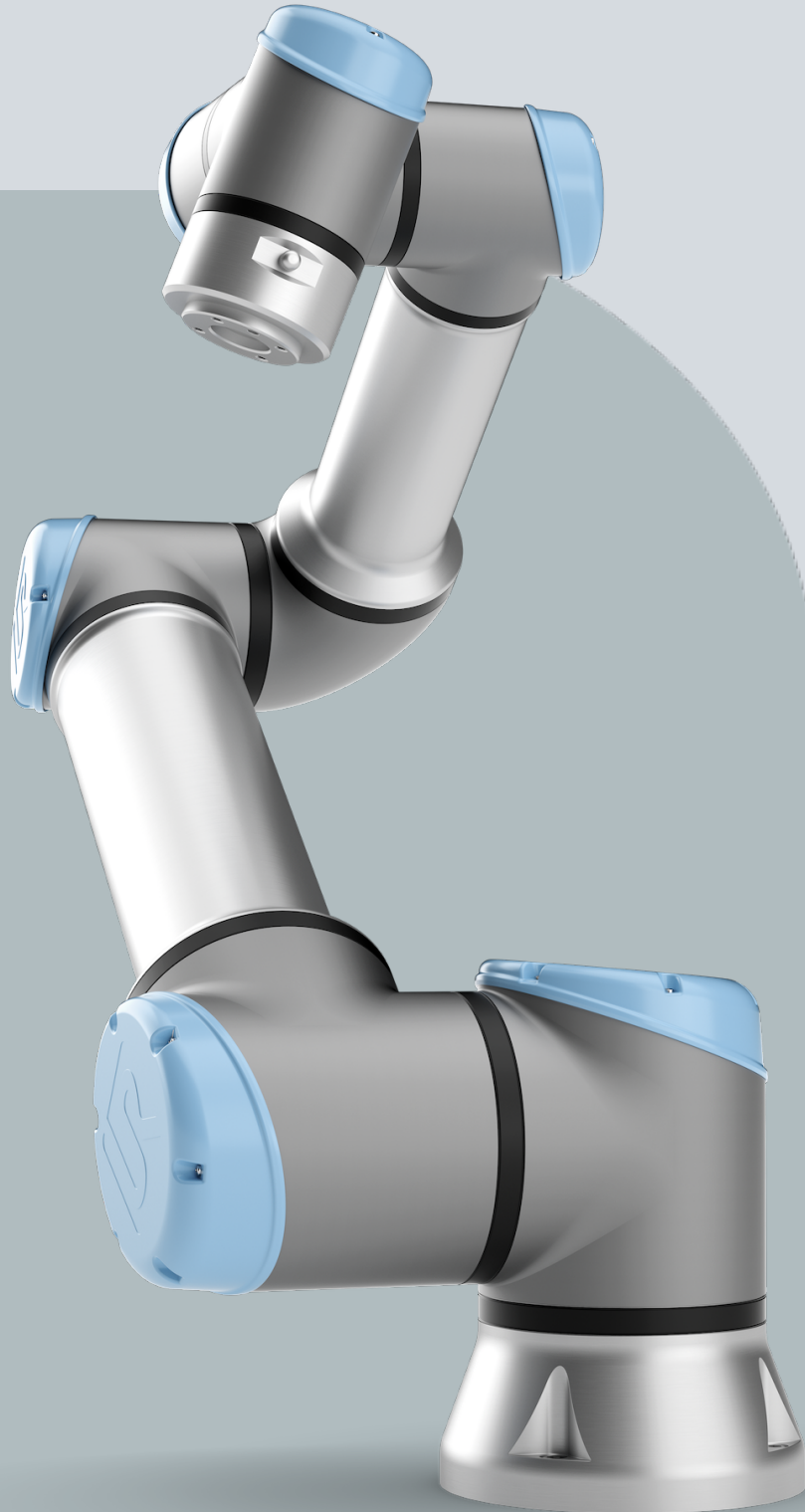




UNIVERSAL ROBOTS

# Felhasználói kézikönyv

## UR16e PolyScope X



Az eredeti utasítások fordítása (hu)

PolyScope X



Az itt található információ a(z) Universal Robots A/S tulajdonát képezi, és sem egészében, sem részben nem reprodukálható a(z) Universal Robots A/S előzetes írásbeli jóváhagyása nélkül. Az itt szereplő információ előzetes értesítés nélkül változhat, és nem tekinthető a(z) Universal Robots A/S kötelezettségvállalásának. Ezt a dokumentumot időszakosan felülvizsgálják és átdolgozzák.

Universal Robots A/S nem vállal felelősséget a jelen dokumentumban előforduló esetleges hibákért vagy hiányosságokért.

Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S.

A(z) Universal Robots embléma a(z) Universal Robots A/S bejegyzett védjegye.



# 1. Előszó

---

## Előszó

Gratulálunk új Universal Robots robotja megvásárlásához, amely a robotkarból (manipulátorból), a vezérlődobozból és a Hordozható kezelőegységből áll.

Az eredetileg az emberi kar mozgástartományának utánzására tervezett robotkar hat csukló által ízelt alumíniumcsövekből áll, így nagyfokú rugalmasságot biztosít az automatizált berendezésekben.

Az Universal Robots szabadalmaztatott programozási felülete, a PolyScope automatizálási alkalmazások létrehozását, betöltését és futtatását teszi lehetővé.

---

## A kézikönyvről

Ez a kézikönyv biztonsági tudnivalókat, a biztonságos használatra vonatkozó irányelveket, valamint a robotkar, a vezérlőszekrény és a hordozható kezelőegység felszerelésére vonatkozó utasításokat tartalmazza. A telepítés megkezdéséhez és a robot programozásának megkezdéséhez is talál utasításokat.

Olvassa el és tartsa be a rendeltetésszerű felhasználási módokat. Végezzen el egy kockázatértékelést. Telepítse és használja a jelen felhasználói kézikönyvben megadott elektromos és mechanikai specifikációknak megfelelően.

A kockázatértékelés a robotalkalmazás veszélyeinek, kockázatainak és kockázatcsökkentő intézkedéseinek a megértését feltételezi. A robotok összeépítése alapszintű mechanikai és elektromos képzettséget igényelhet.

---

## Jogi nyilatkozat a tartalomról

Universal Robots A/S tovább javítja termékei megbízhatóságát és teljesítményét, és mint ilyen, fenntartja magának a jogot, hogy előzetes figyelmeztetés nélkül frissítse a termékeket és a termékdokumentációt. Universal Robots A/S mindent megtesz annak érdekében, hogy a Felhasználói kézikönyv(ek) tartalma pontos és helyes legyen, de nem vállal felelősséget az esetleges hibákért vagy hiányzó információért.

Ez a kézikönyv nem tartalmaz jótállási információt.

---

## Online kézikönyvek

A kézikönyvek, útmutatók és kézikönyvek online olvashatók. A <https://www.universal-robots.com/manuals> oldalon nagyszámú dokumentumot gyűjtöttünk össze

- PolyScope Szoftver kézikönyv a szoftverhez tartozó leírásokkal és utasításokkal
  - A Szerviz kézikönyv a hibaelhárításhoz, karbantartáshoz és javításhoz szükséges utasításokkal
  - A Parancssor könyvtár parancssorokkal a mélyreható programozáshoz
-

---

|                                 |   |
|---------------------------------|---|
| <b>UR+</b>                      | <p>Az UR+ <a href="http://www.universal-robots.com/plus">www.universal-robots.com/plus</a> internetes bemutatóteremben az UR robotalkalmazás teszteléséhez megtalálja a legmodernebb termékeket. Egy helyen mindent megtalál, amire szüksége van - a szerszámoktól és tartozékoktól a szoftverekig.</p> <p>Az UR+ termékek csatlakoznak az UR robotokhoz és együttműködnek velük az egyszerű beállítás és a zökkenőmentes felhasználói élmény biztosítása érdekében. Az összes UR+ terméket az UR teszteli.</p> <p>Szoftverplatformunkon <a href="http://plus.universal-robots.com">plus.universal-robots.com</a> keresztül hozzáférhet az UR+ Partner Program-hoz is, hogy még inkább felhasználóbarát termékeket tervezzen az UR robotok számára.</p> |
| <b>Akadémia</b>                 | <p>Az UR Academy webhely <a href="http://academy.universal-robots.com">academy.universal-robots.com</a> különféle képzési lehetőségeket kínál.</p>  |
| <b>myUR</b>                     | <p>A myUR portál lehetővé teszi az összes robot regisztrálását, a szervizügyek nyomon követését és az általános ügyfélszolgálati kérdések megválaszolását.</p> <p>A portál megnyitásához jelentkezzen be a <a href="http://myur.universal-robots.com">myur.universal-robots.com</a> oldalon.</p> <p>A myUR portálon az Ön eseteit vagy az Ön által preferált forgalmazó kezeli, vagy az Universal Robots ügyfélszolgálati csapataihoz kerülnek. Előfizethet robotfelügyeletre is, és további felhasználói fiókokat is kezelhet vállalatánál.</p>  |
| <b>Fejlesztői csomag</b>        | <p>Az UR fejlesztőcsomag <a href="http://universal-robots.com/products/ur-developer-suite">universal-robots.com/products/ur-developer-suite</a> egy teljes megoldás létrehozásához szükséges összes eszközt tartalmazza, beleértve az URCaps fejlesztését, a végeffektorok adaptálását és a hardver összeépítését.</p>  |
| <b>Ügyfélszolgálat</b>          | <p>A jelen kézikönyv más nyelvi változatai az ügyfélszolgálat weboldalán <a href="http://www.universal-robots.com/support">www.universal-robots.com/support</a> találhatóak</p>   |
| <b>UR fórumok</b>               | <p>Az UR Fórum <a href="http://forum.universal-robots.com">forum.universal-robots.com</a> lehetővé teszi, hogy a robotok szerelmesei minden tudásszinten kapcsolatba léphessenek az UR céggel és egymással, kérdéseket teheszenek fel és információt cserélhessenek. Bár az UR Fórumot az UR+ hozta létre, és adminjaink az UR alkalmazottai, a tartalom nagy részét Ön, az UR Fórum felhasználója hozza létre.</p>   |
| <b>Nyilatkozat az adatokról</b> | <p>Az (EU) 2854/2023 rendeletnek („Adatvédelmi törvény”) megfelelően a termékkel kapcsolatos adatokra vonatkozó nyilatkozat, valamint a könnyen hozzáférhető adatok megszerzésére vonatkozó utasítások a következő helyen találhatóak:<br/><a href="https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/">https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/</a></p>  |

---



**Cím**

Universal Robots A/S  
Energivej 51  
DK-5260 Odense Dánia  
Tel.: +45 89 93 89 89  
A regionális irodákat a hivatalos Universal Robots weboldalon találja.

---

# Tartalomjegyzék

|   |           |
|---|-----------|
| <b>1. Előszó</b>  | <b>6</b>  |
| <b>2. Felelősség és rendeltetésszerű használat</b>                          | <b>15</b> |
| 2.1. A felelősség korlátozása   | 15        |
| 2.2. Javasolt felhasználás  | 15        |
| <b>3. Az Ön robotja</b>   | <b>18</b> |
| 3.1. Műszaki adatok UR16e   | 18        |
| 3.2. Mi van a dobozban  | 19        |
| 3.2.1. Robotkar   | 20        |
| 3.2.2. Vezérlődoboz   | 21        |
| 3.2.3. Hordozható kezelőegység három állapotú leállás engedélyező eszközzel | 22        |
| 3.2.4. A PolyScope X áttekintése  | 25        |
| <b>4. Biztonság</b>   | <b>33</b> |
| 4.1. Általános  | 33        |
| 4.2. Biztonsági üzenettípusok   | 34        |
| 4.3. Általános figyelmeztetések és óvintézkedések                           | 35        |
| 4.4. Integráció és felelősség   | 37        |
| 4.5. Leállítási kategóriák  | 37        |
| <b>5. Emelés és kezelés</b>   | <b>38</b> |
| 5.1. Robotkar   | 42        |
| 5.2. Control Box and Teach Pendant  | 42        |
| <b>6. Összeszerelés és felszerelés</b>                                      | <b>44</b> |
| 6.1. A robotkar rögzítése   | 45        |
| 6.2. Az állvány méretezése  | 47        |
| 6.3. Szerelés leírása   | 50        |
| 6.3.1. Vezérlődoboz felszerelése  | 51        |
| 6.3.2. Vezérlőszekrény szerelési hézaga                                     | 52        |
| 6.4. Munkaterület és üzemi tér  | 53        |
| 6.4.1. Szingularitás  | 54        |
| 6.4.2. Rögzített és mozgatható telepítés                                    | 55        |
| 6.5. Robot csatlakozás: Alapkarima kábel                                    | 56        |
| 6.6. Robot csatlakozás: Robot kábel   | 57        |
| 6.7. Hálózati csatlakozók   | 58        |
| <b>7. Első indítás</b>  | <b>60</b> |
| 7.1. A robot bekapcsolása   | 61        |
| 7.2. A sorozatszám beírása  | 61        |
| 7.3. A robotkar elindítása  | 62        |

|   |            |
|---|------------|
| 7.4. A robot kikapcsolása .....   | 63         |
| 7.5. Alkalmazás lap .....   | 64         |
| 7.5.1. Kommunikáció .....   | 65         |
| 7.6. Szabad mozgató .....   | 65         |
| <b>8. Telepítés .....</b>   | <b>67</b>  |
| 8.1. Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések .....                | 67         |
| 8.2. Vezérlődoboz csatlakozási portjai .....                            | 69         |
| 8.3. Ethernet .....   | 71         |
| 8.4. 3PE hordozható kezelőegység telepítése .....                       | 72         |
| 8.4.1. Hardvertelepítés .....   | 72         |
| 8.4.2. Szoftver telepítése .....  | 74         |
| 8.5. Vezérlő I/O .....  | 75         |
| 8.5.1. Digitális bemenet és kimenet .....                               | 78         |
| 8.5.2. A Vezetékes I/O fül használata .....                             | 79         |
| 8.5.3. Meghajtó kijelzője .....   | 80         |
| 8.6. Biztonsági I/O .....   | 83         |
| 8.6.1. Biztonsági I/O jelek .....                                       | 87         |
| 8.6.2. Az I/O beállítása .....  | 91         |
| 8.6.3. I/O használata üzemmód kiválasztásához .....                     | 94         |
| 8.6.4. Háromhelyzetű engedélyező eszköz .....                           | 96         |
| 8.7. Általános célú digitális I/O .....                                 | 97         |
| 8.7.1. Távoli KI/BE vezérlés .....                                      | 98         |
| 8.8. Általános célú analóg I/O .....                                    | 99         |
| 8.9. Távoli üzemmód a biztonsági áttekintésben .....                    | 100        |
| <b>9. Végeffektor integrációja .....</b>                                | <b>103</b> |
| 9.1. Maximális hasznos teher .....                                      | 103        |
| 9.2. A szerszám rögzítése .....   | 105        |
| 9.3. Eszköz i/o .....   | 107        |
| 9.3.1. Szerszám I/O telepítési specifikációi .....                      | 109        |
| 9.3.2. Eszköz tápegysége .....  | 110        |
| 9.3.3. Az eszköz digitális bemenetei .....                              | 110        |
| 9.3.4. Az eszköz digitális kimenetei .....                              | 112        |
| 9.3.5. Szerszám analóg bemenetek .....                                  | 113        |
| 9.4. Hasznos terhelés beállítása .....                                  | 114        |
| 9.4.1. Az aktív hasznos terhelés biztonságos beállítása .....           | 114        |
| <b>10. Biztonsági konfiguráció .....</b>                                | <b>115</b> |
| 10.1. Biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek ..... | 115        |
| 10.1.1. Konfigurálható biztonsági funkciók .....                        | 116        |
| 10.2. Beállítások .....   | 118        |

|  |            |
|--|------------|
| 10.2.1. Jelszó .....                                   | 118        |
| 10.2.2. Secure Shell (SSH) hozzáférés .....            | 122        |
| 10.2.3. Jogosultságok .....                            | 123        |
| 10.2.4. Szolgáltatások .....                           | 124        |
| 10.3. Biztonsági beállítások feloldása .....           | 124        |
| 10.4. Biztonsági menü-beállítások .....                | 124        |
| 10.4.1. Robothatárértékek .....                        | 125        |
| 10.4.2. Illesztési határértékek .....                  | 129        |
| 10.4.3. Biztonsági síkok .....                         | 131        |
| 10.4.4. Szerszámhelyzet korlátozása .....              | 132        |
| 10.4.5. Hardver .....                                  | 134        |
| 10.4.6. Three Position .....                           | 136        |
| 10.4.7. PROFIsafe .....                                | 137        |
| 10.4.8. Biztonságos otthon .....                       | 143        |
| <b>11. Kiberbiztonsági fenyegetésértékelés .....</b>   | <b>150</b> |
| 11.1. Általános kiberbiztonság .....                   | 150        |
| 11.2. Kiberbiztonsági követelmények .....              | 150        |
| 11.3. Irányelvek a kiberbiztonsági szigorításhoz ..... | 152        |
| <b>12. Kommunikációs hálózatok .....</b>               | <b>153</b> |
| 12.1. MODBUS .....                                     | 154        |
| 12.2. Ethernet/IP .....                                | 156        |
| 12.3. Profinet .....                                   | 158        |
| 12.4. UR Connect .....                                 | 163        |
| <b>13. Kockázatértékelés .....</b>                     | <b>167</b> |
| 13.1. Becsípődés veszélye .....                        | 171        |
| 13.2. Leállítási idő és leállítási távolság .....      | 172        |
| <b>14. Vészhelyzeti események .....</b>                | <b>177</b> |
| 14.1. Vészleállítás .....                              | 177        |
| 14.2. Mozgatás motoros meghajtással nélkül .....       | 178        |
| 14.3. Üzem mód .....                                   | 179        |
| <b>15. Szállítás .....</b>                             | <b>182</b> |
| 15.1. Szállítás csomagolás nélkül .....                | 183        |
| 15.2. A hordozható kezelőegység tárolása .....         | 184        |
| 15.3. Hosszú távú tárolás .....                        | 184        |
| <b>16. Karbantartás és javítás .....</b>               | <b>185</b> |
| 16.1. A leállási teljesítmény tesztelése .....         | 186        |
| 16.2. Robotkar tisztítása és ellenőrzése .....         | 186        |
| 16.3. A TP és a CB tisztítása .....                    | 190        |
| 16.4. Szoftver telepítése .....                        | 192        |



|   |            |
|---|------------|
| <b>17. Ártalmatlanítás és környezet</b> .....   | <b>193</b> |
| <b>18. Nyilatkozatok és tanúsítványok</b> ..... | <b>195</b> |
| 18.1. Beépítési nyilatkozat (eredeti) .....     | 196        |
| 18.2. Nyilatkozatok és tanúsítványok .....      | 198        |
| 18.3. UR16e tanúsítványok .....                 | 199        |
| 18.4. UR16e tanúsítványok .....                 | 202        |
| <b>19. Biztonsági funkciók táblázata</b> .....  | <b>208</b> |
| 19.1. 1a. táblázat .....                        | 217        |
| 19.2. 2. táblázat .....                         | 218        |



## 2. Felelősség és rendeltetésszerű használat

### 2.1. A felelősség korlátozása

**Leírás** A jelen kézikönyvben közölt tájékoztatás nem tekintendő az UR által vállalt garanciának arra, hogy az ipari robot nem okoz sérülést vagy kárt, még akkor sem, ha az ipari robot megfelel az összes biztonsági utasításnak és használati információknak.

### 2.2. Javasolt felhasználás

**Leírás**



#### ÉRTESÍTÉS

Az Universal Robots nem vállal felelősséget robotjainak nem engedélyezett vagy nem rendeltetésszerű használatáért, és az Universal Robots nem nyújt támogatást nem rendeltetésszerű használatához.



#### KÉZIKÖNYV ELOLVASÁSA

Ha a robotot nem a rendeltetésének megfelelően használja, az veszélyes helyzeteket eredményezhet.

- Olvassa el és kövesse a Felhasználói kézikönyvben található, rendeltetésszerű használatra vonatkozó ajánlásokat és előírásokat.

Az Universal Robots robotokat ipari felhasználásra, szerszámok/végeffektorok és szerelvények kezelésére, illetve alkatrészek vagy termékek feldolgozására vagy továbbítására tervezték.

Minden UR robot biztonsági funkciókkal van felszerelve, amelyek célja, hogy lehetővé tegyék a együttműködő alkalmazásokat, ahol a robotalkalmazás az emberrel együttműködik. A biztonsági funkció beállításait a robotalkalmazás kockázatértékelése alapján meghatározott megfelelő értékekre kell állítani.

A robot és a vezérlődoboz olyan beltéri használatra készült, ahol általában csak nem vezető szennyeződés fordul elő, pl. 2-es szennyezettségi fokú környezet.

Az együttműködő alkalmazások csak olyan nem veszélyes célokra szolgálnak, ahol a teljes alkalmazás, beleértve a szerszámot/végeffektort, a munkadarabot, az akadályokat és más gépeket is, az adott alkalmazás kockázatértékelése szerint alacsony kockázatú.



### FIGYELMEZTETÉS

Az UR robotok vagy UR termékek rendeltetésen kívüli használata sérülésekhez, halálhoz és/vagy anyagi károkhoz vezethet. Ne használja az UR robotot vagy termékeket az alábbiakban felsorolt nem rendeltetésszerű felhasználási módok és alkalmazások egyikére sem:

- Orvosi felhasználás, azaz emberek betegségével, sérülésével vagy fogyatékosságával kapcsolatos felhasználás, beleértve a következő célokat:
    - Rehabilitáció
    - Felmérés
    - Kompenzáció vagy enyhítés
    - Diagnosztika
    - Kezelés
    - Sebészet
    - Egészségügy
    - Protézisek és egyéb segédeszközök mozgáskorlátozottak számára
    - Bármilyen felhasználás a beteg/ek közelében
  - Emberek kezelése, emelése vagy szállítása
  - Bármely alkalmazás, amely megköveteli a különleges higiéniai és/vagy egészségügyi előírások betartását, például élelmiszerek, italok, gyógyszerek és/vagy kozmetikai termékek közelsége vagy közvetlen érintkezése.
    - Az UR ízületi zsír szivárog, és pára formájában a levegőbe is kerülhet.
    - Az UR ízületi zsír nem „élelmiszer-minőségű”.
    - Az UR robotok nem felelnek meg semmilyen élelmiszer-, Nemzeti Higiéniai Alapítvány (NSF), Élelmiszer- és Gyógyszerügyi Hivatal (FDA) vagy higiéniai tervezési szabványnak.
- A higiéniai szabványok, például az ISO 14159 és az EN 1672-2, higiéniai kockázatértékelés elvégzését írják elő.
- Az UR robotok vagy UR termékek rendeltetésszerű használatától, specifikációitól és tanúsítványaitól eltérő bármilyen felhasználás vagy alkalmazás.
  - A rendeltetésellenes használat tilos, mivel annak következménye halál, személyi sérülés és/vagy anyagi kár lehet

**AZ UNIVERSAL ROBOTS CÉG KIFEJEZETTEN KIZÁR MINDEN OLYAN EXPLICIT VAGY IMPLICIT GARANCIÁT, AMELY A TERMÉK BÁRMILYEN KONKRÉT FELHASZNÁLÁSRA VALÓ ALKALMASSÁGÁRA VONATKOZIK.**

**FIGYELMEZTETÉS**

A robotalkalmazással kapcsolatos hatótávolság, a hasznos terhek, a működési nyomatékok és sebességek miatti többletkockázatok figyelmen kívül hagyása sérülést vagy halált okozhat.

- Az alkalmazási kockázatértékelésének ki kell terjednie az alkalmazás hatótávolságával, mozgásával, hasznos terhelésével és a robot, a végeffektor és a munkadarab sebességével kapcsolatos kockázatokra is.

**FIGYELMEZTETÉS**

Ne módosítsa vagy változtassa meg az e-sorozatú robotok végzáró sapkáit. Egy módosítás előre nem látható veszélyeket okozhat. Minden engedélyezett szétszerelést és összeszerelést az UR szervizközpontban kell elvégezni, vagy szakképzett személyek végezhetik az összes vonatkozó szervizkönyv legújabb verziója szerint.

## 3. Az Ön robotja

### 3.1. Műszaki adatok UR16e

|                              |                                       |  |
|------------------------------|---------------------------------------|--|
| <b>General specification</b> | Maximális hasznos teher               | 16 kg / 35,2 lb  |
|                              | Elérés                                | 900 mm / 35,4 in   |
|                              | Szabadságfokok                        | 6 forgó kötés  |
|                              | Programozás                           | PolyScope 5 GUI 12"-es érintőképernyőn vagy PolyScope X GUI 12"-es érintőképernyőn                         |
|                              | Energiafogyasztás (átlagos)           | 585 WKb. 350 W egy tipikus program használatánál   |
|                              | Környezeti hőmérséklet-tartomány      | 0-50 °C. 35 °C feletti környezeti hőmérsékleten a robot sebessége és teljesítménye csökkenhet.             |
|                              | Biztonsági funkciók                   | 20 konfigurálható biztonsági funkció. PLd 3. kategória az EN ISO 13849-1 szerint.                          |
| <b>Performance</b>           | Erőnyomaték-érzékelő pontossága 5,5 N |  |
| <b>Movement</b>              | Sebesség                              | Alap- és vállízületek: Max 120 °/s.<br>Többi ízület: Max. 180 °/s.<br>Szerszám: kb. 1 m/s / kb. 39,4 in/s. |
|                              | Póz ismételhetsége                    | ±0,05 mm / ±0,0019 in (1,9 mils) az ISO 9283 szerint   |
|                              | Ízületi tartományok                   | ± 360° minden ízületnél, kivéve a könyöknél ± 160°   |
| <b>Funkciók</b>              | IP-osztályozás                        | IP54   |
|                              | Zaj                                   | Robotkar: Kevesebb mint 65 dB(A) Vezérlődoboz: Kevesebb mint 50 dB(A)                                      |
|                              | Szerszám I/O portok                   | 2 digitális bemenet, 2 digitális kimenet, 2 analóg bemenet   |
|                              | Szerszám I/O tápegység & feszültség   | 2 A (kétérintkezős) 1 A (egyérintkezős) & 12 V/24 V  |
| <b>Physical</b>              | Alapterület                           | Ø190 mm / 7,5 in   |
|                              | Anyagok                               | Alumínium, PC/ASA műanyag  |
|                              | Robotkar súlya                        | 33,1 kg / 72,9 lb  |

|                     |                                       |  |
|---------------------|---------------------------------------|--|
| <b>Vezérlődoboz</b> | Vezérlőszekrény áramforrása           | 100-240 VAC, 47-440 Hz   |
|                     | Vezérlőszekrény mérete (Sz × Ma × Mé) | 460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 hüvelyk × 17,6 hüvelyk × 10 hüvelyk            |
|                     | Vezérlőszekrény I/O portok            | 16 digitális bemenet, 16 digitális kimenet, 2 analóg bemenet, 2 analóg kimenet |
|                     | Vezérlőszekrény I/O tápellátás        | 24 V 2 A a vezérlődobozban   |
|                     | Rendszerfrissítés gyakorisága         | 500 Hz   |
|                     | Rövidzárlati áramerősség (SCCR)       | 200A   |
|                     | Kommunikáció                          | MODBUS TCP & Ethernet/IP adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0                   |
|                     | Eszközkommunikáció                    | RS   |

|                    |  |   |
|--------------------|--|---|
| <b>Robot Cable</b> | TP kábel: a hordozható kezelőegységtől a vezérlőszekrénybe | 4,5 m / 177 hüvelyk   |
|                    | Robotkábel: Robotkar a vezérlődobozhoz (opciók)            | Standard (PVC) 1 m/39 in x 12,1 mm.<br>Standard (PVC) 2 m/78,7 in x 12,1 mm.<br>Standard (PVC) 3 m/118 in x 12,1 mm.<br>Standard (PVC) 6 m/236 in x 12,1 mm.<br>Standard (PVC) 12 m/472,4 in x 12,1 mm.<br>High flex (PUR) 6 m/236 in x 13,4 mm.<br>High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 13,4 mm.<br>High flex (PUR) 6 m/236 in x 14,6 mm.<br>High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 14,6 mm. |

## 3.2. Mi van a dobozban

### A dobozokban

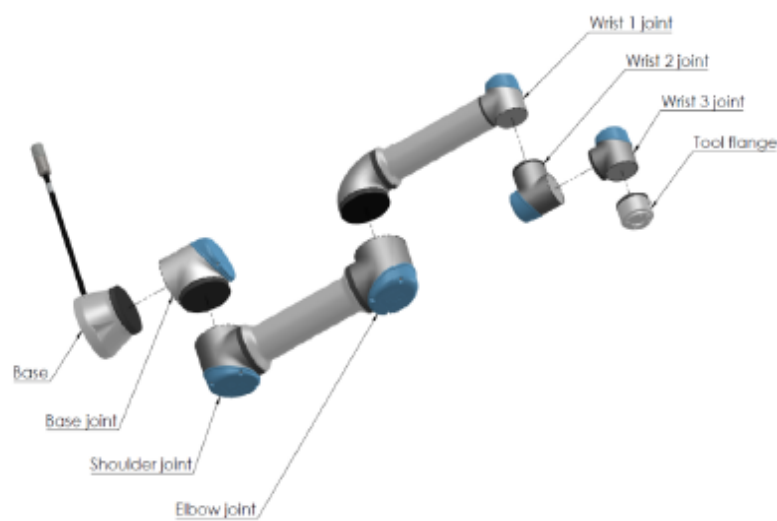
- Robotkar
- Vezérlődoboz
- Hordozható kezelőegység vagy 3PE Hordozható kezelőegység
- tartókonzol a vezérlődobozhoz
- Tartókonzol a 3PE Teach hordozható kezelőegységhez
- Kulcs a vezérlőszekrény kinyitásához
- Kábel a robotkar és a vezérlődoboz összekapcsolásához (a robot méretétől függően többféle opció is rendelkezésre áll)
- Az Ön régiójával kompatibilis hálózati kábel vagy tápkábel
- Kerek heveder vagy emelőheveder (a robot méretétől függően)
- Szerszámkábel-adapter (a robot verziójától függően)
- Ez a kézikönyv

## 3.2.1. Robotkar

### A robotkarról

Az ízületek, a talp és a szerszámkarima a robotkar fő alkotóelemei. A vezérlőegység összehangolja az ízületek mozgását a robotkar mozgásához.

A robotkar végén lévő szerszámkarimához egy végeffektor (szerszám) csatlakoztatása lehetővé teszi, hogy a robot munkadarabot kezelhessen. Egyes szerszámok az alkatrészek megmunkálásán kívül speciális célokra szolgálnak, például minőségellenőrzésre, ragasztóanyagok felvitelére vagy hegesztésre.



*A robotkar fő alkotóelemei.*

- **Alap:** ide van felszerelve a robotkar.
- **Váll és könyök:** nagyobb mozgások végrehajtása.
- **1. csukló** és **2. csukló:** finomabb mozdulatokat végeznek.
- **3. csukló:** ahol a szerszámot a szerszámkarimába rögzítik.

A robot részben befejezett gép, ezért Beépítési nyilatkozatot mellékelünk. Minden egyes robotalkalmazáshoz kockázatértékelésre van szükség.



### 3.2.3. Hordozható kezelőegység három állapotú leállítás engedélyező eszközzel

#### Leírás

A robot generációjától függően a Hordozható kezelőegység beépített 3PE eszközt is tartalmazhat. Ezt 3 pozíciót lehetővé tevő Hordozható kezelőegységnek nevezzük (3PE TP). A nagyobb hasznos terhelésű robotok csak a 3PE TP-t használhatják.

Ha 3PE TP-t használ, a gombok a Hordozható kezelőegység alján találhatóak, az alábbi ábrán látható módon. Bármelyik gombot használhatja tetszése szerint.

Ha a Hordozható kezelőegység le van választva, akkor külső 3PE eszközt kell csatlakoztatnia és konfigurálnia. A 3PE TP funkció kiterjed a PolyScope felületre, ahol a fejlécben további funkciók találhatóak.



