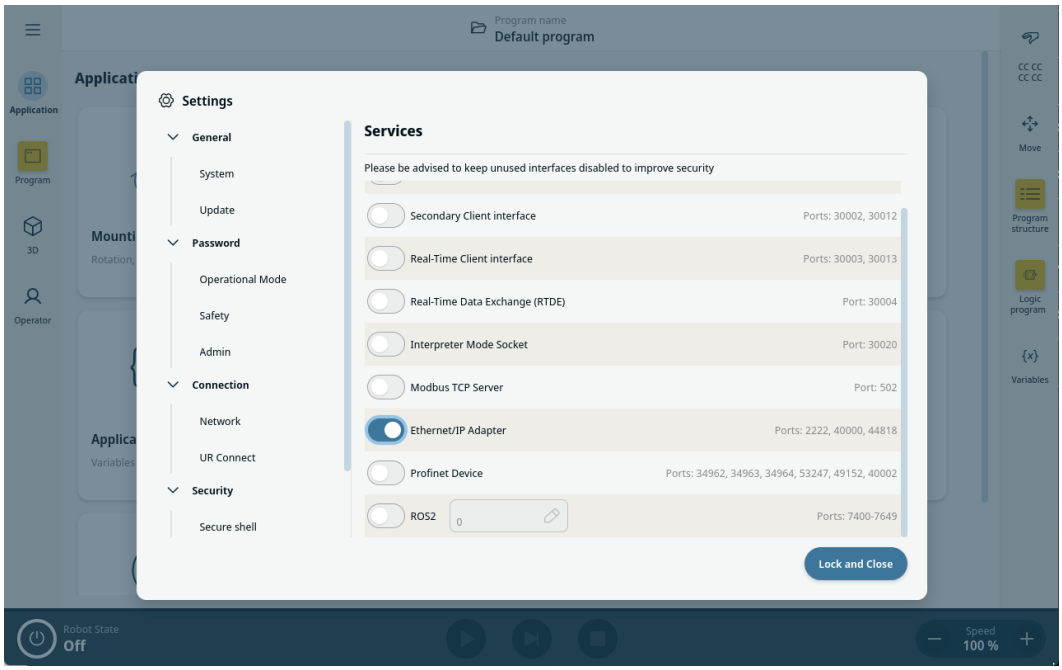
EtherNet/IP est un protocole réseau permettant la connexion du robot à un appareil de numérisation EtherNet/IP industriel. Si la connexion est activée, vous pouvez sélectionner l'action qui se produit lorsqu'un programme perd la connexion à l'appareil de numérisation EtherNet/IP.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Activer Ethernet/IP

Voici comment activer la fonction Ethernet/IP dans PolyScope X.

1. En haut à gauche de l'écran, appuyez sur le menu rapide.
2. Appuyez sur Réglages.
3. Dans le menu de gauche, sous Sécurité, appuyez sur Services.
4. Saisissez le mot de passe administrateur.
5. Appuyez sur le bouton Adaptateur Ethernet/IP pour l'allumer.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Utilisation d'Ethernet/IP

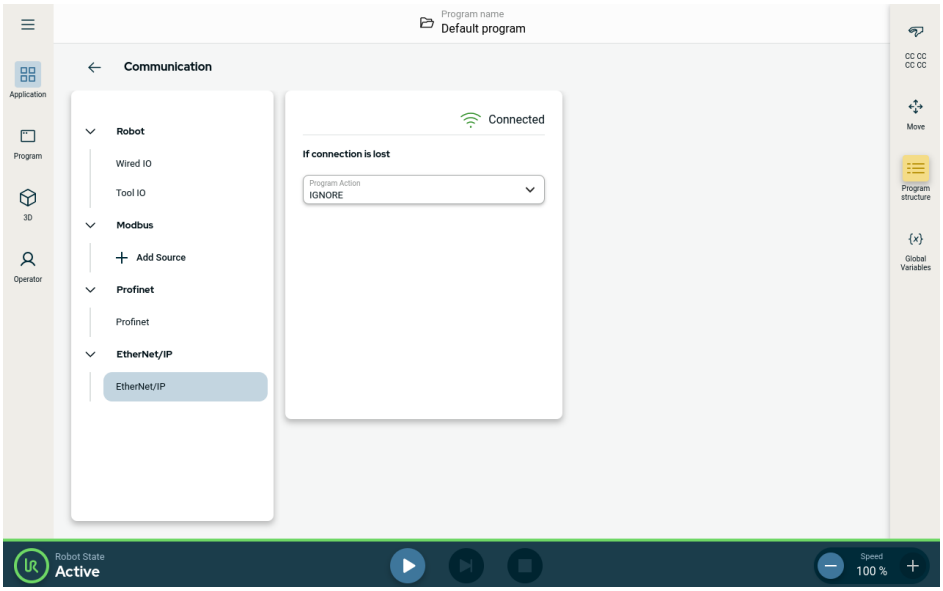
Voici comment trouver les fonctions Ethernet/IP dans PolyScope X :

Dans l'en-tête gauche de PolyScope X.

1. Appuyez sur l'icône Application.
2. Sous Communication, sélectionnez Ethernet/IP dans le menu de gauche.

Sélectionnez l'action pertinente dans la liste :

Ignorer	PolyScope X ignore la perte de connexion EtherNet/IP et le programme principal continuera de s'exécuter.
Pause	PolyScope X met le programme principal en pause. Le programme reprend là où il s'est arrêté.
Arrêter	PolyScope X arrête le programme principal.



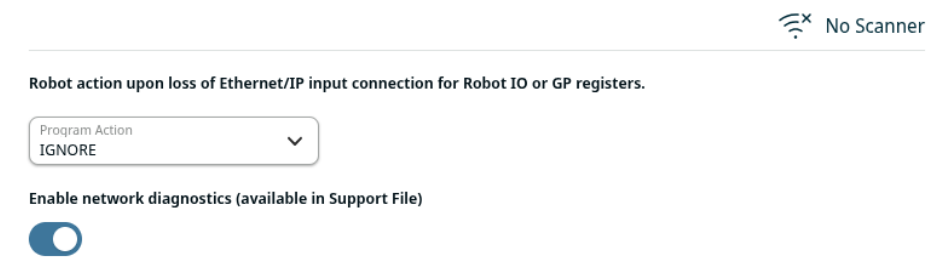
Dans le coin supérieur droit de cet écran, vous pouvez voir l'état d'Ethernet/IP.

Connecté	Le robot est connecté au scanner Ethernet/IP.
Aucun scanner	L'appareil Ethernet/IP est en cours d'exécution, mais aucun scanner n'est connecté au robot via Ethernet/IP.
Désactivé	L'appareil Ethernet/IP n'est pas activé.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Prise en charge des diagnostics Ethernet

Une prise en charge supplémentaire a été ajoutée pour permettre les diagnostics du réseau Ethernet. Lorsque cette option est activée, le trafic entre l'adaptateur Ethernet/IP du robot et le scanner Ethernet/IP est enregistré dans un fichier **pcap**. Les données collectées sont disponibles dans le fichier d'assistance.



13.3. Profinet

Description

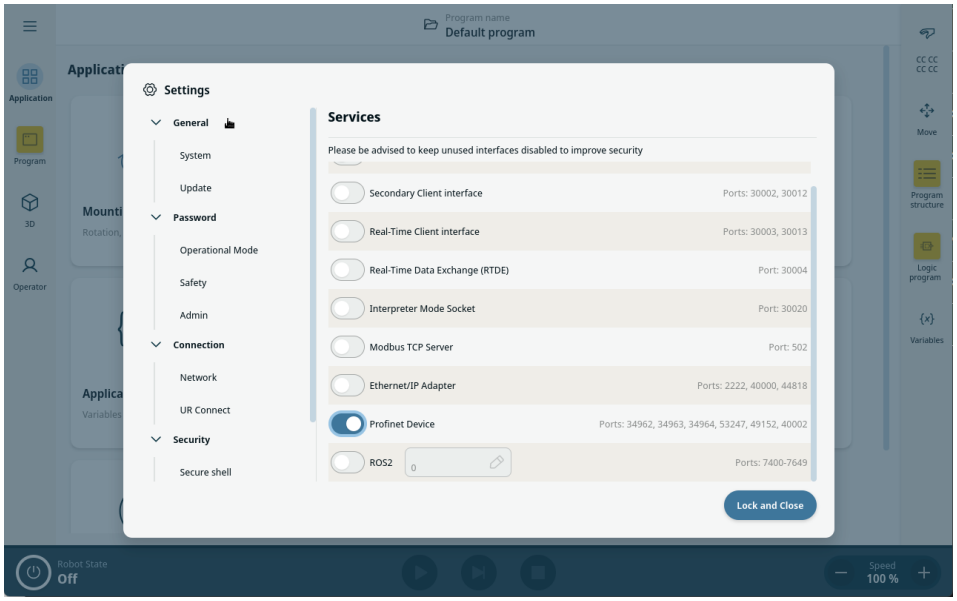
Le protocole réseau PROFINET permet d'activer/désactiver la connexion du robot à un contrôleur E/S PROFINET industriel. Si la connexion est activée, vous pouvez sélectionner l'action qui se produit lorsqu'un programme perd la connexion Profinet IO-Controller.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Activer PROFINET

Voici comment activer PROFINET dans PolyScope X.

1. En haut à gauche de l'écran, appuyez sur le menu rapide, puis sur Réglages.
2. Dans le menu de gauche, sous Sécurité, appuyez sur Services.
3. Saisissez le mot de passe administrateur.
4. Appuyez sur le bouton PROFINET pour l'activer.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Utilisation de PROFINET

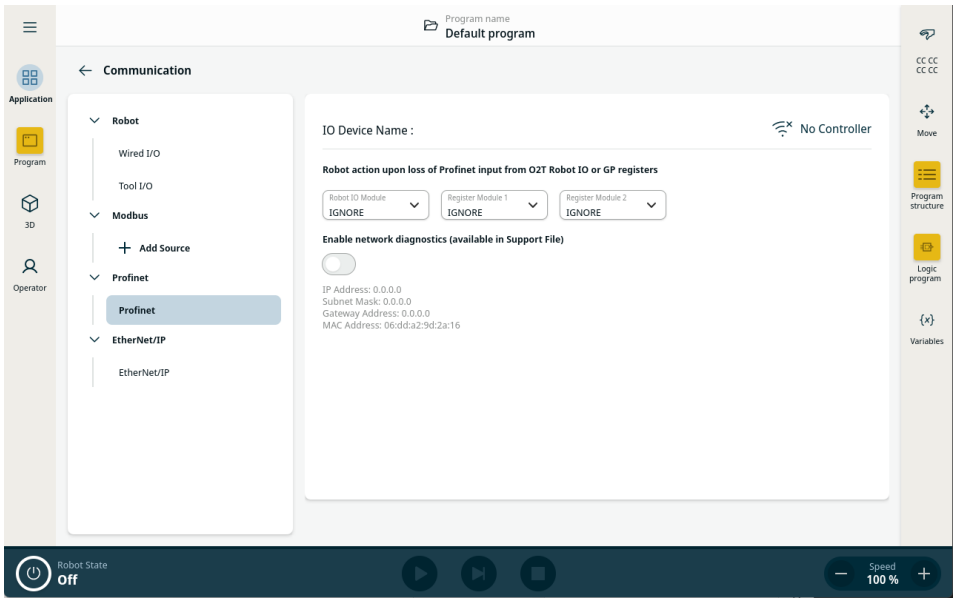
Voici où trouver les fonctions PROFINET dans PolyScope X :

Dans la navigation principale de PolyScope X.

1. Appuyez sur l'icône Application.
2. Sous Communication, sélectionnez PROFINET dans le menu de gauche.

Sélectionnez l'action pertinente dans la liste :

Ignorer	PolyScope X ignore la perte de connexion PROFINET et le programme principal continuera de s'exécuter.
Pause	PolyScope X met le programme principal en pause. Le programme reprend là où il s'est arrêté.
Arrêter	PolyScope X arrête le programme principal.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

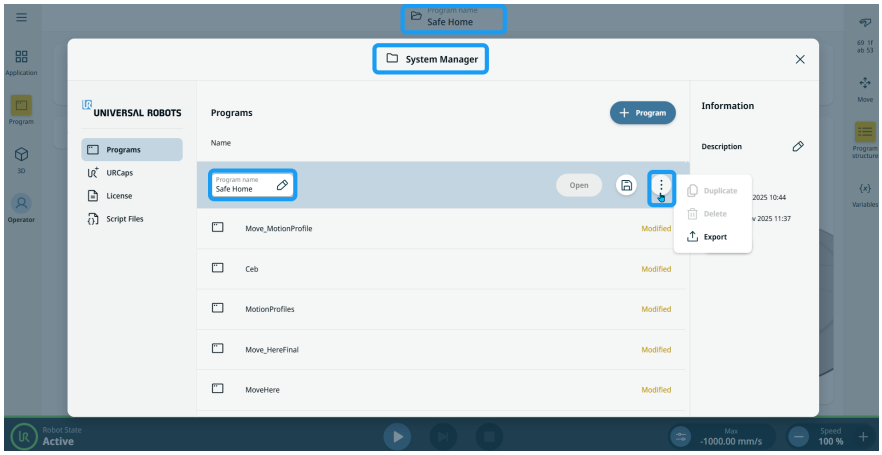
Diagnostics

Polyscope X propose une option pour enregistrer le trafic réseau entre Robot et le contrôleur d'E/S PROFINET. Elle peut être utilisée pour les diagnostics en cas de problèmes de connectivité.

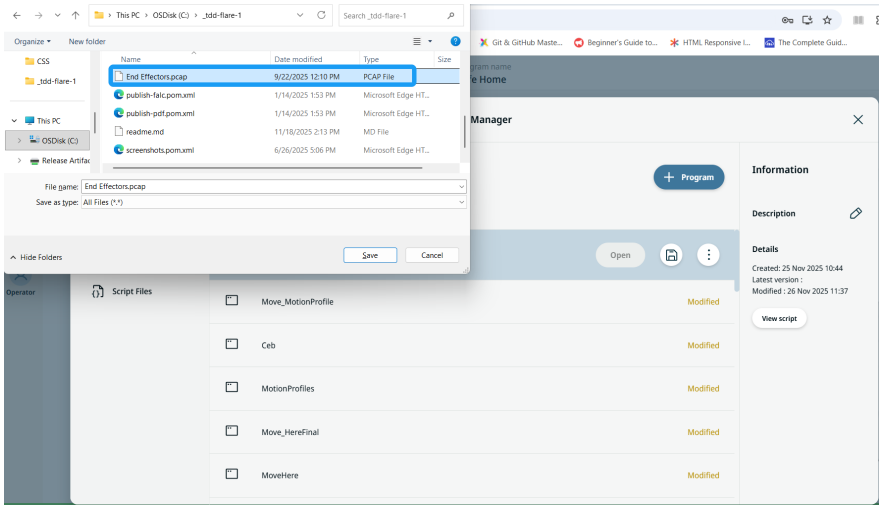
- Pour activer cette option, appuyez sur le bouton « Activer les diagnostics réseau » pour activer.

Les données de communication seront enregistrées dans un fichier .pcap.
Le fichier est sauvegardé dans le fichier d'assistance dans le Gestionnaire système.
Jusqu'à 50 Mo de données peuvent être enregistrées dans les diagnostics.

1. Allez à l'en-tête et le **Gestionnaire système** apparaît.
2. Choisissez le programme sur lequel vous travaillez.
3. Tapotez sur l'icône à trois points verticaux (l'icône « kebab ») et choisissez **Exporter**.



4. Choisissez les données de communication dans le fichier pcap et enregistrez.



5. Une notification pop-up apparaît sur l'écran principal, indiquant que vous avez bien exporté le fichier dans le programme.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

État du port Ethernet

Lorsque le périphérique PROFINET est activé, un nouveau port Ethernet virtuel sera créé. La configuration du port Ethernet virtuel affiche des informations sur l'adresse IP actuellement configurée, le masque de sous-réseau, la passerelle et l'adresse MAC. Veuillez noter que ce port virtuel est différent du port configuré dans les réglages du réseau du robot.