#### ÉRTESÍTÉS

- Ha UR15, UR20 vagy UR30 robotot vásárolt, a Hordozható kezelőegység nem fog működni a 3PE eszköz nélkül.
- Az UR15, UR20 vagy az UR30 robot használatához a robotalkalmazás hatókörén belül található külső engedélyező eszközre vagy 3PE hordozható kezelőegységre van szükség a programozáshoz vagy betanításhoz. Lásd: ISO 10218-2.
- A 3PE hordozható kezelőegység nem a megvásárolt OEM Control Box csomag része, így az engedélyező eszköz funkciója hiányzik.

#### A TP áttekintése

1. Bekapcsoló gomb
2. Vészleállító gomb
3. USB aljzat (porvédővel)
4. 3PE gombok



**Szabad  
mozgítás**

Mindegyik 3PE gomb alatt egy szabadonfutó (Freedrive) robot szimbólum található, az alábbiak szerint.



## 3PE hordozható kezelőegység nyomógomb funkciók

### Leírás

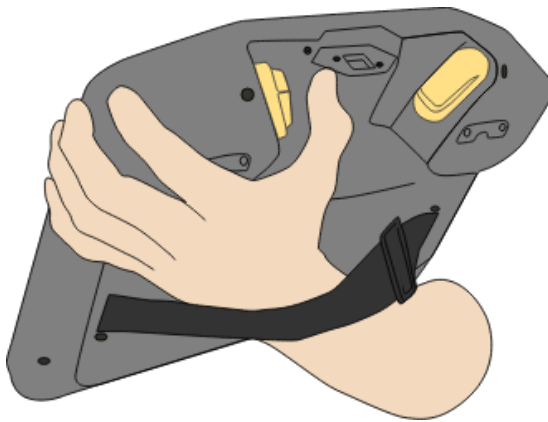


#### ÉRTESÍTÉS

A 3PE gombok csak kézi üzemmódban aktívak. Automatikus üzemmódban a robot mozgása nem igényel 3PE gombműveletet.

Az alábbi táblázat a 3PE gombok funkcióit ismerteti.

| Helyzet |                                  | Leírás  | Művelet   |
|---------|----------------------------------|---|---|
| 1       | Kioldás                          | Nincs nyomás a 3PE gombra. Nincs lenyomva.          | A robot mozgása kézi üzemmódban leáll. Az áramellátást nem választják le a robotkarról, és a fékek továbbra kioldva maradnak. |
| 2       | Enyhe nyomás (Enyhe markolás)    | Van némi nyomás a 3PE gombon. Középpontig lenyomva. | Lehetővé teszi programja lejátszását, amikor a robot kézi üzemmódban van.   |
| 3       | Szoros lenyomás (szoros befogás) | Teljes nyomás a 3PE gombon. Ütközésig lenyomva.     | A robot mozgása kézi üzemmódban leáll. A robot 3PE leállásban van.  |



Nyomógomb elengedése







Nyomógomb lenyomása

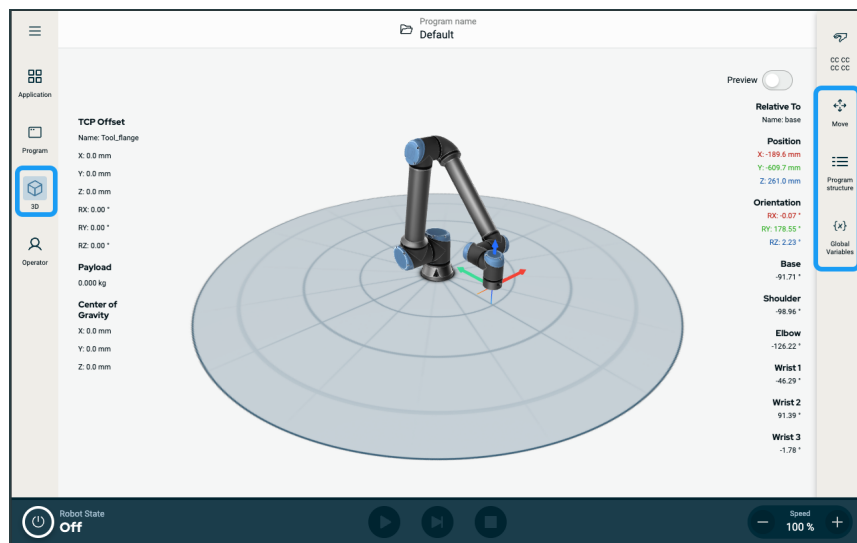
### 3.2.4. A PolyScope X áttekintése

**Áttekintés** PolyScope X a hordozható kezelőegységre telepített grafikus felhasználói felület (GUI), amely a robotkart egy érintőképernyőn keresztül működteti. A PolyScope X interfész lehetővé teszi programok létrehozását, betöltését és végrehajtását.

#### A főképernyő megjelenítése

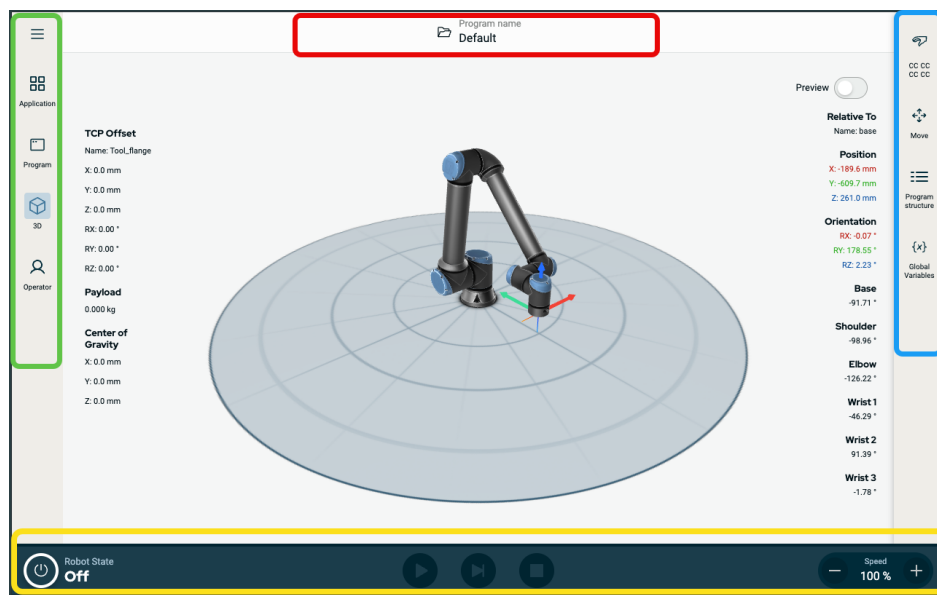
1. A fő navigációs panelen kattintson a 3D megjelenítő ikonra . Ez háromdimenziós képet ad a robotkarról X-Y-Z koordinátákban.
2. A 3D-s megtekintési terület maximalizálásához csukja össze a jobb oldali fiókot a jobb oldali oldalsáv segítségével:

- Kattintson egyszer a Mozgás elemre 
- Kattintson kétszer a Programstruktúra ikonra 
- Kattintson kétszer a Globális változók ikonra 



## Képernyő Elrendezés

A PolyScope X GUI felosztása az alábbi ábrán látható:



- **Fejléc** - piros keretű mezőben. **Rendszerkezelőnek** is nevezik.  
Mappát tartalmaz a programok betöltéséhez, létrehozásához és szerkesztéséhez, valamint az URcaps eléréséhez.
- **Fő navigáció** - a zöld keretű mezőben. **Navigációs központnak** is nevezik.  
Ikonokat/mezőket tartalmaz a főképernyő kiválasztásához:
  - Hamburger ikon
  - Alkalmazás
  - Program
  - 3D megjelenítő
  - Operator Screen
- **Oldalsáv** - a kék keretű mezőben. **Többfeladatos panelnek** is nevezik.  
Ikonokat/mezőket tartalmaz a többfeladatos képernyő kiválasztásához:
  - Biztonsági ellenőrző összeg ikonja
  - Mozgás
  - A program struktúrája
  - Globális változók
- **Lábléc** - sárga keretű mezőben. **Robotvezérlő sávnak** is nevezik.  
Gombokat tartalmaz a robot állapotának, sebességének és a program futtatásának/lejátszásának vezérlésére.

## Képernyőkombinációk

A főképernyő és a többfeladatos képernyő alkotja a robot működési képernyőjének kombinációját.

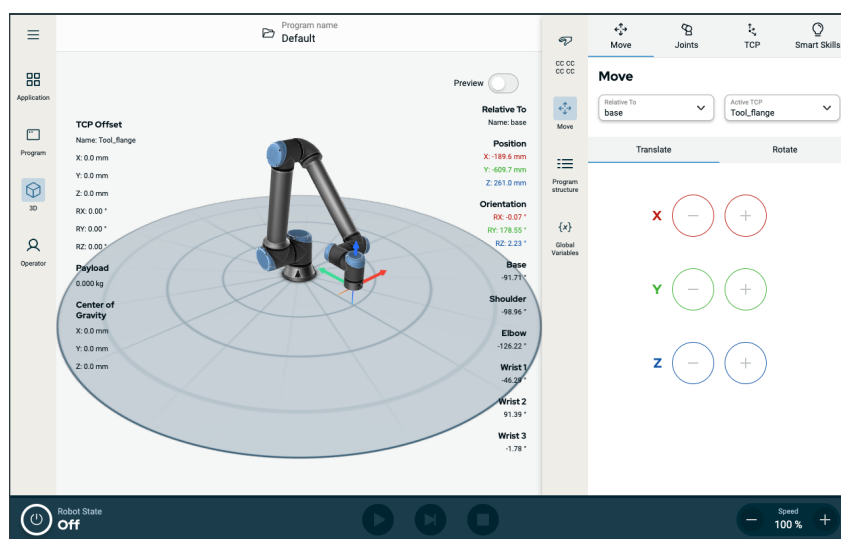
A többfeladatos képernyő független a főképernyőtől, így külön feladatokat végezhet. Például konfigurálhat egy programot a főképernyőn, miközben mozgathatja a robotkart a többfeladatos képernyőn. A többfeladatos képernyőt el is rejtheti, ha nincs rá szükség.

- **Főképernyő**

- Mezőket és opciókat tartalmaz a robotműveletek kezelésére és felügyeletére.

- **Többfeladatos képernyő**

- A főképernyőhöz gyakran kapcsolódó mezőket és lehetőségeket tartalmaz.



Ábra 1.1 : Főképernyő és többfeladatos képernyő

## A többfeladatos képernyő megjelenítése/elrejtése

1. Az oldalsávon koppintson bármelyik mezőre a többfeladatos képernyő megjelenítéséhez.  
Az oldalsáv kibővül a képernyő közepéig, így a többfeladatos képernyő láthatóvá válik.
2. A többfeladatos képernyő elrejtéséhez koppintson az oldalsáv jelenleg kiválasztott mezőjére.

## Érintőképernyő

### Leírás

A **hordozható kezelőegység érintőképernyőjét** ipari környezetben történő használatra optimalizálták. A szórakoztató elektronikával ellentétben a hordozható kezelőegység érintőképernyőjének érzékenysége a konstrukciójánál fogva jobban ellenáll a környezeti tényezőknek, mint például:


- Vízcseppek és/vagy hűtőfolyadék-cseppek
- Rádiófrekvenciás zajok
- A működési környezetből származó egyéb zajok

### Az érintőképernyő használata

Az érintési érzékenységet úgy állították be, hogy kizárják a hamis kiválasztás lehetőségét a PolyScope X felületen, és megakadályozzák a robot váratlan mozgását. A legjobb eredmény érdekében az ujj hegyét használja a választáshoz a képernyőn. Ebben az útmutatóban/kézikönyvben ezt **koppintásnak** nevezzük. Szükség esetén kereskedelmi forgalomban kapható toll is használható a kiválasztáshoz a képernyőn. Az előző rész felsorolja és meghatározza a PolyScope X felületen található ikonokat/lapokat és gombokat.





## Ikonok

### Fejléc ikonjai

| Ikon  | Cím          | Leírás   |
|---|--------------|--|
|  | Program neve | Hozzáférést biztosít a Rendszerkezelőhöz. Lehetővé teszi programok és URCaps-fájlok betöltését, mentését és hozzáadását. |

| Fő navigációs ikonok | Ikon  | Cím        | Leírás  |
|----------------------|---|------------|---|
|                      |  | Továbbiak  | Hozzáférés a robot verziójára, sorozatszámára és beállításaira vonatkozó információkhoz.                          |
|                      |  | Alkalmazás | Konfigurálja és beállítja a robotkar beállításait és biztonságát, beleértve a végeffektorokat és a kommunikációt. |
|                      |  | Program    | Robotprogramok megtekintése és módosítása.  |
|                      |  | 3D         | Lehetővé teszi a robot mozgásának vezérlését és szabályozását X, Y, Z koordinátákban.                             |
|                      |  | Kezelő     | Előre megírt programok segítségével működteti a robotot, és megjeleníti a robot állapotát.                        |

| Ikonok a Hamburger ikonban | Ikon  | Cím            | Leírás   |
|----------------------------|---|----------------|--|
|                            |  | Rendszerkezelő | Hozzáférést biztosít a Rendszerkezelőhöz. Lehetővé teszi programok és URCaps-fájlok betöltését, mentését és hozzáadását. |
|                            |  | Névjegy        | Információkat jelenít meg a robot verziójáról és sorozatszámáról.  |
|                            |  | Beállítások    | Konfigurálja a rendszerbeállításokat, például a nyelvet, az egységeket, a jelszót és a biztonságot.                      |
|                            |  | Újratöltés     | Az alkalmazásban meghatározott alapértelmezett beállítások alkalmazására szolgáló biztonságos funkció.                   |
|                            |  | Leállítás      | Az újraindításhoz kapcsolja be és ki a robotot.  |

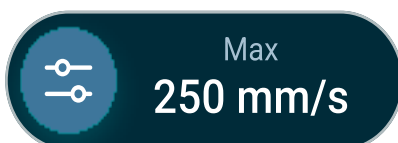
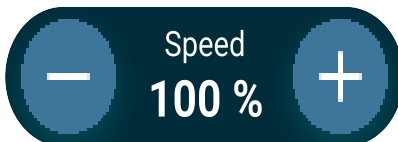
| Az oldalsáv ikonjai | Ikon  | Cím                        | Leírás  |
|---------------------|---|----------------------------|---|
|                     |  | Biztonsági ellenőrzőösszeg | Megjeleníti az aktív biztonsági ellenőrzőösszeget és hozzáférést biztosít az egyes robotkarok alkatrészeinek részletes paramétereikhez, és megváltoztatja a működési módot. |
|                     |  | Mozgás                     | A robot mozgására szolgáló átfogó funkció, az ízületek, a TCP, a karima és az alap részletes leírásával.  |
|                     |  | A program struktúrája      | Szerkezeti áttekintést nyújt a fő programról, modulokról és funkciókról. Hozzáférés modulok hozzáadásához.  |
|                     |  | Globális változók          | Hozzáférést biztosít a globális változónevekhez és azok értékeihez.   |

Lábléc  
ikonjai

Ikon

Cím

Leírás



Inicializálás

Lejátszás

Lépés

Stop

Sebességcsúszka

Nagy sebességű  
kézi üzemmód

A robot állapotának kezelése. Ha PIROS, nyomja meg, hogy a robot működőképes legyen.

- Fekete, kikapcsolás. A robotkar leállított állapotban van.
- Narancssárga, üresjárat. A robotkar be van kapcsolva, de még nem áll készen a normál működésre.
- Narancssárga, zárolva. A robotkar zárolva van.
- Zöld, normál. A robotkar be van kapcsolva, és készen áll a normál működésre.
- Piros, hiba. A robot hibaállapotban, például e-stop állapotban van.
- Kék, átmenet. A robot állapotot változtat, például kioldja a féket.

Elindítja az aktuális betöltött programot.

Lehetővé teszi egy program egylépéses futtatását.

Leállítja az aktuális betöltött programot.

Valós időskálán mutatja a robotkar mozgásának relatív sebességét, számításba véve a biztonsági beállításokat.

A nagysebességű kézi mód csúszkája csak kézi üzemmódban érhető el, ha három helyzetű engedélyező eszköz van konfigurálva. A nagysebességű kézi üzemmód lehetővé teszi, hogy a szerszám sebessége és a könyök sebessége átmenetileg túllépje az alapértelmezett sebességkorlátot.

**Főképernyő  
ikonjai**

| Ikon  | Cím                               | Leírás  |
|---|-----------------------------------|---|
|    | Mozgatás felfelé                  | Parancscsomópont felfelé mozgatása egy programfában.                                  |
|    | Mozgatás lefelé                   | Parancscsomópont lefelé mozgatása egy programfában.                                   |
|    | Visszaállítás                     | Parancscsomópont legutóbbi áthelyezésének visszavonása egy programfában.              |
|    | Visszavonás visszavonása          | Parancscsomópont legutóbbi áthelyezése visszavonásának visszavonása egy programfában. |
|   | Tiltás/<br>Titkosítást megszüntet | Parancscsomópont elrejtése vagy az elrejtés feloldása egy programfában.               |
|  | Másolás                           | Parancscsomópont másolása egy másik programfába.                                      |
|  | Beillesztés                       | Parancscsomópont beillesztése egy másik programfába.                                  |
|  | Kivágás                           | Parancscsomópont kivágása programfából.   |
|  | Törlés                            | Parancscsomópont törlése egy programfában.  |

# 4. Biztonság

**Leírás** Olvassa el az itt található biztonsági információkat, hogy megértse a legfontosabb biztonsági irányelveket, ideértve a fontos biztonsági üzeneteket és a robot kezelésével kapcsolatos felelősségét is. Itt nem foglalkozunk a rendszer tervezésével és telepítésével.

## 4.1. Általános

**Leírás** Olvassa el az általános biztonsági tájékoztatót, valamint a kockázatértékelésre és a rendeltetésszerű használatra vonatkozó utasításokat és útmutatásokat. A következő szakaszok az együttműködő alkalmazások számára kifejezetten fontos, biztonsággal kapcsolatos funkciókat írják le és határozzák meg.



### FIGYELMEZTETÉS

A személyzet és a berendezések biztonsága érdekében alkalmazási kockázatértékelést kell végezni.

Olvassa el és tanulmányozza a szerelésre és telepítésre vonatkozó speciális műszaki adatokat, hogy megértse az UR robotok beépítését, mielőtt a robotot először bekapcsolja.

Feltétlenül tartsa be és kövesse a jelen kézikönyv következő szakaszaiban található valamennyi összeszerelési utasítást.



### ÉRTESÍTÉS

Az Universal Robots kizár minden felelősséget, ha a robot (robotkar vezérlőszekrény, hordozható kezelőegységgel vagy anélkül) bármilyen módon megsérül, megváltozik vagy módosítják. Az Universal Robots nem vonható felelősségre a programozási hibák, az UR robothoz és annak tartalmához való illetéktelen hozzáférés vagy a robot meghibásodása miatt a robotban vagy bármely más berendezésben okozott károkért.

## 4.2. Biztonsági üzenettípusok

### Leírás

A biztonsági üzeneteket a fontos információk hangsúlyozására használjuk. Olvassa el az összes üzenetet a biztonság, valamint a személyi sérülések és a termékkárok megelőzése érdekében.



#### FIGYELMEZTETÉS

Olyan veszélyes helyzetet jelez, amely, ha nem kerüljük el, halálhoz vagy súlyos sérüléshez vezethet.



#### FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG

Veszélyes elektromos helyzetet jelez, amely, ha nem kerüljük el, halált vagy súlyos sérülést okozhat.



#### FIGYELMEZTETÉS: FORRÓ FELÜLET

Veszélyes forró felületet jelez, ahol az érintés és az érintés nélküli közelség sérülést okozhat.



#### VIGYÁZAT

Olyan veszélyes helyzetet jelez, amely, ha nem kerüljük el, sérülést okozhat.



#### FÖLD

Földelést jelez.



#### VÉDŐFÖLD

Védőföldelést jelez.



#### ÉRTESÍTÉS

Jelzi a berendezés károsodásának kockázatát és/vagy hasznos információt, amelyet figyelembe kell vennünk.



#### KÉZIKÖNYV ELOLVASÁSA

Részletesebb információt jelez, amelyet a kézikönyvben kell tanulmányozni.

## 4.3. Általános figyelmeztetések és óvintézkedések

### Leírás

A következő figyelmeztető üzenetek megismételhetők, magyarázhatók vagy részletezhetők a következő szakaszokban.



#### FIGYELMEZTETÉS

Az alábbiakban felsorolt általános biztonsági előírások elmulasztása sérülést vagy halált okozhat.

- Győződjön meg arról, hogy a robotkar és a szerszámot/végberendezést szakszerűen és biztonságosan a helyükre csavarozták.
- Ellenőrizze, hogy a robotalkalmazáshoz elegendő hely áll-e rendelkezésre az akadálymentes működéshez.
- Bizonyosodjon meg arról, hogy a személyzet védelme biztosított a robotalkalmazás teljes élettartama alatt, beleértve a szállítást, telepítést, üzembe helyezést, programozást/betanítást, üzemeltetést és használatot, leszerelést és ártalmatlanítást.
- Bizonyosodjon meg arról, hogy a robot biztonsági konfigurációs paramétereit úgy állították be, hogy védjék a személyzetet, beleértve azokat is, akik a robotalkalmazás hatótávolságán belül lehetnek.
- Ne használja a robotot, ha megsérült.
- Kerülje a laza ruházat vagy ékszerek viselését, amikor a robottal dolgozik. Kösse hátra a hosszú haját.
- Ne tegye ujjait a vezérlőszekrény belső burkolata mögé.
- Tájékoztassa a felhasználókat a veszélyes helyzetekről és a nyújtott védelemről, magyarázza el a védelem esetleges korlátait és a fennmaradó kockázatokat.
- Tájékoztassa a felhasználókat a vészleállító gomb(ok) helyéről és a vészleállító gombok aktiválásának módjáról vészhelyzet vagy rendellenes helyzet esetén.
- Figyelmeztesse az embereket, hogy maradjanak a robot hatótávolságán kívül, többek között a robotalkalmazás indítása előtt.
- Legyen tisztában a robot tájolásával, hogy megértse a mozgás irányát, amikor használja a hordozható kezelőegységet.
- Tartsa be az ISO 10218-2 szabvány előírásait.



#### FIGYELMEZTETÉS

Az éles élekkel és/vagy szorító pontokkal rendelkező szerszámok/végrehajtók kezelése sérülést okozhat.

- Győződjön meg róla, hogy a szerszámok/végberendezések nem rendelkeznek éles élekkel vagy becsípődési pontokkal.
- Védőkesztyűre és/vagy védőszemüvegre lehet szükség.

**FIGYELMEZTETÉS: FORRÓ FELÜLET**

A robotkar és a vezérlőszekrény által termelt hővel való hosszan tartó érintkezés működés közben kellemetlenséget okozhat, ami sérülésekhez vezethet.

- Ne kezelje vagy érintse meg a robotot működés közben vagy közvetlenül működés után.
- Ellenőrizze a hőmérsékletet a napló-képernyőn, mielőtt a robotot kezelné vagy megérintené.
- Kikapcsolás és egy óra várakozás után hagyja lehűlni a robotot.

**VIGYÁZAT**

A beépítés és a működtetés előtti kockázatértékelés elmulasztása növelheti a sérülésveszélyt.

- Végezzen kockázatértékelést és csökkentse a kockázatokat az üzemeltetés előtt.
- Ha a kockázatértékelés alapján ez megállapítást nyert, működés közben ne lépjen be a robot mozgási tartományába, és ne érintse meg a robotalkalmazást. Szerelje fel a biztosítóberendezést.
- Olvassa el a kockázatértékelési tájékoztatót.

**VIGYÁZAT**

A robot nem tesztelt külső gépekkel vagy nem tesztelt alkalmazásban történő használata növelheti a személyzet sérülésének kockázatát.

- Tesztelje az összes funkciót és a robotprogramot külön-külön.
- Olvassa el a beüzemelési tájékoztatót.

**ÉRTESÍTÉS**

A nagyon erős mágneses mező károsíthatja a robotot.

- Ne tegye ki a robotot állandó mágneses térnek.

**KÉZIKÖNYV ELOLVASÁSA**

Ellenőrizze, hogy minden mechanikus és elektromos berendezés a vonatkozó előírásoknak és figyelmeztetéseknek megfelelően van-e telepítve.

## 4.4. Integráció és felelősség

### Leírás

A jelen kézikönyvben szereplő információ nem vonatkozik a robotalkalmazás megtervezésére, telepítésére, beépítésére és üzemeltetésére, és nem terjed ki az összes olyan perifériás berendezésre, amely befolyásolhatja a robotalkalmazás biztonságát. A robotalkalmazást a robot telepítésének helye szerinti ország vonatkozó szabvényaiban és előírásaiban meghatározott biztonsági követelményeknek megfelelően kell megtervezni és telepíteni.

Az UR robotot integráló személyek felelősek az adott ország vonatkozó előírásainak betartásáért és a robotalkalmazással kapcsolatos kockázatok megfelelő mértékű mérsékléséért. Ide tartozik, többek között:

- Kockázatértékelés elvégzése a teljes robotrendszerre
- Összekapcsolás más gépekkel és további biztonsági intézkedések, ha a kockázatértékelés megköveteli
- A helyes biztonsági beállítások a szoftverben
- Annak garantálása, hogy a biztonsági intézkedéseket nem módosítják
- A robotalkalmazás megtervezésének, telepítésének és összeépítésének érvényesítése
- Meghatározni a használati utasításokat
- Megjelölni a robot telepítését vonatkozó jelekkel és az integrátor elérhetőségével
- Az összes dokumentáció megőrzése; beleértve az alkalmazás kockázatértékelését, ezt a kézikönyvet és a további kapcsolódó dokumentációt.

## 4.5. Leállítási kategóriák

### Leírás

A körülményektől függően a robot kezdeményezhet háromféle leállítási kategóriát az IEC 60204-1 szerint meghatározva. Ezek a kategóriák az alábbi táblázatban kerülnek meghatározásra:

| Leállítási kategóriák | Leírás  |
|-----------------------|---|
| 0                     | A robot leállítása az áramellátás azonnali megszakításával.   |
| 1                     | A robotot rendezett, kontrollált módon állítja le. A robot leállása után veszi el az áramot.  |
| 2                     | *Leállítja a robotot úgy, hogy a meghajtókat ellátja közben árammal, és fenntartja a pályát. A robot leállása után is fenntartja az áramot a meghajtón. |

\*A Universal Robots robotok 2. kategóriájú leállítását az IEC 61800-5-2 szabvány SS1 vagy SS2 típusú leállításként ismerteti részletesen.

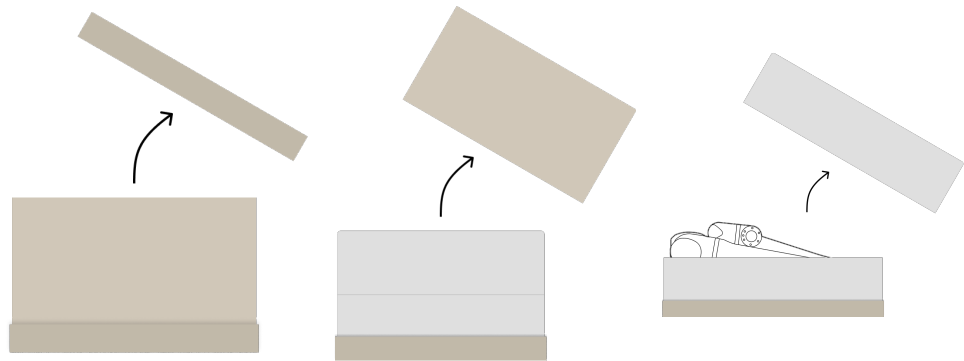
## 5. Emelés és kezelés

### Leírás

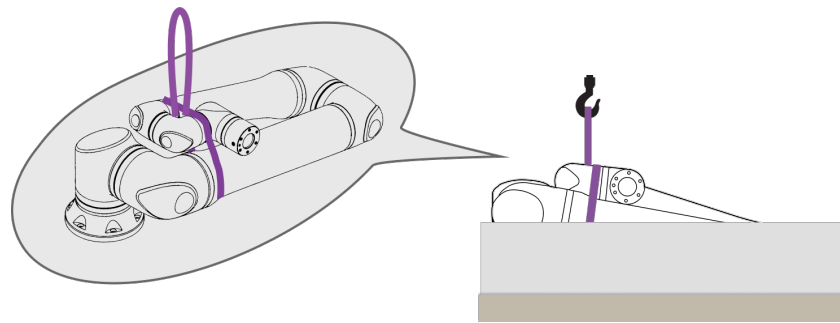
A robotkarok különböző méretűek és súlyúak, ezért fontos az egyes modelleknek megfelelő emelési és kezelési technikák alkalmazása. A robot biztonságos emelésével és kezelésével kapcsolatos információkat itt találja.

### Megfelelő emelés és kezelés

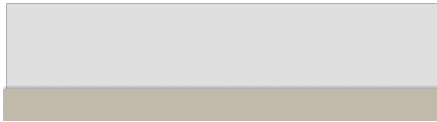
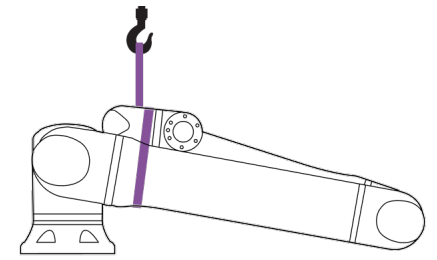
1. A robotot emelővillás targoncával szállítsa a telephelyre.
2. Az ábrán látható módon nyissa ki a dobozt.



3. Biztonságosan rögzítse az emelőhevederrel a robotkart.



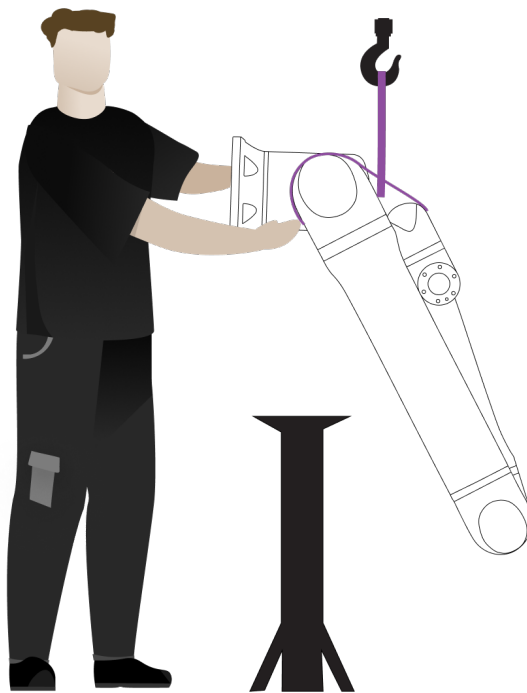
4. A heveder és a horog segítségével emelje ki a dobozból a robotkart.



**VIGYÁZAT**

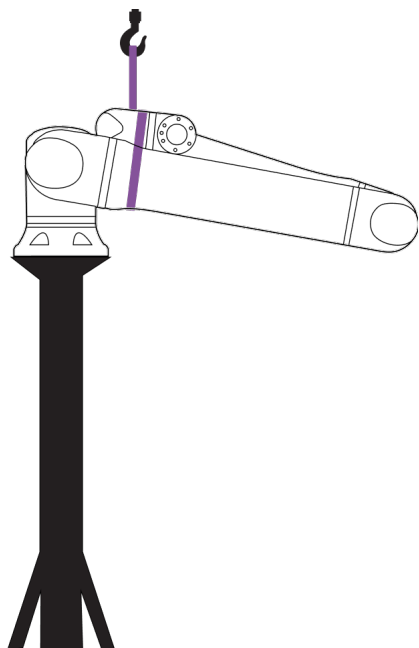
A nehezebb robotkarok emeléséhez használjon emelőberendezést.

5. Amikor a robot megemelt állapotban van, támassza alá, hogy az ábrának megfelelően forogjon és lógjon.

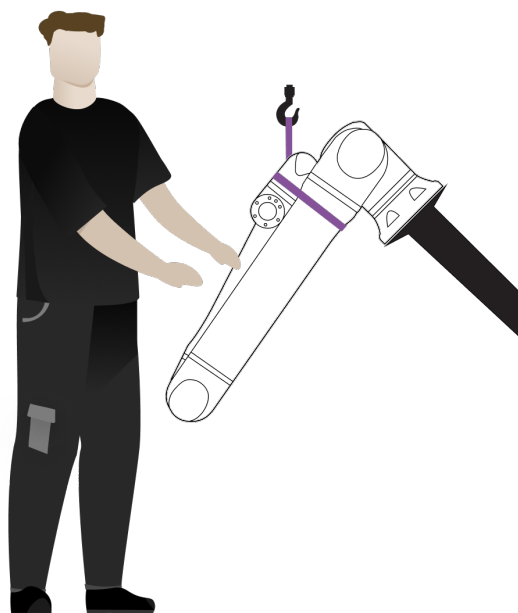


**A robotkar felszerelése**

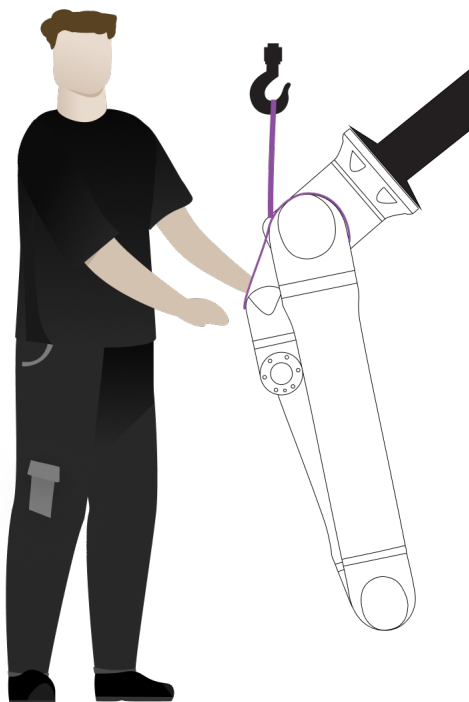
A robotkar felszerelhető oldalirányban, fejjel lefelé vagy egy bizonyos szögben ( $\pm 45^\circ$ ).



Oldalirányú felszerelés

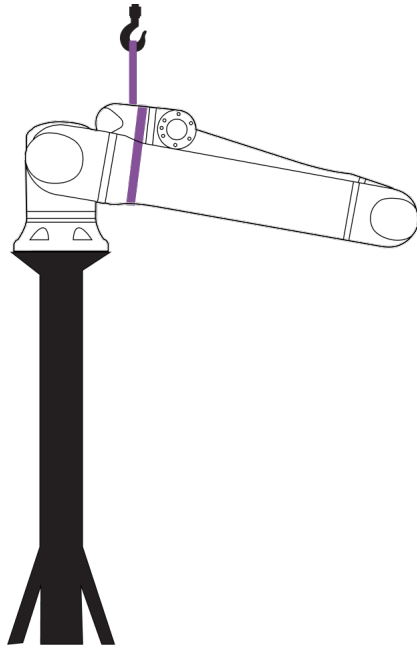


Szögben történő felszerelés ( $\pm 45^\circ$ )



Fejjel lefelé történő felszerelés

1. Szerelje fel a robotkart. Húzza meg a csavarokat, és alkalmazza a vonatkozó felhasználói kézikönyvben megadott nyomatékokot.

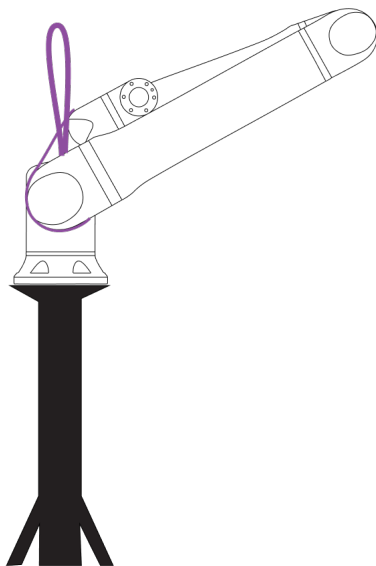


2. Távolítsa el a hevedert.
3. Kapcsolja be a robotot, és helyezze vissza a vállízületet a kívánt helyre.

**ÉRTESÍTÉS**

Az oldalirányú szereléshez nem szükséges bekapcsolni a robotot.

4. Helyezze fel újból a hevedert.



**FIGYELMEZTETÉS**

A nehéz alkatrészek emelése vagy mozgatása sérülést okozhat.

- Szükség lehet emelő készülékre/emelő segédeszközre.
- A robotkar kicsomagolását a kívánt munkaterületen végezze, hogy minimálisra csökkentse a nehéz alkatrészek emelését és mozgatását.

**FIGYELMEZTETÉS**

Az alkatrészek és/vagy vezetékek szakszerűtlen összeszerelése sérüléshez vezethet.

- Szükség lehet személyi védőfelszerelésre (lábbeli, szemüveg, kesztyű).

**ÉRTESÍTÉS**

Az Ön régiójában helyi előírások vonatkozhatnak a szerelés során végzett emelésre.

- Kövesse az emelésre vonatkozó helyi előírásokat és irányelveket.

A szerelés részletes leírását lásd az Összeállítás részben.

## 5.1. Robotkar

**Leírás**

A robotkar a súlyától függően egy vagy két ember által is hordozható, hacsak nem tartozik hozzá heveder. Ha tartozik hozzá heveder, emelő- és szállítóeszközre van szükség.

## 5.2. Control Box and Teach Pendant

**Leírás**

A vezérlődobozt és a hordozható kezelőegységet hordozhatja egy személy. Használat közben a kábeleket fel kell tekerni és tartani kell a botlásveszély elkerülése érdekében.



## 6. Összeszerelés és felszerelés

**Leírás** A PolyScopehasználatának megkezdéséhez telepítse és kapcsolja be a robotkart és a vezérlődobozt.

**A robot összeszerelése** A folytatáshoz össze kell szerelnie a robotkart, a vezérlődobozt és a hordozható kezelőegységet.

1. Csomagolja ki a robotkart és a vezérlődobozt.
2. Szerelje fel a robotkart egy erős, rezgésmentes felületre.
3. Helyezze a vezérlődobozt a lábára.
4. Csatlakoztassa a robotkábel a robotkarhoz és a vezérlődobozhoz.
5. Csatlakoztassa a vezérlőszekrény hálózati vagy fő tápkábelét.



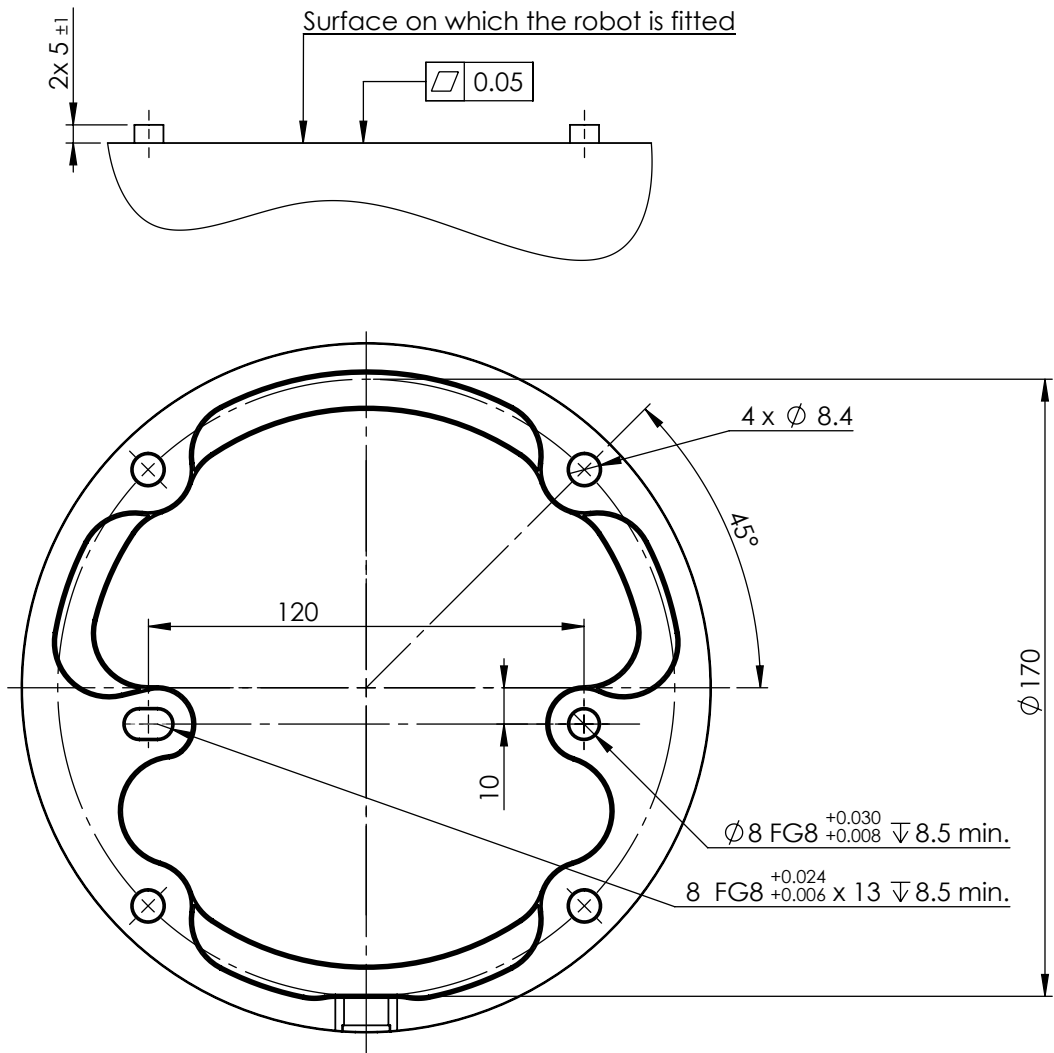
### FIGYELMEZTETÉS

A robotkar szilárd felületre rögzítésének elmulasztása esetén a robot leeshet, ami sérülésekhez vezethet.

- Győződjön meg róla, hogy a robotkar stabil felülethez van rögzítve

## 6.1. A robotkar rögzítése

### Leírás



Méreték és furatkép a robot felszereléséhez.

**A robotkar  
kikapcsolása****FIGYELMEZTETÉS**

A váratlan elindulás és/vagy mozgás sérüléseket okozhat.

- Kapcsolja ki a robotkart a fel- és leszerelés során esetleg bekövetkező váratlan indítás megelőzése céljából.

1. A robotkar kikapcsolásához a lábléc bal oldalán koppintson a **Robot állapota** ikonra.  
Az ikon színe zöldről fehérre változik.
2. A vezérlődoboz kikapcsolásához nyomja meg a hordozható kezelőegység bekapcsoló gombját.
3. Ha megjelenik egy Kikapcsolás párbeszédpanel, koppintson a **Kikapcsolás** gombra.

Ezen a ponton így folytathatja:

- Húzza ki a hálózati kábelt / tápkábelt a fali aljzatból.
- Várjon 30 másodpercet, amíg a robot lemeríti a tárolt energiát.

**A robotkar  
rögzítése**

1. Helyezze a robotkart arra a felületre, amelyre fel kívánja szerelni. A felület legyen sima és tiszta.
2. Húzza meg a négy 8,8-as szilárdságú, M6-os csavart 20 Nm-es nyomatékkal. (A nyomatékértékek frissítve lettek SW 5.18. (A korábbi nyomtatott változatban eltérő értékek találhatók)
3. Ha a robot pontos újbóli felszerelésére van szükség, használja a szerelőlemezen lévő Ø8 mm-es lyukat és Ø8x13 mm-es nyílást a megfelelő ISO 2338 Ø8 h6 pozicionáló csapokkal.

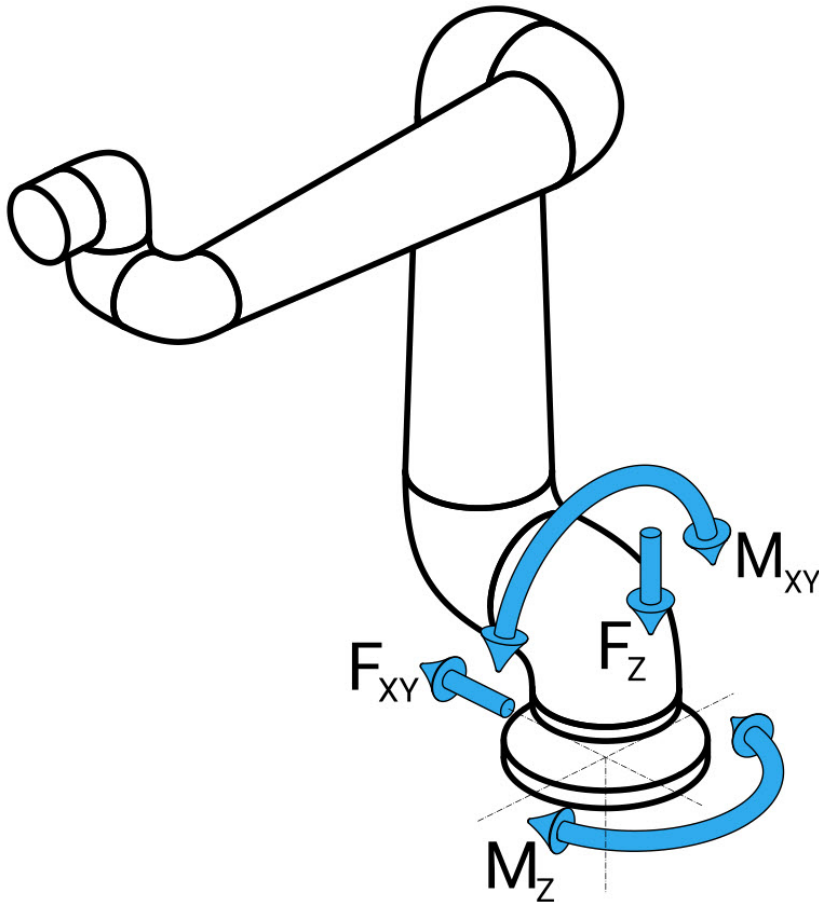
## 6.2. Az állvány méretezése

### Leírás

A szerkezet (állvány), amelyre a robotkart szerelik, a robot telepítésének egyik meghatározó része. Az állvány legyen masszív és mentes minden külső forrásból származó rezgéstől.

Az egyes robotcsuklók olyan nyomatékot hoznak létre, amely mozgatja és megállítja a robotkart. A normál, megszakítás nélküli működés és a leállító mozgás során a csuklók a nyomatékokat a következőképpen továbbítják a robotállványra:

- $M_z$ : Nyomaték a z alaptengely körül.
- $F_z$ : Erők a z alaptengely mentén.
- $M_{xy}$ : Döntési nyomaték az xy alapsík bármely irányában.
- $F_{xy}$ : Erő az alap xy sík bármely irányában.



*Erő és nyomaték az alapkarima meghatározásakor.*

**Az állvány  
méretezés  
e**

A terhelések nagysága a robot modelljétől, a programtól és számos más tényezőtől függ. Az állvány méretezésénél figyelembe kell venni azokat a terheléseket, amelyeket a robotkar a normál, folytonos működés, valamint a 0., 1. és 2. kategóriájú leállító mozgás során fejt ki.

A leállítási mozgás során az ízületek nyomatéka meghaladhatja a legnagyobb névleges üzemi nyomatékot. A leállási mozgás közben a terhelés független a leállási kategória típusától.

A következő táblázatokban megadott értékek a legkedvezőtlenebb esetben fellépő legnagyobb névleges terheléseket jelentik, megszorozva a 2,5-szeres biztonsági tényezővel. A tényleges terhelések nem haladják meg ezeket az értékeket.

| Robot Modell | Mz [Nm] | Fz[N] | M <sub>xy</sub> [Nm] | F <sub>xy</sub> [N] |
|--------------|---------|-------|----------------------|---------------------|
| UR16e        | 990     | 1870  | 1320                 | 1330                |

*Maximális ízületi nyomaték a 0, 1 és 2 kategóriájú leállások során.*

| Robot Modell | Mz [Nm] | Fz[N] | M <sub>xy</sub> [Nm] | F <sub>xy</sub> [N] |
|--------------|---------|-------|----------------------|---------------------|
| UR16e        | 830     | 1570  | 820                  | 870                 |

*Maximális ízületi nyomaték normál működés során.*

A normál üzemi terhelések általában csökkenthetők az ízületek gyorsulási határértékeinek csökkentésével. A tényleges üzemi terhelések az alkalmazástól és a robotprogramtól függenek. Az URSim segítségével értékelheti a várható terhelést az ön konkrét alkalmazásában.

**Biztonsági ráhagyások** További biztonsági mozgásteret építhet be az alábbi tervezési megfontolások figyelembevételével:

- **Statikus merevség:** A nem kellően merev állvány a robot mozgása során elhajlik, ami azt eredményezi, hogy a robotkar nem éri el a tervezett útpontot vagy pályát. A statikus merevség hiánya szintén eredményezhet kedvezőtlen szabadonfutó tanítási élményt vagy védelmi leállásokat.
- **Dinamikus merevség:** Ha az állvány saját frekvenciája megegyezik a robotkar mozgási frekvenciájával, az egész rendszer rezonálhat azt a benyomást keltve, hogy a robotkar rezeg. A dinamikus merevség hiánya szintén védelmi leállásokat eredményezhet. Az állvány rezonanciafrekvenciájának legalább 45 Hz-nek kell lennie.
- **Fáradás:** Az állványt úgy kell méretezni, hogy megfeleljen a teljes rendszer várható működési élettartamának és terhelési ciklusainak.



#### FIGYELMEZTETÉS

- Felborulási veszélyek lehetősége.
- A robotkar üzemi terhelései miatt a mozgatható platformok, például asztalok vagy mobil robotok felborulhatnak, ami balesetveszélyes lehet.
- Helyezze előtérbe a biztonságot azáltal, hogy mindig megfelelő intézkedéseket fogantósít a mozgatható platformok felborulásának megakadályozására.



#### VIGYÁZAT

- Ha a robot egy külső tengelyre van szerelve, akkor ennek a tengelynek a gyorsulási értékei nem lehetnek túl magasak.  
A külső tengelyek gyorsulásának a kompenzálását egy szkriptparanccsal a robot szoftverére bízhatja:  

```
set_base_acceleration()
```
- A magas gyorsulási értékek a robotot biztonsági leállításokra készíthetik.

## 6.3. Szerelés leírása

### Leírás

|                              |   |
|------------------------------|---|
| Szerszám<br>(szerszámkarima) | Négy M6-os menetes furatot használ a szerszám rögzítéséhez a robothoz. Az M6-os csavarokat 8 Nm nyomatékkal kell meghúzni, 8.8-as szilárdsági osztály. Az eszköz precíz áthelyezéséhez használjon egy csapot a meglévő Ø6 furatban. |
| Vezérlődoboz                 | A vezérlődoboz falra vagy talajra szerelhető.   |
| Tanító függelék              | A Hordozható kezelőegység falra szerelhető vagy a vezérlődobozra helyezhető. Ellenőrizze, hogy a kábel nem okoz-e botlásveszélyt. Vásárolhat külön konzolokat a vezérlőszekrény és a hordozható kezelőegység felszereléséhez.       |



#### FIGYELMEZTETÉS

Mindig győződjön meg a robot alkatrészeinek szakszerű és biztonságos rögzítéséről és lecsavarozásáról.

- Szerelje a robotot olyan környezetbe, amely az IP besoroláshoz illik. A robotot tilos olyan környezetben üzemeltetni, amely meghaladja a robot (IP54), a hordozható kezelőegység (IP54) és a vezérlődoboz (IP20) behatolásvédelmi IP besorolását



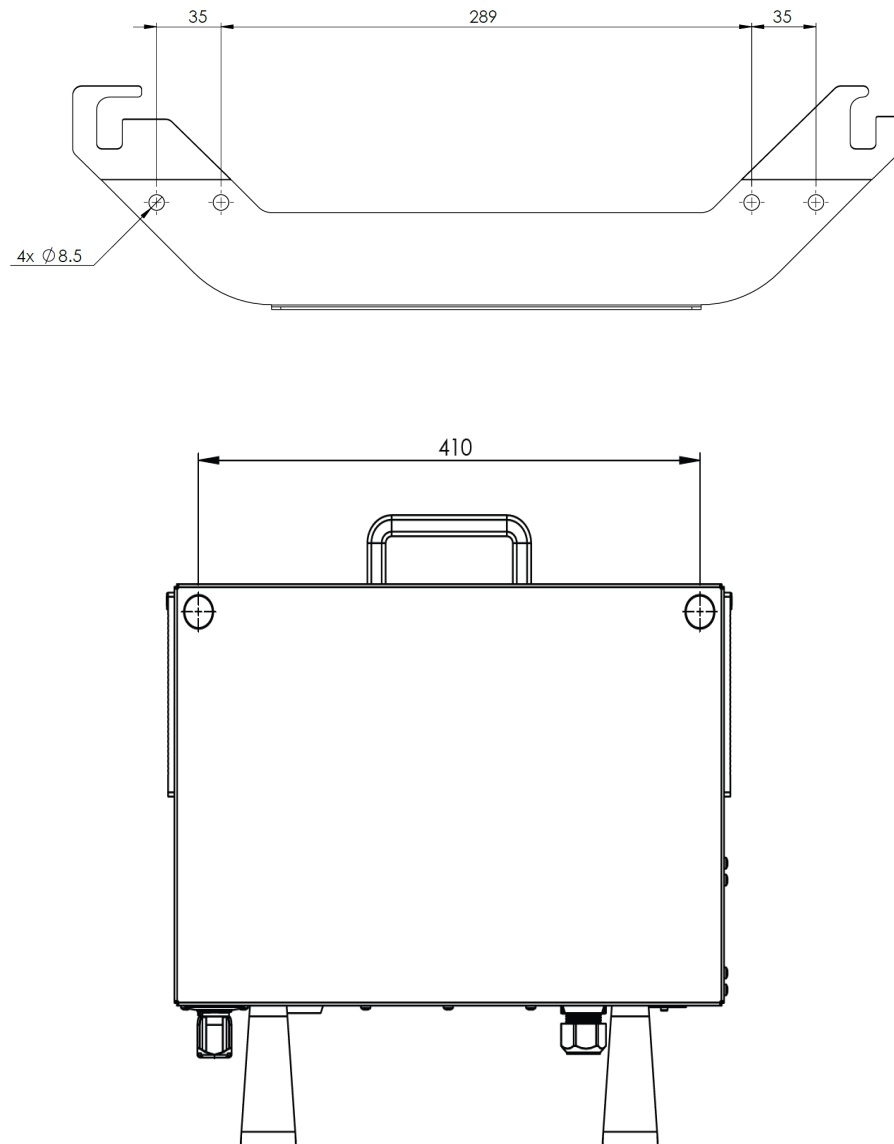
#### FIGYELMEZTETÉS

Az instabil rögzítés sérülést okozhat.

- Mindig győződjön meg a robot alkatrészeinek szakszerű és biztonságos rögzítéséről és lecsavarozásáról.

### 6.3.1. Vezérlődoboz felszerelése

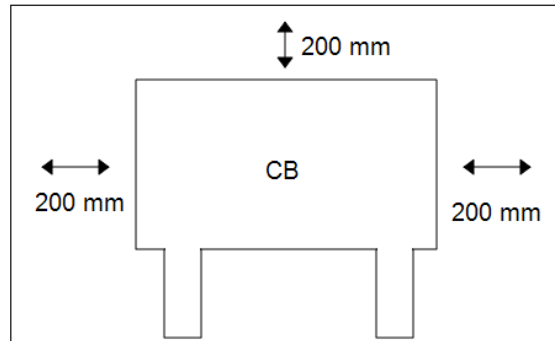
**CB felszerelése a falra** A vezérlődoboz felszereléséhez használja a robozhoz mellékelt konzolt az alábbi ábra szerint.  
Szerelje fel a konzolt a falra, majd akassza fel a vezérlődobozt a konzolra a rögzítő csapok segítségével.



## 6.3.2. Vezérlőszekrény szerelési hézaga

### Leírás

A forró levegő áramlása a vezérlődobozban a berendezés meghibásodásához vezethet. A vezérlődoboz ajánlott távolsága mindkét oldalon 200 mm a megfelelő hűvös légáramlás érdekében.



### FIGYELMEZTETÉS

A nedves Control Box halálos sérülést okozhat.

- Ügyeljen rá, hogy a vezérlődobozt és a kábeleket ne érje folyadék.
- Helyezze a vezérlődobozt (IP44) az IP-besorolásnak megfelelő környezetbe.

## 6.4. Munkaterület és üzemi tér

### Leírás

A munkaterület a teljesen kinyújtott robotkar vízszintes és függőleges tartománya. A működési tér az a helyszín, ahol a robottól elvárható, hogy működjön.



#### ÉRTESÍTÉS

A robot munkaterületének és működési terének figyelmen kívül hagyása anyagi károkat okozhat.

A robot felszerelési helyének kiválasztásakor fontos figyelembe venni a közvetlenül a robot alapja felett és alatt található hengeres térfogatot. Kerülni kell a szerszám közelítését a hengeres térfogathoz, mert az ízületek mozgásának felgyorsulását okozza, még akkor is, ha a szerszám lassan mozog. Ez a robot nem megfelelő működését okozhatja, és megnehezítheti a kockázatértékelés elvégzését.



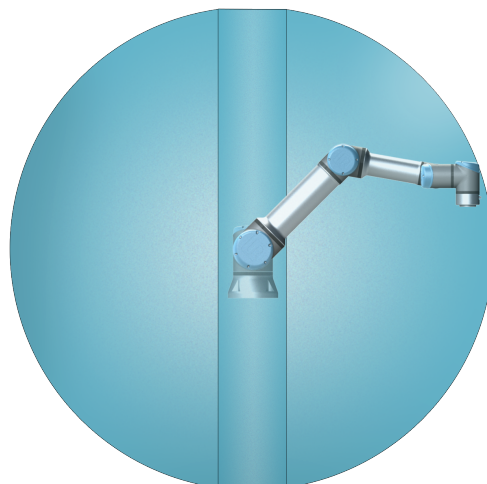
#### ÉRTESÍTÉS

Ha a szerszámot a hengeres térfogathoz közel mozgatja, az ízületek túl gyorsan mozoghatnak, ami a működőképesség elvesztéséhez és anyagi károkhoz vezethet.

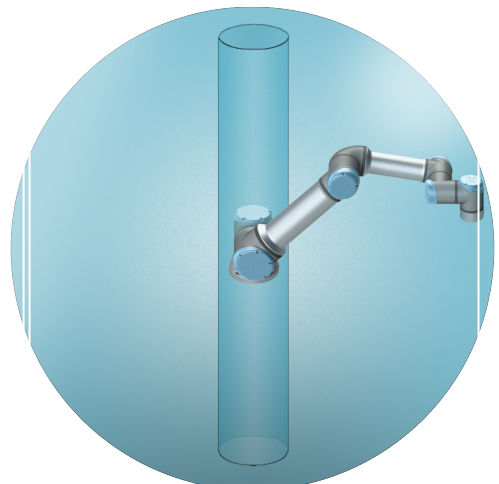
- Ne közelítse túlságosan a szerszámot a hengeres térfogathoz, még akkor sem, ha a szerszám lassan mozog.

### Munkaterület

A hengeres térfogat közvetlenül a robot alapja felett és közvetlenül alatta helyezkedik el. A robot 900 mm-re nyúlik ki az alapízülettől.



Elülső



Dőlt

## 6.4.1. Szingularitás

### Leírás

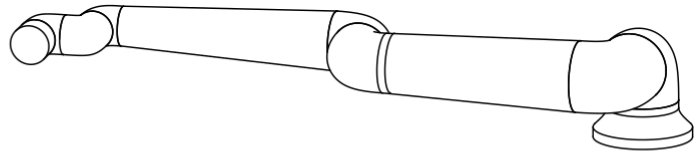
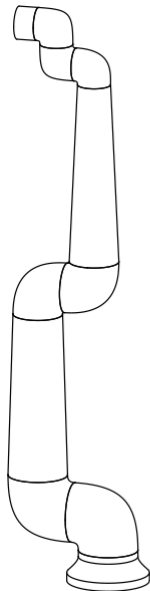
A szingularitás olyan póz, amely korlátozza a robot mozgását és pozicionálási képességét. A robotkar megállhat, vagy nagyon hirtelen és gyors mozgást végezhet, amikor megközelít és elhagy egy szingularitást. A robot munkaterületen való elhelyezése és a működési tér meghatározása során fontos számításba venni az alábbiakban részletezett szingularitási pozíciót.



### FIGYELMEZTETÉS

Győződjön meg arról, hogy a robot mozgása a szingularitás közelében nem jelent veszélyt a robotkar, a végeffektor és a munkadarab hatókörén belül tartózkodó személyekre.

- Állítson be biztonsági határokat a könyökízület sebességére és gyorsulására.



Az alábbiak szingularitást okoznak a robotkarban:

- Külső munkaterület határa
- Belső munkaterület határa
- Csukló beállítása

### Külső munkaterület határa

A szingularitás azért következik be, mert a robot nem nyúl elég messzire, vagy túlnyúl a maximális munkaterületen.

Elkerülendő: Rendezze el a robot körüli berendezéseket úgy, hogy a robot ne nyúljon túl az ajánlott munkaterületen.

**Belső munkaterület határa**

A szingularitás azért következik be, mert a mozgások közvetlenül a robot alapja felett vagy közvetlenül alatta vannak. Emiatt több pozíció/orientáció elérhetetlenné válik.

Elkerülendő: Programozza a robot feladatát úgy, hogy ne kelljen a központi hengerben vagy annak közelében dolgoznia. Azt is megfontolhatja, hogy a robot alapját vízszintes felületre szereli, hogy a központi henger függőlegesből vízszintessé váljon, és így távolabb kerülhessen a feladat kritikus területeitől.

---

**Csukló beállítása**

Ez a szingularitás azért következik be, mert a 2. csuklóizület ugyanabban a síkban forog, mint a váll, a könyök és az 1. csuklóizület. Ez a munkaterülettől függetlenül korlátozza a robotkar mozgástartományát.

Elkerülendő: Rendezze el a robotfeladatot úgy, hogy a robot csuklóizületeit ne kelljen ilyen módon beállítani. A szerszám irányát is eltolhatja, így a szerszám a problémás csuklómódosítás nélkül is irányulhat vízszintesen.

---

## 6.4.2. Rögzített és mozgatható telepítés

---

**Leírás**

A rögzített (állványra, falra vagy padlóra szerelt) és mozgatható (lineáris tengely, tolókocsi vagy mobil robotalapot) robotkart egyaránt biztonságosan kell felszerelni, hogy a stabilitása minden mozgás során biztosítva legyen.

A rögzítés kialakításának biztosítania kell a stabilitást a következők mozgása esetén:

- robotkar
  - robotalap
  - mind a robotkar, mind a robotalap
-

## 6.5. Robot csatlakozás: Alapkarima kábel

**Leírás** Ez az alfejezet egy alapkarima-kábel csatlakozóval konfigurált robotkar csatlakoztatását írja le.

**Alapkarima kábelcsatlakozó** Az alapkarimakábel hozzá létre a robot csatlakozását azáltal, hogy csatlakoztatja a a robotkart a vezérlődobozhoz. A robotkábel az egyik végén az alapkarimakábel csatlakozójához, a másik végén pedig a vezérlőszekrény csatlakozójához csatlakozik. Az összes csatlakozót rögzítheti, amint robot kapcsolat létrejött.



### VIGYÁZAT

A robot szakszerűtlen bekötése a robotkar energiaellátásának megszűnését eredményezheti.

- Ne használjon robotkábelt egy másik robotkábel meghosszabbítására.