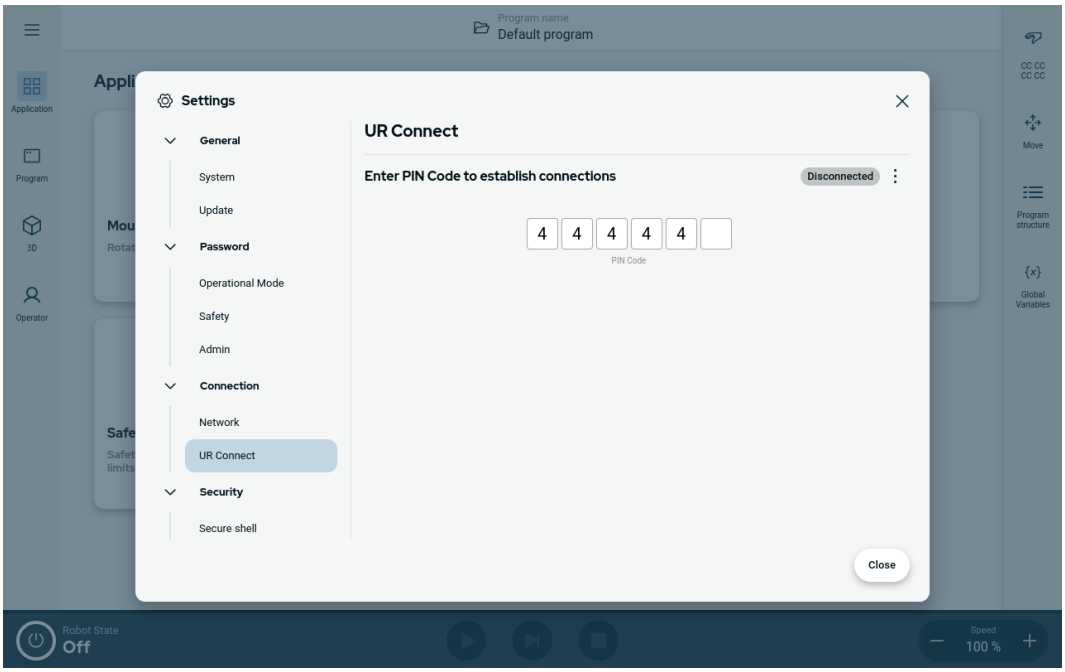
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

13.4. UR Connect

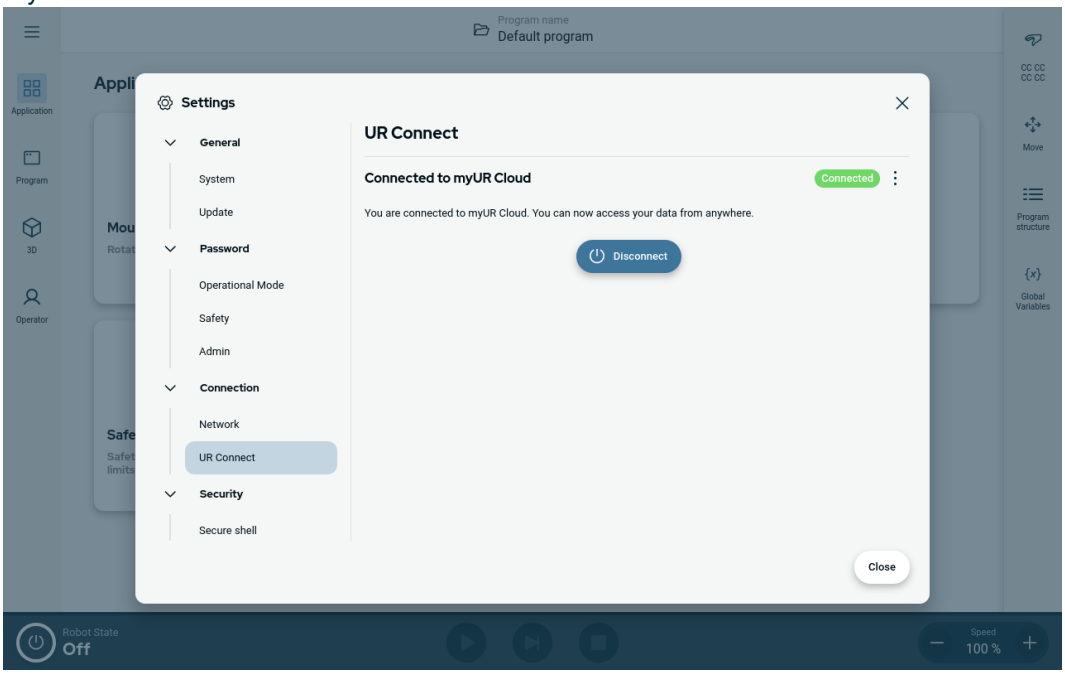
Connecter PolyScope X à myUR Cloud

Vous devez connecter votre logiciel PolyScope X au service myUR Cloud.
Vous devez trouver votre code PIN dans votre compte myUR.

1. Allez dans Réglages.
2. Accédez à UR Connect.
3. Appuyez sur le bouton « Connecter » sur la page principale d'UR Connect.
4. Ajoutez votre code PIN de myUR.



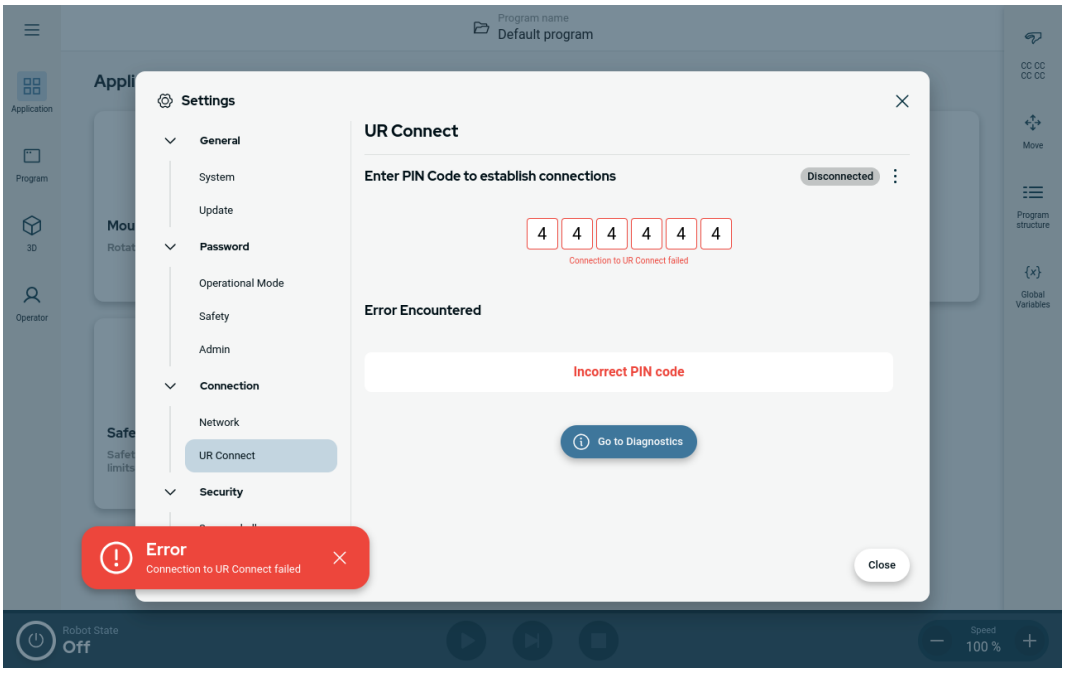
Lorsque vous voyez l'icône verte dans le coin droit de la fenêtre, vous êtes connecté à myUR Cloud.



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Échec de la connexion

Si vous voyez le message « Code PIN incorrect », veuillez vérifier votre code PIN dans myUR.

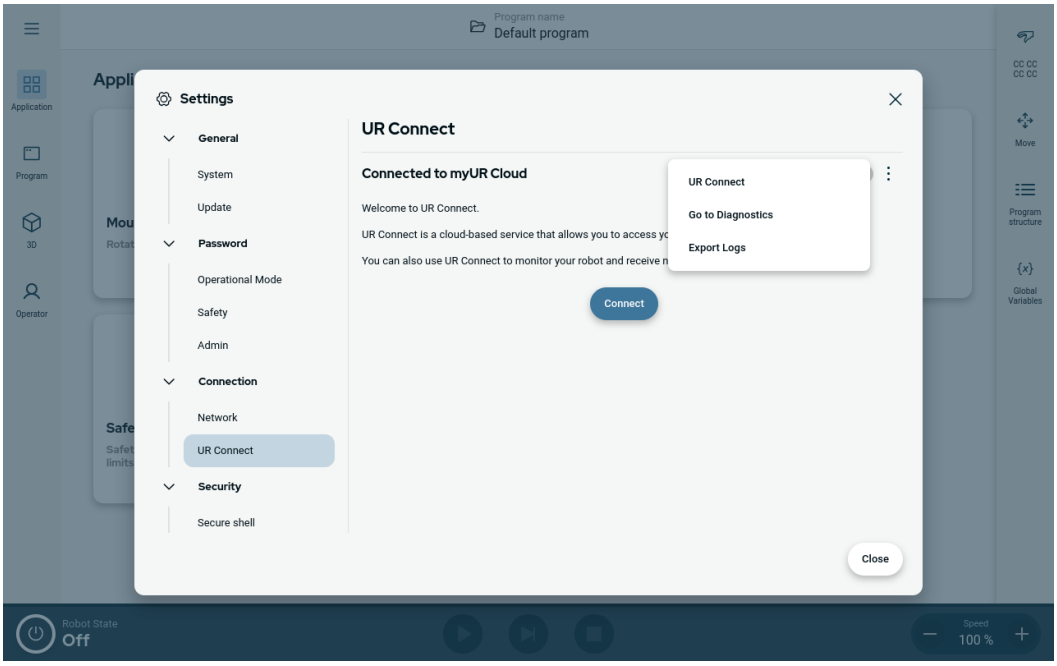


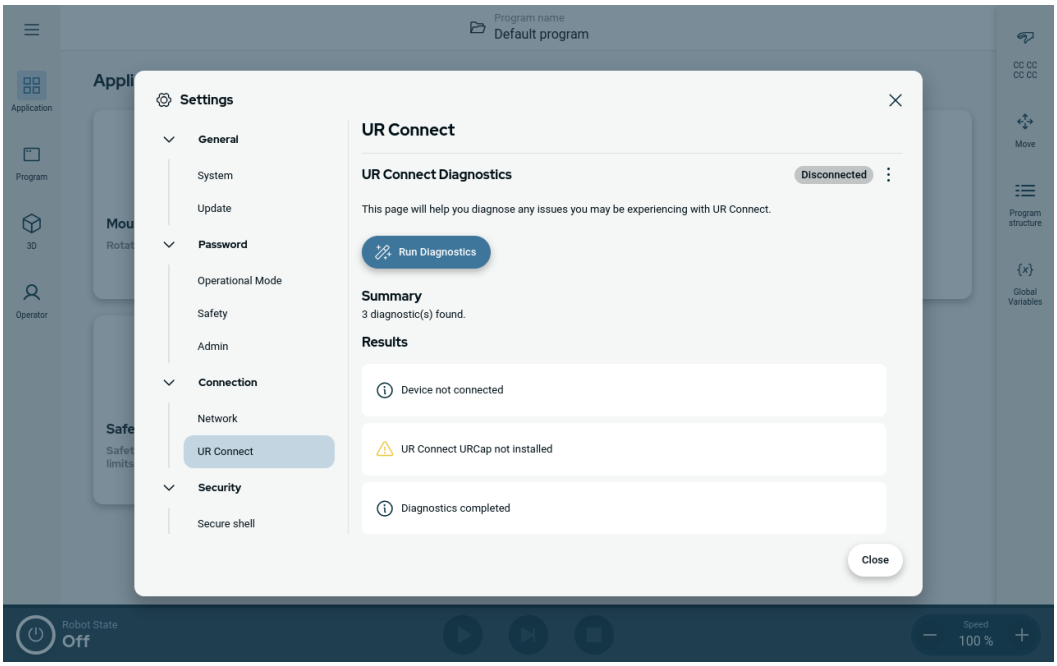
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Diagnostics

Si vous rencontrez un imprévu lorsque UR Connect est actif, vous pouvez accéder aux diagnostics.

1. Allez dans Réglages.
2. Accédez à UR Connect.
3. Appuyez sur le menu rapide dans le coin supérieur droit.
4. Sélectionnez « Diagnostics ».



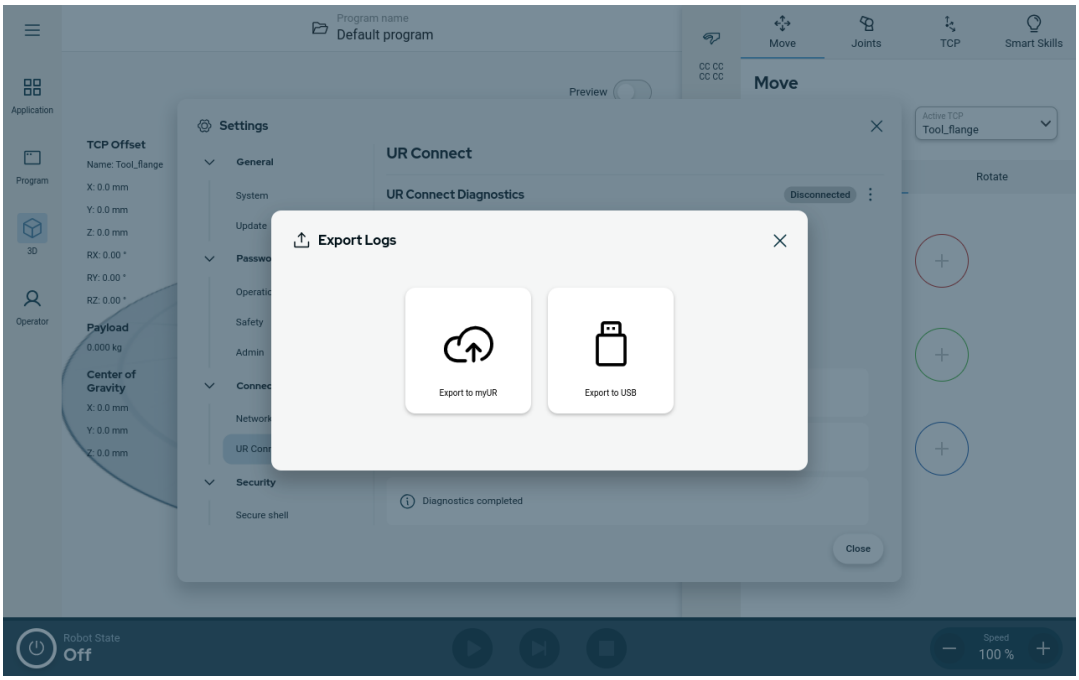


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Exporter les journaux

Il est possible d'exporter les journaux UR Connect depuis votre logiciel PolyScope X.

1. Allez dans Réglages.
2. Accédez à UR Connect.
3. Appuyez sur le menu rapide dans le coin supérieur droit.
4. Sélectionnez « Exporter les journaux »
5. Sélectionnez « Exporter vers myUR » ou « Exporter vers un périphérique USB ».



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

14. Évaluation des risques

Description

L'évaluation des risques est une exigence qui doit être effectuée pour l'application. L'évaluation des risques de l'application est de la responsabilité de l'intégrateur. L'utilisateur peut également être l'intégrateur.

Le robot est une machine partiellement terminée, en tant que telle, la sécurité de l'application du robot dépend de l'outil/effecteur final, des obstacles et d'autres machines. La partie qui effectue l'intégration doit utiliser les normes ISO 12100 et ISO 10218-2 pour effectuer l'évaluation des risques. La spécification technique ISO/TS 15066 peut fournir des conseils supplémentaires pour les applications collaboratives. L'évaluation des risques doit prendre en compte toutes les tâches tout au long de la durée de vie de l'application robotique, y compris, mais sans s'y limiter :

- L'apprentissage du robot au cours de la configuration et le développement de l'application du robot
- Le dépannage et l'entretien
- Le fonctionnement normal de l'application du robot

Une évaluation des risques doit être menée **avant** que l'application du robot ne soit mise en marche pour la première fois. L'évaluation des risques est un processus itératif. Après avoir installé physiquement le robot, vérifiez les connexions, puis terminez l'intégration. Une partie de l'évaluation des risques consiste à déterminer les réglages de configuration de sécurité, ainsi que la nécessité d'arrêts d'urgence supplémentaires et/ou d'autres mesures de protection requises pour l'application spécifique du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Réglages de configuration de sécurité

L'identification des réglages de configuration de sécurité corrects est un aspect particulièrement important du développement d'applications robotisées. L'accès non autorisé à la configuration de sécurité doit être empêché en activant et en définissant la protection par mot de passe.

ATTENTION

Le fait de ne pas définir la protection par mot de passe peut entraîner des blessures ou la mort en raison de modifications délibérées ou involontaires des réglages de configuration.

- Configurez toujours la protection par mot de passe.
- Mettez en place un programme de gestion des mots de passe, de sorte que l'accès ne soit réservé qu'aux personnes qui comprennent l'effet des changements.

Certaines fonctions de sécurité sont spécifiquement conçues pour les applications robotisées collaboratives. Elles sont configurables via les réglages de configuration de sécurité. Elles servent à répondre aux risques identifiés dans l'évaluation des risques de l'application.

Ce qui suit limite le robot et en tant que tel peut affecter le transfert d'énergie à une personne par le bras du robot, l'effecteur d'extrémité et la pièce de travail.

- **Limites de force et de puissance** : utilisées pour réduire les forces de serrage et pressions exercées par le robot dans la direction du mouvement en cas de collision entre le robot et l'opérateur.
- **Limite d'élan** : utilisée pour réduire l'énergie transitoire élevée et les forces d'impact en cas de collisions entre le robot et l'opérateur en réduisant la vitesse du robot.
- **Limitation de vitesse** : utilisée pour s'assurer que la vitesse est inférieure à la limite configurée.

Les réglages d'orientation suivants sont utilisés pour éviter les mouvements et réduire l'exposition des arêtes vives et des saillies à une personne.

- **Limites de position d'articulation, coude et outil/effecteur terminal** : utilisées pour réduire les risques associés à certaines parties du corps : éviter un mouvement vers la tête et le cou.
- **Limite d'orientation d'outil/effecteur terminal** : utilisée pour réduire les risques associés à certaines zones et caractéristiques de l'outil/effecteur final et de la pièce à usiner : éviter que les arêtes vives ne soient pointées vers l'opérateur, en les tournant vers l'intérieur en direction du robot.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Risques de distance d'arrêt

Certaines fonctions de sécurité sont spécialement conçues pour toute application robotisée. Ces fonctionnalités sont configurables via les réglages de configuration de sécurité. Elles servent à répondre aux risques associés aux performances d'arrêt de l'application du robot.

Les limites suivantes limitent le temps d'arrêt et la distance d'arrêt du robot pour s'assurer que l'arrêt se produira avant d'atteindre les limites configurées. Les deux réglages affectent automatiquement la vitesse du robot pour s'assurer que la limite n'est pas dépassée.

- **Limite de temps d'arrêt** : utilisée pour limiter le temps d'arrêt du robot.
- **Limite de distance d'arrêt** : utilisée pour limiter la distance d'arrêt du robot.

Si l'un des réglages ci-dessus est utilisé, il n'est pas nécessaire de procéder à des tests de performance d'arrêt périodiques effectués manuellement. Le contrôle de sécurité du robot effectue une surveillance continue.

Si le robot est installé dans une application robotique où les dangers ne peuvent pas être raisonnablement éliminés ou les risques ne peuvent pas être suffisamment réduits par l'utilisation des fonctions de sécurité intégrées (par exemple, lors de l'utilisation d'un outil/effecteur dangereux ou d'un processus dangereux), une protection est nécessaire.

ATTENTION

Le fait de ne pas procéder à une évaluation des risques de l'application peut augmenter les risques.

- Effectuez toujours une évaluation des risques d'application pour des risques prévisibles et une mauvaise utilisation raisonnablement prévisible.

  Pour les applications collaboratives, l'évaluation des risques comprend les risques prévisibles dus aux collisions et à une mauvaise utilisation raisonnablement prévisible.

  L'évaluation des risques doit porter sur :

  - La gravité des dommages
  - La probabilité d'occurrence
  - La possibilité d'éviter la situation dangereuse

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Dangers potentiels

Universal Robots identifie les dangers importants potentiels énumérés ci-dessous comme nécessitant une étude par l'intégrateur. D'autres dangers importants peuvent être associés à une application robotique spécifique.

- Pénétration dans la chair de bords tranchants et pointes tranchantes de l'outil/effecteur final ou du connecteur d'outil/effecteur final.
- Pénétration de la peau par des arêtes vives et des points tranchants sur les obstacles à proximité.
- Contusion due à un contact.
- Entorse ou fracture osseuse due à un impact.
- Conséquences dues au desserrage de boulons qui maintiennent le bras robotique ou l'effecteur d'outil/d'obstacles.
- Objets qui tombent ou sont éjectés de l'outil/effecteur final en raison d'une mauvaise préhension ou d'une panne de courant.
- Compréhension erronée de ce qui est contrôlé par plusieurs boutons d'arrêt d'urgence.
- Réglage incorrect des paramètres de configuration de sécurité.
- Réglages incorrects en raison de modifications non autorisées des réglages de configuration de sécurité.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

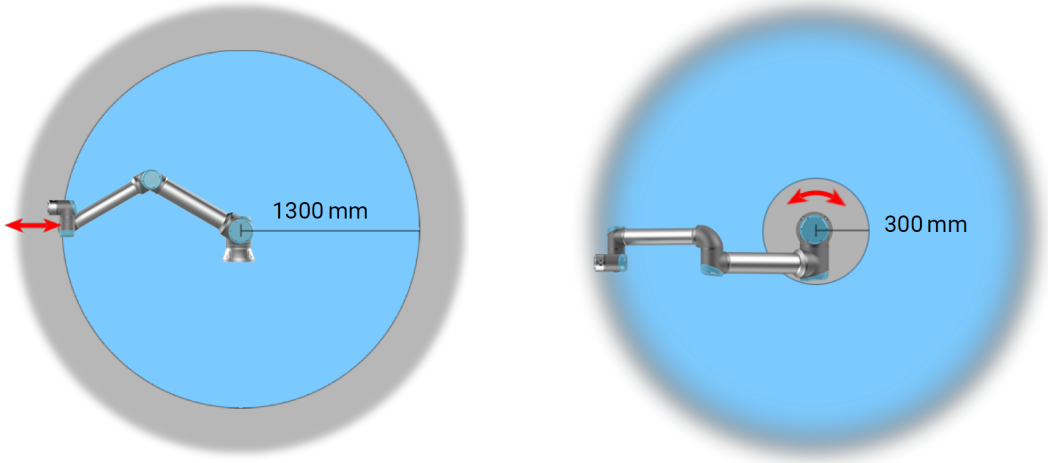
14.1. Risque de pincement

Description

Vous pouvez éviter les risques de pincement en éliminant les obstacles dans ces zones, en positionnant le robot différemment ou en utilisant une combinaison de plans de sécurité et de limites d'articulation afin d'éliminer les dangers en empêchant le robot de se déplacer dans cette zone de son espace de travail.

ATTENTION

Placer le robot dans certaines zones peut créer des risques de pincement pouvant entraîner des blessures.



À cause des propriétés physiques du bras du robot, certaines zones de l'espace de travail nécessitent une attention particulière quant aux risques de pincement. Une zone (à gauche) est définie pour les mouvements radiaux, lorsque l'articulation du poignet 1 est à au moins 1 300 mm de la base du robot. L'autre zone (à droite) est à 300 mm de la base du robot, lorsqu'il se déplace dans la direction longitudinale.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

14.2. Heure d'arrêt et distance d'arrêt

Description

AVIS

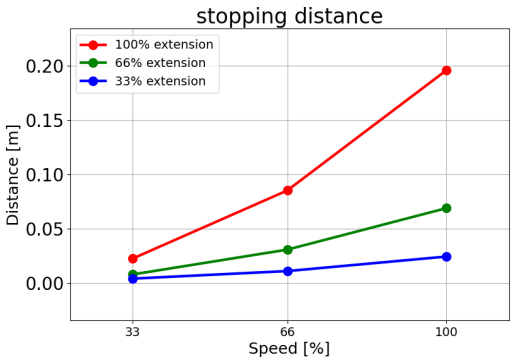
Vous pouvez configurer le temps et la distance d'arrêt maximum nominaux de sécurité définis par l'utilisateur.
Si les réglages définis par l'utilisateur sont utilisés, la vitesse du programme est ajustée dynamiquement pour toujours se conformer aux limites sélectionnées.

Les données graphiques fournies pour **articulation 0 (base)**, **articulation 1 (épaule)** et **articulation 2 (coude)** sont valables pour la distance d'arrêt et le temps d'arrêt :

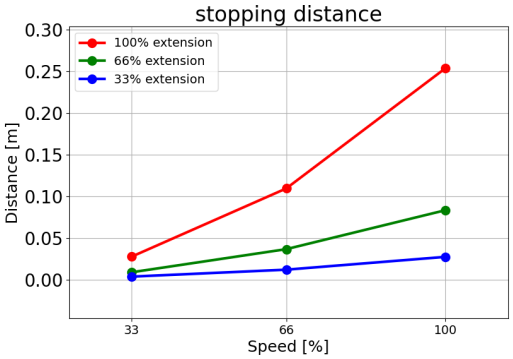
- Catégorie 0
- Catégorie 1
- Catégorie 2

L'essai de l'**articulation 0** a été effectué en réalisant un mouvement horizontal, c'est-à-dire que l'axe de rotation était perpendiculaire au sol. Pour les essais de l'**articulation 1** et **2**, le robot a suivi une trajectoire verticale, où les axes de rotation étaient parallèles au sol, et l'arrêt a été effectué pendant que le robot se déplaçait vers le bas.
L'axe Y représente la distance entre l'endroit où l'arrêt est initié et la position finale.
Le CdG de l'outil est à la bride d'outil.

Articulation 0 (BASE)
Distance d'arrêt en mètres pour 33 % de 12,5 kg

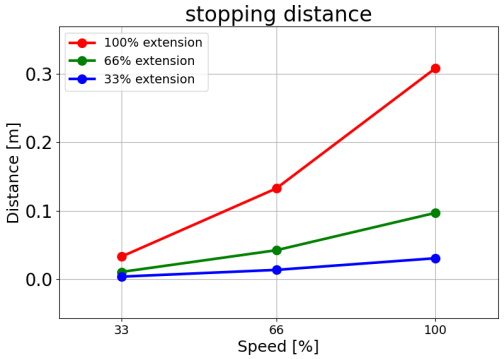


Distance d'arrêt en mètres pour 66 % de 12,5 kg



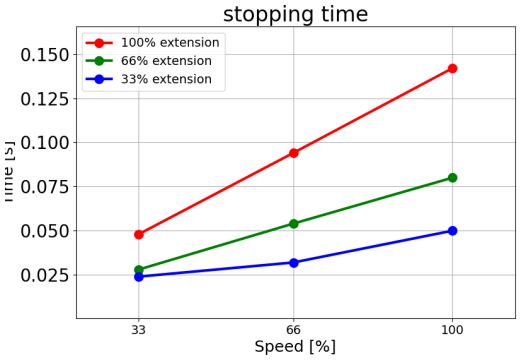
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Distance d'arrêt en mètres pour une charge utile maximale de 12,5 kg

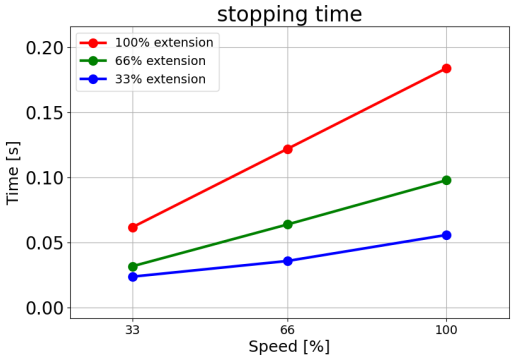


Articulation 0 (BASE)

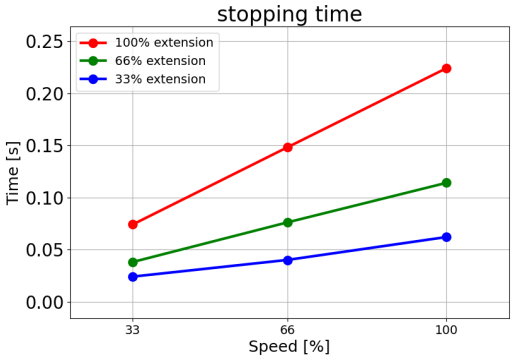
Temps d'arrêt en secondes pour 33 % de 12,5 kg



Temps d'arrêt en secondes pour 66 % de 12,5 kg



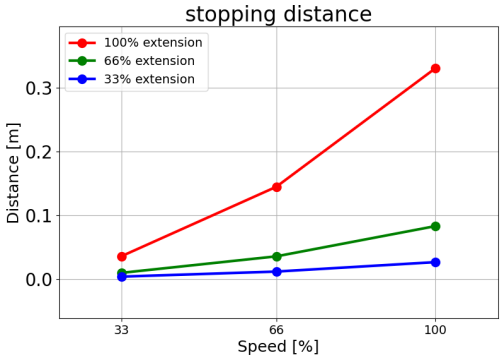
Temps d'arrêt en secondes pour une charge utile maximale de 12,5 kg



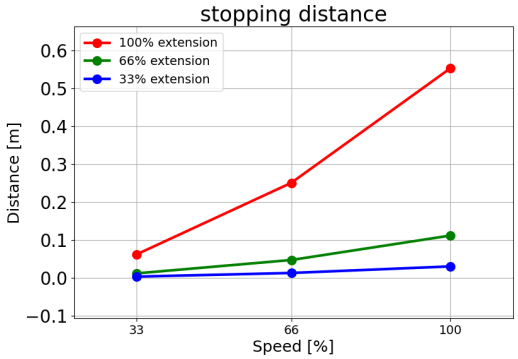
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Articulation 1 (ÉPAULE)

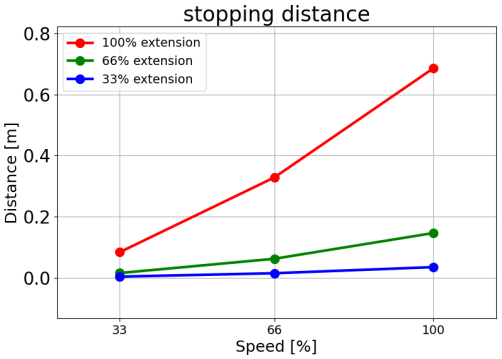
Distance d'arrêt en mètres pour 33 % de 12,5 kg



Distance d'arrêt en mètres pour 66 % de 12,5 kg

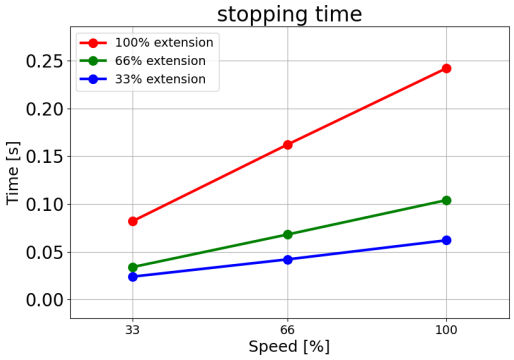


Distance d'arrêt en mètres pour une charge utile maximale de 12,5 kg



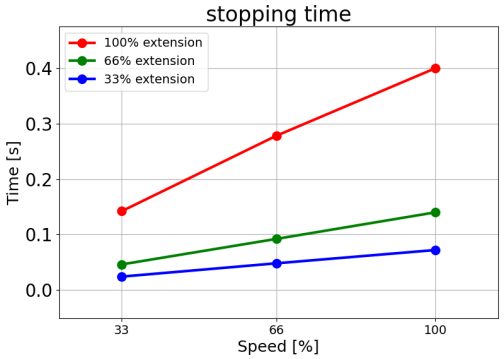
Articulation 1 (ÉPAULE)

Temps d'arrêt en secondes pour 33 % de 12,5 kg

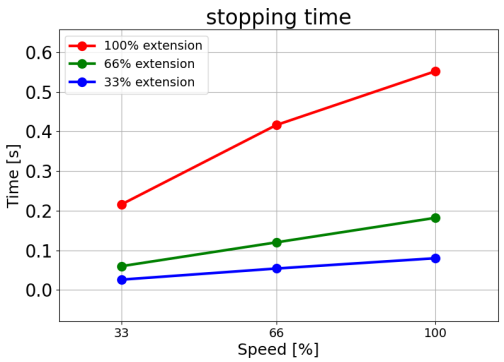


Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Temps d'arrêt en secondes pour 66 % de 12,5 kg