### ÉRTESÍTÉS

Az alapkarima kábel közvetlen bekötése bármely vezérlődobozba károsíthatja a berendezést vagy egyéb anyagi károkat okozhat.

- Ne csatlakoztassa közvetlenül a vezérlődobozhoz az alapkarima-kábelt.

## 6.6. Robot csatlakozás: Robot kábel

**Leírás** Ez az alfejezet egy rögzített 6 méteres robotkábelre konfigurált robotkar csatlakoztatását írja le.

### A kar és a vezérlődoboz csatlakoztatása

Fordítsa jobbra a csatlakozót, hogy könnyebb legyen rögzíteni azt a kábel bedugása után.

- Létrehozza a robotkapcsolatot a robotkar vezérlődobozhoz való csatlakoztatásával a robotkábel segítségével.
- Dugja be és rögzítse a robot felől jövő kábelt a vezérlődoboz alján található aljzatban, lásd alább.
- Csavarja meg kétszer a csatlakozót, hogy biztosítsa a megfelelő zárást, mielőtt bekapcsolja a robotkart.



### VIGYÁZAT

A robot szakszerűtlen bekötése a robotkar energiaellátásának megszűnését eredményezheti.

- Ne csatlakoztassa le a robotkábelt, amikor a robotkar be van kapcsolva.
- Ne módosítsa az eredeti robotkábelt.

## 6.7. Hálózati csatlakozók

### Leírás

A vezérlődoboz hálózati kábelét szabványos IEC dugasszal szerelték fel. Csatlakoztasson egy országspecifikus hálózati dugaljat vagy kábelt az IEC dugaljhoz.



#### ÉRTESÍTÉS

- IEC 61000-6-4: 1. fejezet hatálya: „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: 3.1.12. fejezet ipari telephely: „Nagy- vagy közép feszültségű transzformátorról táplált, a létesítmény ellátására szolgáló, külön villamosenergia-hálózattal ellátott helyszínek”

### Hálózati csatlakozók

A robot táplálásához a vezérlőszekrényt a mellékelt tápkábelen keresztül kell csatlakoztatni a hálózathoz. A tápkábel IEC C13 csatlakozója a vezérlődoboz alján található IEC C14 készülékbe menethez csatlakozik.



#### FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG

A hálózati csatlakozás nem megfelelő elhelyezése sérülést okozhat.

- A hálózati csatlakozó dugaszát a robot hatótávolságán kívül kell elhelyezni úgy, hogy a tápellátás eltávolítható legyen anélkül, hogy a személyzetet potenciális veszélynek tenné ki.
- További biztonsági intézkedések esetén a hálózati csatlakozó dugaszát szintén a védett téren kívül kell elhelyezni, hogy a tápellátás potenciális veszélyeztetés nélkül eltávolítható legyen.



#### ÉRTESÍTÉS

A vezérlőszekrényhez csatlakoztatáshoz mindig országspecifikus fali csatlakozóval ellátott tápkábelt használjon.

A <200 V $\sim$  országokban használjon 15 A terhelhetőségű tápkábelt.

A >200 V $\sim$  országokban használjon 10 A terhelhetőségű tápkábelt.

Ne használjon adaptert.

Az elektromos telepítés részeként adja meg a következőket:

- Csatlakozás a talajhoz
- Fő biztosíték
- Maradékáram-készülék
- Zárható (kikapcsolt OFF állásban) kapcsoló

A zárolás egyszerű eszközeként egy főkapcsolót kell felszerelni a robotalkalmazás összes berendezésének kikapcsolására. Az elektromos jellemzőket az alábbi táblázat tartalmazza.

| Paraméter                             | Min. | Típus | Max. | Egység |
|---------------------------------------|------|-------|------|--------|
| Bemeneti feszültség                   | 90   | -     | 264  | VAC    |
| Külső hálózati biztosíték (90-200V)   | 15   | -     | 16   | A      |
| Külső hálózati biztosíték (200-264 V) | 8    | -     | 16   | A      |
| Bemeneti frekvencia                   | 47   | -     | 440  | Hz     |
| Készenléti teljesítmény               | -    | -     | <1.5 | W      |
| Névleges működési teljesítmény        | 90   | 250   | 500  | W      |



#### FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG

Az alábbiak bármelyikének mellőzése súlyos sérülést vagy halált okozhat az elektromos veszélyek miatt.

- Győződjön meg a robot szakszerű földeléséről (elektromos csatlakozás a földhöz). Használja a földelés szimbólummal ellátott, nem használt csavarokat a vezérlődobozban, hogy a rendszerben közös földelést biztosítson minden berendezésnek. A földelővezetékeknek legalább a rendszer legnagyobb áramának megfelelő névleges áramerősségűnek kell lennie.
- Biztosítsa, hogy a Vezérlődobozba bemenő áram védet legyen maradékáram-készülékkel (RCD) és megfelelő biztosítókkal.
- Szervizelés közben zárjon le minden áramot a robot teljes telepítéséhez.
- Győződjön meg arról, hogy más berendezések nem szolgáltatnak áramot a robot I/O-nak, amikor a robot le van zárva.
- Mielőtt a vezérlődobozt áram alá helyezné, győződjön meg az összes kábel szakszerű bekötéséről. Mindig használjon eredeti hálózati kábelt.

## 7. Első indítás

### Leírás

Az összeszerelés után a kezdő műveletsorozat, amelyet elvégezhet a robottal, az első indítás.

A kezdőfolyamathoz az alábbiak szükségesek:

- Kapcsolja be a robotot
- Adja meg a sorozatszámot
- Inicializálja a robotkart
- Kapcsolja ki a robotot



#### VIGYÁZAT

A hasznos teher és a telepítés ellenőrzésének a robotkar beindítása előtti elmulasztása személyi sérülésekhez és/vagy anyagi károkhoz vezethet.

- A robotkar indítása előtt mindig ellenőrizze, hogy a tényleges hasznos teher és a telepítés beállításai helyesek-e.



#### VIGYÁZAT

A hasznos terhelés és a telepítés helytelen beállításai megakadályozzák a robotkar és a vezérlődoboz szabályos működését.

- Mindig ellenőrizze a hasznos teher és a telepítés beállításainak a megfelelőségét.



#### ÉRTESÍTÉS

Ha a robotot alacsonyabb hőmérsékleten indítja el, az a hőmérsékletfüggő olaj- és kenőzsír-viszkozitás miatt alacsonyabb teljesítményt vagy leállásokat eredményezhet.

- A robot alacsony hőmérsékleten történő elindításához bemelegítési fázisra lehet szükség.

## 7.1. A robot bekapcsolása

### A robot bekapcsolása

A robot bekapcsolása bekapcsolja a vezérlődobozt, és betölti a kijelzőt a TP képernyőn.

1. A robot bekapcsolásához nyomja meg a hordozható kezelőegység bekapcsoló gombját.

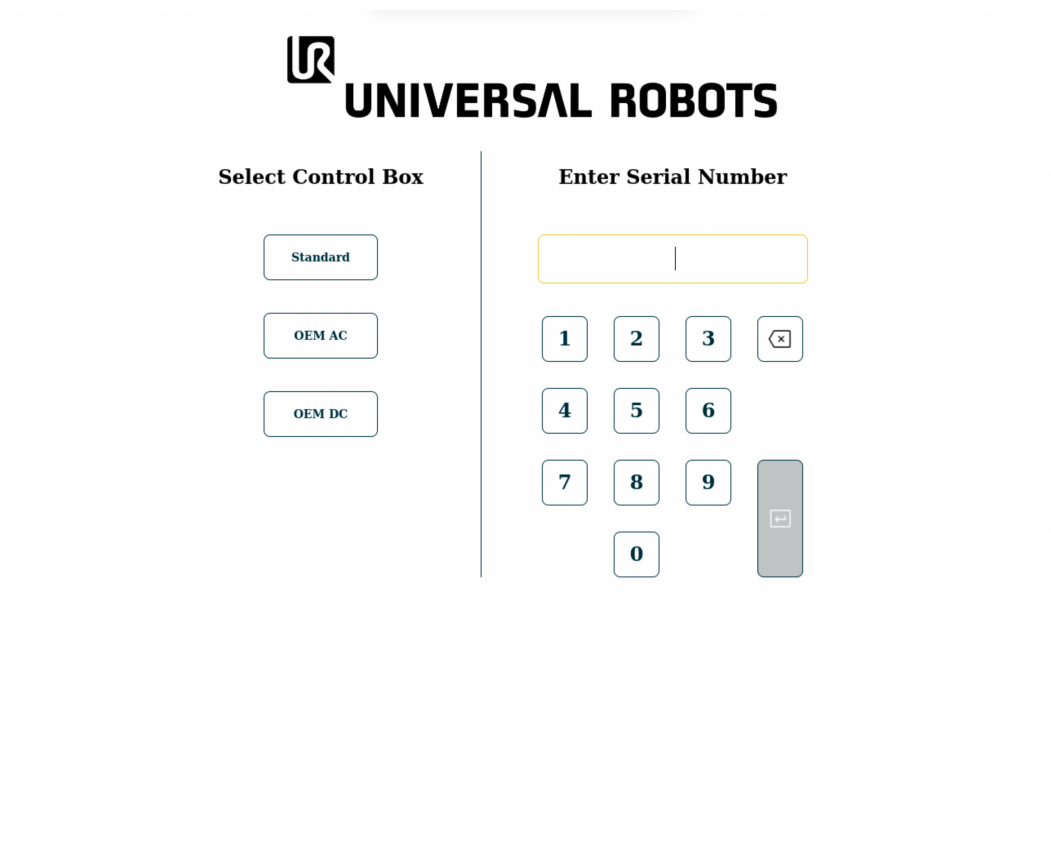
## 7.2. A sorozatszám beírása

### A sorozatszám beillesztése

A robot első telepítéséhez be kell írnia a robotkaron lévő sorozatszámot. Ez a művelet a szoftver újratelepítésekor is szükséges. Például egy szoftverfrissítés telepítésekor.

1. Válassza ki a vezérlődobozt.
2. Adja meg a robotkaron fetüntetett sorozatszámot.
3. A befejezéshez koppintson a **OK** gombra.

A kezdőképernyő betöltése eltarthat néhány percig.



## 7.3. A robotkar elindítása

### A robot indítása

A robotkar elindítása kikapcsolja a fékrendszert, és lehetővé teszi a robotkar mozgását és a PolyScope X használatát.

1. A lábléc bal oldalán kattintson a bekapcsológombra vagy a **Robot állapota** ikonra. A robotkar állapota **Ki**.
2. Amikor megjelenik az Inicializálás mező, kattintson a **Bekapcsolás** elemre. A robotkar állapota **Bootolás**.


#### Initialize

#### Arm - OFF

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

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

Active Payload | 0.000 kg  Application Payload | 0 kg

 Power On



3. A fékek feloldásához kattintson a **Feloldás** gombra.


#### Initialize

#### Arm - LOCKED

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

Confirm that the below payload is accurate before unlocking.

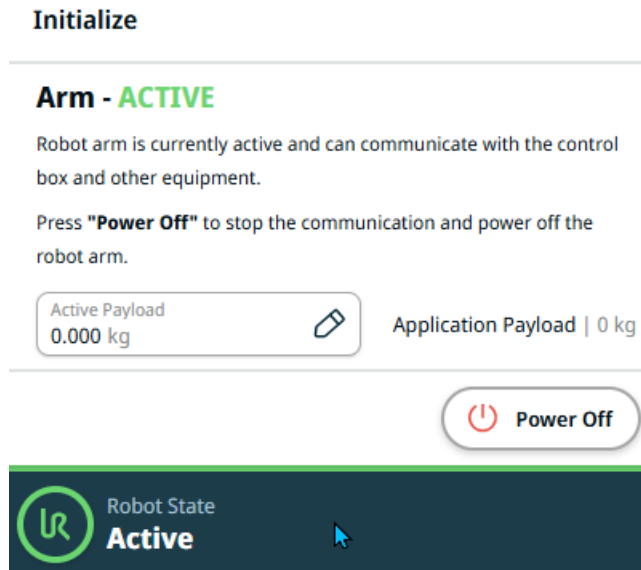
Active Payload | 0.000 kg  Application Payload | 0 kg

 Power Off  Unlock



A robotkar inicializálása hanggal és némi mozgással jár az ízületek fékjeinek a kioldása miatt.

4. A robotkar állapota most **Aktív**, elkezdheti használni az interfészt.



5. A robotkar kikapcsolásához kattintson a **Kikapcsolás** gombra.

Amikor a robotkar állapota **Üresjárat**-ról **Normál**-ra változik, a rendszer összeveti az érzékelők adatait a robotkar konfigurált beépítésével.

Ha leellenőrizte a beszerelést, a **START** gombra kattintva az összes üzleti fék feloldásával folyassa a robotkar működésre való előkészítését.

## 7.4. A robot kikapcsolása

### A robotkar kikapcsolása



#### FIGYELMEZTETÉS

A váratlan elindulás és/vagy mozgás sérüléseket okozhat.

- Kapcsolja ki a robotkart a fel- és leszerelés során esetleg bekövetkező váratlan indítás megelőzése céljából.

1. A robotkar kikapcsolásához a lábléc bal oldalán kattintson a **Robot állapota** ikonra.

Az ikon színe zöldről fehérre változik.

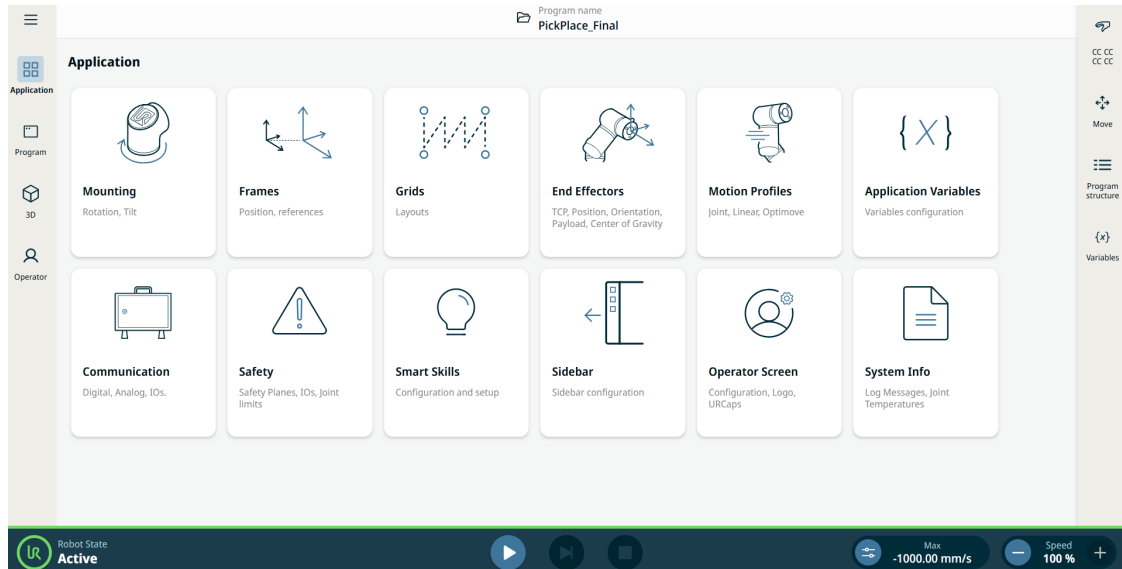
2. A vezérlődoboz kikapcsolásához nyomja meg a hordozható kezelőegység bekapcsoló gombját.
3. Ha megjelenik egy Kikapcsolás párbeszédpanel, kattintson a **Kikapcsolás** gombra.

Ezen a ponton így folytathatja:

- Húzza ki a hálózati kábelt / tápkábelt a fali aljzatból.
- Várjon 30 másodpercet, amíg a robot lemeríti a tárolt energiát.

## 7.5. Alkalmazás lap

Az Alkalmazás lapon konfigurálhatja a robot és a PolyScope X együttes teljesítményét befolyásoló beállításokat.



Ábra 1.1 : Az Alkalmazás képernyő az alkalmazás megjelenített gombjaival.

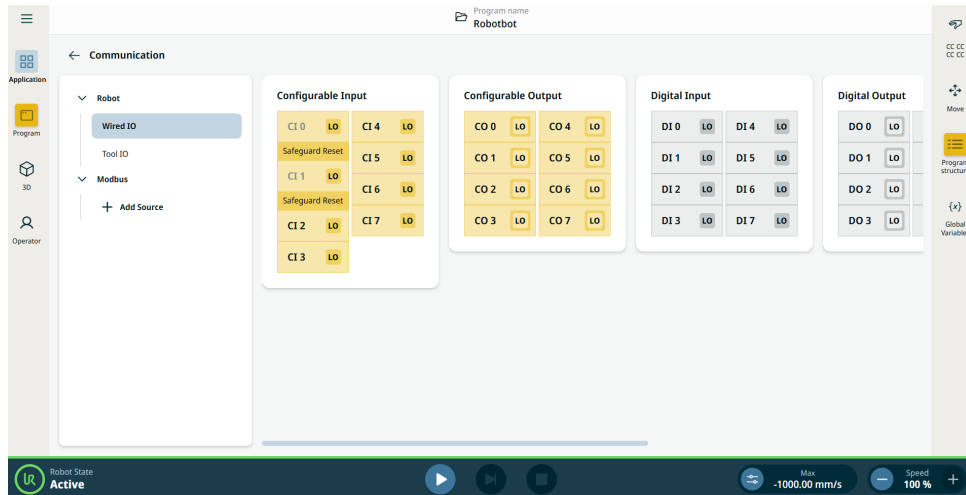
Az Alkalmazás lapon a következő konfigurációs képernyőkhöz férhet hozzá:

- [Talapat](#)
- [Keretek](#)
- [Rácsok](#)
- [Végeffektorok](#)
- [Motion Profiles](#)
- [Alkalmazás változói](#)
- [Kommunikáció](#)
- [Biztonság](#)
- [Intelligens készségek](#)
- [Sidebar](#)
- [Operator Screen](#)
- [Rendszerinformációk](#)

## 7.5.1. Kommunikáció

### Leírás

A Kommunikáció alkalmazás lehetővé teszi a robot vezérlődobozából vagy abba érkező élő I/O (bemeneti/kimeneti) jelek megfigyelését és beállítását.



Ábra 1.2: Az I/O-kat megjelenítő Kommunikáció képernyő.

## 7.6. Szabad mozgás

### Leírás

A szabadonfutás arra való, hogy a robotkarral kézzel a kívánt helyzetbe és/vagy pózba húzzuk. A Szabadonfutás engedélyezésének legjellemzőbb módja a legtöbb robotméret esetében a hordozható kezelőegység Szabadonfutás gombjának a megnyomása. A Szabadonfutás engedélyezésének és használatának további módjait a következő részek ismertetik. Szabadonfutásnál a robotkar ízületei kis ellenállással mozognak, mivel a fékek ki vannak oldva. Amikor a robotkar Szabadonfutó módban megközelít egy előre meghatározott határt vagy síkot, az ellenállás fokozódik. Ez megnehezíti a robot helyzetbe való húzását.



#### FIGYELMEZTETÉS

A személyzet megsérülhet a váratlan mozgás miatt.

- Igazolja, hogy a konfigurált hasznos teher valóban az alkalmazott hasznos teher.
- Bizonyosodjon meg arról, hogy a megfelelő hasznos terhet szilárdan rögzítették a szerszámkarimához.

### A szabadonfutó engedélyezése

A Freedrive módot az alábbi módokon engedélyezheti:

- A 3PE hordozható kezelőegység használatával.
- A Szabadonfutás használatával a roboton.
- I/O műveletek használatával.



#### ÉRTESÍTÉS

A szabadonfutó engedélyezése a robotkar mozgása közben a robotkar kisodródását okozhatja, ami meghibásodáshoz vezethet.

- Ne engedélyezze a szabadonfutást, miközben tolja vagy megérinti a robotot.

### 3PE hordozható kezelőegység

A 3PE TP gomb használata a robotkar szabadon mozgásához:

1. Gyorsan könnyedén nyomja meg, engedje el, majd ismét könnyedén nyomja meg és tartsa lenyomva a 3PE gombot ebben a helyzetben.

Now you can pull the robot arm into a desired position, while the light-press is maintained.

### Freedrive a roboton

A szabadonfutó (Freedrive) használata a roboton a robotkar szabadhajtásához a PolyScope-on:

1. A fő navigációnál koppintson az **Alkalmazás**, majd a **Biztonság** elemre.
2. Koppintson a **Feloldás** elemre és írja be a jelszót.
3. A Biztonsági I/O részben koppintson a **Bemenetek** lehetőségre.
4. A **Funkciók** legördülő menüben görgessen le a **Szabadonfutás engedélyezve bemenetre**.
5. A robotkar újraindításához koppintson az **Alkalmazás** és az **Alkalmazás és újraindítás** pontra.
6. Koppintson a **Konfiguráció megerősítése** elemre.
7. Mozgassa a robotkart, ahogy kívánja.

### Hátramenet

A robotkar inicializálása alatt kis rezgések figyelhetők meg, amikor a robot fékjeit kiengedik. Bizonyos helyzetekben, például amikor a robot közel van az ütközéshez, ezek a rezgések nem kívánatosak. Használja a hátramenet-vezérlést, hogy bizonyos ízületeket a kívánt pozícióba kényszerítsen anélkül, hogy a robotkar összes fékjét feloldaná.

# 8. Telepítés

## Leírás

A robot telepítése a bemeneti és kimeneti jelek (I/O-k) konfigurálását és használatát is megkövetelheti. Ezeket a különböző típusú I/O-kat és felhasználásukat a következő részek ismertetik.

## 8.1. Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések

### Figyelmeztetések

Tartsa be a következő figyelmeztetéseket az összes interfészcsoporthoz vonatkozóan, beleértve egy alkalmazás tervezését és telepítését is.



#### FIGYELMEZTETÉS

Az alábbiak közül bármelyik előírás mellőzése súlyos sérülést vagy halált okozhat, mivel a biztonsági funkciókat felülírhatják.

- Soha ne csatlakoztasson biztonsági jeleket olyan PLC vezérlőhöz, amely nem a megfelelő biztonsági szintű biztonsági PLC. Fontos, hogy a biztonsági interfészjeleket elkülönítsük a normál I/O interfészjelektől.
- Minden biztonsággal kapcsolatos jel redundáns kiépítésű (két független csatorna).
- Tartsa a két független csatornát elkülönítve, hogy egyszeri hiba ne okozhassa a biztonsági funkció elvesztését.



#### FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG

Az alábbiak bármelyikének mellőzése súlyos sérülést vagy halált okozhat az elektromos veszélyek miatt.

- Gondoskodjon róla, hogy az olyan berendezések, amelyeket nem minősítették vízállóságra, szárazon maradjanak. Ha víz kerül a termékbe, zárjon le minden áramellátást, majd forduljon a helyi Universal Robots szerviz szolgáltatójához segítségért.
- Kizárólag a robothoz mellékelt eredeti kábeleket használja. Ne használja a robotot olyan alkalmazásokhoz, ahol a kábelek hajlításnak vannak kitéve.
- Legyen óvatos a robot I/O csatlakozókábeleinek beszerelésekor. Az alján lévő fémlemez az interfészkábelekhez és csatlakozókhoz szolgál. A furatok fúrása előtt távolítsa el a lemezt. A lemez visszahelyezése előtt győződjön meg róla, hogy az összes forgácsot eltávolította. Ne feledje, hogy a megfelelő méretű tömszelencét használja.



### VIGYÁZAT

A megadott IEC szabványokban meghatározott szinteknél magasabb szintű zavaró jelek a robot nem várt viselkedését okozhatják. Ügyeljen a következőkre:

- A robot **elektromágneses kompatibilitás (EMC)** bevizsgálását a vonatkozó nemzetközi IEC szabványok szerint végezték el. A nagyon magas jelszintek vagy a túlzott expozíció a robot maradandó károsodását okozhatja. Úgy találták, hogy EMC problémák általában előfordulnak a hegesztési folyamatokban és arra a naplóban általában hibaüzenetek figyelmeztetnek. A Universal Robots nem tartható felelősnek az EMC problémák által okozott károkért.
- A vezérlődoboztól a gépekhez vagy gyári berendezésekhez vezető I/O kábelek nem lehetnek hosszabbak 30 m-nél, hacsak kiegészítő vizsgálatokat nem végeznek velük.



### FÖLD

A negatív csatlakozásokat földelésnek (GND) nevezik, és a robot burkolatához és a vezérlőszekrényhez csatlakoznak. Az összes említett GND csatlakozás csak a tápellátásra és a jelzésekre szolgál. PE (védőföldelés) esetén használja a vezérlőszekrény belsejében található, földelés szimbólummal jelölt M6 méretű csavaros csatlakozókat. A földelővezetékek legalább a rendszer legnagyobb áramának megfelelő névleges áramerősségűnek kell lennie.



### KÉZIKÖNYV ELOLVASÁSA

A vezérlőszekrényen belül bizonyos I/O egységeket normál vagy biztonsággal kapcsolatos I/O funkcióra lehet konfigurálni. Olvassa el és értse meg az elektromos interfészről szóló teljes fejezetet.

## 8.2. Vezérlődoboz csatlakozási portjai

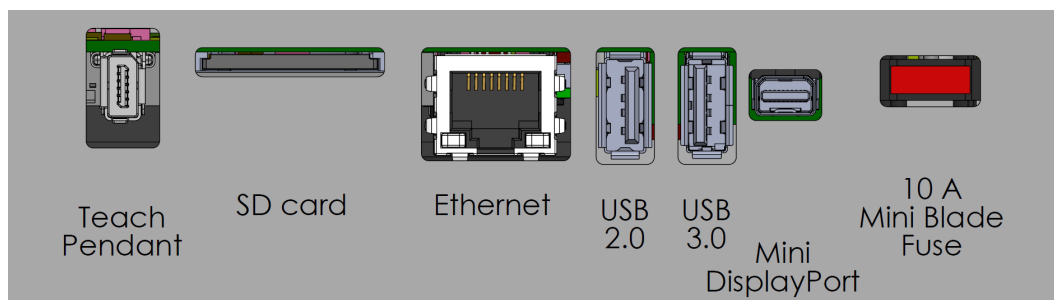
### Leírás

A vezérlődobozban lévő I/O-interfészcsoportok alapján az alábbiakban ismertetett külső csatlakozónylások és biztosíték található. A vezérlődoboz szekrényének alján kupakkal lezárt nyílások találhatók a csatlakozási portokhoz való hozzáféréshez szükséges külső csatlakozókábelek bevezetésére.

### Külső csatlakozási portok

A külső csatlakozási portok a következők:

- Hordozható kezelőegység port a hordozható kezelőegység robotkar vezérléséhez vagy programozásához történő használatához.
- SD-kártya portja SD-kártya behelyezéséhez.
- Ethernet port az ethernet típusú kapcsolatokhoz.
- Mini DisplayPort a monitorok DisplayPort használatával történő támogatásához. Ehhez a porthoz aktív átalakító szükséges a DVI vagy HDMI támogatásához.
- A Mini Blade biztosítékot külső tápegység csatlakoztatása esetén használjuk.



### ÉRTESÍTÉS

Ha a vezérlődoboz bekapcsolt állapotában csatlakoztat vagy választ le hordozható kezelőegységet, az a berendezés károsodását okozhatja.

- Ne csatlakoztasson hordozható kezelőegységet, amíg a vezérlődoboz be van kapcsolva.
- A hordozható kezelőegység csatlakoztatása előtt kapcsolja ki a vezérlődobozt.



### ÉRTESÍTÉS

Ha nem csatlakoztatja az aktív adaptert, mielőtt bekapcsolja a vezérlődobozt, akadályozhatja a kijelző kimenetet.

- A vezérlődoboz bekapcsolása előtt csatlakoztassa az aktív adaptert.
- Bizonyos esetekben a külső monitort a vezérlőszekrény előtt kell bekapcsolni.
- Használjon aktív adaptert, amely támogatja az 1.2-es verziót, mivel nem minden adapter működik elsőre.



## 8.3. Ethernet

**Leírás** Az Ethernet interfész a következőkre használható:

- MODBUS, EtherNet/IP és PROFINET.
- Távoli hozzáférés és vezérlés.

Az Ethernet-kábel csatlakoztatásához vezesse át a kábelt a vezérlőszekrény alján lévő lyukon, és dugja be a konzol alján lévő Ethernet-portba.

A vezérlőszekrény alján lévő kupakot cserélje ki egy megfelelő kábelbevezető tömszelencére, hogy a kábelt az Ethernet-porthoz csatlakoztassa.



Az elektromos jellemzőket az alábbi táblázat tartalmazza.

| Paraméter             | Min. | Típus | Max. | Egység |
|-----------------------|------|-------|------|--------|
| Adatátviteli sebesség | 10   | -     | 1000 | Mb/s   |

## 8.4. 3PE hordozható kezelőegység telepítése

**Leírás** A 3-helyzetű engedélyező hordozható kezelőegység (3PE TP) egy biztonsági szempontból kritikus interfész, amelynek célja a kézi vezérlés javítása. A hordozható kezelőegységbe közvetlenül integrált 3PE gombok biztosítják, hogy a robot mozgása csak akkor indítható el, ha a kezelő ellenőrzött fogást tart.

### 8.4.1. Hardvertelepítés

#### Hordozható kezelőegység eltávolítása



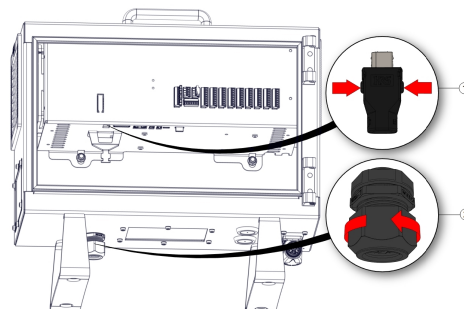
#### ÉRTESÍTÉS

A hordozható kezelőegység cseréje azt eredményezheti, hogy a rendszer indításkor hibát jelez.

- Mindig a megfelelő konfigurációt válassza ki a hordozható kezelőegység típusához.

A szabványos hordozható kezelőegységeltávolítása:

1. Kapcsolja ki a vezérlődobozt, és húzza ki a hálózati kábelt az áramforrásból.
2. Távolítsa el és selejtezze le a hordozható kezelőegységkábelek rögzítéséhez használt két kábelkötegelőt.
3. Nyomja be a hordozható kezelőegységdugó mindkét oldalán lévő kapcsokat az ábrának megfelelően, és húzza lefelé, hogy leváljon a hordozható kezelőegységcsatlakozóról.
4. Teljesen nyissa ki/lazítsa ki a vezérlődoboz alján lévő műanyag tömitést, és vegye ki a hordozható kezelőegységdugót és a kábelt.
5. Óvatosan távolítsa el a hordozható kezelőegységkábelét és a hordozható kezelőegységet.



|   |         |   |                     |
|---|---------|---|---------------------|
| 1 | Kapcsok | 2 | Műanyag tömszelence |
|---|---------|---|---------------------|



|   |                    |
|---|--------------------|
| 1 | Kábel gyorskötözők |
|---|--------------------|

### 3PE hordozható kezelőegység telepítése

1. Helyezze be a hordozható kezelőegység dugót és a kábelt a vezérlődoboz alján keresztül, és zárja le/húzza szorosra a műanyag tömítőgyűrűt.
2. A csatlakozáshoz nyomja be a hordozható kezelőegység csatlakozódugóját a hordozható kezelőegység aljzatba.
3. Használjon két új kábelkötegelőt a hordozható kezelőegység kábelek beszereléséhez.
4. Csatlakoztassa a hálózati kábelt az áramforráshoz, és kapcsolja be a vezérlődobozt.

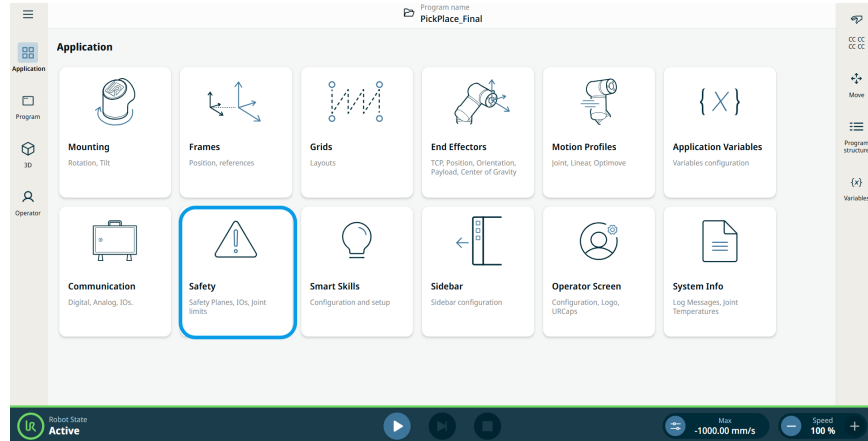
A hordozható kezelőegységhez mindig tartozik egy hosszú kábel, amely botlásveszélyt jelenthet, ha nem megfelelően tárolják.

- A botlásveszély elkerülése érdekében mindig megfelelően tárolja a hordozható kezelőegységet és a kábelt.

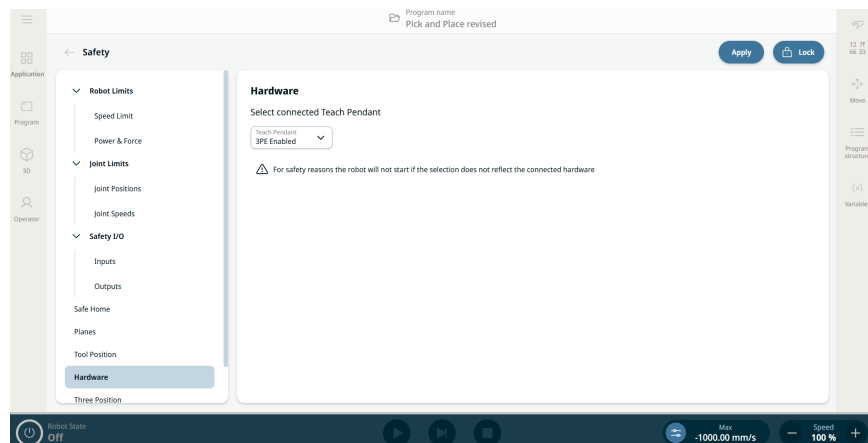
## 8.4.2. Szoftver telepítése

### A 3PE TP szoftver konfigurálása

1. A PolyScope bal oldali menüjében kattintson az **Alkalmazás** elemre, majd válassza a **Biztonság** lehetőséget.



2. Kattintson a **Hardver** és a **Feloldás** gombra.



3. Adja meg a jelszót, és kattintson a **Megerősítés** lehetőségre. A Hordozható kezelőegység mostantól engedélyezve van.
4. Kattintson a **Alkalmazza** elemre a rendszer újraindításához. A PolyScope továbbra is fut.
5. Kattintson az **Alkalmazás és újraindítás**, majd a **Konfiguráció megerősítése** elemre a 3PE Hordozható kezelőegység szoftver telepítésének befejezéséhez.

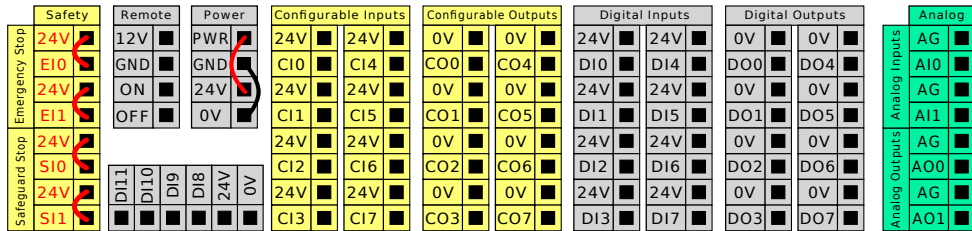
## 8.5. Vezérlő I/O

### Leírás

A vezérlődobozon belüli elektromos interfész bemeneti és kimeneti csoportokból I/Oáll, amelyek lehetővé teszik a robotkar és a különböző típusú berendezések közötti kommunikációt és konfigurálást. Az I/O csoportok a következőket tartalmazzák:

- Digitális (24 V)
- Konfigurálható (24 V)
- Analóg
- Biztonsági (24 V)

Az alábbi ábra bemutatja az elektromos felhasználói felület csoportjainak elrendezését a vezérlődobozon belül. Tartsa be és tartsa fenn a színséma célját az alábbi ábrának megfelelően.



|                         |                              |
|-------------------------|------------------------------|
| Sárga piros szöveggel   | Külön biztonsági jelzések    |
| Sárga fekete szöveggel  | Biztonsághoz konfigurálható  |
| Szürke fekete szöveggel | Általános célú digitális I/O |
| Zöld fekete szöveggel   | Általános célú analóg I/O    |

### I/O csoportok

A robotot telepítheti az elektromos specifikációknak megfelelően, amelyek mindhárom felsorolt bemenet esetében azonosak.

- Biztonsági I/O.
- Konfigurálható I/O.
- Általános rendeltetésű I/O.



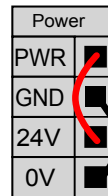
#### ÉRTESÍTÉS

A konfigurálható I/O-k olyan I/O-k, amelyek biztonsági I/O-ként vagy normál I/O-ként vannak konfigurálva. Ezek a sárga terminálok üres szöveggel.

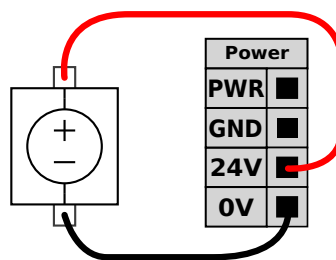
A digitális I/O tápellátása biztosítható egy belső 24 V-os tápegységről vagy külső áramellátásról a **Power** nevű sorkapocs konfigurálásával. Ez a blokk négy csatlakozóból áll. A felső kettő (PWR és GND) 24 V és a belső 24 V-os tápellátás földelése. A blokkban lévő alsó két csatlakozó (24 V és 0 V) az I/O 24 V-os bemenete. Az alapértelmezett konfiguráció a belső áramellátást használja.

**Alapértelmezett tápegység**

Ebben a példában az alapértelmezett konfiguráció a belső tápegységet használja


**Külső tápegység**

Ha több áram szükséges, akkor külső áramellátást csatlakoztathat az alábbiak szerint. A biztosíték Mini Blade típusú, névleges maximális áramerőssége 10 A, minimális feszültsége 32 V. A biztosítéknak UL jelöléssel kell rendelkeznie. Ha a biztosíték túlterhelődik, ki kell cserélni.



A példában a konfiguráció külső tápegységet használ a nagyobb áram érdekében.

**Tápegység specifikációja**

Az elektromos specifikációk a belső és külső áramellátásra vonatkozóan egyaránt alább láthatók.

| Terminálok                                 | Paraméter  | Min. | Típus | Max. | Egység |
|--|------------|------|-------|------|--------|
| <b>Belső 24 V-os áramellátás</b>           |            |      |       |      |        |
| [ PWR - GND ]                              | Feszültség | 23   | 24    | 25   | V      |
| [ PWR - GND ]                              | Aktuális   | 0    | -     | 2*   | A      |
| <b>Külső 24 V-os bemenet követelményei</b> |            |      |       |      |        |
| [ 24 V - 0 V ]                             | Feszültség | 20   | 24    | 29   | V      |
| [ 24 V - 0 V ]                             | Aktuális   | 0    | -     | 6    | A      |

\*3,5 A 500 ms vagy 33%-os üzemi ciklus esetében.

**Digitális I/O  
specifikáció**

A digitális I/O az IEC 61131-2 szabvány szerint készült. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Terminálok                 | Paraméter        | Min. | Típus | Max. | Egység |
|----------------------------|------------------|------|-------|------|--------|
| <i>Digitális kimenetek</i> |                  |      |       |      |        |
| [COx / DOx]                | Áram*            | 0    | -     | 1    | A      |
| [COx / DOx]                | Feszültségesés   | 0    | -     | 0.5  | V      |
| [COx / DOx]                | Szivárgó áram    | 0    | -     | 0.1  | mA     |
| [COx / DOx]                | Funkció          | -    | PNP   | -    | Típus  |
| [COx / DOx]                | IEC 61131-2      | -    | 1 A   | -    | Típus  |
| <i>Digitális bemenetek</i> |                  |      |       |      |        |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | Feszültség       | -3   | -     | 30   | V      |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | KI tartomány     | -3   | -     | 5    | V      |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | BE tartomány     | 11   | -     | 30   | V      |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | Áram (11 - 30 V) | 2    | -     | 15   | mA     |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | Funkció          | -    | PNP + | -    | Típus  |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]          | IEC 61131-2      | -    | 3     | -    | Típus  |

\*Legfeljebb 1 H ellenálló terhelés vagy induktív terhelés.

## 8.5.1. Digitális bemenet és kimenet

### Eszköz kimenete

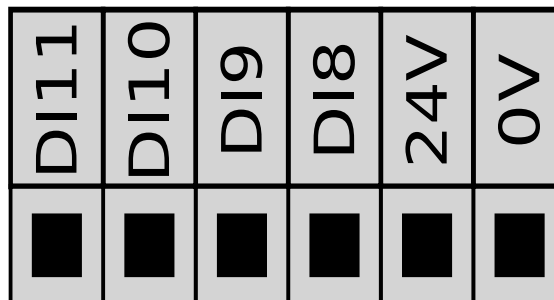
A szerszám kimenete két digitális kimeneti mezőt tartalmaz: a szerszám kimeneti feszültségét és a tápegység áramkijelzőjét, valamint a kétérintkezős tápellátás kapcsolóját.

- **Digitális kimenet (DO)** - függetlenül állítható magas vagy alacsony értékre
- **A szerszám kimeneti feszültsége** - választható 0V, 12V és 24V. Ez a beállítás a robotvezérlő újraindítása után is megmarad
- **Tápegység** - az áramfelvétel kijelzője
- **Kétérintkezős tápellátás** - a digitális kimenetek és a szerszám áramforrása közötti váltáshoz használatos. A Kétérintkezős tápellátás engedélyezése letiltja a szerszám alapértelmezett digitális kimeneteit (DO)

Új kimeneti konfiguráció kiválasztása után a változások érvénybe lépnek. Az aktuálisan betöltött telepítés módosul, hogy tükrözze az új konfigurációt. Miután ellenőrizte, hogy az eszköz kimenetei a kívánt módon működnek, mentse el a telepítést, hogy ne vesszenek el a változtatások.

### Digitális bemenet

Az alábbi ábrán látható vízszintes digitális bemeneti blokkot (DI8-DI11) használhatja a kvadratúrás kódolású szállítószalag követésére.

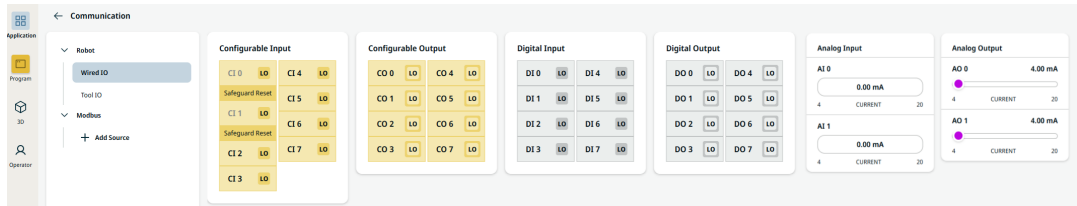


## 8.5.2. A Vezetékes I/O fül használata

### Leírás

A Vezetékes I/O lap képernyő segítségével figyelemmel kísérheti és beállíthatja az élő I/O vezérlődobozból érkező és oda menő jeleket.

A képernyőn megjelenik az I/O aktuális állapota, beleértve a program végrehajtása során. A program leáll, ha a végrehajtás során bármi megváltozik. A program leállásakor minden kimeneti jel megőrzi az állapotát. A képernyő 10 Hz-es frekvenciával frissül, ezért előfordulhat, hogy egy nagyon gyors jel nem jelenik meg megfelelően.



### Konfigurálható I/O-k

A konfigurálható I/O-k fenntarthatók az I/O beállításokban meghatározott speciális biztonsági beállításokhoz. A fenntartott elemek alatt az alapértelmezett vagy a felhasználó által meghatározott név helyett a biztonsági funkció nevét kapják.

A biztonsági beállítások számára fenntartott konfigurálható bemenetek nem kapcsolhatók át, és csak LED kijelzőként jelennek meg.

A nem fenntartott I/O-k esetében a következő lehetőségek vannak:

- Program indítása
- Program leállítása
- Program szüneteltetése
- Szabad mozgás

### Digitális I/O-k

A DI esetében a következő lehetőségek vannak:

- Program indítása
- Program leállítása
- Program szüneteltetése
- Szabad mozgás

Az összes DI előbeállítás: alacsony.

Az összes DO egymástól függetlenül vagy magasra vagy alacsonyra van beállítva.

### Analóg IO-k

Az analóg I/O-k áram [4-20mA] vagy feszültség [0-10V] kimenetre állíthatók be. Ezek a beállítások a robotvezérlő újraindítása után is megmaradnak, és a telepítés során kerülnek mentésre.

### 8.5.3. Meghajtó kijelzője

#### Leírás

A meghajtás kijelzője egy lámpa, amely akkor világít, amikor a robotkar be van kapcsolva, vagy amikor a robotkábel áram alatt van. Amikor a robotkar ki van kapcsolva, a meghajtás kijelzője kialszik.

A meghajtás kijelzője a digitális kimeneteken keresztül van csatlakoztatva. Ez nem biztonsági funkció, és nem használ biztonsági I/O-kat.

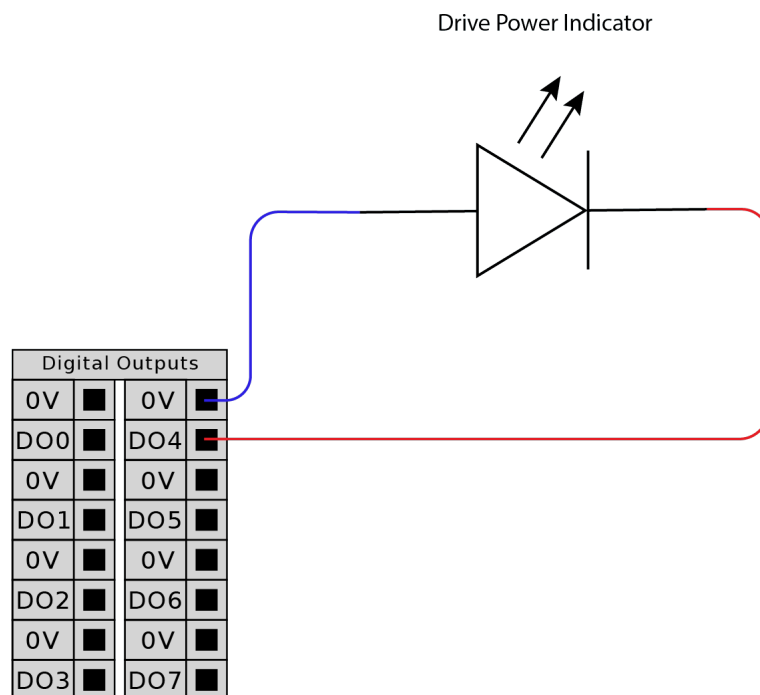
#### Kijelző

A meghajtó kijelzője 24 V DC feszültségen működő lámpa is lehet.

#### A jelző beállítása

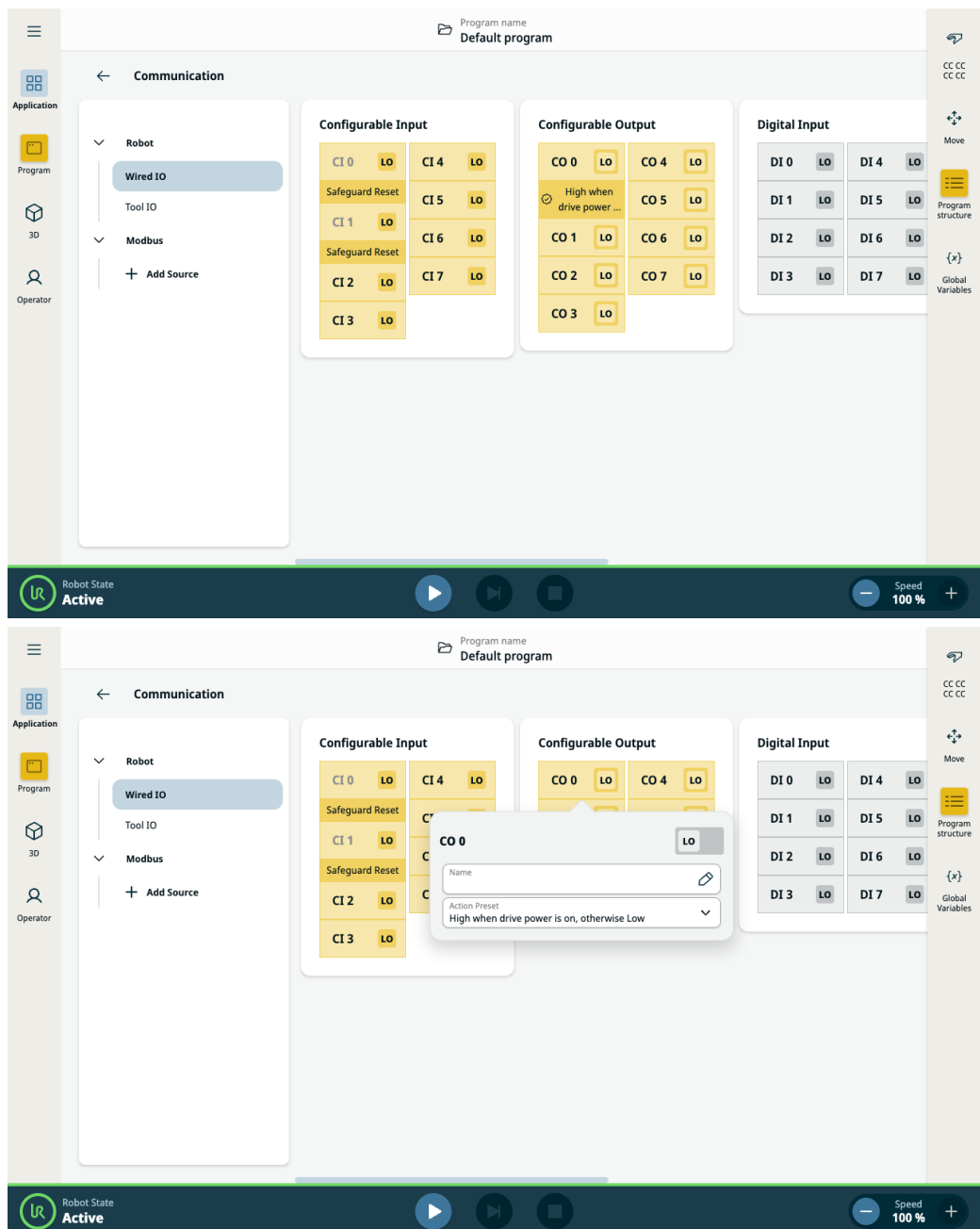
A jelző beállításához egy lámpára és a kimenetek kábelezésére van szükség.

1. Csatlakoztassa a meghajtó teljesítményjelzőjét a digitális kimenetekhez az alábbi ábrán látható módon.
2. Ellenőrizze, hogy a meghajtó teljesítményjelzője megfelelően van csatlakoztatva.
  - Bekapcsolhatja a robotkart, és ellenőrizheti, hogy a lámpa világít-e.
  - Kikapcsolhatja a robotkart, és ellenőrizheti, hogy a lámpa kialszik-e.



**A kijelző konfigurálása**

1. A Navigáció menüben koppintson az **Alkalmazás** elemre.
2. Válassza a **Kommunikáció** elemet.
3. Az oldalsó menüben válassza a **Vezetékes IO** elemet.
4. Görgessen a kívánt kimeneti típusra, és koppintson az alábbiak egyikének kiválasztásához:
  - Konfigurálható kimenet
  - Digitális kimenet
  - Analóg kimenet
5. Válassza a **Művelet előbeállítás** elemet  
Nevet adhat a kiválasztott kimenetnek
6. A legördülő menüben válassza a **Magas beállítást, ha a meghajtás be van kapcsolva, ellenkező esetben az Alacsony beállítást.**





## 8.6. Biztonsági I/O

**Biztonsági I/O** Ebben a szakaszban ismertetjük a célorientált biztonsági bemenetet (sárga kapocs piros szöveggel) és a konfigurálható I/O-t (sárga kapcsok fekete szöveggel), ha biztonsági I/O bemenetként állították be.

A biztonsági eszközöket és berendezéseket a Biztonság fejezetben közölt biztonsági utasításoknak és a kockázatértékelésnek megfelelően kell telepíteni.

Minden biztonsági I/O kettőzött (redundáns), így egy egyedi hiba nem okozhatja a biztonsági funkció elvesztését. A biztonsági I/O kapcsokat azonban két külön ágként kell megtartani.

Az állandó biztonsági bemenet-típusok a következők:

- **Robot vészleállító** kizárólag a vészleállító berendezéshez
- **Védő stop** védelmi eszközökhöz

**Táblázat** A funkcionális különbség alább látható.

|   | Vészleállítás       | Biztonsági leállító         | 3PE leállítás               |
|---|---------------------|-----------------------------|-----------------------------|
| A robot leállítja a mozgást                             | Igen                | Igen                        | Igen                        |
| Program végrehajtása                                    | Szünetek            | Szünetek                    | Szünetek                    |
| Meghajtó erő  | Ki                  | Be                          | Be                          |
| Visszaállítás   | Kézi                | Automatikus vagy kézi       | Automatikus vagy kézi       |
| A használat gyakorisága                                 | Nem gyakori         | Minden ciklus - nem gyakori | Minden ciklus - nem gyakori |
| Újratelepítést igényel                                  | Csak fék kiengedése | Nem                         | Nem                         |
| Leállítási kategória (IEC 60204-1)                      | 1                   | 2                           | 2                           |
| A felügyeleti funkció teljesítményszintje (ISO 13849-1) | PLd                 | PLd                         | PLd                         |

### Biztonsági óvintézkedés

Használja a konfigurálható I/O-t további biztonsági I/O funkció telepítésére, pl.: vészleállító kimenet. A PolyScope interfész segítségével meghatározhatja a biztonsági funkciókhoz konfigurálható I/O elemeket.



#### VIGYÁZAT

A biztonsági funkciók rendszeres ellenőrzésének és tesztelésének elmulasztása veszélyes helyzetekhez vezethet.

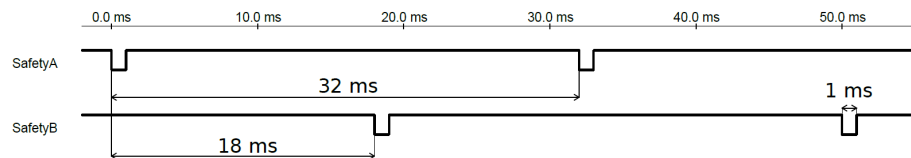
- A robot üzembe helyezése előtt igazolni kell a biztonsági funkciókat.
- A biztonsági funkciókat rendszeresen tesztelni kell.

**OSSD jelek** Az összes konfigurált és ideiglenes biztonsági bemenetet szűrik, hogy lehetővé tegyék az OSSD biztonsági berendezés használatát 3 ms alatti impulzushosszakkal. A biztonsági bemenetből minden milliszekundumban mintát vesznek, és a bemenet állapotát meghatározzák a leggyakrabban látott bemeneti jel szerint az utolsó 7 milliszekundum alatt.

### OSSD biztonsági jelzések

Konfigurálhatja a vezérlődobozt OSSD impulzusok kibocsátására, ha a biztonsági kimenet inaktív/magas. Az OSSD impulzusok érzékelik a vezérlőszekrény azon képességét, hogy a biztonsági kimenetek aktív/alacsonyok legyenek. Ha az OSSD-impulzusok engedélyezve vannak egy kimeneten, a biztonsági kimeneten 32 ms-onként 1 ms alacsony impulzus keletkezik. A biztonsági rendszer észleli, ha egy kimenet csatlakozik egy tápegységhez, és leállítja a robotot.

Az alábbi ábrán látható: egy csatorna impulzusai közötti idő (32ms), az impulzus hossza (1ms) és az egyik csatorna impulzusa és a másik csatorna impulzusa közötti idő (18ms)



OSSD engedélyezése a biztonsági kimenethez

1. A fejlécben koppintson a **Telepítés** elemre, és válassza a **Biztonság** lehetőséget.
2. A **Biztonság** alatt válassza a **I/O** lehetőséget.
3. Az I/O képernyőn a **Kimeneti jel** alatt jelölje be a kívánt OSSD jelölőnégyzetet. Az OSSD jelölőnégyzetek engedélyezéséhez hozzá kell rendelnie a kimeneti jelet.

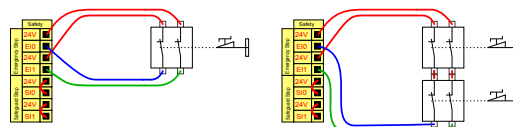
### Alapértelmezett biztonsági konfiguráció

A robotot alapértelmezett konfigurációval szállítják, amely lehetővé teszi a további biztonsági berendezések nélküli működést.

|                | Safety                                  |
|----------------|---|
| Emergency Stop | 24V <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | E10 <input checked="" type="checkbox"/> |
| Safeguard Stop | 24V <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | S10 <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | 24V <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | S11 <input checked="" type="checkbox"/> |

### Vészleállító gombok csatlakoztatása

A legtöbb alkalmazásban használni kell egy vagy több extra vészleállító gombot. Az alábbi ábrán látható, hogyan csatlakoztatható egy vagy több vészleállító gomb.

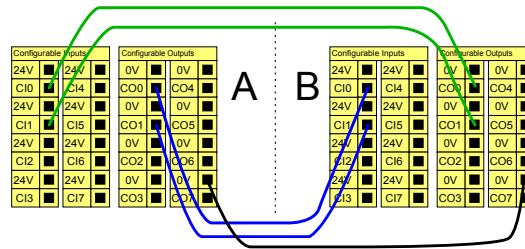


### A vészleállító megosztása más gépekkel

Beállíthat egy megosztott vészleállító funkciót a robot és más gépek között, ha az alábbi I/O funkciókat a GUI-n keresztül konfigurálja. A Robot vészleállító bemenete nem használható megosztási célokra. Ha két UR robotnál vagy más gépeknél többet kell csatlakoztatni, biztonsági PLC szükséges a vészleállító jelek kontrollálásához.

- Konfigurálható bemenet-pár: Külső vészleállítás.
- Konfigurálható kimenet-pár: Rendszerleállítás.

Az alábbi ábrán látható, hogyan osztja meg két UR robot a vészleállító funkcióit. Ebben a példában a használt konfigurált I/O-k a CI0-CI1 és a CO0-CO1.



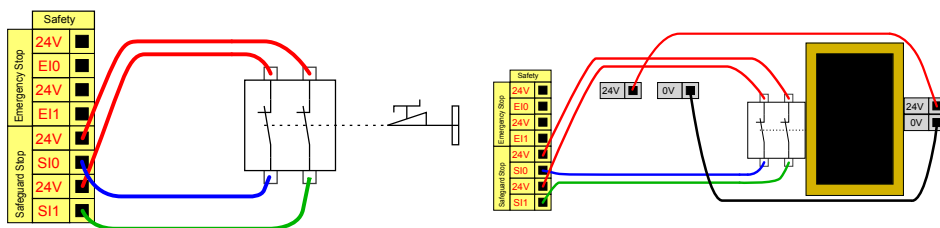
### Biztonsági leállító automatikus visszaállással

Ez a konfiguráció csak olyan alkalmazásokhoz készült, ahol a kezelő nem tud átmenni az ajtón, és nem tudja becsukni maga mögött. A konfigurálható I/O egy az ajtón kívül elhelyezett külső visszaállító gomb beállítására használható a robot mozgásának újraindításához. A robot automatikusan visszatér a mozgáshoz, amikor a jelzés újra létrejön.



#### FIGYELMEZTETÉS

Ne használja ezt a konfigurációt, ha a jelzés a biztonsági kerületen belülről hozható létre újra.

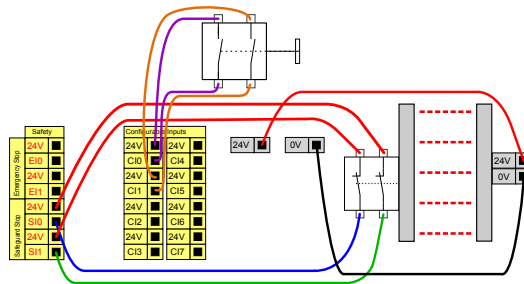


A példa egy ajtókapcsoló egy alapvető biztonsági eszköz, amelynél a robot megáll, ha az ajtót kinyitják.

Ebben a példában a biztonsági szőnyeg egy biztonsági eszköz, amelynél automatikus folytatás helyénvaló. Ez a példa egy biztonsági lézerszennerre is érvényes.

### Biztonsági leállítás visszaállítás gombbal

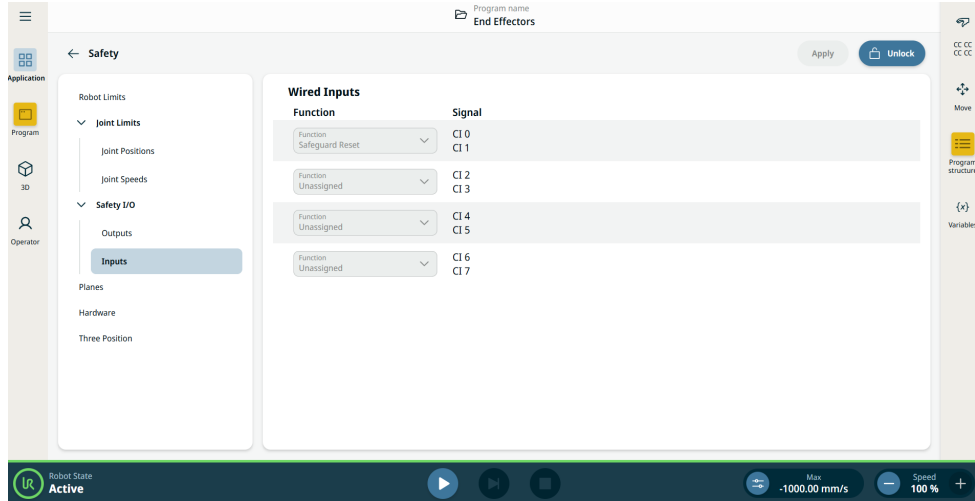
Ha a biztonsági felhasználó felület könnyű függöny illesztéssel használatos, akkor a biztonsági kerületen kívüli visszaállítás szükséges. A visszaállítás gombnak kétcsatornás típusúnak kell lennie. Az alábbi példában a visszaállításra konfigurált I/O a CI0-CI1.



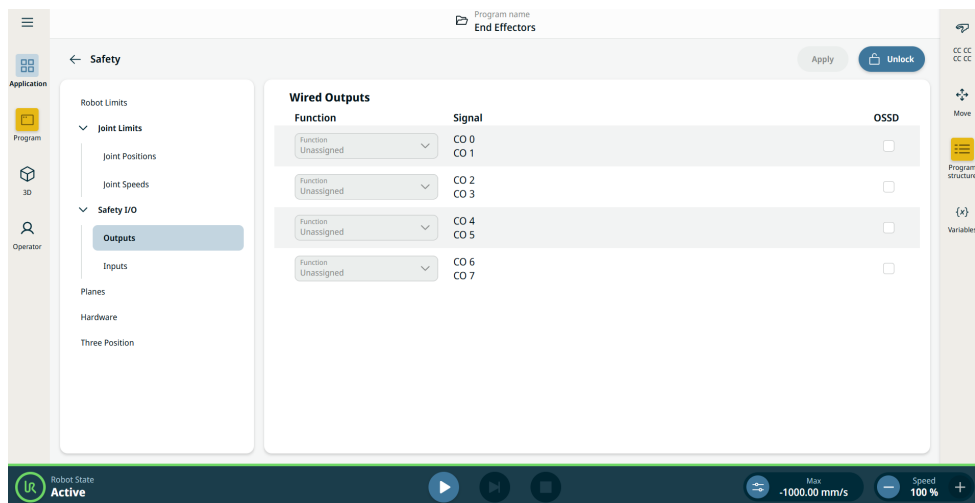
## 8.6.1. Biztonsági I/O jelek

### Leírás

Az I/O kapcsok megoszlanak a bemenetek és kimenetek között, és ezeket úgy párosították, hogy mindegyik funkció egy 3. kategóriás PLd lehetőséget adjon.