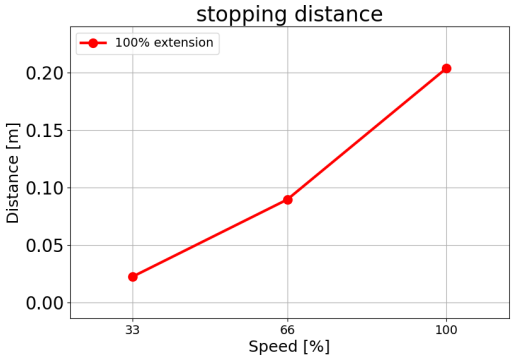


Temps d'arrêt en secondes pour une charge utile maximale de 12,5 kg

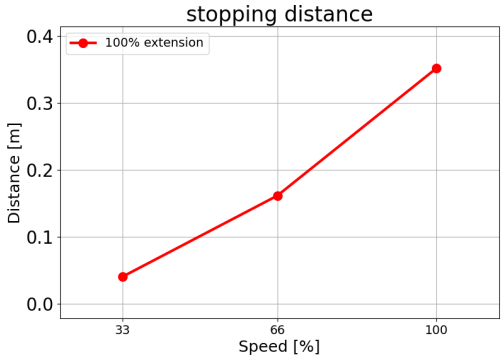


Articulation 2 (COUDE)

Distance d'arrêt en mètres pour 33 % de 12,5 kg

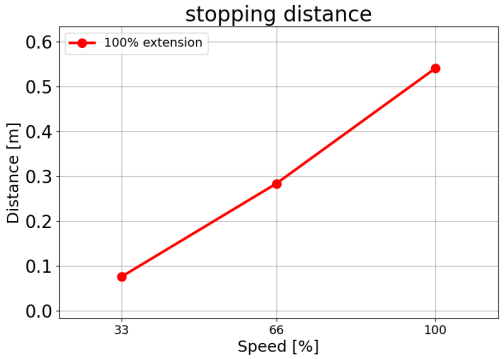


Distance d'arrêt en mètres pour 66 % de 12,5 kg



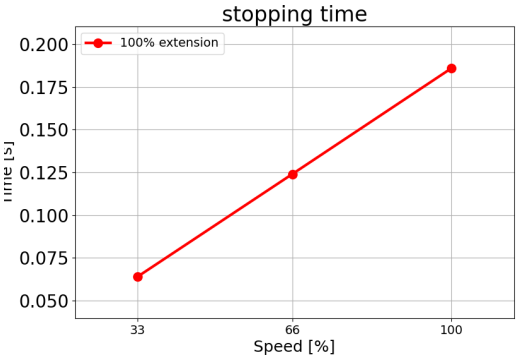
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Distance d'arrêt en mètres pour la charge utile maximale de 12,5 kg

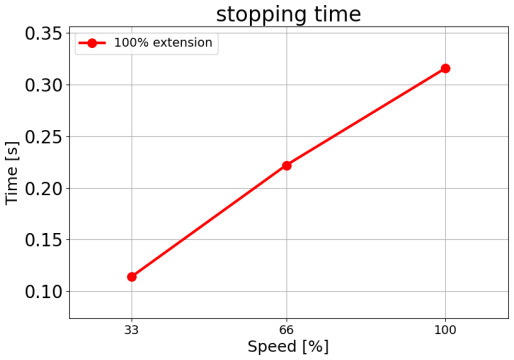


Articulation 2 (COUDE)

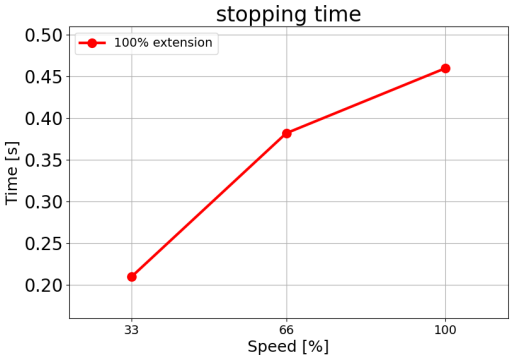
Temps d'arrêt en secondes pour 33 % de 12,5 kg



Temps d'arrêt en secondes pour 66 % de 12,5 kg



Temps d'arrêt en secondes pour la charge utile maximale de 12,5 kg



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

14.3. Catégories d'arrêt

Description

Selon les circonstances, le robot peut initier trois types de catégories d'arrêt définies selon la norme IEC 60204-1. Ces catégories sont définies dans le tableau suivant.

Catégories d'arrêt	Description
0	Arrêtez le robot en coupant immédiatement l'alimentation.
1	Arrêt du robot de manière appropriée et contrôlée. L'alimentation est coupée dès que le robot est arrêté.
2	*Arrêtez le robot avec la puissance disponible aux entraînements, tout en gardant la trajectoire. La puissance d'entraînement est conservée après l'arrêt du robot.

*Les arrêts de Catégorie 2 des robots Universal Robots sont décrits plus en détails comme des arrêts de type SS1 ou SS2 selon la norme IEC 61800-5-2.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

15. Événements d'urgence

Description Suivez ces instructions pour gérer les situations d'urgence, telles que l'activation de l'arrêt d'urgence à l'aide du bouton-poussoir rouge. Cette section décrit également comment déplacer manuellement le système sans alimentation.

15.1. Arrêt d'urgence

Description L'arrêt d'urgence ou E-stop est le bouton-poussoir rouge situé sur le terminal de programmation. Appuyez sur le bouton-poussoir d'arrêt d'urgence pour arrêter tout mouvement du robot. L'activation du bouton-poussoir d'arrêt d'urgence provoque un arrêt de catégorie 1 (IEC 60204-1).
Les arrêts d'urgence ne sont pas des protections (ISO 12100).
N'utilisez pas l'arrêt d'urgence pour des arrêts courants ni comme substitut aux procédures normales d'arrêt ou de mise hors tension.

Les arrêts d'urgence sont des mesures de protection complémentaires qui ne préviennent les blessures. L'évaluation des risques liés à l'utilisation du robot permet de déterminer si des boutons d'arrêt d'urgence supplémentaires sont nécessaires. La fonction d'arrêt d'urgence et le dispositif d'actionnement doivent être conformes à la norme ISO 13850.
Après l'activation d'un arrêt d'urgence, le bouton-poussoir se verrouille dans ce réglage. Ainsi, chaque fois qu'un arrêt d'urgence est déclenché, il doit être réinitialisé manuellement à l'aide du bouton-poussoir qui a provoqué l'arrêt.
Avant de réinitialiser le bouton-poussoir d'arrêt d'urgence, vous devez identifier visuellement et évaluer la raison pour laquelle l'arrêt d'urgence a été déclenché. Une inspection visuelle de l'ensemble des équipements utilisés dans l'application est requise. Une fois le problème résolu, réinitialisez le bouton d'arrêt d'urgence.

Pour réinitialiser le bouton d'arrêt d'urgence

1. Maintenez le bouton-poussoir enfoncé et tournez-le dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le verrouillage se désengage.

   Vous devriez sentir lorsque le verrouillage est débrayé, indiquant que le bouton-poussoir est réinitialisé.
2. Vérifiez la situation et si vous devez réinitialiser l'arrêt d'urgence.
3. Après avoir réinitialisé l'arrêt d'urgence, rétablissez l'alimentation du robot et reprenez le fonctionnement.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

15.2. Mouvement sans entraînement

Description

Dans le cas d'une urgence, lorsque l'alimentation du robot est impossible ou indésirable, vous pouvez utiliser le recul forcé pour déplacer le bras du robot.

Un recul forcé nécessite de pousser ou tirer fortement sur le bras du robot pour bouger l'articulation. Des bras de robot plus gros peuvent impliquer plus d'une personne pour déplacer l'articulation.

Chaque frein d'articulation possède un accouplement à friction qui permet le mouvement pendant un couple forcé élevé. Le recul forcé nécessite une force élevée et une ou plusieurs personnes peuvent être nécessaires pour déplacer le robot.

Dans les situations de serrage, deux personnes ou plus sont tenues d'effectuer le recul forcé. Dans certaines situations, deux personnes ou plus sont nécessaires pour démonter le bras du robot.

Le personnel utilisant le robot UR doit être formé pour répondre aux événements d'urgence. Des informations supplémentaires doivent être fournies lors de l'intégration.

ATTENTION

Les risques dus à la rupture ou à la chute d'un bras robotique non soutenu peuvent causer des blessures ou la mort.

- Ne démontez pas le robot lors d'un événement d'urgence.
- Soutenez le bras du robot avant de couper l'alimentation.

AVIS

Le déplacement manuel du bras du robot est destiné uniquement à des fins d'urgence et de service. Un déplacement inutile du bras du robot peut entraîner des dommages matériels.

- Ne déplacez pas l'articulation de plus de 160 degrés pour vous assurer que le robot peut retrouver sa position physique d'origine.
- Ne déplacez pas une articulation plus que nécessaire.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

15.3. Mode opérationnel

Description

Vous accédez et activez différents modes à l'aide de Terminal de programmation ou du Serveur du tableau de bord. Si un sélecteur de mode externe est intégré, il contrôle les modes, pas PolyScope ni le serveur du tableau de bord.

Mode **automatique** Lorsque ce mode est activé, le robot ne peut exécuter qu'un programme de tâches prédéfinies. Vous ne pouvez pas modifier ou enregistrer les programmes et les installations.

Mode Manuel Lorsque ce mode est activé, vous pouvez programmer le robot. Vous pouvez modifier et enregistrer des programmes et des installations. Les vitesses utilisées en mode manuel doivent être limitées pour éviter les blessures. Lorsque le robot fonctionne en mode manuel, une personne peut être positionnée à portée du robot. La vitesse doit être limitée à la valeur appropriée pour l'évaluation des risques de l'application.

ATTENTION

Des blessures peuvent survenir si la vitesse utilisée, lorsque le robot fonctionne en mode manuel, est trop élevée.

Mode Récupération Ce mode s'active lorsqu'une limite de sécurité de l'ensemble de limites actif est enfreinte, le bras du robot effectue un arrêt de catégorie 0. Si une limite de sécurité active, comme une limite de position d'articulation ou une limite de sécurité, est déjà violée lorsque le bras du robot est sous tension, celui-ci démarre en mode Récupération. Cela permet de faire reculer le bras du robot dans les limites de sécurité. En mode Récupération, le déplacement du bras du robot est limité par un ensemble de limites fixe que vous ne pouvez pas personnaliser.

Mode manuel haute vitesse Lorsque ce mode est activé, vous pouvez temporairement dépasser la limite de vitesse par défaut de l'outil et du coude.
Le robot effectue un arrêt de sécurité en mode manuel si un dispositif d'activation à trois positions est configuré, et soit relâché (non pressé), soit complètement enfoncé.

Passer du mode automatique à manuel nécessite que le Dispositif d'activation trois positions soit complètement relâché et pressé à nouveau pour permettre au robot de bouger. Lorsque vous utilisez le mode manuel à haute vitesse, utilisez les limites de sécurité de l'articulation ou les plans de sécurité pour limiter l'espace de déplacement du robot.

AVIS

Après cinq minutes d'inactivité, la limite de vitesse est réinitialisée à la valeur par défaut.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Pour activer le mode manuel à grande vitesse

1. Appuyez sur **Application** et sélectionnez **Sécurité**.
2. Accédez à la page **Dispositif d'activation à trois positions**.
3. Sur la page, faites glisser le bouton **Autoriser la vitesse manuelle élevée**.

Changement de mode

Mode opérationnel	Manuel	Automatique
Déplacement du robot avec +/- dans l'onglet Déplacement	x	
Fonctionnement libre	x	
Exécuter des programmes	Vitesse réduite*	x
Modifier et enregistrer le programme	x	

*Si un dispositif d'activation à trois positions est configuré, le robot fonctionne à vitesse réduite manuelle à moins que le mode manuel haute vitesse ne soit activé.

ATTENTION

- Toutes les protections suspendues doivent retourner à la fonctionnalité complète avant de sélectionner le mode Automatique.
- Dans la mesure du possible, le mode manuel ne doit être utilisé qu'avec toutes les personnes à l'extérieur de l'espace protégé.
- Si un sélecteur de mode externe est utilisé, il doit être placé à l'extérieur de l'espace protégé.
- Personne ne doit entrer ou se trouver à l'intérieur de l'espace protégé en mode automatique, à moins que la sécurité ne soit utilisée ou que l'application collaborative ne soit validée pour la limitation de puissance et de force (PFL).

Dispositif d'activation à trois positions

Lorsqu'un dispositif d'activation à trois positions est utilisé et que le robot est en mode manuel, le mouvement nécessite d'appuyer sur le dispositif d'activation à trois positions en position centrale. Le Dispositif d'activation trois positions n'a aucun effet en mode Automatique.

AVIS

- Certaines tailles de robots UR peuvent ne pas être équipées d'un dispositif d'activation à trois positions. Si l'évaluation des risques nécessite le dispositif d'activation, un Terminal de programmation 3PE doit être utilisé.

Un Terminal de programmation 3PE (TP 3PE) est recommandé pour la programmation. Si une autre personne peut se trouver dans l'espace protégé en mode manuel, un appareil supplémentaire peut être intégré et configuré pour utilisation par la personne supplémentaire.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Changer de mode

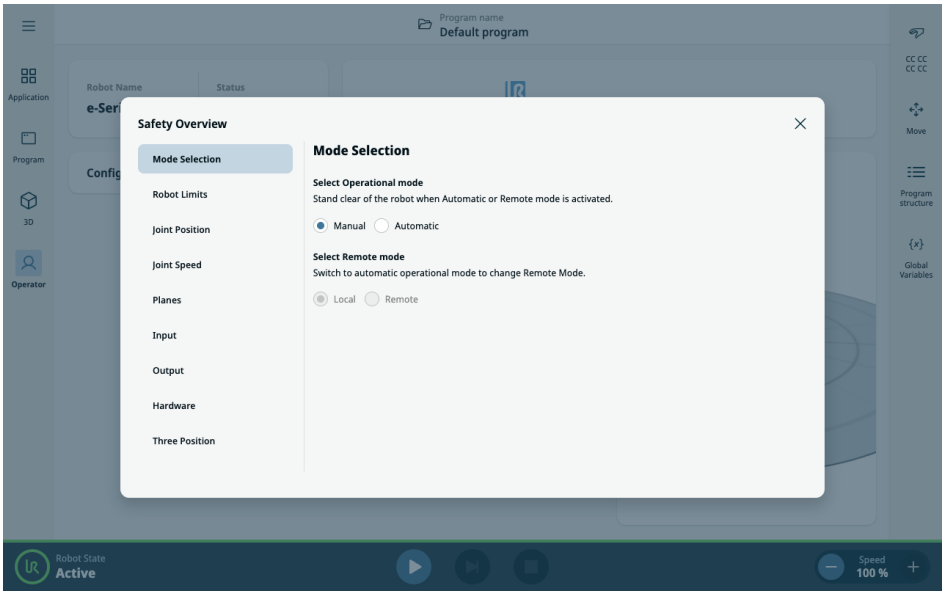
Pour basculer entre les modes, dans l'en-tête droit, sélectionnez l'icône de profil pour afficher la sélection de mode.

- Automatique indique que le mode de fonctionnement du robot est défini sur Automatique.
- Manuel indique que le mode de fonctionnement du robot est défini sur Manuel.

PolyScope X est automatiquement en mode Manuel lorsque la configuration de l'E/S de sécurité avec le Dispositif d'activation trois positions est activée.

Sélectionner le mode distant

Il n'est possible de changer le mode distant que si vous avez passé le mode de fonctionnement en « Automatique ».
Si vous passez le mode distant de « distant » à « local », le mode de fonctionnement reviendra à « manuel ».



Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

16. Mise en service

Description

Les tests suivants doivent être effectués avant d'utiliser l'application robot pour la première fois ou après avoir effectué des modifications.