Ábra 1.3: A PolyScope X képernyője a megjelenített bemeneti jelekkel.



### ÉRTESÍTÉS

Amikor a programokat I/O vagy terebusz bemenetről indítja, a robot a meglévő pozíciójából kezdheti meg a mozgást, nem lesz szükség kézi mozgásra az első útponthez a PolyScopeon keresztül.

**Vezérlődoboz** A bemeneteket az alábbi táblázatok ismertetik:

**Bemenetek**

|                    |  |
|--------------------|--|
| Vészleállító gomb  | 1. kategóriájú leállítást végez (IEC 60204-1), mellyel tájékoztatja a Rendszerleállítás kimenetet használó többi gépet, ha a kimenet definiálva van. A kimenethez csatlakoztatott bármilyen berendezés leállítását kezdeményezi.   |
| Robot vészleállító | 1. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1) végez a vezérlődoboz bemenetén keresztül, amellyel tájékoztatja a rendszer vészleállító kimenetét használó többi gépet, ha ez a kimenet meg van határozva.   |
| Külső vészleállító | Csak a roboton végez 1. kategóriájú (IEC 60204-1) leállítást.  |
| Csökkentett        | Minden biztonsági határérték alkalmazható, amíg a robot <b>Normál</b> vagy <b>Csökkentett</b> konfigurációt használ.<br>A konfigurálás során a bemenetekre küldött alacsony jel hatására a biztonsági rendszer átvált a csökkentett konfigurációba. A robotkar lelassul, hogy megfeleljen a csökkentett paramétereknek.<br>A biztonsági rendszer garantálja, hogy a robot a bemeneti indítójelet követő 0,5 másodpercen belül a csökkentett határértékeken belül legyen. Ha a robotkar továbbra is sérti a csökkentett határértékek bármelyikét, akkor 0. kategóriájú leállítás lép életbe. Az indítójelek is okozhatnak csökkentett konfigurációba való átmenetet. A biztonsági rendszer ugyanígy vált normál konfigurációba. |

**Vezérlőoboz Bemenetek** A bemeneteket az alábbi táblázat ismerteti:

**Bemenetek**

|   |   |
|---|---|
| Üzem mód  | Külső üzemmód kiválasztása esetén az <b>Automatikus üzemmód</b> és <b>Kézi üzemmód</b> között vált. A robot Automatikus üzemmódban van, ha a bemenet <i>alacsony</i> , és Kézi üzemmódban, ha a bemenet <i>magas</i> .  |
| Védelem visszaállítása                            | Biztonsági leállított állapotból visszatér a Biztonsági visszaállító bemenet jelének felfutó élére. Biztonsági leállítás bekövetkezésekor ez a bemenet gondoskodik róla, hogy a Biztonsági leállítás állapota fennmaradjon, amíg visszaállítást nem indítják.     |
| Biztonsági rendszer                               | A biztonsági rendszer bemenete által kiváltott leállítás. 2. kategóriájú leállítást hajt végre (IEC 60204-1) minden üzemmódban, amikor egy biztonsági elem kiváltja.  |
| Automatikus üzemmód-védelem leállítása            | CSAK automatikus módban végez 2. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1). Automata módú biztonsági leállítás csak akkor választható, ha egy három helyzetű engedélyező eszközt konfiguráltak és szereltek be.  |
| Automatikus mód biztonsági alaphelyzetbe állítása | Automata módú biztonsági leállítás állapotból visszatér az Automata mód biztonsági visszaállítása bemenetére érkező jel felfutó élére.  |
| Freedrive a roboton                               | A Szabadonfutás bemenetet úgy is konfigurálhatja, hogy a szabadonfutást engedélyezze és használja anélkül is, hogy meg kellene nyomnia a Szabadonfutás gombot egy szabványos TP-n, vagy részben lenyomott helyzetben kellene tartania a 3PE TP bármelyik gombját. |
| 3-helyzetű engedélyező eszköz                     | Kézi üzemmódban a robot mozgatásához egy külső 3-helyzetű engedélyező eszközt kell a középső helyzetben lenyomva tartani. Ha beépített 3-helyzetű engedélyező eszközt használ, akkor a robot mozgatásához a gombot középső helyzetben kell lenyomva tartani.      |



#### FIGYELMEZTETÉS

Ha az alapértelmezett Biztonsági visszaállítás ki van kapcsolva, akkor automatikus visszaállítás történik, amikor a biztonsági berendezés már nem vált ki leállást.

Ez akkor fordulhat elő, ha egy személy áthalad a biztonsági berendezés területén.

Ha egy személyt nem észlel a biztonsági berendezés, és a személy veszélynek van kitéve, a szabványok tiltják az automatikus visszaállítást.

- A visszaállításhoz csak akkor használja a külső visszaállítást, ha a személy nincs veszélynek kitéve.



#### FIGYELMEZTETÉS

Ha az Automata mód biztonsági leállítás engedélyezve van, a biztonsági leállítás kézi üzemmódban nem lép működésbe.

**Vezérlőoboz kimenete** A biztonsági rendszer megsértése vagy hiba esetén minden biztonsági kimenet alacsony értékre kapcsol. Ez azt jelenti, hogy a Rendszerleállítás kimenet akkor is leállást kezdeményez, ha nincs aktiválva E-stop.

**i** A következő biztonsági funkciók kimeneti jeleit használhatja. Az összes jel visszatér alacsony szintre, amikor a magas jelet kiváltó állapot megszűnik:

|   |  |
|---|--|
| <sup>1</sup> Rendszerleállítás          | A jel <i>Alacsony</i> , amikor a biztonsági rendszert vészleállított állapotba viszi a robot Vészleállító bemenete vagy a Vészleállító gomb. Ha a Vészleállított állapotot a Rendszerleállítás bemenet váltja ki, a holtpontok elkerülése érdekében nem ad alacsony jelet. |
| Robot mozgatása                         | A jel <i>Alacsony</i> , ha a robot mozog, egyébként magas.   |
| A robot nem áll le                      | A jel <i>Magas</i> , ha a robot le van állítva, vagy vészleállítás vagy biztonsági leállítás miatt leáll. Egyébként logikusan alacsony lesz.   |
| Csökkentett                             | A jel <i>Alacsony</i> , ha a csökkentett paraméterek aktívak, vagy ha a biztonsági bemenet csökkentett bemenettel van konfigurálva, és a jel jelenleg alacsony. Egyébként a jel magas.   |
| Nem csökkentett                         | Ez a fent meghatározott Csökkentett inverze.   |
| Biztonságos otthon                      | A jel <i>Magas</i> , ha a robotkar le van állítva, és a konfigurált Biztonságos alaphelyzetben található. Ellenkező esetben a jel <i>Low</i> . Ezt gyakran használják, amikor az UR robotokat mobil robotokkal integrálják.  |
| 3-helyzetű engedélyezés leállítva       | A jel alacsony, ha három pozíciós leállítás aktív, egyébként magas.  |
| A nem 3-helyzetű engedélyezés leállítva | A jel alacsony, ha három pozíciós leállítás inaktív, egyébként magas.  |



### ÉRTEŚÍTÉS

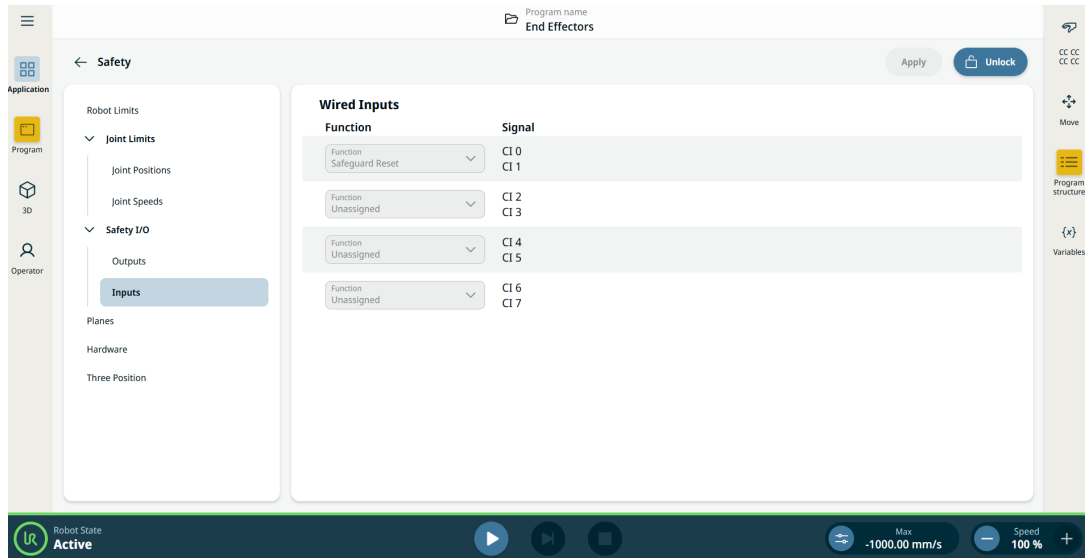
A robottól Vészleállító kimenettel Vészleállítás állapotot kapó külső gépnek meg kell felelnie az ISO 13850 szabványnak. Ez különösen akkor szükséges, ha a robot vészleállító bemenete külső vészleállító eszközhöz van csatlakoztatva. Ilyen esetekben a Vészleállító kimenet magas, amikor a külső vészleállító eszközt kioldják. Ez azt jelenti, hogy a külső gép vészleállítási állapota a robot kezelőjének kézi beavatkozása nélkül visszaáll. Ezért a biztonsági előírásoknak való megfelelés érdekében a külső gépeknek manuális műveletet kell végezniük a folytatáshoz.

<sup>1</sup>A Rendszerleállítás korábban „Rendszer vészleállító” néven volt ismert a Universal Robots robotok esetében. Lehet, hogy a PolyScope megjeleníti a „Rendszer vészleállító” feliratot.

## 8.6.2. Az I/O beállítása

### Leírás

Az I/O Setup (I/O beállítás) képernyőn definiálhatja az I/O jeleket és konfigurálhatja a műveleteket az I/O fül vezérlőjével. Az I/O jelek típusait a **Bemenet** és **Kimenet** alatt soroljuk fel.



### ÉRTESÍTÉS

Amikor a programokat I/O vagy terepbusz bemenetről indítja, a robot a meglévő pozíciójából kezdi meg a mozgást, nem lesz szükség kézi mozgatásra az első útponthez a PolyScopeon keresztül.

### Bemenetek

1. Nyissa meg az Alkalmazás lapot.
2. Nyissa meg a Biztonság részt.
3. Koppintson a Biztonsági I/O részben a Bemenetek elemre.
4. Oldja fel a beállításokat.
5. Rendeljen egy funkciót a jelcsoporthoz.

A biztonsági funkció leírását lásd a Biztonsági I/O jelek részben.

**Elérhető  
bemeneti  
műveletek**

| Parancs       | Művelet   |
|---------------|---|
| Indítás       | Indítja vagy folytatja az aktuális programot egy felfutó élen (csak távvezérlőben engedélyezett)  |
| Stop          | Megállítja az aktuális programot egy emelkedő élen  |
| Szüneteltetés | Felfutó szélen szünetelteti az aktuális programot   |
| Szabad mozgás | Amikor a bemenet magas, a robot Szabadonfutás módba megy át (hasonló a <b>Szabadonfutás</b> gombhoz). A bemenetet figyelmen kívül hagyja, ha más körülmények nem teszik lehetővé a Szabadonfutás módot. |


**FIGYELMEZTETÉS**

Ha a robot leáll a beviteli művelet indítása közben, a robot lassan a program első útpontjára lép, mielőtt végrehajtaná a programot. Ha a robot szüneteltetve van a beviteli művelet indítása közben, a robot lassan mozog arra a pozícióra, ahonnan szüneteltette, mielőtt folytatná a programot.

**Kimenetek**

1. Nyissa meg az Alkalmazás lapot.
2. Nyissa meg a Biztonság részt.
3. Koppintson a Biztonsági I/O részben a Kimenetek elemre.
4. Oldja fel a beállításokat.
5. Rendeljen egy funkciót a jelcsoporthoz.

Az OSSD minden kimeneti jelnél engedélyezhető.  
A biztonsági funkció leírását lásd a Biztonsági I/O jelek részben.

**Elérhető  
kimeneti  
műveletek**

| Művelet  | Kimeneti állapot                     | Programállapot  |
|--|--------------------------------------|---|
| Alacsony, ha nem fut                                   | Alacsony                             | Leállítva vagy szüneteltetve  |
| Magas, ha nem fut                                      | Magas                                | Leállítva vagy szüneteltetve  |
| Magas működés közben, alacsony leállításkor            | Alacsony<br>Magas                    | Futó,<br>Leállítva vagy szüneteltetve   |
| Alacsony a nem tervezett megállásnál                   | Alacsony                             | Program befejezve nem beütemezve  |
| Alacsony a nem tervezett leállításkor, egyébként magas | Alacsony<br>Magas                    | Program befejezve nem beütemezve<br>Futás, leállítás vagy szüneteltetés         |
| Folyamatos impulzus                                    | Váltás a magas és az alacsony között | Fut (szünetelteti vagy leállítja a programot az impulzusállapot fenntartásához) |

**Programleállás  
oka**

Rendkívüli programbefejezés az alább felsorolt okok bármelyike miatt bekövetkezhet:

- Robot leállítása
  - Hiba
  - Szabálysértés
  - Futásidejű kivétel
-

### 8.6.3. I/O használata üzemmód kiválasztásához

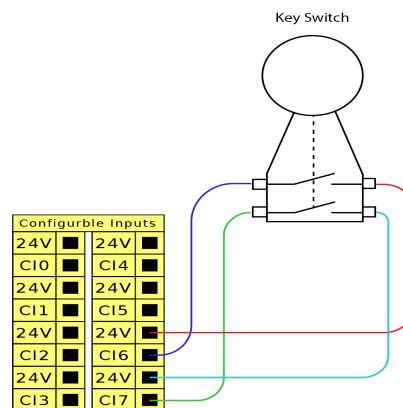
**Leírás** A robot úgy is konfigurálható, hogy a hordozható kezelőegység használata nélkül váltson működési módot. Ez azt jelenti, hogy a TP-t tilos használni, amikor Automatikus üzemmódról Kézi üzemmódra vagy Kézi üzemmódról Automatikus üzemmódra vált.

Az üzemmódok hordozható kezelőegység használata nélküli váltásához biztonsági I/O konfigurációra és egy másodlagos eszközre van szükség üzemmódválasztóként.

**Üzemódválasztó** Az üzemmódválasztó lehet egy kulcsos kapcsoló redundáns elektromos elrendezéssel vagy egy dedikált biztonsági PLC-ből kapott jelekkel.

**Az üzemmódválasztó használata** Az üzemmódválasztó, például egy kulcsos kapcsoló használata megakadályozza, hogy a TP-t használják az üzemmódok közötti váltáshoz.

1. Csatlakoztassa az üzemmódválasztót a bemenetekhez az alábbi ábrán látható módon.
2. Ellenőrizze, hogy az üzemmódválasztó helyesen van csatlakoztatva és konfigurálva.



**A csatlakoztatott biztonsági bemenetek konfigurálása**

A másodlagos eszköz csatlakozása biztonságos bemeneteinek konfigurálásához fel kell oldani a biztonsági I/O képernyő zárolását.

1. A fő navigációs panelen koppintson az **Alkalmazás** elemre.
2. Válassza a **Biztonság** lehetőséget, majd koppintson a **Feloldás** gombra.  
A felszólításra írja be jelszavát a Biztonság képernyő feloldásához.  
Ha korábban még nem határozott meg jelszót, használja az alapértelmezett jelszót: `ursafe`.
3. A Biztonsági I/O részben válassza a **Bemenetek** lehetőséget.
4. Válasszon ki az egyik bemeneti jelet a Bemenet legördülő menü egy elemére kattintva.
5. A legördülő listában válassza az **Üzem mód** lehetőséget.
6. Koppintson az **Alkalmazás** lehetőségre, és engedje, hogy a robot újrainduljon.
7. Koppintson a **Biztonsági konfiguráció megerősítése** elemre.  
Most már csak a másodlagos eszközt használhatja az üzemmódok kiválasztására és/vagy átváltására.

Miután a bemenetet a másodlagos eszközhöz rendelte, az üzemmód TP útján történő váltása letiltásra kerül. Ha megkísérli a TP-t az üzemmódok váltására használni, megjelenik egy üzenet, amely megerősíti, hogy a TP nem használható az üzemmód megváltoztatására.

## 8.6.4. Háromhelyzetű engedélyező eszköz

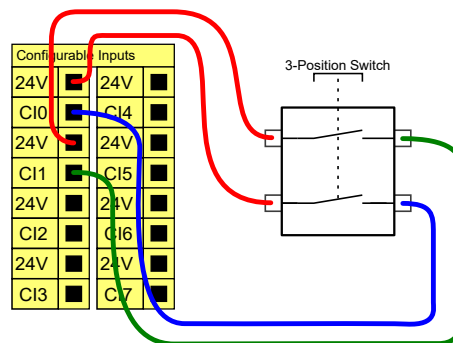
### Leírás

A robotot egy engedélyező eszközzel szerelték fel 3PE hordozható kezelőegység formájában.

A vezérlőszekrény a következő engedélyező eszköz-konfigurációkat támogatja:

- 3PE hordozható kezelőegység
- Külső hárompozíciós engedélyező eszköz
- Külső hárompozíciós eszköz és 3PE hordozható kezelőegység

Az alábbi illusztráció bemutatja, hogyan csatlakoztathat egy három helyzetű engedélyező eszközt.



Megjegyzés: A hárompozíciós engedélyező eszköz bemenetének két bemeneti csatornáján a jeletérés toleranciája 1 mp.



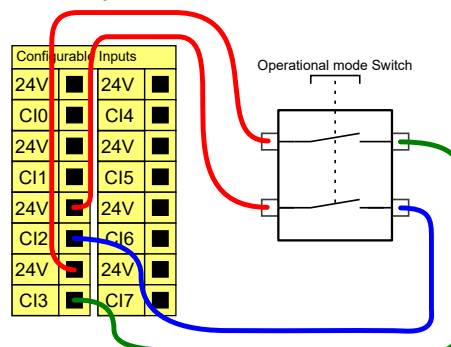
### ÉRTESÍTÉS

Az UR robotbiztonsági rendszer nem támogatja több külső háromállású engedélyező eszköz használatát.

### Működési mód kapcsolója

A háromállású engedélyező eszköz használata megköveteli a Működési mód kapcsoló használatát.

Az alábbi ábrán egy üzemmód-kapcsoló látható.



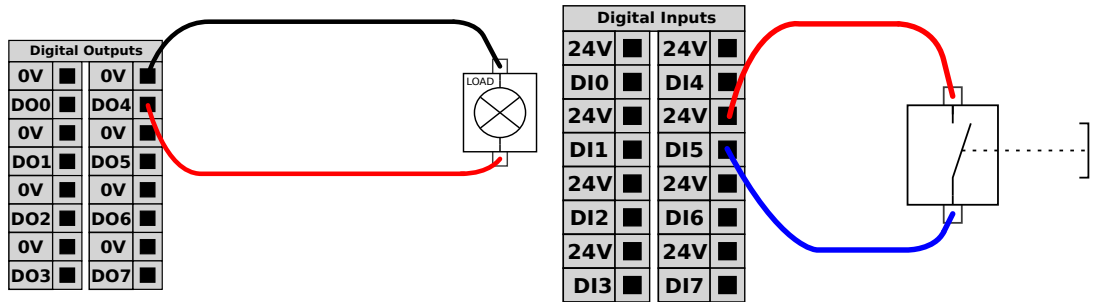
## 8.7. Általános célú digitális I/O

**Leírás** Az Indítás képernyő beállításokat tartalmaz egy alapértelmezett program automatikus betöltéséhez és indításához, és a Robotkar automatikus inicializálásához bekapcsolás közben.

**Általános célú digitális I/O** Ez a rész az általános célú 24 V-os I/O-t (szürke terminálok) és a konfigurálható I/O-t (sárga terminálok fekete szöveggel), amikor nem biztonsági I/O-ként van konfigurálva.

Az általános célú I/O használható a berendezés meghajtására, ahogyan a pneumatikus relék hajtására közvetlenül vagy más PLC rendszerekkel való kommunikációhoz. Az összes digitális kimenet letiltható automatikusan, amikor a program végrehajtása leáll. Ebben a módban a kimenet mindig alacsony, amikor a program nem fut. Példák találhatók az alábbi alpontokban.

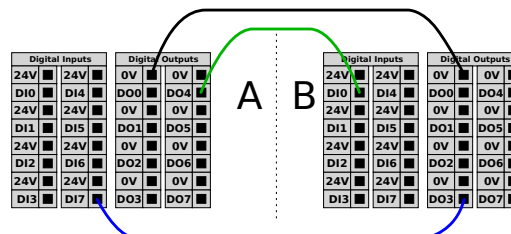
Ezekben a példákban szokásos digitális kimeneteket használnak, de bármilyen konfigurálható kimenetet is használhattak volna, ha ezeket nem biztonsági funkció teljesítésére állították be.



Ebben a példában egy terhelést digitális kimenet vezérl, ha csatlakoztatva van.

A példában egyszerű gomb van csatlakoztatva egy digitális bemenethez.

**Kommunikáció más gépekkel vagy PLC-kkel** A digitális I/O kimenet használható más berendezésekkel való kommunikációhoz, ha egy szokásos GND (0 V) jött létre, és ha a gép PNP technológiát használ, lásd alább.



### ÉRTESÍTÉS

A digitális I/O-k csatlakoztatásához árnyékolt kábeleket használjon.

## 8.7.1. Távoli KI/BE vezérlés

### Leírás

Használja a **BE/KI** távvezérlést a vezérlőszekrény be- és kikapcsolásához a hordozható kezelőegység használata nélkül. Általában akkor használatos:

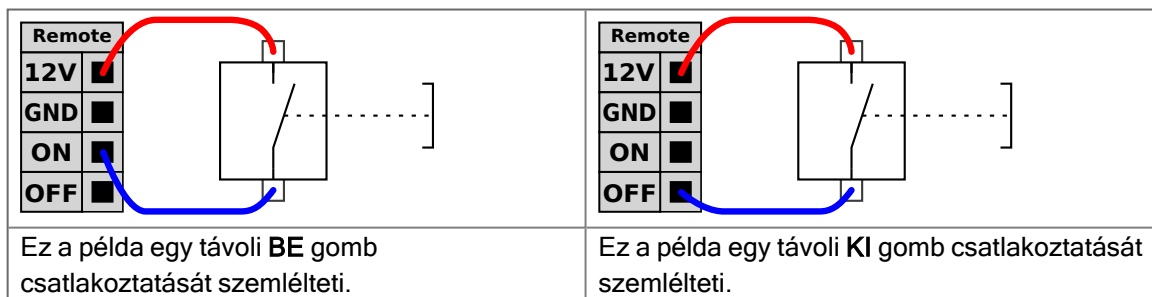
- Amikor a hordozható kezelőegység nem elérhető.
- Amikor a PLC rendszernek teljes kontrollra van szüksége.
- Amikor több robotot kell egy időben be- vagy kikapcsolni.

### Távvezérlés

A **KI/BE** távvezérlés biztosítja a 12 V-os segéd feszültséget, amely aktív marad a vezérlődoboz kikapcsolása után. A **BE** bemenet csak rövid időtartamú aktiválásra szolgál, és ugyanúgy működik, mint a **POWER** gomb. A **KI** bemenet lenyomva tartható, ha szükséges. Használjon szoftverfunkciót a programok automatikus betöltéséhez és elindításához.

Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Terminálok   | Paraméter          | Min. | Típus | Max. | Egység |
|--------------|--------------------|------|-------|------|--------|
| [12 V - GND] | Feszültség         | 10   | 12    | 13   | V      |
| [12 V - GND] | Aktuális           | -    | -     | 100  | mA     |
| [ON / OFF]   | Inaktív feszültség | 0    | -     | 0.5  | V      |
| [ON / OFF]   | Aktív feszültség   | 5    | -     | 12   | V      |
| [ON / OFF]   | Bemeneti áram      | -    | 1     | -    | mA     |
| [ON]         | Aktivációs idő     | 200  | -     | 600  | ms     |



### VIGYÁZAT

A bekapcsológomb benyomásával és nyomva tartásával mentés nélkül **KIKAPCSOLJA** a vezérlőszekrényt.

- Ne nyomja meg és ne tartsa lenyomva a **BE** bemenetet vagy a **Bekapcsolás** gombot mentés nélkül.
- Használja a **OFF** bemenetet a kikapcsolás távvezérléséhez, hogy ezáltal a vezérlőszekrény menthesse a megnyitott fájlokat és szabályosan álljon le.

## 8.8. Általános célú analóg I/O

### Leírás

Az analóg I/O felhasználói felület a zöld terminál. Feszültség (0-10 V) vagy áramerősség (4-20 mA) beállítására vagy mérésére használatos más berendezésről vagy berendezésre. A lehető legnagyobb pontosság elérése érdekében a következő utasítások betartása ajánlott.

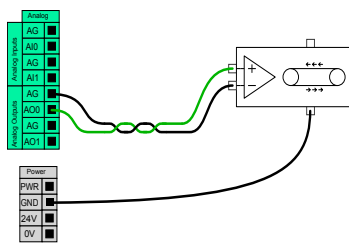
- Használja az I/O-hoz legközelebbi AG terminált. A pár megoszt egy szokásos módszűrőt.
- Használja ugyanazt a GND-t (0 V) a berendezéshez és a vezérlődobozhoz. Az analóg I/O nincs galvanikusan szigetelve a vezérlődoboztól.
- Használjon árnyékolt kábelt. Kösse az árnyékolást a GND érintkezőre a **Power** (Áramellátás) érintkező mellett.
- Az áram módban működő berendezés használata Az áramjelek kevésbé érzékenyek az interferenciákra.

### Elektromos specifikáció

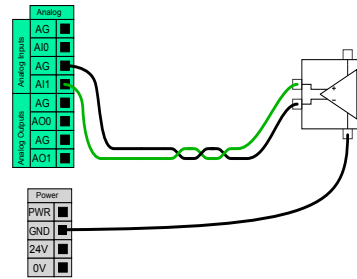
A GUI felületen kiválaszthatja a beviteli módokat. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Terminálok                              | Paraméter  | Min. | Típus | Max. | Egység |
|---|------------|------|-------|------|--------|
| <i>Analóg bemenet áram üzemmódban</i>   |            |      |       |      |        |
| [AIx - AG]                              | Aktuális   | 4    | -     | 20   | mA     |
| [AIx - AG]                              | Ellenállás | -    | 20    | -    | ohm    |
| [AIx - AG]                              | Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |
| <i>Analóg bemenet feszültség módban</i> |            |      |       |      |        |
| [AIx - AG]                              | Feszültség | 0    | -     | 10   | V      |
| [AIx - AG]                              | Ellenállás | -    | 10    | -    | kOhm   |
| [AIx - AG]                              | Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |
| <i>Analóg kimenet áram módban</i>       |            |      |       |      |        |
| [AOx - AG]                              | Aktuális   | 4    | -     | 20   | mA     |
| [AOx - AG]                              | Feszültség | 0    | -     | 24   | V      |
| [AOx - AG]                              | Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |
| <i>Analóg kimenet feszültség módban</i> |            |      |       |      |        |
| [AOx - AG]                              | Feszültség | 0    | -     | 10   | V      |
| [AOx - AG]                              | Aktuális   | -20  | -     | 20   | mA     |
| [AOx - AG]                              | Ellenállás | -    | 1     | -    | ohm    |
| [AOx - AG]                              | Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |

### Analóg kimenet és analóg bemenet



Ez a példa bemutatja, hogyan kontrolláljon szalagot vagy szíjat analóg sebességkontrolláló bemenettel.



Ez a példa bemutatja egy analóg szenzor csatlakoztatását.

## 8.9. Távoli üzemmód a biztonsági áttekintésben

### Leírás

Ha aktiválásra kerül, akkor a Távoli mód lehetővé teszi, hogy külső eszközök csatlakozzanak az olyan, kulcsfontosságú szolgáltatásokhoz, mint az elsődleges kliensfelület.

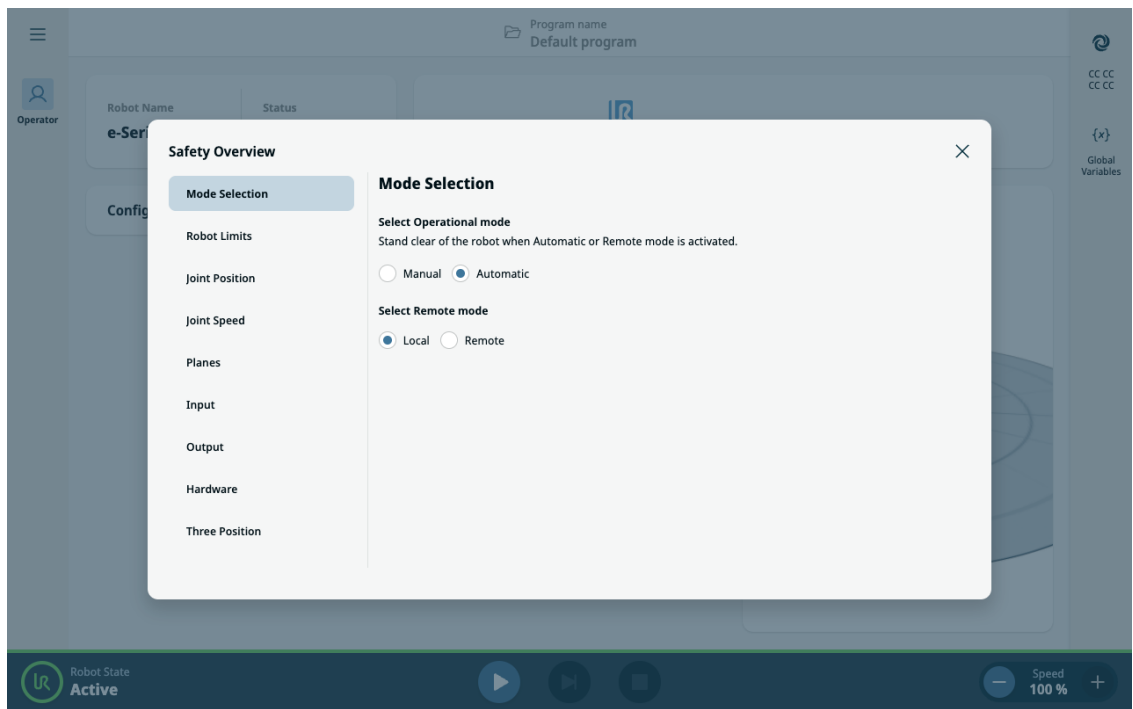
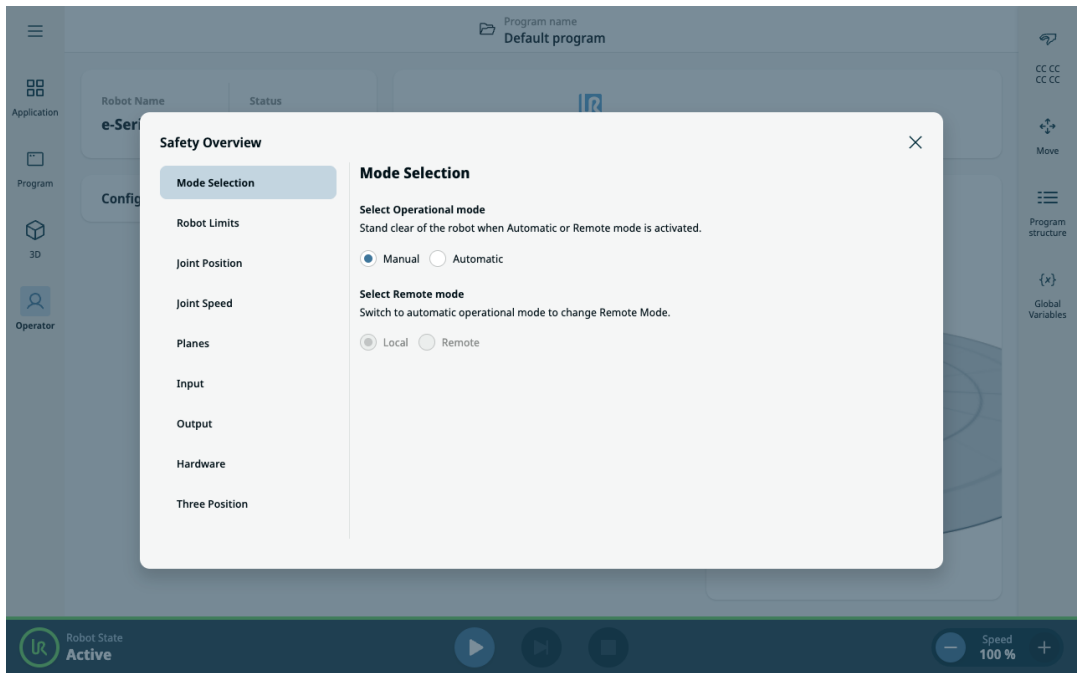
A távoli mód a Biztonság áttekintése párbeszédablakban található, erre a célra szolgáló kapcsolóval kapcsolható be.

1. Lépjen a Biztonság áttekintése elemhez a főképernyőn.
2. Válassza a Mód kiválasztása elemet.
3. Ekkor kiválaszthatja az Automatikus opciót, majd a Távoli módot.

Alapértelmezetten a „Helyi” beállítás van kiválasztva.

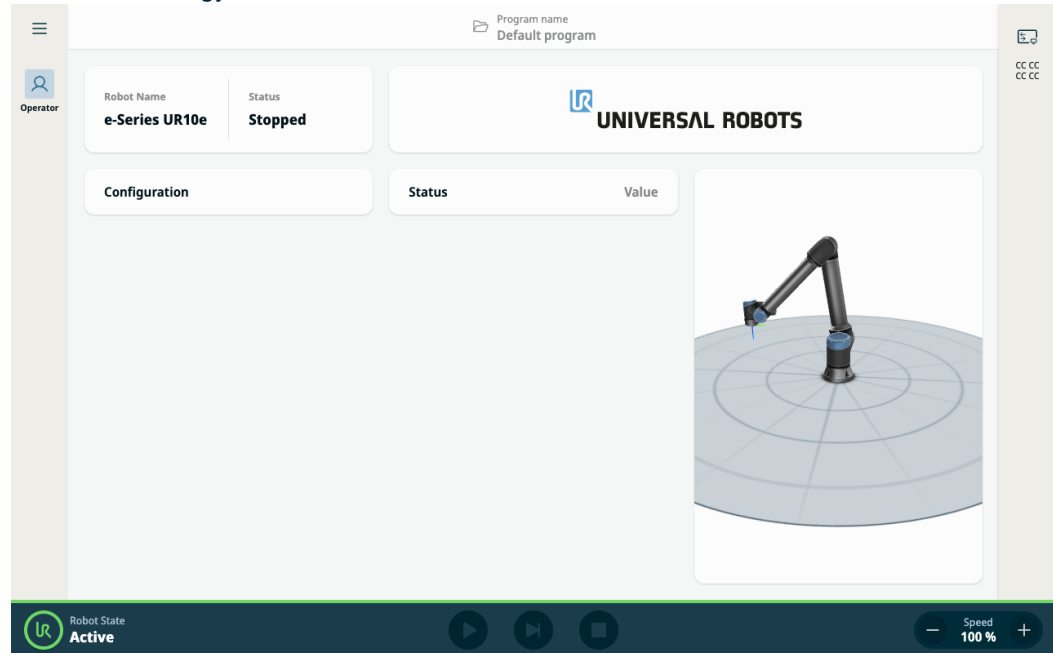
A „Távoli” mód csak akkor aktív, ha az alkalmazás Automatikus módban van.

**Váltás a hozzáférések között**



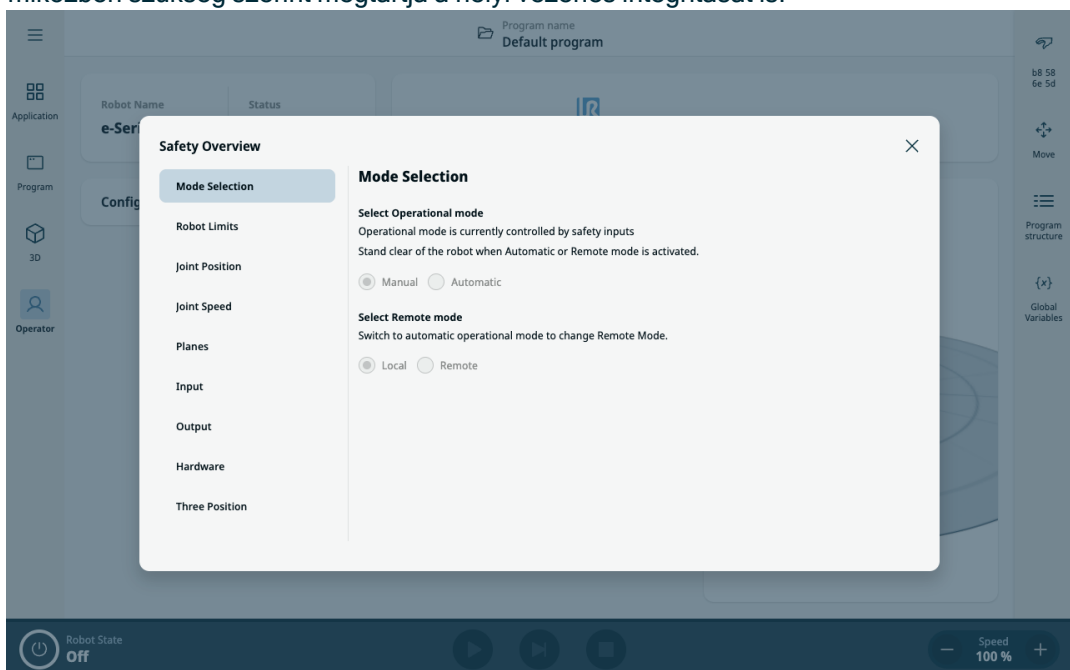
## Biztonságos lezárás

A Távoli üzemmód esetén a PolyScope X interfész egy biztonságos, csak olvasás állapotba lép. Minden szerkesztési és vezérlési művelet le van tiltva, és csak a kezelői képernyő marad elérhető csak megtekintés módban. Továbbá a Távoli mód ikon kerül megjelenítésre a Biztonsági ellenőrző összeg felett, hogy egyértelműen jelezze, a rendszer távfelügyelet alatt áll.



## I/O vezérelt biztonság

Ha a robot működési módját egy I/O-jel vezérli, akkor az I/O-n keresztüli, Manuális módba kapcsolás automatikusan visszaállítja a Távoli módot Helyi móddá. Ez a funkció biztosítja a biztonságos és strukturált környezetet a távmegfigyeléshez, miközben szükség szerint megtartja a helyi vezérlés integritását is.



# 9. Végeffektor integrációja

**Leírás** A végeffektort ebben a kézikönyvben szerszámnak és munkadarabnak is nevezhetjük.



## ÉRTESÍTÉS

Az UR dokumentációt kínál a robotkarral integrálandó végeffektorhoz.

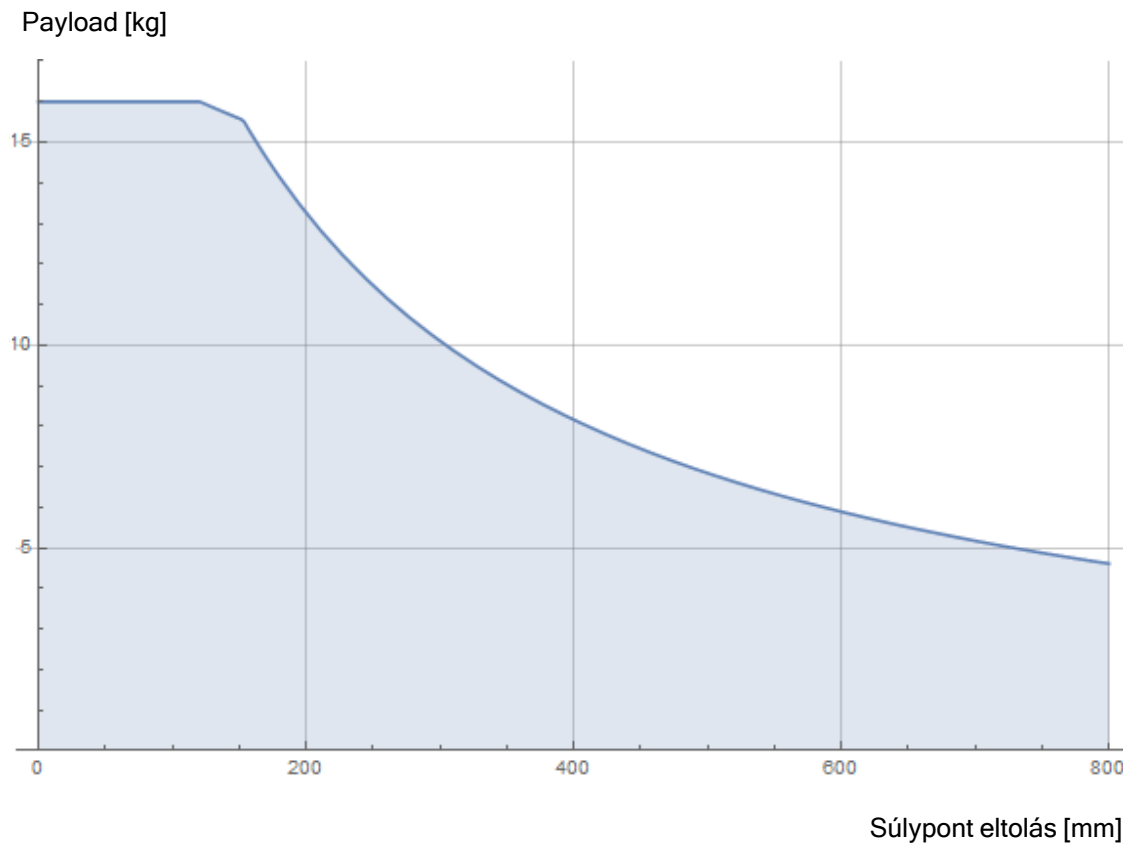
- A szereléssel és csatlakoztatással kapcsolatban olvassa el a végberendezésre/szerszámra/munkadarabra vonatkozó dokumentációt.

## 9.1. Maximális hasznos teher

**Leírás** A robotkar névleges hasznos teherbírása a hasznos teher súlypontja (CoG) eltolódásától függ, ahogy az alábbiakban látható. A CoG eltolás a meghatározás szerint a szerszámkarima középpontja és a csatlakoztatott hasznos teher súlypontja közti távolság.

A robotkar hosszú súlyponteltolódást is elbír, ha a hasznos teher a szerszámkarima alatt helyezkedik el. Például a hasznos teher tömegének kiszámításakor egy „felvétel és elhelyezés” típusú alkalmazásban mind a megfogót, mind a munkadarabot figyelembe kell venni.

A robot gyorsulási képessége csökkenhet, ha a hasznos teher súlypontja kilép a robot hatótávolságából és hasznos terheléséből. A robot hatótávolságát és hasznos terhelését a Műszaki adatokban ellenőrizheti.



*A névleges hasznos teher és a súlypont eltolódás viszonya.*

#### **A hasznos teher tehetetlensége**

Ha a hasznos terhelés helyesen van beállítva, akkor nagy tehetetlenségű hasznos terheléseket is konfigurálhat.

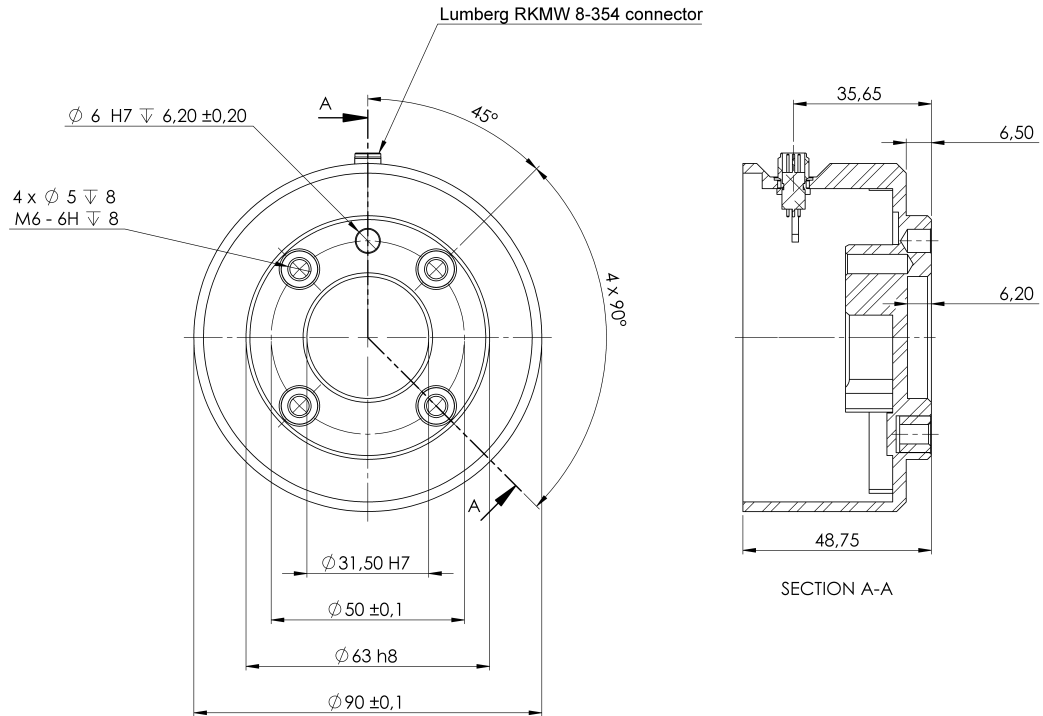
A vezérlőszoftver automatikusan beállítja a gyorsulásokat, ha a következő paraméterek helyesen vannak beállítva:

- Hasznos teher tömege
- Súlypont
- Tehetetenség

Az URSim segítségével kiértékelheti a robotmozgások gyorsulásait és ciklusidejét egy adott hasznos teherrel.

## 9.2. A szerszám rögzítése

**Leírás** A szerszám vagy munkadarab a robot csúcsán lévő szerszám kimeneti tokmányára (ISO) van szerelve.



A szerszámkarima méretei és a furatok elrendezése Minden méret mm-ben van megadva.

**Szerszámkarima** A szerszám kimeneti karimájára (ISO 909-1) szerelik fel a szerszámot, a robot csúcsán. Célszerű sugarasan hornyolt furatot használni a csaphoz, hogy túlfeszítés nélkül biztosítsuk a precíz pozíciót.



### VIGYÁZAT

A nagyon hosszú M6 csavarok a szerszámkarima aljához nyomódva rövidzárlatot okozhatnak a robotban.

- A szerszám felszereléséhez ne használjon 8 mm-nél hosszabb csavarokat.



### FIGYELMEZTETÉS

A csavarok nem kellő megszorítása sérülést okozhat az adapterkarima és/vagy a végberendezés meghibásodása és a hasznos teher ebből fakadó elszabadulása miatt.

- Győződjön meg róla, hogy a szerszámot szakszerűen és biztonságosan rögzítették csavarozással.
- Ügyeljen arra, hogy a szerszám olyan felépítésű legyen, amely nem okozhat veszélyes helyzetet egy alkatrész váratlan leesésekor.

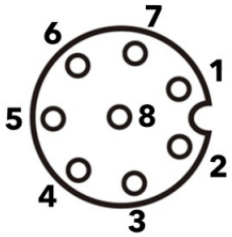


## 9.3. Eszköz i/o

### Szerszámcsatlakozó

Az alább látható szerszámcsatlakozó tápfeszültséget és vezérlőjeleket biztosít egy adott robotszerszámon használt megfogókhoz és érzékelőkhöz. A szerszámcsatlakozón nyolc furat van, és a 3. csukló szerszámkarimája mellett található.

A csatlakozón belül a nyolc vezeték különböző, az alábbi táblázatban felsorolt funkciókhoz tartozik:

|  | # érintkező | Jel          | Leírás   |
|--|-------------|--------------|--|
|  | 1           | AI3 / RS485- | Analóg 3-ban vagy RS485-                         |
|  | 2           | AI2 / RS485+ | Analóg 2-ban vagy RS485+                         |
|  | 3           | TO0/PWR      | 0 vagy 0 V/12 V/24V digitális kimenetek          |
|  | 4           | TO1/GND      | 1. digitális kimenetek vagy Földelés             |
|  | 5           | ÁRAM         | 0 V/12 V/24 V                                    |
|  | 6           | TI0          | 0 digitális bemenetek vagy 0B biztonsági bemenet |
|  | 7           | TI1          | 1 digitális bemenetek vagy 0A biztonsági bemenet |
|  | 8           | GND          | Föld   |

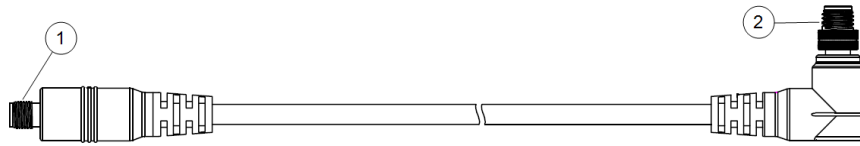


#### ÉRTESÍTÉS

A szerszámcsatlakozót kézzel kell meghúzni legfeljebb 0,4 Nm nyomatékkal.

### Szerszámkábel-adapter

A szerszámkábel-adapter az az elektronikus tartozék, amely biztosítja a szerszám I/O és az e-sorozatú szerszámok közötti kompatibilitást.



- 1 A szerszámhoz/végeffektorhoz csatlakozik.
- 2 A robothoz csatlakozik.

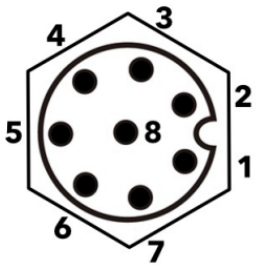


#### FIGYELMEZTETÉS

A szerszámkábel adapterének csatlakoztatása egy bekapcsolt robothoz sérüléshez vezethet.

- Csatlakoztassa az adaptert a szerszámhoz/végberendezéshez, mielőtt az adaptert a robothoz csatlakoztatja.
- Ne kapcsolja be a robotot, ha a szerszámkábel-adapter nincs csatlakoztatva a szerszámhoz/végeffektorhoz.

A szerszámkábel-adapterben lévő vezeték különböző funkciókat lát el az alábbi táblázatban felsoroltak szerint:

|   | # érintkező | Jel          | Leírás                                  |
|---|-------------|--------------|---|
|  | 1           | AI2 / RS485+ | Analóg 2-ban vagy RS485+                |
|   | 2           | AI3 / RS485- | Analóg 3-ban vagy RS485-                |
|   | 3           | TI1          | 1. digitális bemenet                    |
|   | 4           | TI0          | 0. digitális bemenet                    |
|   | 5           | ÁRAM         | 0 V/12 V/24 V                           |
|   | 6           | TO1/GND      | 1. digitális kimenetek vagy Földelés    |
|   | 7           | TO0/PWR      | 0 vagy 0 V/12 V/24V digitális kimenetek |
|   | 8           | GND          | Föld                                    |



#### FÖLD

A szerszámkarima a GND-re (földre) van kötve.

### 9.3.1. Szerszám I/O telepítési specifikációi

#### Leírás

Az elektromos specifikációk alább láthatók. Válassza ki a Szerszám I/O elemet a Telepítés fülön a belső áramellátás beállításához 0 V, 12 V vagy 24 V feszültségre.

| Paraméter                               | Min. | Típus | Max.    | Egység |
|---|------|-------|---------|--------|
| Az elektromos feszültség 24 V-os módban | 23.5 | 24    | 24.8    | V      |
| Tápfeszültség 12 V módban               | 11.5 | 12    | 12.5    | V      |
| Elektromos áramerősség (egy tűs)*       | -    | 1000  | 2000**  | mA     |
| Elektromos áramerősség (két tűs)*       | -    | 2000  | 2000**  | mA     |
| Elektromos kapacitív terhelés           | -    | -     | 8000*** | uF     |

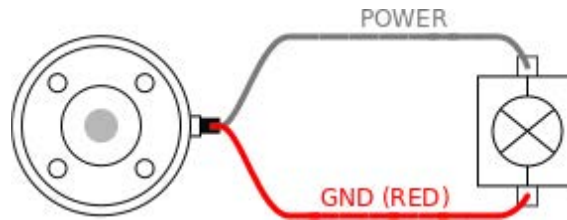
\* Induktív terheléseknél erősen ajánlott védődióda használata.

\*\* Csúcsérték max. 1 másodpercig, üzempicitus max: 10%. Az átlagos áramerősség 10 másodperc alatt nem haladhatja meg a jellemző értéket.

\*\*\* A szerszám tápellátásának engedélyezésekor 400 ms lágy indítási idő indul, amely lehetővé teszi, hogy indításkor 8000 uF kapacitású terhelést csatlakoztassanak a szerszám tápellátásához. Működési közbeni csatlakozáskor a kapacitív terhelés nem engedélyezett.

## 9.3.2. Eszköz tápegysége

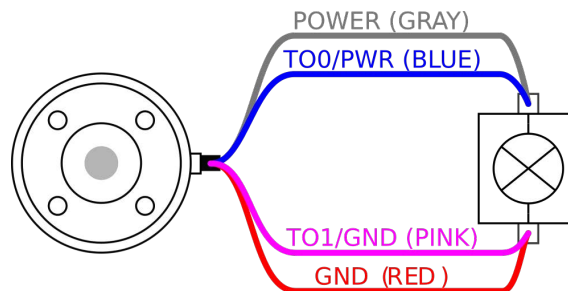
**Leírás** Az Eszköz I/O részt a Telepítés lapon találja



### Duális tűske tápegysége

Két érintkezős tápellátás üzemmódban a kimeneti áramerősség a Szerszám I/O résznek megfelelően növelhető.

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. A bal alsó sarokban koppintson a **Általános** elemre.
3. Koppintson a **Szerszám IO** elemre, és válassza a **Kettős érintkező áramellátás** lehetőséget.
4. Csatlakoztassa a Hálózati vezetékeket (szürke) a TO0-hoz (kék), a Földelést (piros) pedig a TO1-hez (rózsaszínű).



#### ÉRTESÍTÉS

Amint a robot vészleállítást végez, a feszültség beáll 0 V-ra mindkét áramtűske esetében (az áram leáll).

## 9.3.3. Az eszköz digitális bemenetei

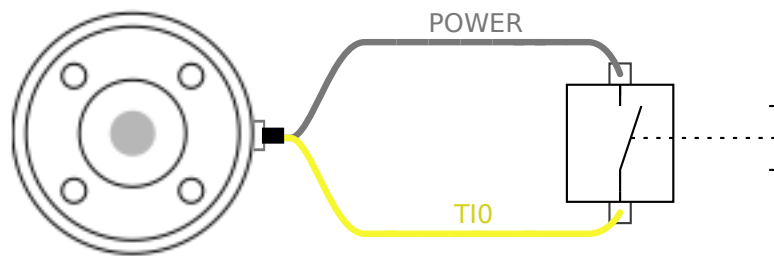
**Leírás** Az Indítás képernyő beállításokat tartalmaz egy alapértelmezett program automatikus betöltéséhez és indításához, és a Robotkar automatikus inicializálásához bekapcsolás közben.

**Táblázat** A digitális bemenetek kialakítása PNP, gyenge lehúzó ellenállásokkal. Ez azt jelenti, hogy a lebegő bemenet mindig alacsony értékű. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Paraméter                   | Min. | Típus | Max. | Egység   |
|-----------------------------|------|-------|------|----------|
| Bemeneti feszültség         | -0.5 | -     | 26   | V        |
| Logikus alacsony feszültség | -    | -     | 2.0  | V        |
| Logikus magas feszültség    | 5.5  | -     | -    | V        |
| Bemeneti ellenállás         | -    | 47k   | -    | $\Omega$ |

**A szerszám digitális bemeneteinek használata**

Ez a példa bemutatja egy egyszerű gomb csatlakoztatását.



### 9.3.4. Az eszköz digitális kimenetei

**Leírás** A digitális kimenetek három különböző módot támogatnak:

| Mód             | Aktív    | Inaktív   |
|-----------------|----------|-----------|
| Csökkenés (NPN) | Alacsony | Megnyitás |
| Forás (PNP)     | Magas    | Megnyitás |
| Nyomás/Húzás    | Magas    | Alacsony  |

Hozzáférési eszköz I/O a Telepítés lapon az egyes érintkezők kimeneti módjának a konfigurálásához. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Paraméter                              | Min. | Típus | Max.  | Egység |
|--|------|-------|-------|--------|
| Feszültség nyitáskor                   | -0.5 | -     | 26    | V      |
| Feszültség 1 A süllyedéskor            | -    | 0.08  | 0.09  | V      |
| Áramerősség megszerzéskor/süllyedéskor | 0    | 600   | 1000  | mA     |
| Áramerősség GND-n keresztül            | 0    | 1000  | 3000* | mA     |



#### ÉRTESÍTÉS

Amint a robot vészleállítást végez, a digitális kimenetek (DO0 és DO1) inaktiválódnak (magas Z).

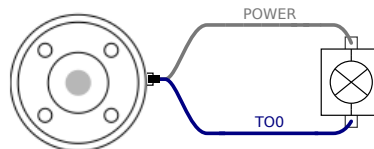


#### VIGYÁZAT

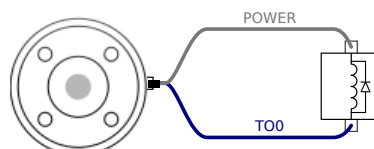
A digitális kimenetek az eszközben nem áramerősség-korlátoltak. A meghatározott adatok felülírása maradandó kárt okozhat.

#### Az eszköz digitális kimeneteinek használata

Ez a példa bemutatja, hogy kapcsoljon be egy terhelést, amikor belső 12 V-os vagy 24 V-os áramellátást alkalmaz. A kimeneti feszültséget az I/O lapon meg kell határozni. A HÁLÓZATI csatlakozás és a pajzs/földelés között feszültség van, még akkor is, amikor a terhelés ki van kapcsolva.



Javasolt védő diódát használni az induktív terhelésekhez, az alábbiakban láthatók szerint.



### 9.3.5. Szerszám analóg bemenetek

**Leírás** Az eszköz analóg bemenetei nem differenciálisak, és az I/O lapon akár a feszültség (0-10 V), akár az áramerősség (4-20 mA) beállítható. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

| Paraméter  | Min. | Típus | Max. | Egység |
|--|------|-------|------|--------|
| Bemeneti feszültség feszültség módban                  | -0.5 | -     | 26   | V      |
| Bemeneti ellenállás 0 V és 10 V közötti tartománynál   | -    | 10.7  | -    | kΩ     |
| Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |
| Bemeneti feszültség áramerősség módban                 | -0.5 | -     | 5.0  | V      |
| Bemeneti áramerősség áramerősség módban                | -2.5 | -     | 25   | mA     |
| Bemeneti ellenállás 4 mA és 20 mA közötti tartománynál | -    | 182   | 188  | Ω      |
| Felbontás  | -    | 12    | -    | bit    |

Az analóg bemenetek használatára két példa a következő alponban található.

**Vigyázat!**



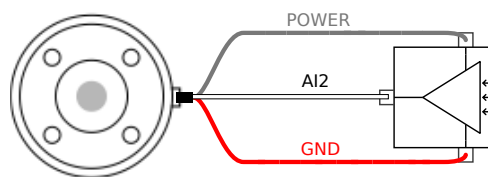
**VIGYÁZAT**

Az analóg bemenetek nem védettek a túlfeszültség ellen áramerősség módban. Ha az elektromos specifikációkban szereplő határértéket meghaladja, azzal a bemenet tartósan károsodhat.

**A szerszám analóg bemeneteinek használata, nem differenciál**

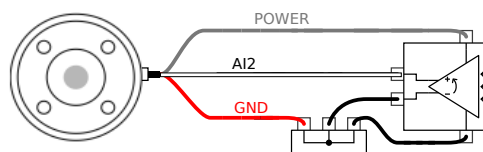
Ez a példa bemutat egy analóg érzékelő csatlakozást nem differenciális kimenettel. Az érzékelő kimenete lehet áram vagy feszültség, mindaddig, amíg az adott analóg bemenet bemeneti módja ugyanarra van beállítva az I/O lapon.

Megjegyzés: Ellenőrizheti, hogy egy feszültségkimenetű érzékelő képes-e a szerszám belső ellenállásának meghajtására, vagy a mérés érvénytelen lehet.



**A szerszám analóg bemeneteinek használata, differenciális**

Ez a példa bemutat egy analóg szenzorcsatlakozást differenciális kimenettel. A negatív kimeneti rész földhöz (0V) való csatlakoztatása ugyanúgy működik, mint egy nem differenciál érzékelő.



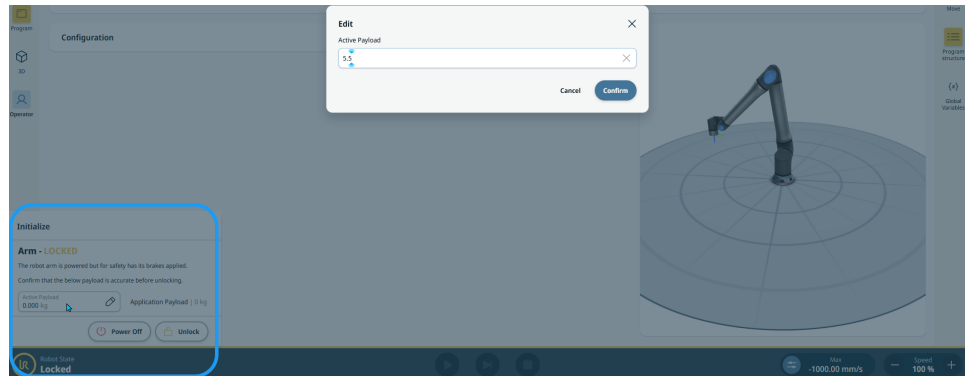
## 9.4. Hasznos terhelés beállítása

### 9.4.1. Az aktív hasznos terhelés biztonságos beállítása

#### Telepítés ellenőrzése

A PolyScope X használata előtt ellenőrizze, hogy a robotkart és a vezérlődobozt szakszerűen telepítették.

1. A hordozható kezelőegységen nyomja meg a vészleállítás gombot.
2. Amikor megjelenik a Robot vészleállítás mező, a képernyőn koppintson az **OK** lehetőségre.
3. A hordozható kezelőegységen nyomja meg a bekapcsoló gombot, és várja meg, amíg a rendszer elindul és a PolyScope X betöltődik.
4. Koppintson a képernyő bal alsó részén található **Tápellátás** gombra.
5. A feloldáshoz tartsa lenyomva és csavarja el a vészleállító gombot.
6. A képernyő láblécében ellenőrizze, hogy a **Robot állapota Ki**.
7. Lépjen ki a robotkar hatóköréből (a munkaterületéről).
8. Koppintson a képernyőn látható **Tápellátás** gombra.
9. Az Inicializálás mezőben koppintson a **Bekapcsolás** gombra, és a robot **Lezárva** állapotba kerül.
10. Az Aktív hasznos teher részben ellenőrizze a hasznos teher tömegét.  
A 3D nézetben a szerelési pozíció helyességét is ellenőrizheti.
11. Koppintson az **Aktív hasznos terhelés** mezőre, és a főképernyőn megjelenik egy **Szerkesztés** mező.
12. Adja meg az aktív hasznos terhelést, és **erősítse meg**.