- Vérifiez que toutes les entrées et sorties de sécurité sont correctement connectées.
- Testez que toutes les entrées et sorties de sécurité connectées, y compris les appareils communs à plusieurs machines ou robots, fonctionnent comme prévu.
- Testez les boutons et les entrées d'arrêt d'urgence pour vérifier que le robot s'arrête et que les freins s'enclenchent.
- Testez les entrées de protection pour vérifier que le robot arrête de bouger. Si la réinitialisation de protection est configurée, vérifiez qu'elle fonctionne comme prévu.
- Regardez l'écran d'initialisation, activez l'entrée réduite et vérifiez les changements d'écran.
- Modifiez le mode de fonctionnement pour vérifier les changements d'icône de mode dans le coin supérieur droit de l'écran PolyScope.
- Testez le dispositif d'activation à 3 positions pour vérifier que le fait d'appuyer sur centrer sur la position active permet un mouvement en mode manuel à une vitesse réduite.
- Si les sorties d'arrêt d'urgence sont utilisées, appuyez sur le bouton-poussoir d'arrêt d'urgence et vérifiez qu'il y a un arrêt de l'ensemble du système.
- Testez le système connecté aux signaux d'E/S de sécurité dans la section Installation pour vérifier que les modifications de sortie sont détectées.
- Déterminez les exigences de mise en service de votre application robotique.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

17. Transport

Description

Transporter uniquement le robot dans son emballage d'origine. Mettre de côté les matériaux de conditionnement dans un endroit sec si vous voulez déplacer le robot ultérieurement.
Lors du déballage du robot dans l'espace d'installation, tenir les deux tubes du bras robot en même temps. Tenir le robot en place jusqu'à ce que tous les boulons de montage soient bien serrés à la base du robot.
Soulever le Boîtier de commande par sa poignée.

ATTENTION

Des techniques de levage incorrectes ou l'utilisation d'un équipement de levage inapproprié peuvent entraîner des blessures.

- Évitez de surcharger votre dos ou d'autres parties du corps lorsque vous soulevez l'équipement.
- Utiliser un équipement de levage adéquat.
- Toutes les consignes régionales et nationales en matière de levage doivent être suivies.
- Veiller à monter le robot conformément aux instructions contenues dans Interface mécanique.

AVIS

Si le robot est attaché à une application/ installation tierce pendant le transport, veuillez vous référer à ce qui suit :

- Le transport du robot sans son emballage d'origine annulera toutes les garanties fournies par Universal Robots A/S.
- Si le robot est transporté dans le cadre d'une solution préfabriquée, solidement monté et en totale conformité avec les recommandations décrites ci-dessous, il n'est pas considéré comme une violation de la garantie.

Clause de non responsabilité

Universal Robots ne peut être tenu pour responsable des dommages causés par le transport de l'équipement.
Consultez les recommandations pour le transport sans emballage à l'adresse universal-robots.com/manuals

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

17.1. Transport sans emballage

Description

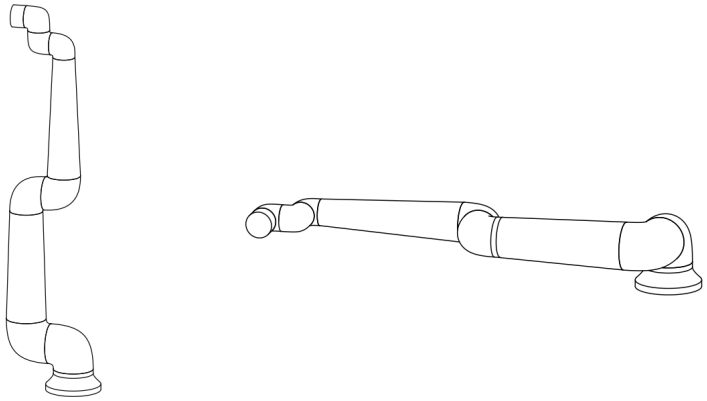
Universal Robots recommande toujours de transporter le robot dans son emballage d'origine.
Ces recommandations sont écrites pour réduire les vibrations indésirables dans les articulations et les systèmes de freinage et réduire la rotation des articulations.
Si le robot est transporté sans son emballage d'origine, veuillez vous référer aux directives suivantes :

- Pliez le robot autant que possible : ne transportez pas le robot dans la position de singularité.
- Déplacez le centre de gravité du robot aussi près que possible de la base.
- Fixez chaque tube à une surface solide sur deux points différents du tube.
- Fixez tout effecteur terminal rigidement sur 3 axes.

Transport

Pliez le robot autant que possible.

Ne le transportez pas étendu. (position de singularité)



Fixez les tubes à une surface solide.
Fixez l'effecteur terminal sur 3 axes.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

17.2. Stockage du terminal de programmation

Description

L'opérateur doit avoir une compréhension claire de ce qui est affecté par la pression de l'arrêt électronique sur le terminal de programmation. Par exemple, une installation avec plusieurs robots peut engendrer une confusion. Il faut préciser si l'arrêt d'urgence sur le terminal de programmation arrête toute l'installation ou seulement son robot connecté.
Si la confusion est possible, rangez le terminal de programmation de manière à ce que le bouton d'arrêt d'urgence ne soit pas visible ni utilisable.

17.3. Stockage à long terme

Description

Cette section décrit les directives générales pour le stockage à long terme des robots et des pièces de rechange.
Elles s'appliquent à toutes les générations de robots et à toutes les pièces de rechange.

Un robot est considéré comme stocké à long terme lorsqu'il est stocké pendant une période de 6 mois ou plus.

Directives

Pour maintenir le robot et les pièces de rechange en meilleur état possible, il est recommandé de suivre les bonnes pratiques normales, c'est-à-dire :

- Température de stockage : 10 °C - 30 °C
- Humidité : HR 20 - 60 %
- Universal Robots recommande de déballer et de démarrer les robots au moins une fois **par an** et de les laisser exécuter un programme de charge légère tournant toutes les articulations d'au moins 90 degrés 5 fois dans chaque direction pour répartir les lubrifiants.
  Si possible, montez également des pièces de rechange d'articulations sur un bras et effectuez la même routine de fonctionnement.
- Dans de rares cas, il peut être nécessaire d'essuyer les robots après le stockage pour éliminer tout excès de lubrifiant qui a migré hors des joints.
- La batterie est conçue pour durer toute la durée de vie du robot et ne sera pas chargée lors de l'alimentation du système. La durée de vie de la batterie est de 8 à 10 ans, mais pour les séries e-Series et UR, elle peut être remplacée.
- La mémoire flash peut perdre sa capacité de données au fil du temps, il y a donc un risque que les données de la carte SD, par exemple, doivent être réécrites.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

18. Maintenance et réparation

Description

Tout travail d'entretien, d'inspection et d'étalonnage doit être effectué conformément à toutes les instructions de sécurité de ce manuel, l'UR Service Manual, et aux exigences locales.
Les travaux de réparation doivent être effectués par Universal Robots. Des personnes désignées par le client et formées à cet effet peuvent effectuer des travaux de réparation, à condition de suivre le manuel d'entretien.

Sécurité pour la maintenance

Le but de l'entretien et de la réparation est de s'assurer que le système continue de fonctionner comme prévu.
Lors des interventions sur le bras du robot ou le boîtier de commande, vous devez respecter les procédures et avertissements ci-dessous.

ATTENTION

Le non-respect de l'une des pratiques de sécurité énumérées ci-dessous peut entraîner des blessures.

- Débranchez le câble d'alimentation principal du bas du boîtier de commande pour vous assurer qu'il est complètement hors tension. Éteignez toute autre source d'alimentation connectée au bras robot ou au boîtier de commande. Prenez les précautions nécessaires pour empêcher que d'autres personnes activent le système pendant la période de réparation.
- Vérifiez la mise à la terre avant de remettre le système sous tension.
- Respectez les réglementations ESD lorsque des parties du bras robot ou du boîtier de commande sont démontées.
- Empêchez l'eau et la poussière d'entrer dans le bras robot ou le boîtier de commande.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sécurité pour la maintenance

ATTENTION

Le fait de ne pas laisser d'espace pour loger le boîtier de commande avec la porte complètement ouverte peut entraîner des blessures.

- Prévoyez au moins 915 mm d'espace pour permettre à la porte du boîtier de commande de s'ouvrir complètement, offrant ainsi un accès pour l'entretien.

ATTENTION : ÉLECTRICITÉ

Le démontage de l'alimentation du boîtier de commande trop rapidement après la mise hors tension peut entraîner des blessures dues à des risques électriques.

- Évitez de démonter l'alimentation électrique à l'intérieur du boîtier de commande, car des tensions élevées (jusqu'à 600 V) peuvent être présentes à l'intérieur de ces alimentations pendant plusieurs heures après la mise hors tension du boîtier de commande.

Après les travaux de dépannage, d'entretien et de réparation, assurez-vous que les exigences de sécurité sont respectées. Respectez les réglementations nationales ou régionales en matière de sécurité au travail. Le bon fonctionnement de tous les réglages de fonction de sécurité doit également être testé et validé.

18.1. Test des performances d'arrêt

Description

Testez périodiquement pour déterminer si les performances d'arrêt sont dégradées. L'augmentation des temps d'arrêt peut nécessiter une modification de la protection, éventuellement avec des modifications de l'installation. Si des fonctions de sécurité de temps d'arrêt et/ou de distance d'arrêt sont utilisées et constituent la base de la stratégie de réduction des risques, aucune surveillance ou test des performances d'arrêt n'est nécessaire. Le robot effectue une surveillance continue.

18.2. Nettoyage et inspection du bras du robot

Description

Dans le cadre de l'entretien régulier, le bras du robot peut être nettoyé, conformément aux recommandations de ce manuel et aux exigences locales.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Méthodes de nettoyage

Pour éliminer la poussière, la saleté ou l'huile sur le bras du robot et/ou le Terminal de programmation, utilisez simplement un chiffon et l'un des agents de nettoyage listés ci-dessous.

Préparation de la surface : avant d'appliquer les solutions ci-dessous, il peut être nécessaire de préparer les surfaces en éliminant toute saleté ou débris.

Produits de nettoyage :

- Eau
- Alcool isopropylique à 70 %
- Alcool éthanolique à 10 %
- Naphte à 10 % (utiliser pour dégraisser.)

Application : la solution est généralement appliquée sur la surface à nettoyer à l'aide d'un flacon pulvérisateur, d'une brosse, d'une éponge ou d'un chiffon. Elle peut être appliquée directement ou diluée davantage en fonction du niveau de contamination et du type de surface à nettoyer.
Agitation : pour les taches tenaces ou les zones fortement souillées, la solution peut être agitée à l'aide d'une brosse, d'un tampon à récurer ou d'autres moyens mécaniques pour aider à détacher les contaminants.
Temps de pose : si nécessaire, la solution est laissée sur la surface pendant un maximum de 5 minutes pour pénétrer et dissoudre efficacement les contaminants.
Rinçage : après le temps de pose, la surface est généralement rincée abondamment à l'eau pour éliminer les contaminants dissous et tout résidu d'agent de nettoyage restant. Il est essentiel d'assurer un rinçage minutieux pour éviter que tout résidu ne cause des dommages ou ne pose un risque pour la sécurité.
Séchage : enfin, la surface nettoyée peut être laissée sécher à l'air libre ou séchée à l'aide de serviettes.

ATTENTION

N'UTILISEZ PAS D'EAU DE JAVEL dans toute solution de nettoyage diluée.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

ATTENTION

La graisse est un irritant et peut provoquer une réaction allergique. Le contact, l'inhalation ou l'ingestion peuvent causer des maladies ou des blessures. Pour prévenir les maladies ou les blessures, respectez les points suivants :

- PRÉPARATION :
  - Assurez-vous que la zone est bien ventilée.
  - N'ayez pas de nourriture ou de boissons autour du robot et des produits de nettoyage.
  - Assurez-vous qu'une station de lavage oculaire se trouve à proximité.
  - Rassemblez les EPI requis (gants, protection oculaire)
- PORTEZ :
  - Gants de protection : gants résistants à l'huile (nitrile) imperméables et résistants au produit.
  - Une protection oculaire est recommandée pour éviter tout contact accidentel de la graisse avec les yeux.
- NE PAS INGÉRER.
- En cas de
  - contact avec la peau, laver avec de l'eau et un produit nettoyant doux
  - réaction cutanée, consulter un médecin
  - contact avec les yeux, utiliser un poste de lavage oculaire et consulter un médecin.
  - inhalation de vapeurs ou ingestion de graisse, consulter un médecin
- Après les travaux de graissage
  - nettoyez les surfaces de travail contaminées.
  - jetez de manière responsable tout chiffon ou papier utilisé pour le nettoyage.
- Le contact avec les enfants et les animaux est interdit.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Plan d'inspection du Bras du robot

Le tableau ci-dessous est une liste de contrôle du type d'inspections recommandées par Universal Robots. Effectuez les inspections régulièrement, comme indiqué dans le tableau. Toute pièce référencée se trouvant dans un état inacceptable doit être rectifiée ou remplacée.

Type d'action d'inspection			Intervalle		
			Tous les mois	Biannuel	Annuel
1	Vérifier les anneaux plats	V		✗	
2	Vérifier le câble du robot	V		✗	
3	Vérifier la connexion du câble du robot	V		✗	
4	Vérifier les boulons de montage du bras du robot *	F	✗		
5	Vérifier les boulons de montage de l'outil *	F	✗		
6	Élingue ronde	F			✗

Plan d'inspection du Bras du robot

AVIS

L'utilisation d'air comprimé pour nettoyer le bras du robot peut endommager les composants du bras du robot.

- N'utilisez jamais d'air comprimé pour nettoyer le bras du robot.

Plan d'inspection du Bras du robot

1. Déplacez le bras du robot en position INITIALE, si possible.
2. Éteignez et débranchez le câble d'alimentation du Boîtier de commande.
3. Vérifiez que le câble entre le Boîtier de commande et le Bras du robot n'est pas endommagé.
4. Vérifiez que les boulons de fixation de la base sont correctement serrés.
5. Vérifiez que les boulons de la bride de l'outil sont correctement serrés.
6. Vérifiez que les anneaux plats ne sont pas usés ou endommagés.
   - Remplacez les anneaux plats s'ils sont usés ou endommagés.

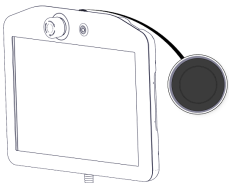
AVIS

Si vous remarquez des dégâts sur un robot pendant la période de garantie, contactez le distributeur où le robot a été acheté.

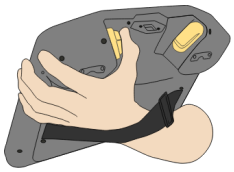
Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Inspection

1. Démontez tout outil ou accessoire ou définissez le PCO/Charge utile/CdG selon les spécifications de l'outil.
2. Pour déplacer le bras du robot en Fonctionnement libre :
   - Sur un Terminal de programmation 3PE, appuyez rapidement et légèrement, relâchez, appuyez légèrement à nouveau et maintenez le bouton 3PE dans cette position.

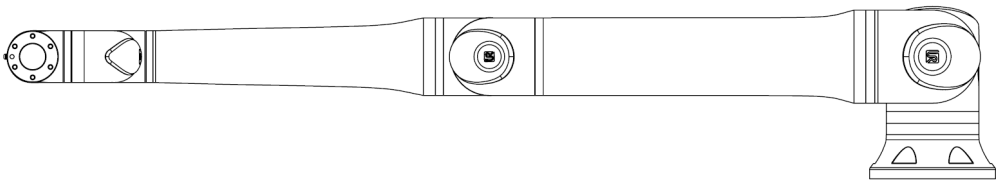


Bouton de mise sous tension



Bouton 3PE

3. Poussez/tirez le robot dans une position étirée horizontale et lâchez-le.



4. Vérifiez que le bras du robot peut garder sa position sans être maintenu et sans activer le Fonctionnement libre.

18.3. Nettoyage du TP et du boîtier de commande

Nettoyage de l'écran tactile du terminal de programmation

Utilisez un agent nettoyant industriel doux, sans diluant ni additif agressif. N'utilisez pas un matériau abrasif pour essuyer l'écran. Universal Robots ne recommande pas d'agent de nettoyage spécifique.

Nettoyage du boîtier de commande

Essuyez le Boîtier de commande avec un chiffon humide si nécessaire.
Utilisez la recommandation de nettoyage listées dans le manuel utilisateur.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Remplacer les filtres du boîtier de commande

Il y a un filtre de chaque côté du boîtier de commande.

1. Retirez délicatement le cadre en plastique extérieur en tirant là où les flèches rouges sont affichées dans les images ci-dessous dans la figure 3.7. Le cadre s'incline vers l'extérieur.
2. Remplacez les filtres.

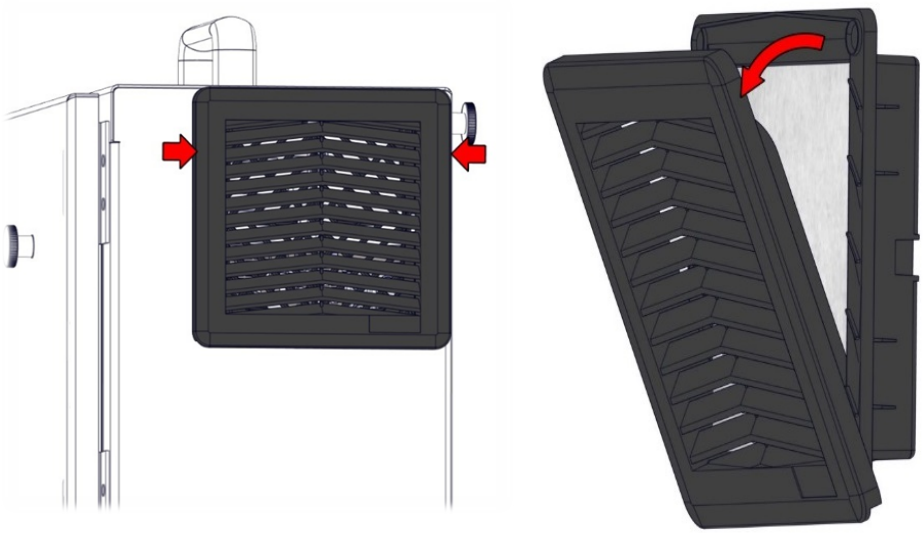


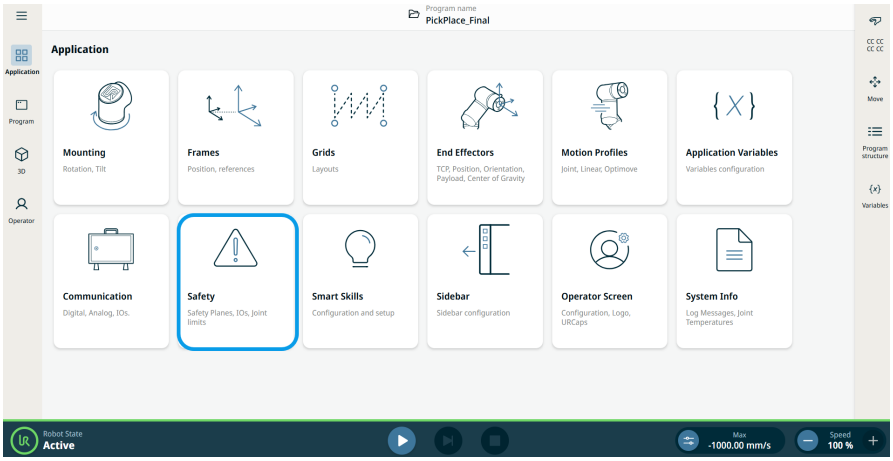
Figure 3.7. Remplacer les filtres du boîtier de commande.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

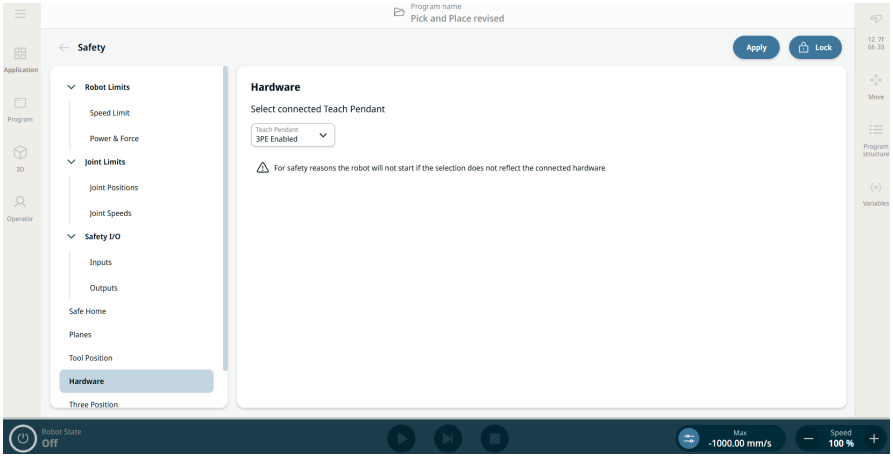
18.4. Installation des logiciels

Pour configurer le logiciel du TP 3PE

1. Dans PolyScope, dans le menu de gauche, appuyez sur **Application** et sélectionnez **Sécurité**.



2. Appuyez sur **Matériel** et sur le bouton **Déverrouiller**.



3. Saisissez le mot de passe et appuyez sur **Confirmer**. Le Teach Pendant est maintenant activé.
4. Appuyez sur **Appliquer** pour redémarrer le système. PolyScope continue à s'exécuter.
5. Appuyez sur **Appliquer et redémarrer** puis sur **Confirmer la configuration** pour terminer l'installation du logiciel du Teach Pendant 3PE.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

19. Élimination et environnement

Description

Les robots Universal Robots doivent être mis au rebut conformément aux lois nationales, réglementations et normes en vigueur. cette responsabilité incombe au propriétaire du robot.

Les robots UR sont produits conformément à une utilisation restreinte de substances dangereuses afin de protéger l'environnement, tel que défini par la directive RoHS européenne 2011/65/UE. Si des robots (bras du robot, boîtier de commande, terminal de programmation) sont retournés à Universal Robots Denmark, alors l'élimination est organisée par Universal Robots A/S.

Les frais d'élimination des robots UR vendus sur le marché danois sont prépayés à DPA-system par Universal Robots A/S. Les importateurs implantés dans les pays couverts par la directive WEEE européenne 2012/19/UE doivent effectuer leur propre enregistrement dans le registre WEEE national de leur pays. Les frais sont généralement inférieurs à 1 €/robot.

Vous trouverez une liste des registres nationaux ici : https://www.ewrn.org/national-registers.
Obtenez des informations sur Global Compliance à cette adresse : https://www.universal-robots.com/download.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Substances dans le robot UR

Bras du robot

- Tubes, bride de base, support de montage de l'outil : aluminium anodisé
- Boîtiers d'articulations : aluminium enduit de poudre
- Bagues d'étanchéité à bande noire : caoutchouc AEM
  - bague collectrice supplémentaire sous bande noire : plastique moulé noir
- Embouts/couvercles : plastique PC/ASA
- Composants mécaniques mineurs, par exemple vis, écrous, entretoises (acier, laiton et plastique)
- Faisceaux de fils avec des fils de cuivre et des composants mécaniques mineurs, par exemple vis, écrous, entretoises (acier, laiton et plastique)

Articulations du bras du robot (interne)

- Engrenages : acier et graisse (détaillés dans le Manuel d'entretien)
- Moteurs : noyau en fer avec fils de cuivre
- Faisceaux de fils avec fils de cuivre, PCB, divers composants électroniques et composants mécaniques mineurs
- Les joints et les joints toriques contiennent une petite quantité de PFAS qui est un composé du PTFE (communément appelé Teflon™).
- Graisse : huile synthétique + minérale avec un épaississant de savon complexe de lithium ou d'urée. Contient du molybdène.
  - Selon le modèle et la date de production, la couleur de la graisse peut être jaune, magenta, rose foncé, rouge ou vert.
  - Le Manuel d'entretien détaille les précautions de manipulation et contient des fiches de données de sécurité sur la graisse

Boîtier de commande

- Armoire (boîtier) : acier revêtu de poudre
  - Boîtier de commande standard
- Boîtier en tôle d'aluminium (interne à l'armoire). Il s'agit également du boîtier du contrôleur OEM.
  - Boîtier de commande standard et contrôleur OEM.
- Faisceaux de fils avec des fils de cuivre, des PCB, divers composants électroniques, des connecteurs en plastique et des composants mécaniques mineurs, par exemple des vis, des écrous, des entretoises (acier, laiton et plastique)
- Une batterie au lithium est montée sur un PCB. Consultez le manuel d'entretien pour savoir comment la retirer.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

20. Déclarations et certifications

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

20.1. Déclaration d'incorporation (originale)

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

UNIVERSAL ROBOTS

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator with standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).
Model:	**UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e** (e-Series) **with the standard control box** *(model CB5 v5.X, where X is 5 or higher)* *Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).* *Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.*
Serial Number:	**Starting XY 24 5 0 00000 and higher** *Factory year* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year* *e-Series* — *3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12kg payload), 6 = UR16e* ***NOTE**: This DOI is NOT applicable for use with the OEM Controller, See controller markings.*
Incorporation:	**Universal Robots' e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives**.

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives & Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 ⁜	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN 61000-3-3: 2013
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)(II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-6-1:2007 & 2019 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13732-1:2008 as *applicable*	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(III)** EN 61000-6-2:2005 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 ⁜ *2023 edition has no relevant changes*	**(II)** EN IEC 60664-1:2006 & 2020	**(III)** EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I)(II)** EN 60947-5-5:1997+A2:2017	
⁜ *See TÜV Rheinland Certificates*	**(II)** EN IEC 60947-5-8:2021	

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN 61326-3-1: 2017 *[Industrial locations SIL 2]*
(III) EN 60068-2-1: 2007	**(II)** EN 60529:1991/A2/AC:2019	**(II)** IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026 — **Roberta Nelson Shea** *Global Technical Compliance Officer*

This DOI can change without notice. For the most recent DOI, the latest User Manual and DOI are available from the UR website.

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60
www.universal-robots.com

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

20.2. Déclarations et certificats

Traduction des instructions originales

Déclaration d'incorporation de l'UE (DOI) (conformément à l'annexe II B 2006/42/CE)	
Fabricant	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Danemark
Personne au sein de la Communauté autorisée à renseigner le fichier technique	David Brandt Vice-président et directeur technique, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Danemark
Description et identification de la ou des machines partiellement achevées :	
Produit et fonction :	Robot industriel polyvalent manipulateur multi-axes avec boîtier de commande standard (CB5 v5.X, X étant égal à 5 ou supérieur), des câbles & de longueur standard avec ou sans teach pendant 3PE UR. La fonction est déterminée par la machine terminée (application robot ou cellule avec effecteur final, utilisation prévue et programme d'application).
Modèle :	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (série e) équipés du boîtier de commande standard (modèle CB5 v5.X, où X est égal à 5 ou plus) • En vigueur en octobre 2020 : Terminaux de programmation avec Dispositif d'activation trois positions (3PE TP) et Terminaux de programmation standard (TP). • En vigueur en mai 2021 : amélioration des spécifications UR10e vers 12,5 kg de charge utile maximum.
Remarque :	Ce DOI n'est PAS destiné à être utilisé avec le contrôleur OEM. Voir les marquages du contrôleur
Numéro de série :	À partir de XY 24 5000000 et versions ultérieures Usineannée série e 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (charge utile de 12 kg), 6 = UR16e numérotation séquentielle, recommençant à 0 chaque année
Incorporation :	Les robots de la série e d'Universal Robots (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e et UR16e) équipés du logiciel CB5 v5.X ne doivent être mis en service qu'après avoir été intégrés dans une machine complète finale (application robotique ou cellule), qui est conforme aux dispositions de la directive « Machines » et des autres directives applicables.
Il est déclaré que les produits ci-dessus, aux fins auxquelles ils sont fournis, se conforment aux directives suivantes comme indiqué ci-dessous : Lorsque cette machine incomplète est intégrée et devient une machine complète, l'intégrateur est responsable de déterminer que la machine terminée satisfait à toutes les directives applicables et de fournir la déclaration de conformité (DOC).	
I. Directive sur les machines 2006/42/EC	**Les exigences essentielles suivantes ont été satisfaites : 1** .1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 avec 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, annexe VI. Il est déclaré que la documentation technique pertinente a été compilée conformément à la Partie B de l'Annexe VII de la Directive sur les machines.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Déclaration d'incorporation de l'UE (DOI) (conformément à l'annexe II B 2006/42/CE)	
II. Directive sur les basses tensions 2014/35/EU	Référez-vous au LVD et les normes harmonisées utilisées ci-dessous.
III. Directive EMC 2014/30/EU	Référez-vous à la Directive sur l'EMC et les normes harmonisées utilisées ci-dessous.

Voir les normes harmonisées utilisées, comme indiqué à l'article 7(2) des directives MD & LV et à l'article 6 de la directive CEM :		
(I) EN ISO 10218-1:2011 * (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13732-1:2008 le cas échéant (I) EN ISO 13849-1:2015 * L'édition 2023 n'a pas de changements pertinents (I) EN ISO 13849-2:2012 * Voir les certificats TÜV Rheinland	(I) EN ISO 13850:2015 (I)(II) EN IEC 60204-1:2018 le cas échéant (II) EN CEI 60320-1:2021 (II) Norme EN CEI 60664-1:2006 et 2020 ((I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017 (II) EN CEI 60947-5-8:2021	(III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2007 & 2019 UR3e, UR5e & UR7e UNIQUEMENT (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 UR3e, UR5e et UR7e UNIQUEMENT
Référence à d'autres normes et caractéristiques techniques utilisées :		
(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 le cas échéant (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60529:1991/A2/AC:2019 (III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	(III) EN CEI 61000-6-4:2023 (III) EN 61326-3-1: 2017 [Sites industriels SIL 2] (II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]
Le fabricant, ou son mandataire, transmettra les informations pertinentes sur la machine partiellement finie en réponse à la demande motivée des autorités nationales.		
Approbation du système d'assurance de la qualité par le Bureau Veritas : certificat ISO 9001 #DK019348, certificat ISO 14001 DK019349 et certificat ISO 45001 #DK019350.		

Odense, Danemark, le 30 mars 2026

AVIS

Ce DOI peut changer sans préavis. Pour le DOI le plus récent, le dernier manuel utilisateur et DOI sont disponibles sur le site Web UR.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

20.3. Certifications UR12e

Description

La certification tierce est volontaire. Cependant, pour fournir le meilleur service aux intégrateurs de robots, Universal Robots choisit de certifier ses robots dans les instituts d'essais reconnus suivants.
Vous trouverez des copies de tous les certificats dans le chapitre Certificats.

Certification

EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 TÜVRheinland CERTIFIED www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	Certificats par TÜV Rheinland selon EN ISO 10218-1 et EN ISO 13849-1. Le TÜV Rheinland est synonyme de sécurité et de qualité dans pratiquement tous les domaines de l'entreprise et de la vie. Fondée il y a 150 ans, la société est l'un des principaux fournisseurs de services de test au monde.
C	TÜV Rheinland	La marque cTUV montre qu'un produit est conforme aux normes de sécurité canadiennes, ce qui prouve qu'il est conforme aux normes canadiennes de sécurité électrique.
25	RoHS CHINE	Les produits Universal Robots répondent aux exigences de RoHS CHINE pour le contrôle de la pollution par les produits d'information électroniques. Un tableau de déclaration du produit est fourni.
KCs	KCs	Les produits Universal Robots ont été évalués et sont conformes aux normes de sécurité KOSHA .
KC	KC	Les produits Universal Robots ont été évalués en fonction de la conformité des exigences EMC de Corée.
	Fraunhofer	Les performances des produits Universal Robots sont testées par l'institut Fraunhofer.

Certification du fournisseur tiers

	Environnement	Comme fournies par nos fournisseurs, les palettes d'expédition des robots Universal Robots e-Series se conforment aux exigences danoises ISMPM-15 pour la production de matériau de conditionnement en bois et sont marquées conformément à ce plan.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Certification d'essai du fabricant

	Universal Robots	Les robots Universal Robots e-Series sont soumis à des tests internes constants et à des procédures de test de fin de chaîne. Les procédures d'essais d'UR sont constamment revues et améliorées.

Déclarations conformes aux directives de l'Union européenne

Bien que les directives européennes soient pertinentes pour l'Europe, certains pays en-dehors de l'Europe reconnaissent et/ou exigent des déclarations UE. Les directives européennes sont disponibles sur la page d'accueil officielle : http://eur-lex.europa.eu.
Selon la Directive sur les machines, les robots Universal Robots sont des machines partiellement terminées, le marquage CE n'est donc pas apposé.
Vous trouverez la déclaration d'incorporation (DOI) selon la directive Machines dans le chapitre : Déclarations et certificats.

REACH UE

Notre produit comprend des composants, en particulier les couvercles en plastique bleu (tasses) et les pièces en plastique gris, qui contiennent des substances énumérées sur la Liste européenne des candidats à REACH (>0,1 % masse/masse).
Pour plus de référence, veuillez consulter le Document de conformité mondiale disponible à télécharger sur notre site Web.
Ces informations sont fournies pour se conformer aux obligations européennes de REACH pour les articles mis sur le marché de l'UE. Veuillez utiliser notre produit comme prévu et suivre toutes les instructions de fonctionnement et de sécurité fournies dans ce manuel. Pour plus de détails, reportez-vous au règlement officiel REACH (texte consolidé : 32006R1907).
Si vous avez des questions concernant la sécurité des produits, veuillez nous contacter à l'adresse : ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

20.4. Certificats UR12e

TÜV Rheinland

Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:
1- Emergency Stop; 2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit; 4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit; 6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit; 8- Momentum Limit
9- Power Limit; 10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit; 12- System Emergency Stop Output
13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

RoHS
Chine

Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products
Product Declaration Table For Toxic or Hazardous Substances
表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式

Product/Part Name 产品/部件名称	Toxic and Hazardous Substances and Elements 有毒有害物质或元素					
	铅 Lead (Pb)	汞 Mercury (Hg)	镉 Cadmium (Cd)	六价 Hexavalent Chromium (Cr+6)	多溴联苯 Polybrominated biphenyls (PBB)	多溴二苯醚 Polybrominated diphenyl ethers (PBDE)
UR Robots 机器人：基本系统 UR3 / UR5 / UR10 / UR3e / UR5e /UR7e UR10e/UR12e/ UR16e /UR15e/ UR20 / UR30	X	O	X	O	X	X

O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006.
O: **表示**该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。
X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006.
X: **表示**该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。
（**企**业可在此处，根据实际情况对上表中打"X"**的技**术原因进行进一步说明。）
Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period:
下列项目是损耗品,**因而它**们的有用环境寿命可能短于基本系统和可选项目的使用时间:
Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces
电子驱动器，垫圈, **探**针, 过滤器, 别针, 缆绳, **加强筋**, **接口**
Refer to product manual for detailed conditions of use.
详细使用情况请阅读产品手册.
Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability.
Universal Robots **鼓励回收再循**环利用所有的电子信息产品, **但** Universal Robots **不**负任何责任或义务

To the maximum extent permitted by law, Customer shall be solely responsible for complying with, and shall otherwise assume all liabilities that may be imposed in connection with, any legal requirements adopted by any governmental authority related to the Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products (Ministry of Information Industry Order #39) of the Peoples Republic of China otherwise encouraging the recycle and use of electronic information products. Customer shall defend, indemnify and hold Universal Robots harmless from any damage, claim or liability relating thereto. At the time Customer desires to dispose of the Products, Customer shall refer to and comply with the specific waste management instructions and options set forth at www.universal-robots.com/about-universal-robots/social-responsibility and www.teradyne.com/company/corporate-social-responsibility, as the same may be amended by Teradyne or Universal Robots.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Enregistrement KC

43A7-212A-D7CC-2089

방송통신기자재등의 적합등록증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 Trade Name or Registrant	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) Equipment Name	Industrial Robot
기기부호/추가 기기부호 Equipment code /Additional Equipment code	IND
기본모델명 Basic Model Number	UR12e
파생모델명 Series Model Number	
등록번호 Registration No.	R-R-URK-UR12e
제조자/제조국가 Manufacturer/Country of Origin	Universal Robots A/S/덴마크
등록연월일 Date of Registration	2025-10-23
기타 Others	

위 기자재는「전파법」제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2025년(Year) 10월(Month) 23일(Day)

국립전파연구원장 국립전파연구원장인

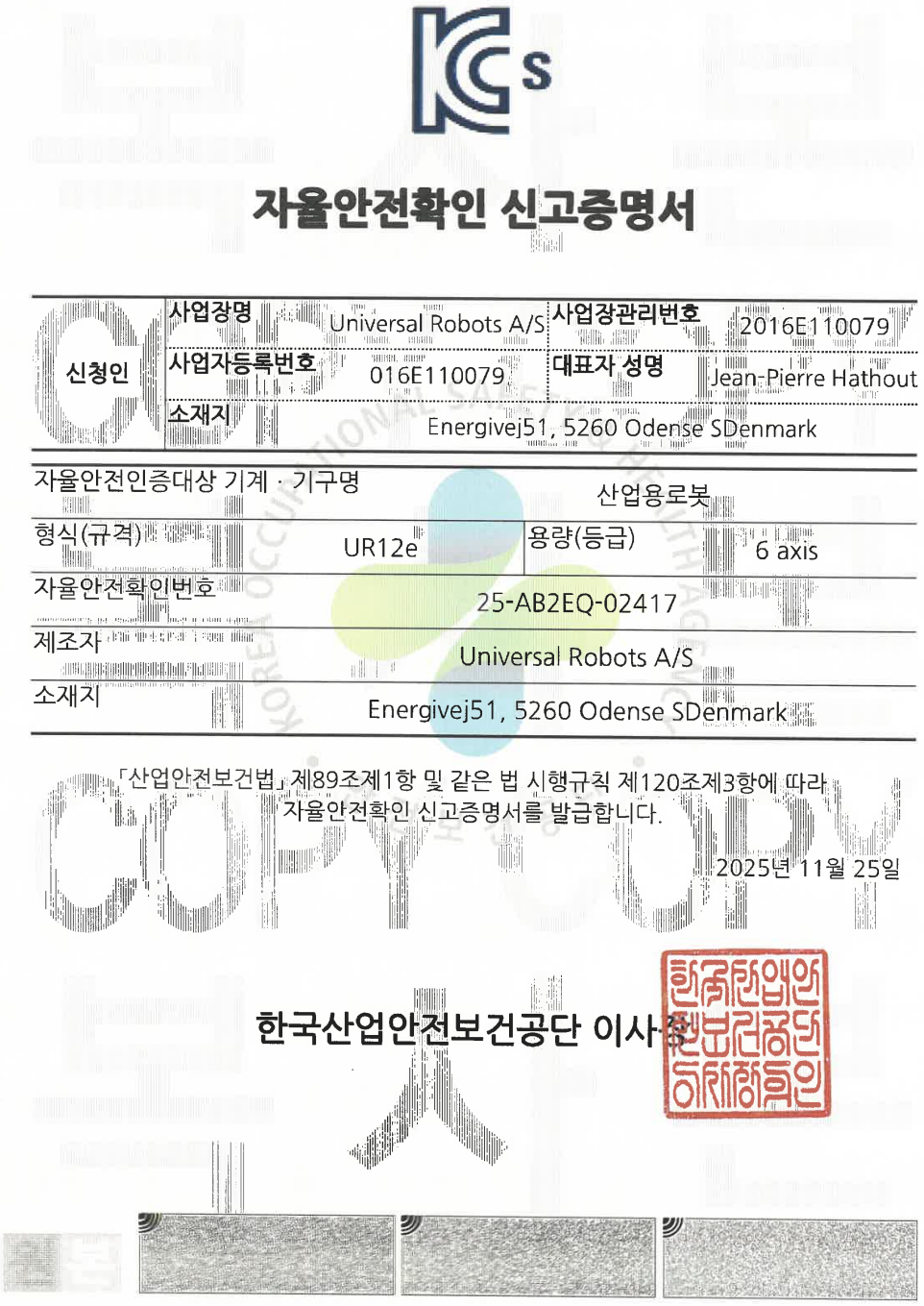
Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.

위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Sécurité KC



자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Jean-Pierre Hathout
	소재지	Energivej51, 5260 Odense SDenmark		
자율안전인증대상 기계 · 기구명		산업용로봇		
형식(규격)		UR12e	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호		25-AB2EQ-02417		
제조자		Universal Robots A/S		
소재지		Energivej51, 5260 Odense SDenmark		

「산업안전보건법」 제89조제1항 및 같은 법 시행규칙 제120조제3항에 따라 자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2025년 11월 25일

한국산업안전보건공단 이사장

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

21. Tableau des fonctions de sécurité

Description

Les fonctions de sécurité et les E/S de sécurité des robots Universal Robots sont PLd catégorie 3 (ISO 13849-1), où chaque fonction de sécurité a une valeur PFH inférieure à 1,8E-07.
Les valeurs PFH sont mises à jour pour tenir compte d'une plus grande flexibilité de conception pour la résilience de la chaîne d'approvisionnement.
Pour les E/S de sécurité, la fonction de sécurité résultante incluant le dispositif ou l'équipement externe est déterminée par l'architecture globale et la somme de tous les PFH, y compris la fonction de sécurité PFH du robot UR.
Si une limite de fonction de sécurité est dépassée ou si une défaillance est détectée dans une fonction de sécurité ou une partie du système de commande liée à la sécurité, UR définit l'état de sécurité comme un arrêt avec suppression de l'entraînement (arrêt de catégorie 1 ou 0[4], suppression immédiate de l'entraînement).

SF1 [1, 2, 3, 4] Arrêt d'urgence (ISO 13850)	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Le fait d'appuyer sur le bouton d'arrêt d'urgence du terminal[1] ou sur l'arrêt d'urgence externe (si vous utilisez l'entrée de sécurité d'arrêt d'urgence) entraîne un arrêt de catégorie 1 [4] avec coupure de l'alimentation des actuateurs du robot et des E/S de l'outil. Les E/S du contrôleur passent à « bas ». Commandes[1] : l'arrêt de toutes les articulations, et lorsque toutes les articulations se déclarent dans un état d'arrêt surveillé, l'alimentation est coupée. Voir les fonctions de sécurité temps d'arrêt et distance d'arrêt 5. **À UTILISER UNIQUEMENT EN SITUATION**D'URGENCE ; à ne pas utiliser à des fins de protection, car son actionnement nécessite une action manuelle.	Catégorie d'arrêt 1 (IEC 60204-1)	N/A	Robot, E/S d'outil du robot et E/S du contrôleur
SF2 [3, 5] Arrêt de sécurité (Arrêt de protection selon ISO 10218-1*)	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Cette fonction de sécurité est déclenchée par un dispositif de protection externe utilisant des entrées de sécurité qui déclenchent un arrêt de catégorie 2 [4]. L'objectif est de protéger les personnes contre les blessures plutôt que de protéger le robot, l'équipement ou les produits. Les E/S de l'outil ne sont pas affectées par l'arrêt de sécurité. Si un dispositif d'activation est connecté, il est possible de configurer l'arrêt de sécurité pour qu'il fonctionne en mode automatique UNIQUEMENT. Voir les fonctions de sécurité temps d'arrêt et distance d'arrêt[5]. * Avant 2006, le nom pouvait être différent	Catégorie d'arrêt 2 (IEC 60204-1) SS2 (comme décrit dans IEC 61800-5-2)	N/A	Robot
Réinitialisation de l'arrêt de sécurité	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Lorsqu'il est configuré pour la réinitialisation de la sauvegarde et que les connexions de réinitialisation externes passent de basses à hautes, l'arrêt de sécurité est réinitialisé. Entrée de sécurité pour initier une réinitialisation de SF2.	Réinitialiser l'entrée à SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF3 Limite de la position d'articulation (limitation des axes par logiciel)	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Définit les limites supérieures et inférieures des positions d'articulation autorisées. Le temps et la distance d'arrêt ne sont pas pris en compte, car la ou les limites ne seront pas enfreintes. Chaque articulation peut avoir ses propres limites. *Limite directement l'ensemble des positions autorisées dans lesquelles les articulations peuvent se déplacer. Il s'agit d'une limitation de sécurité douce de l'axe et de l'espace, selon la norme ISO 10218-1:2011, 5.12.3.*	**N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite .** La vitesse peut être réduite de manière à ce que le mouvement ne dépasse aucune limite. Un arrêt du robot sera déclenché pour éviter tout dépassement de limite.	5°	Articulation (chaque)
SF4 Limite de vitesse des articulations	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Définit une limite supérieure pour la vitesse d'articulation. Chaque articulation peut avoir sa propre limite. Cette fonction de sécurité est celle qui a le plus d'influence sur le transfert d'énergie lors d'un contact (serrage ou transitoire). *Limite directement l'ensemble des vitesses d'articulations autorisées que les articulations sont autorisés à effectuer. Elle est etilisée pour limiter les mouvements rapides des articulations, par exemple les risques liés aux singularités.*	**N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite .** La vitesse peut être réduite de manière à ce que le mouvement ne dépasse aucune limite. Un arrêt du robot sera déclenché pour éviter tout dépassement de limite.	1,15°/s	Articulation (chaque)
Limite de couple d'articulation	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Le dépassement de la limite de couple de l'articulation interne (chaque articulation) entraîne un arrêt de catégorie 0[4]. Cette fonction de sécurité n'est pas accessible à l'utilisateur ; il s'agit d'un réglage d'usine. Elles N'EST PAS affichée ici, car il n'y a pas de réglages utilisateur.	N/A	N/A	N/A

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF5 Il porte différents noms : limite de posture, limite d'outil, limite d'orientation , plans de sécurité , limites de sécurité	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Surveille la **posture du PCO** (position et orientation) et empêche le dépassement d'un plan de sécurité ou d'une limite de posture du PCO . Plusieurs limites de posture sont possibles (bride d'outil, coude et jusqu'à 2 points de déviation de l'outil configurables avec un rayon). L'orientation est limitée par l'écart par rapport à la déviation de la fonction de direction Z de la bride de l'outil OU du PCO. *Deux parties : (1) est les plans de sécurité pour limiter les positions de PCO possibles. (2) est la limite d'orientation du PCO, qui est entrée comme une direction autorisée et une tolérance. Cela permet d'obtenir des zones d'inclusion/exclusion pour le PCO et le poignet en raison des plans de sécurité.*	**N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite.** La vitesse ou les couples peuvent être réduits de manière à ce que le mouvement ne dépasse aucune des limites définies pour SF5, SF6, SF7 ou SF8.	3° 40 mm	RTO, bride d'outil , coude

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF6 Limite de vitesse RTO et coude	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Surveille la **vitesse du PCO** et du **coude** pour éviter un dépassement de limite de vitesse. Équivalent à la surveillance de l'ensemble du bras, car les sections entre le PCO et le coude ne peuvent pas se déplacer plus rapidement que les extrémités de ces sections.	Un arrêt du robot sera déclenché pour éviter tout dépassement de limite. **N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite.**	50 mm/s	PCO
SF7 **Limite de force (RTO)**	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
La Limite de force est la force maximum exercée par le robot au PCO (point central de l'outil) et au **coude**. La fonction de sécurité calcule en continu les couples autorisés pour chaque articulation pour qu'ils restent sous la limite de force pour le PCO et le coude. Les articulations contrôlent leur couple pour rester dans la plage de couple autorisée. Cela signifie que les forces au niveau du PCO ou du coude resteront dans la limite de force définie . Lorsqu'un arrêt est initié par la fonction de sécurité Limite de force, le robot s'arrête. Le contrôleur standard UR provoquera un mouvement de « recul » vers la position avant que la limite de force ne soit dépassée. Ce « recul » ne fait pas partie de la fonction de sécurité, car il est effectué par le contrôleur standard. Le contrôleur de sécurité a un temps fixe (une partie du temps de réponse) autorisé avant qu'un arrêt du robot ne soit initié.	Un arrêt du robot sera déclenché pour éviter tout dépassement de limite. **N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite .**	25 N	PCO
SF8 **Limite de vitesse**	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
La limite d'élan est très utile pour limiter les impacts transitoires. *La limite d'élan affecte l'ensemble du robot.*	Un arrêt du robot sera déclenché pour éviter tout dépassement de limite. *N'autorisera pas le mouvement à dépasser les réglages de limite.*	3 kg m/s	Robot

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF9 Limite de puissance	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Cette fonction contrôle l'effort mécanique (somme des couples des articulations multipliée par les vitesses angulaires des articulations) effectué par le robot, ce qui affecte également le courant du bras du robot ainsi que la vitesse du robot. Cette fonction de sécurité limite dynamiquement le courant/couple tout en maintenant la vitesse.	Limitation dynamique du courant/couple	10 W	Robot
SF10 Sorties d'arrêt du robot UR	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Lorsqu'elles sont configurées pour une sortie d'arrêt du robot et qu'il y a un arrêt du robot, les deux sorties sont BASSES. Si aucun arrêt du robot n'est initié, les deux sorties sont hautes. Les impulsions ne sont pas utilisées mais elles sont tolérées. Pour une fonction de sécurité intégrée, voir la note de bas de page.[6] Ces deux sorties changent d'état pour tout arrêt d'urgence externe qui est connecté à des entrées de sécurité configurables où cette entrée est configurée comme une entrée d'arrêt d'urgence. Pour la sortie arrêt, la validation est effectuée au niveau de l'équipement externe , car la sortie UR est une entrée de cette fonction de sécurité d'arrêt externe pour l'équipement externe. **AVIS** Cette sortie d'arrêt n'est pas connectée à l'IMMI (interface de machine de moulage par injection), pour éviter un arrêt irrécupérable.	Les sorties doubles deviennent basses en cas d'arrêt si des sorties configurables sont définies.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes
SF11 Fonction de sécurité « en mouvement » avec sorties numériques	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Chaque fois que le robot se déplace (mouvement en cours), les deux sorties numériques sont à l'état BAS. Les sorties sont HAUTES lorsqu'il n'y a pas de mouvement. La sécurité fonctionnelle correspond à ce qui se trouve dans le robot UR. Pour une fonction de sécurité intégrée, voir la note de bas de page[6].	Les sorties doubles sont basses pendant le mouvement et hautes en l'absence de mouvement.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes
SF12 Fonction de sécurité « sans arrêt » avec sorties numériques	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

À chaque fois que le robot s'ARRÊTE (en cours d'arrêt ou dans une condition d'immobilisation), les deux sorties numériques sont à l'état HAUT. Lorsque les sorties sont BASSES, le robot N'EST PAS en cours d'arrêt ou à l'arrêt et N'EST PAS immobile. Pour une fonction de sécurité intégrée, voir la note de bas de page[6].	Les sorties doubles sont hautes lorsque le robot est en train de s'arrêter ou à l'état immobile.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF13 Fonction de sécurité « Active réduite » avec sorties numériques	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Lorsque des réglages réduits sont actifs (ou initiés) pour des fonctions de sécurité, les sorties numériques doubles sont BASSES. La sécurité fonctionnelle correspond à ce qui se trouve dans le robot UR. Pour la fonction de sécurité intégrée, voir la note de bas de page[6].	Les sorties doubles sont basses lorsque les réglages réduits sont activés.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes
SF14 Fonction de sécurité « Réduite - Inactive » avec sorties numériques	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Chaque fois que les réglages des fonctions de sécurité du robot ne sont PAS actifs (ou pas initiés), les sorties numériques sont BASSES. L'indice de sécurité fonctionnelle correspond à celui qui se trouve dans le robot UR. Pour la fonction de sécurité intégrée, voir la note de bas de page ci-dessous.[6]	Les sorties doubles sont basses lorsque les réglages réduits ne sont PAS activés.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes
Entrée « Réduit actif » Modification des réglages des paramètres SF	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
« Réduit » n'est pas un mode. C'est une modification des réglages initiés : • en interne par un plan / une limite de sécurité (commence quand à 2 cm du plan et que les réglages sont réduits à moins de 2 cm du plan) ou • en externe en utilisant une entrée externe, ce qui permettra d'obtenir des réglages réduits dans les 500 ms de l'entrée déclenchante. Lorsque les connexions externes sont basses, le mode réduit est démarré. « Réduit actif » rend toutes les limites réduites ACTIVES. « Réduit » n'est pas une fonction de sécurité. « Réduit » est un moyen de paramétrage des fonctions de sécurité. « Réduit » est un changement d'état affectant les réglages des fonctions de sécurité suivantes : position d'articulation, vitesse d'articulation, de posture PCO, vitesse PCO, force PCO, quantité de mouvement, puissance, temps d'arrêt et distance d'arrêt. Vérifier et valider tous les réglages de l'application du robot.	N/A	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF15 Temps d'arrêt Délai	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Contrôle en temps réel des conditions permettant de ne pas dépasser la limite de temps d'arrêt. La vitesse du robot est limitée pour s'assurer que la limite de temps d'arrêt n'est pas dépassée.[7]	**Ne permet pas à l'arrêt réel de dépasser le réglage de la limite.** Cause une diminution de la vitesse ou un arrêt du robot pour ne PAS dépasser la limite.	50 ms	Robot
SF16 Limite de distance d'arrêt	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Contrôle en temps réel des conditions permettant de ne pas dépasser la limite de distance d'arrêt. La vitesse du robot est limitée pour s'assurer que la limite de distance d'arrêt ne sera pas dépassée. [7]	**Ne permet pas à l'arrêt réel de dépasser le réglage de la limite.** Cause une diminution de la vitesse ou un arrêt du robot pour ne PAS dépasser la limite.	40 mm	Robot
SF17 Position de sécurité « Position surveillée »	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Fonction de sécurité qui surveille une sortie certifiée « sécurité », de sorte qu'elle garantit que la sortie ne peut être activée que lorsque le robot est dans la « position initiale de sécurité » configurée et surveillée. Un arrêt de catégorie 0 est activé si la sortie est activée lorsque le robot n'est pas dans la position configurée.	La « sortie position initiale de sécurité » n'est activée que lorsque le robot est dans la « position initiale de sécurité » configurée	1,7°	Connexion à des logiques et/ou équipements externes
ENTRÉE commutateur de mode	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Quand les connexions externes sont faibles, le mode automatique (en cours) est actif. Lorsqu'elles sont hautes, le mode est programmation/enseignement. **Recommandation**: utilisez ceci avec un dispositif d'activation, c.-à-d Teach Pendant UR avec un dispositif d'activation à 3 positions intégré. Lors du mode enseignement/programme, la vitesse du PCO est initialement limitée à 250 mm/s. La vitesse peut être augmentée manuellement en utilisant le « curseur de vitesse » du CP, mais lors de l'activation du dispositif d'activation, la limitation de vitesse sera réinitialisée à 250 mm/s.	Entrée vers SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF18 (Activation à 3 positions) Fonction de sécurité [8] Entrées de sécurité	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte
Un dispositif d'activation à 3 positions [9] a 3 positions de commutateur : éteint, allumé, éteint (par ordre d'activation lors de l'actionnement). Lorsqu'il est relâché complètement, l'appareil est éteint. Quand il est appuyé ou pressé à la position centrale, il est allumé. Lorsqu'il est appuyé (pressé) au maximum, cela entraîne un état d'arrêt. Lorsque le dispositif d'activation 3P est « ACTIVÉ », le mouvement est activé. **En mode manuel** et lorsqu'un dispositif d'activation externe est DÉSACTIVÉ, le système de sécurité lance SF2 en interne, qui est un arrêt de catégories 2. **Recommandation :** utiliser avec un commutateur de mode comme entrée de sécurité.[10]	**En mode manuel, lorsque l'entrée SF18 est BASSE, SF2 est déclenché en interne.** Arrêt de cétagorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Robot et connexion externe à SF19 et SF20
SF19 **Fonction de sécurité 3PE (activation à 3 positions) 8avec sorties numériques**	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**

En mode automatique (« fonctionnement »), les sorties de SF19 sont HAUTES.
En mode manuel et quand n'importe quel dispositif d'activation[11] est à l'état DÉSACTIVÉ (pas en position centrale activée, ce qui signifie que le dispositif d'activation est relâché ou complètement enfoncé), un SF2 est déclenché, entraînant un arrêt de catégorie 2 (SS2) et les sorties de SF19 sont basses . [8]
En mode manuel, quand le fonctionnement libre et le 3PE sont utilisés :
• **Si le fonctionnement libre est** activé et
  • TOUS les 3PE sont à l'état DÉSACTIVÉ, les sorties de SF19 sont HAUTES.
  • N'importe quel 3PE est à l'état ACTIVÉ, les sorties de SF19 sont BASSES.
• **Si le fonctionnement libre n'est pas** activé, et
  • TOUS les 3PE sont à l'état ACTIVÉ, les sorties de SF19 sont HAUTES.
  • N'importe quel 3PE est à l'état DÉSACTIVÉ, les sorties de SF19 sont BASSES.
	En mode manuel, lorsque le 3PE est à l'état « Off », les sorties sont à l'état « LOW » et le SF2 est déclenché en interne.
	Arrêt de cétagorie 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)
		N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF20 3PE (activation à 3 positions) « état NOT » Fonction de sécurité [8] avec sorties numériques	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte

En mode automatique (« fonctionnement »), les sorties de SF20 sont BASSES.
En mode manuel et lorsqu'un dispositif d'activation[11] est à l'état OFF (c'est-à-dire qu'il n'est pas en position centrale ON, ce qui signifie que le dispositif d'activation est relâché ou enfoncé à fond), les sorties du SF20 sont à l'état haut.[7]
En mode manuel, quand le fonctionnement libre et le 3PE sont utilisés :
• **Si le fonctionnement libre est** activé et :
  • TOUS les 3PE sont à l'état DÉSACTIVÉ, les sorties de SF20 sont BASSES.
  • N'importe quel 3PE est à l'état ACTIVÉ, alors les sorties de SF20 sont HAUTES.
• **Si le fonctionnement libre n'est pas** activé, et :
  • TOUS les 3PE sont à l'état ACTIVÉ, les sorties de SF20 sont BASSES.
  • N'importe quel 3PE est à l'état DÉSACTIVÉ, les sorties de SF20 sont HAUTES.
Remarque : SF20 est une version inversée de SF19 où l'état de sortie est logiquement inversé par rapport à SF19.
	En mode manuel, lorsque le 3PE est à l'état désactivé , les sorties sont HAUTES.	N/A	Connexion à des logiques et/ou équipements externes

SF21 **Limite de couple de serrage du poignet**	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Surveille le couple des articulations du poignet pour éviter les couples de serrage élevés. Empêche le couple de serrage du poignet de dépasser la limite. **AVIS** Cette fonction de sécurité peut être configurée pour être désactivée.	Provoque l'arrêt du robot afin de NE PAS dépasser les limites du robot.	N/A	Robot
SF22 **Sorties activées par un Plan de sécurité (SF5)**	**Que se passe-t-il ?**	**Tolérance**	**Affecte**
Dès que la posture RTO surveillée a franchi le Plan de sécurité, les deux sorties sont à l'état BAS. Plusieurs postures peuvent déclencher les deux sorties (bride d'outil , coude et jusqu'à 2 points de décalage d'outil configurables avec un rayon). Pour plus de détails, voir la section « Restriction de position de l'outil ».	Les sorties sont à l'état BAS lorsque la posture RTO surveillée franchit le Plan de sécurité.	40 mm identique à SF5	Connexion à des logiques et/ou équipements externes

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

SF23 Plan de sécurité (SF5) Activé par des entrées de sécurité	Que se passe-t-il ?	Tolérance	Affecte

Lorsque les deux ENTRÉES sont :
• HIGH.
  • La posture RTO surveillée peut se déplacer librement.
• FAIBLE.
  • La fonction de sécurité a pour objectif d'empêcher la posture RTO surveillée de franchir le plan de sécurité. Toutefois, cela n'est pas possible si le temps ou la distance nécessaires pour s'arrêter sont insuffisants.
  • Si la posture TCP surveillée a déjà franchi le plan de sécurité ou est sur le point de le franchir, le robot s'arrêtera conformément aux réglages du temps d'arrêt et de la distance d'arrêt.
Pour plus de détails, voir la section « Restriction de position de l'outil ».
	Lorsqu'il
	• les deux entrées sont à l'état BAS, et
	• la posture TCP surveillée se déplace vers le plan de sécurité, et
	• s'il y a suffisamment de temps ou de distance pour s'arrêter avant d'atteindre le plan de sécurité, un arrêt du robot est déclenché pour empêcher le dépassement du plan de sécurité.
	Si le temps ou la distance nécessaires pour s'arrêter avant d'atteindre le plan de sécurité sont insuffisants, un arrêt du robot est déclenché, conformément aux paramètres configurés pour le temps d'arrêt et la distance d'arrêt maximale. Cependant, la posture RTO surveillée franchira le plan de sécurité.
		40 mm identique au SF5	RTO, bride d'outil , coude

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Tableau 1 Notes de bas de page

[1]**Les communications** entre le Teach Pendant, le contrôleur et l'intérieur du robot sont SIL 2 pour les données de sécurité (conformément à la norme IEC 61784-3).
[2]**Validation de l'arrêt d'urgence** : le bouton-poussoir d'arrêt d'urgence est évalué dans le terminal, puis communiqué[1] au contrôleur de sécurité par des communications SIL2. Pour valider la fonctionnalité d'arrêt d'urgence du terminal, appuyez sur le bouton-poussoir d'arrêt d'urgence du terminal et vérifiez qu'un arrêt d'urgence se produit. Cela permet de valider que l'arrêt d'urgence est connecté dans le terminal, que l'arrêt fonctionne comme prévu et que le terminal est connecté au contrôleur.
[3]**Si une fonction de sécurité du robot** est « intégrée » ou « connectée » à un équipement, des dispositifs ou une logique externes, le PFH de la fonction de sécurité intégrée résultante est la somme de toutes les valeurs PFH, y compris la valeur PFH de la fonction de sécurité du robot.
[4]**Catégories d'arrêt** selon la norme IEC 60204-1 (NFPA79). Pour l'arrêt d'urgence, seules les catégories d'arrêt 0 et 1 sont autorisées.

- **Les catégories d'arrêt 0 et 1** entraînent la suppression de la puissance d'entraînement, la catégorie d'arrêt 0 étant IMMÉDIATE et la catégorie d'arrêt 1 étant un arrêt contrôlé (par exemple, décélération jusqu'à l'arrêt puis suppression de la puissance d'entraînement).
- **La catégorie d'arrêt 2** est un arrêt où la puissance d'entraînement n'est PAS coupée. La catégorie d'arrêt 2 est définie dans la norme IEC 60204-1. Les descriptions de STO, SS1 et SS2 se trouvent dans la norme IEC 61800-5-2. Chez UR, un arrêt de catégorie 2 maintient la trajectoire et conserve la puissance des entraînements après l'arrêt.

[5] **Le temps d'arrêt et les fonctions de sécurité de distance d'arrêt** doivent être utilisés. Lorsqu'ils sont utilisés, il n'est pas nécessaire de vérifier périodiquement les performances d'arrêt.
[6] **Si une fonction de sécurité du robot** est « intégrée » ou « connectée » à un équipement, des dispositifs ou une logique externes, le PFH de la fonction de sécurité intégrée résultante est la somme de toutes les valeurs PFH, y compris la valeur PFH de la fonction de sécurité du robot.
[7] La capacité d'arrêt du robot dans le(s) mouvement(s) donné(s) est surveillée en permanence pour empêcher les mouvements qui dépasseraient la limite d'arrêt. Si le temps nécessaire à l'arrêt du robot risque de dépasser la limite de temps, la vitesse de déplacement est réduite pour que la limite ne soit pas dépassée. Un arrêt sera déclenché pour éviter le dépassement de la limite.
[8] Pour l'évaluation de la sécurité fonctionnelle intégrée avec un système de contrôle externe de sécurité, ajoutez le PFH de cette sortie de sécurité au PFH du système de contrôle externe de sécurité. La fonction de sécurité et son déclenchement d'un arrêt sont inclus dans la valeur PFH de cette fonction de sécurité.
[9] Le dispositif d'activation peut être sur le teach pendant ou externe et connecté à l'entrée de fonction d'activation (SF18).
[10] L'utilisation d'un interrupteur de mode externe est recommandée lorsque vous utilisez un dispositif d'activation à 3 positions. Si un commutateur de mode externe n'est pas utilisé et connecté aux entrées de sécurité, le mode du robot sera déterminé par l'interface utilisateur. Si l'interface utilisateur est en

- « mode automatique », la fonction d'activation ne sera pas active.
- « mode manuel », la fonction d'activation sera active. Le changement de mode peut être protégé par un mot de passe.

[11] Si un dispositif d'activation 3PE est relâché ou enfoncé complètement, la fonction de sécurité à 3 positions est DÉSACTIVÉE (pas en position centrale ACTIVÉE).

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Copyright © 2009-2026 par Universal Robots A/S. Tous droits réservés.

Nom du logiciel : PolyScope X
Version logicielle : 10.14
Version du document : 20.18.120

744-702-00

744-702-00