13. A robotkar fékrendszerének feloldásához koppintson a **Feloldás** gombra.

# 10. Biztonsági konfiguráció

**Leírás** Ez a rész leírja az alkalmazás lapon elvégezhető biztonsági konfigurációt.

## 10.1. Biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek

### Leírás

A Universal Robots robotokat beépített biztonsági funkciók széles skálájával, illetve biztonsági I/O kapcsolatokkal, az elektromos felhasználói felületről induló és oda érkező digitális és analóg vezérlőjelekkel építik ki, amelyek más gépekhez és további védőeszközökhöz csatlakozhatnak. Minden biztonsági funkció és I/O kapocs kialakítása megfelel az EN ISO13849-1 szabványnak, d teljesítményszinttel (PLd), 3. kategóriájú architektúra alkalmazásával.

**FIGYELMEZTETÉS**

A kockázatcsökkentéshez szükségesnek ítélt biztonsági konfigurációs paraméterektől eltérő paraméterek alkalmazása olyan veszélyeket eredményezhet, amelyeket ésszerűen nem küszöbölnek ki, vagy nem csökkentik kellőképpen a kockázatokat.

- Győződjön meg a szerszámok és befogók szakszerű csatlakoztatásáról, hogy elkerülje az áramkimaradásból eredő veszélyeket.

**FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG**

A programozói és/vagy a huzalozási hibák miatt a feszültség 12 V-ról 24 V-ra változhat, ami a berendezés tűz okozta károsodásához vezethet.

- Ellenőrizze a 12V használatát, és óvatosan járjon el.

**ÉRTESÍTÉS**

- A biztonsági funkciók és kezelői felületek használatához és konfigurálásához be kell tartani a kockázatértékelési eljárásokat mindegyik robotalkalmazásnál.
- A leállási időt számításba kell venni az alkalmazás kockázatértékelésének részeként.
- Ha a robot hibát vagy a biztonsági rendszer megsértését észleli (pl. ha a vészleállító áramkör egyik vezetékét elvágják vagy egy biztonsági határértéket túllépnek), akkor a 0. kategóriájú leállítást kezdeményez.

**ÉRTESÍTÉS**

A végeffektort nem védi a UR biztonsági rendszer. A végeffektor és/vagy a csatlakozókábel működését nem monitorozzák

### 10.1.1. Konfigurálható biztonsági funkciók

**Leírás**

Az Universal Robots alábbi táblázatban felsorolt robotbiztonsági funkciói a robotban található, de a robotrendszer, azaz a robot és a hozzá csatlakoztatott szerszám/végeffektor vezérlésére szolgálnak. A robot biztonsági funkcióit a robotrendszer kockázatértékelésben meghatározott kockázatainak csökkentésére használják. A helyzetek és a sebességet a robot alapjához kerülnek viszonyításra.

Biztonsági  
funkciók

| Biztonsági funkció                 | Leírás   |
|------------------------------------|--|
| Illesztése helyzetének határértéke | Beállítja a felső és alsó határértékeket a megengedett ízület-pozíciókhoz.   |
| Illesztési sebesség határértéke    | Beállítja a csukló sebességének felső határértékét.  |
| Biztonsági síkok                   | Meghatározza a síkokat, a térben, amelyek korlátozzák a robot helyzetét. A biztonsági síkok vagy az eszközt/végeffektort magában vagy az eszközt/végeffektort és a könyököt egyaránt korlátozzák.  |
| Eszköz tájolása                    | Meghatározza a szerszám megengedett tájolási határértékeit.  |
| Sebességkorlátozás                 | Korlátozza a robot maximális sebességét. A sebesség korlátozása a könyöknél, az eszköz/végeffektor pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik.  |
| Erőkorlát                          | Korlátozza a roboteszköz/végeffektor és a könyök által kifejtett maximális erőt fogó helyzetekben. Az erő korlátozása az eszköz/végeffektor, könyök pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik. |
| Impulzusmomentum határértéke       | Korlátozza a robot maximális impulzusnyomatékát.   |
| Teljesítménykorlát                 | Korlátozza a robot által végzett mechanikai munkát.  |
| Leállítási időkorlát               | Korlátozza a maximális időt, amit a robot leállításhoz használ védőleállítás kezdeményezése után.  |
| Leállási távolság határértéke      | Korlátozza a maximális távolságot, amit a robot megtehet védőleállítás kezdeményezése után.  |

**Kockázatértékelés**

Az alkalmazás kockázat-értékelésekor figyelembe kell venni a robot mozgását a leállítás elindítása után. A folyamat megkönnyítése érdekében használható a *Leállási idő határértéke* és a *Leállási távolság határértéke* biztonsági funkció. Ezek a biztonsági funkciók dinamikusan csökkentik a robot mozgásának sebességét, hogy mindig a határértékeken belül álljon le. Az ízületi helyzethatárok, a biztonsági síkok és a szerszám/végrehajtó egység tájolási határai figyelembe veszik a várható fékút megtételét, azaz a robot mozgása lelassul, mielőtt a korlátot elérné.

## 10.2. Beállítások

---

**Leírás** A PolyScope X beállításai a fő navigációs panel hamburger menüjéből érhetőek el. A következő részeket érheti el:

- Általános
- Jelszó
- Connection
- Biztonság

---

**Általános beállítások** Az általános beállításokban megváltoztathatja a kívánt nyelvet, a mértékegységeket stb. Az általános beállításoknál a szoftvert is frissítheti.

**Jelszóbeállítások** A jelszóbeállításokban megtalálhatja az alapértelmezett jelszavakat, és hogyan módosíthatja azokat a kívánt és biztonságos jelszavakra.

**Kapcsolat beállításai** A kapcsolatbeállításokban beállíthatja a hálózati beállításokat, például az IP-címet, a DNS-kiszolgálót stb. A UR Connecthez kapcsolódó beállítások is itt találhatóak.

**Biztonsági beállítások** Az SSH-val, az admin jelszó jogosultságaival és a szoftver különböző szolgáltatásainak engedélyezésével/tiltásával kapcsolatos biztonsági beállítások.

---

### 10.2.1. Jelszó

---

**Leírás** A PolyScope X jelszóbeállításaiiban három különböző típusú jelszó található.

- Üzem mód
- Biztonság
- Rendszergazda

Mindhárom esetre beállítható ugyanaz a jelszó, de három különböző jelszó is beállítható a hozzáférés és az opciók elkülönítéséhez.

---

## Jelszó – Rendszergazda

---

### Leírás

A Biztonság alatt található összes beállítás rendszergazda-jelszóval védett. A rendszergazda-jelszóval védett képernyők egy átlátszó felülettel vannak lezárva, így a beállítások nem érhetők el. A Biztonsághoz való hozzáférés a következő beállítások konfigurálását teszi lehetővé:

- Secure Shell
- Jogosultságok
- Szolgáltatások

A beállításokat csak a kijelölt rendszergazdák módosíthatják.

Ha a Biztonság menüpont alatt található opciók bármelyikét feloldja, a többi opciót is feloldja, amíg ki nem lép a Beállítások menüből.

---

### Alapértelmezett jelszó

Az alapértelmezett rendszergazda-jelszó: easybot



#### ÉRTESÍTÉS

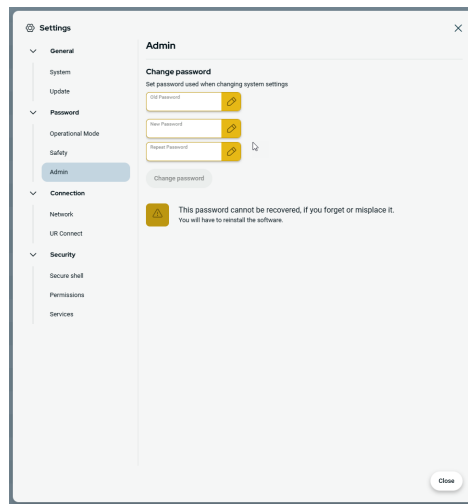
Ha elfelejti a rendszergazda-jelszót, azt nem lehet pótolni vagy helyreállítani.

Újra kell majd telepítenie a szoftvert.

### A rendszergazda-jelszó beállítása

Mielőtt a rendszergazda-jelszóval feloldaná a védett képernyőket, meg kell változtatnia az alapértelmezett jelszót.

1. Lépjen a hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Jelszó részben koppintson a **Rendszergazda** lehetőségre.
3. Módosítsa a jelenlegi rendszergazda-jelszót egy új jelszóra.
  - Ha ez az első alkalom, változtassa meg az alapértelmezett rendszergazda-jelszót „easybot”-ról egy új jelszóra. Az új jelszónak legalább 8 karakter hosszúnak kell lennie.
4. Az új jelszóval oldja fel a Beállítások menüt, és lépjen be a Biztonság menüpont alatt található beállításokba.



### A Beállítások menüből való kilépéshez

Ha a Biztonsági beállítások valamelyikét feloldja, a Beállítások menü jobb alsó sarkában lévő Bezárás gomb megváltozik. A Bezárás gomb helyébe a Lezárás és bezárás gomb lép, jelezve, hogy a biztonságot feloldották.

1. A Beállítások menüben keresse meg és koppintson a **Lezárás és bezárás** gombra.

## Jelszó – Üzem mód

### Alapértelmezett jelszó

Az üzemmód alapértelmezett jelszava: operator



#### ÉRTESÍTÉS

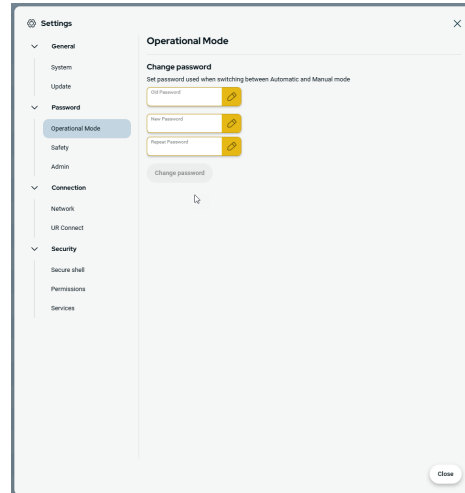
Ha elfelejti a jelszavát, azt nem lehet pótolni vagy helyreállítani. Újra kell majd telepítenie a szoftvert.

Amikor első alkalommal változtatja meg a jelszót, az alapértelmezett jelszót kell használnia.

## Működési mód jelszavának megváltoztatása

Így változtathatja meg a PolyScope X beállításában a működési mód jelszavát.

1. A fő navigációs panelen kattintson a hamburger menüre.
2. Kattintson a Beállítások elemre.
3. Kattintson a Jelszó rész Működési mód elemére.
4. Ha az első alkalomról van szó, adja meg az alapértelmezett jelszót.
5. Adja meg a kívánt, legalább 8 karakterből álló jelszavát.



## Jelszó – Biztonság

### Alapértelmezett jelszó

Az alapértelmezett biztonsági jelszó: **ursafe**



#### ÉRTESÍTÉS

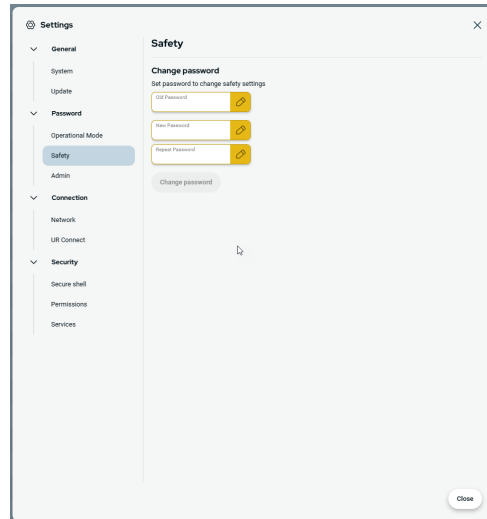
Ha elfelejti a jelszavát, azt nem lehet pótolni vagy helyreállítani.  
Újra kell majd telepítenie a szoftvert.

Amikor első alkalommal változtatja meg a jelszót, az alapértelmezett jelszót kell használnia.

### Biztonsági jelszó módosítása

Így módosíthatja a biztonsági jelszót a PolyScope X beállításában.

1. A fő navigációs panelen koppintson a hamburger menüre.
2. Koppintson a Beállítások elemre.
3. Koppintson a Jelszó rész Biztonság elemére.
4. Ha az első alkalomról van szó, adja meg az alapértelmezett jelszót.
5. Adja meg a kívánt, legalább 8 karakterből álló jelszavát.



## 10.2.2. Secure Shell (SSH) hozzáférés

### Leírás

A robothoz való távoli hozzáférést Secure shell (SSH) használatával kezelheti. A Secure shell biztonsági beállítások képernyő lehetővé teszi a rendszergazdák számára, hogy engedélyezzék vagy letiltsák a robothoz való SSH-hozzáférést.

### SSH engedélyezése/letiltása

1. Lépjen a hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Biztonság alatt koppintson a **Biztonsági héj** lehetőségre.
3. A beállítások **feloldásához** írja be a jelszót.
4. Csúsztassa az **SSH hozzáférés engedélyezése** kapcsolót bekapcsolt állásba.

A képernyőn az SSH-hozzáférés engedélyezése kapcsológombtól jobbra látható az SSH-kommunikációhoz használt port.

### Hitelesítés

A hitelesítés beállítása jelszóval és/vagy előre megosztott, engedélyezett kulccsal történhet. Biztonsági kulcsokat a **Kulcs hozzáadása** gombra való koppintással és a biztonsági kulcsfájl kiválasztásával lehet hozzáadni. A rendelkezésre álló kulcsok együtt vannak felsorolva. A kiválasztott kulcsot a szemetes ikon segítségével távolíthatja el a listáról.

### 10.2.3. Jogosultságok

**Leírás** A hálózatkezelés, az URCap kezelése és a PolyScope X képernyők frissítése a rendszer jogosultságon módosításainak megakadályozása érdekében az alapértelmezés szerint korlátozott. A képernyőkhöz való hozzáférés engedélyezéséhez módosítsa az engedélybeállításokat. Az engedélyek eléréséhez rendszergazdai jelszó szükséges.

**Az engedélyek eléréséhez**

1. Lépjen a hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. Lépjen a Biztonság részre, és koppintson az **Engedélyek** lehetőségre.

**További rendszerengedélyek** A rendszergazda-jelszóval zárolhat is néhány fontos képernyőt/funkciót. A Beállítások menü Biztonság szakaszában található Engedélyek képernyőn megadhatja, hogy melyik további képernyőket védje rendszergazda-jelszó, és mely képernyők legyenek elérhetők minden felhasználó számára. A következő képernyők/funkciók opcionálisan zárolhatók:

- Hálózati beállítások
- Beállítások frissítése
- URCaps szakasz a Rendszerkezelőben
- UR Connect

**Rendszerjogosultságok engedélyezése/letiltása**

1. Hozzáférési engedély a korábban leírtak szerint. A védett képernyők felsorolása az Engedélyek alatt található.
2. A kívánt képernyő engedélyezéséhez csúsztassa a Be/Ki kapcsolót Be állásba.
3. A kívánt képernyő letiltásához csúsztassa a Be/Ki kapcsolót Ki állásba.

Ha a kapcsoló KI állásba kerül, a képernyő ismét zárolódik.

## 10.2.4. Szolgáltatások

### Leírás

A szolgáltatások lehetővé teszik a rendszergazdák számára, hogy engedélyezzék vagy letiltsák a távoli hozzáférést a roboton futó szabványos UR-szolgáltatásokhoz, mint például az elsődleges/szekunder kliensinterfészek, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 stb.

A Szolgáltatás képernyővel korlátozhatja a robot távoli elérését, hogy csak a robot azon szolgáltatásaihoz engedélyezzen külső hozzáférést, amelyeket az adott robotalkalmazás ténylegesen használ. A maximális biztonság érdekében alapértelmezés szerint minden szolgáltatás le van tiltva. Az egyes szolgáltatások kommunikációs portjai a szolgáltatások listájában a Be-/Kikapcsoló gombtól jobbra található.

### Az ROS2 engedélyezése

Ha a ROS2 szolgáltatás engedélyezve van, ezen a képernyőn megadhatja a ROS tartomány azonosítóját (0-9 értékek). A domain-azonosító módosítása után a rendszer újraindul, hogy a módosítást alkalmazza.

## 10.3. Biztonsági beállítások feloldása

### Leírás

A biztonsági beállításokat a változtatásukhoz fel kell oldani.



#### ÉRTESÍTÉS

A biztonsági beállítások jelszóval védettek.

Az alapértelmezett biztonsági jelszó: **ursafe**.

### Biztonsági beállítások feloldása

1. A PolyScope X fő navigációjánál koppintson az Alkalmazás fülre.
2. A munkacella képernyőn koppintson a Biztonság ikonra.
3. Figyelje meg, hogy a Robot határértékei képernyő megjelenik, de a beállítások nem érhetőek el.
4. Adja meg a biztonsági jelszót, és koppintson a FELOLDÁS gombra, hogy a beállítások elérhetővé váljanak.
5. Koppintson a ZÁROLÁS lapra vagy lépjen ki a Biztonság menüből, hogy a biztonsági elemek beállításai ismét lezáródjanak.

**Leírás** A biztonsági rendszer határértékei a Biztonsági konfigurációban találhatóak meg. A Biztonsági rendszer megkapja az értékeket a bemeneti mezőktől és észleli a megsértését, ha ezeket az értékeket meghaladják. A robotvezérlő leállítással vagy a sebesség csökkentésével megakadályozza a szabálytalanságokat.



#### VIGYÁZAT

A biztonsági konfiguráció kockázatértékelésben meghatározottaktól eltérő paramétereinek alkalmazása olyan kockázatokat eredményezhet, amelyek nincsenek ésszerűen kiküszöbölve, vagy nem csökkentik kellőképpen a kockázatokat.

### 10.4.1. Robothatárértékek

**Leírás** A Robothatárértékek korlátozzák a robot általános mozgását.

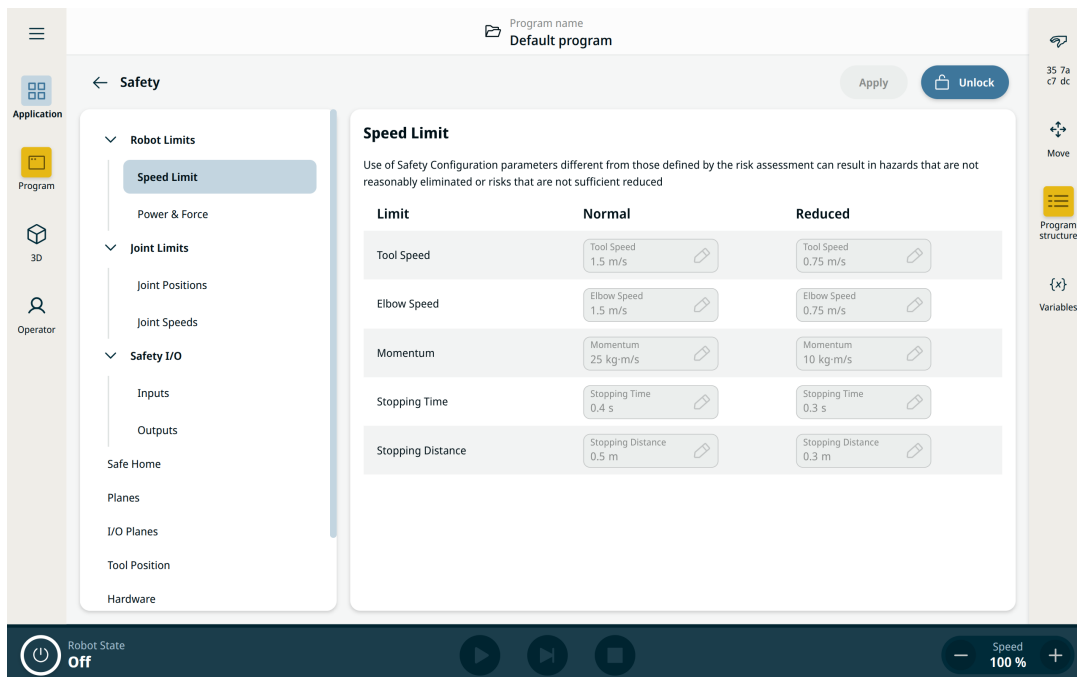
- Változtassa meg a robot határértékeit (Normál és Csökkentett), majd alkalmazza a módosításokat, hogy lássa a biztonsági ellenőrző összegben végrehajtott változásokat.
- Ellenőrizze, hogy a csökkentett értékek mindig alacsonyabbak legyenek, mint a normál értékek.



#### ÉRTESÍTÉS

A biztonsági határértékek korlátozzák az erőket és mozgásokat a szerszámkarimán és a felhasználó által megadott két szerszámpozíció közepén

## Sebesség-határértékek



Program name  
Default program

← Safety

Apply Unlock

35 7a  
c7 dc

Move

Program structure

{X} Variables

Robot State  
Off

Speed  
100 %

### Speed Limit

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

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

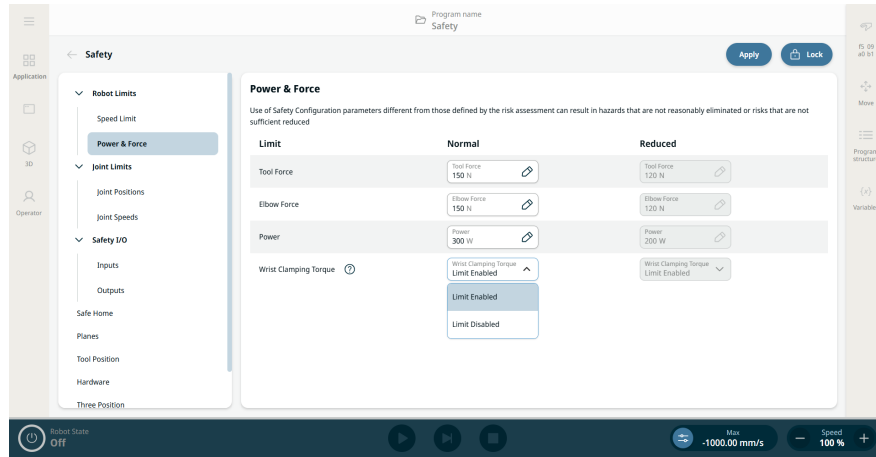


### ÉRTESETÉS

A megállási idő és a távolság korlátozása befolyásolja a robot teljes sebességét. Például, ha a leállítási idő 300 ms-ra van állítva, a robot maximális sebessége korlátozott, lehetővé téve a robot 300 ms-on belüli leállítását.

| Határérték           | Leírás  |
|----------------------|---|
| Szerszám sebessége   | Korlátozza a robotszerszám maximális sebességét.  |
| Könyök sebessége     | Korlátozza a robot-könyök maximális sebességét.   |
| Lendület             | Korlátozza a robot maximális impulzusnyomatékát.  |
| Leállítási idő       | Korlátozza a maximális időtartamot, amelyre a robotnak a leálláshoz van szüksége, pl. amikor egy vészleállítást aktiválnak. |
| Megállítási távolság | Korlátozza a maximális távolságot, melyet leállítás közben a robot szerszám vagy könyök megtehet.                           |

Teljesítmény és erő



ÉRTESETÉS

A három csuklóizület túllépheti a szerszám és a könyök erőit, ha a „csuklórögzítési nyomaték” biztonsági funkció ki van kapcsolva

| Határérték               | Leírás   |
|--------------------------|--|
| Szerszámerő              | Korlátozza a robotszerszám által kifejtett maximális erőt befogási helyzetekben.   |
| Könyökerő                | Korlátozza a könyök által a környezetre gyakorolt maximális erőt.  |
| Tápellátás               | Korlátozza a robot által a környezetben végzett maximális mechanikai munkát. Ez a határérték a hasznos terhelést a robot egy részének tekinti, nem pedig a környezetnek. |
| Csuklórögzítési nyomaték | Korlátozza, hogy a csukló mekkora nyomatékot fejthet ki a toláshoz. Alapértelmezésben engedélyezve van.  |

Biztonsági mód

Amikor a védelmi leállítás nem aktív, a biztonsági rendszer biztonsági határértékek készletéhez társuló biztonsági módban működik:

| Biztonsági mód     | Hatása   |
|--------------------|--|
| <b>Normál</b>      | Ez a konfiguráció alapértelmezés szerint aktív.  |
| <b>Csökkentett</b> | Ez a konfiguráció akkor aktiválódik, amikor a szerszámközpont (TCP) a Csökkentett módot indító síkon kívülre kerül, vagy amikor egy konfigurálható bemenet segítségével kiváltják. |

## Csuklórögzítési nyomaték határértéke

### Leírás

A **Csuklórögzítési nyomaték határértéke** beállítás engedélyezi vagy letiltja a robot csuklóízületei maximális szorítónyomatékának korlátozását. A korlátozás alapértelmezés szerint engedélyezve van. Ez a biztonsági funkció korlátozza, hogy a csukló mekkora nyomatékot fejthet ki a tolás során.

### Csuklórögzítési nyomaték határértéke részletesen

Ha **engedélyezve** van, a robot korlátozza a csuklóízületek nyomatékát, hogy megakadályozza a csukló, a hasznos teher és a robot alsó karja közötti beszorulást.



#### ÉRTESÍTÉS

Ha a beállítás engedélyezve van, akkor meghatározza a nem biztonsági felső határt is az alap-, váll- és könyökízületek alkalmazott nyomatékkorlátai számára. Erővezérelt alkalmazásokban az elérhető érintkezési erők jelentősen alacsonyabbak lehetnek a **Szerszám erőhatár** és **Könyök erőhatár** biztonsági funkciókban megadott erőknél.

Ha **le van tiltva**, a robot nagyobb tolóerőt tud kifejteni a csuklóízületekkel, például erővezérelt alkalmazásokban. Ha a funkció le van tiltva, a robot csuklója a teher és az alkar közé történő kockázatátbeszorítás kockázatát más módon kell csökkenteni.

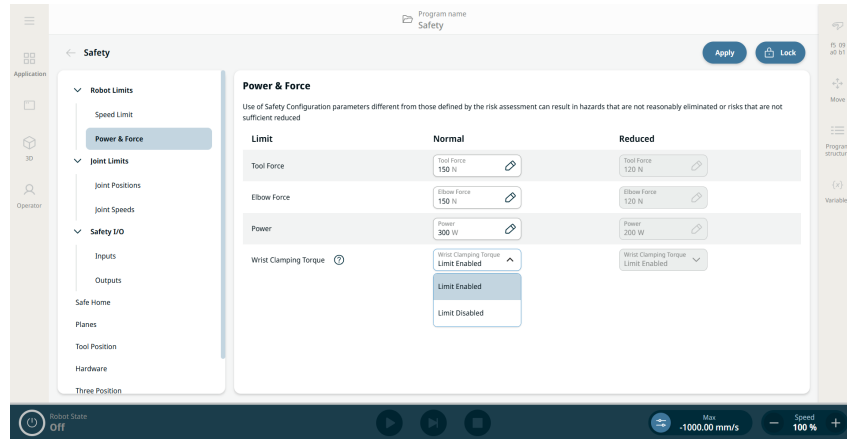


#### ÉRTESÍTÉS

Ez a biztonsági funkció alapértelmezésben minden roboton engedélyezve van. A PolyScope X 10.12 és újabb verzióknál le lehet tiltani ezt a biztonsági funkciót.

## Csuklórögzítési nyomaték határértékének engedélyezése és letiltása

1. Nyissa meg az **Alkalmazás** lapot, majd válassza a **Biztonság** lehetőséget.
2. A **Robot határértékei** részben koppintson a **Teljesítmény és erő** elemre. Oldja fel, írja be a biztonsági jelszót, majd erősítse meg.
3. Most kiválaszthatja a **Korlátozás engedélyezve** vagy a **Korlátozás letiltva** opciót a Normál vagy Csökkentett beállításokhoz.



4. Az **Alkalmazás** lehetőségre koppintva alkalmazza a biztonsági konfigurációt, és indítsa újra a biztonsági rendszert.
5. Megjelenik egy felugró ablak, ahol visszaállíthatja vagy megerősítheti a konfigurációt.

## 10.4.2. Illesztési határértékek

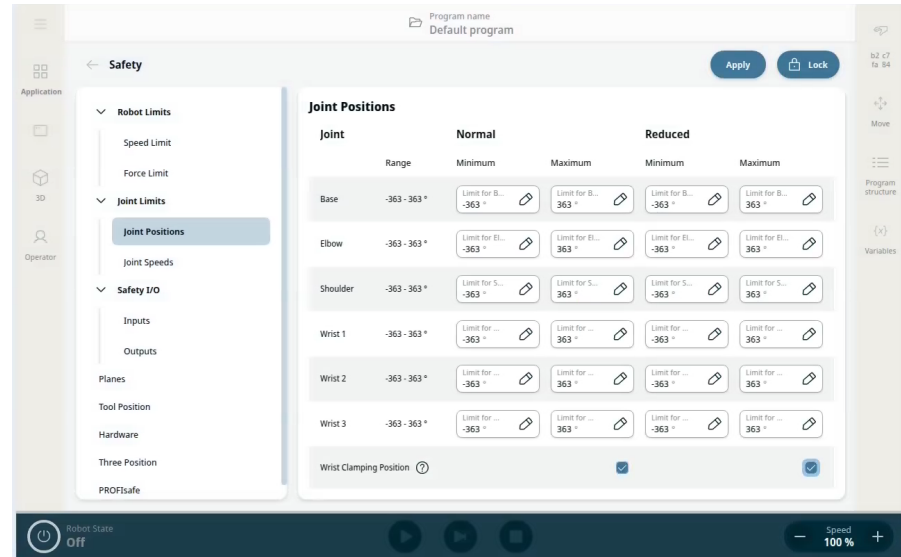
### Leírás

Az ízületi határértékek lehetővé teszik az egyes robotízületek mozgásának korlátozását az ízületi térben, azaz az ízület forgási pozícióját és az ízület forgási sebességét. Az ízület korlátozást szoftveres tengelykorlátozásnak is nevezhetjük.

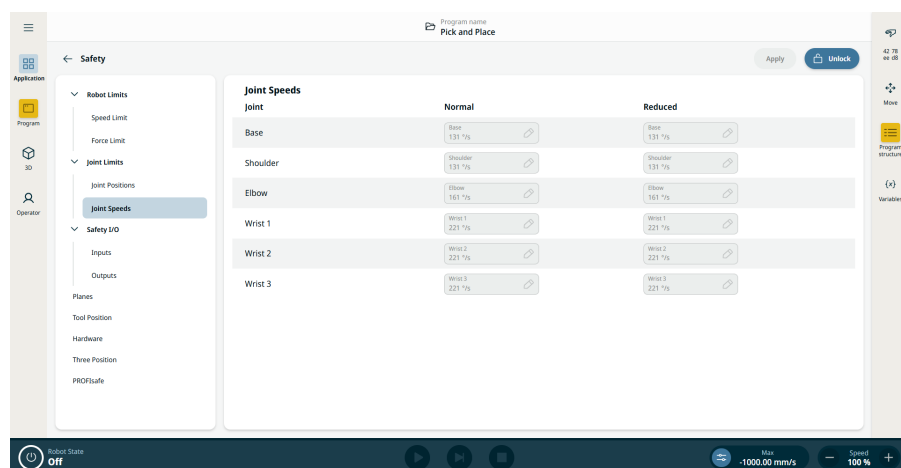
## Illesztési pozíciók

Így találhatja meg a ízületek helyzetét és sebességét.

1. Nyissa meg az alkalmazást.
2. Nyissa meg a Biztonság részt.
3. Válassza ki a bal oldali menüből a beállításokat.



## Joint Speeds



### 10.4.3. Biztonsági síkok

**Leírás**

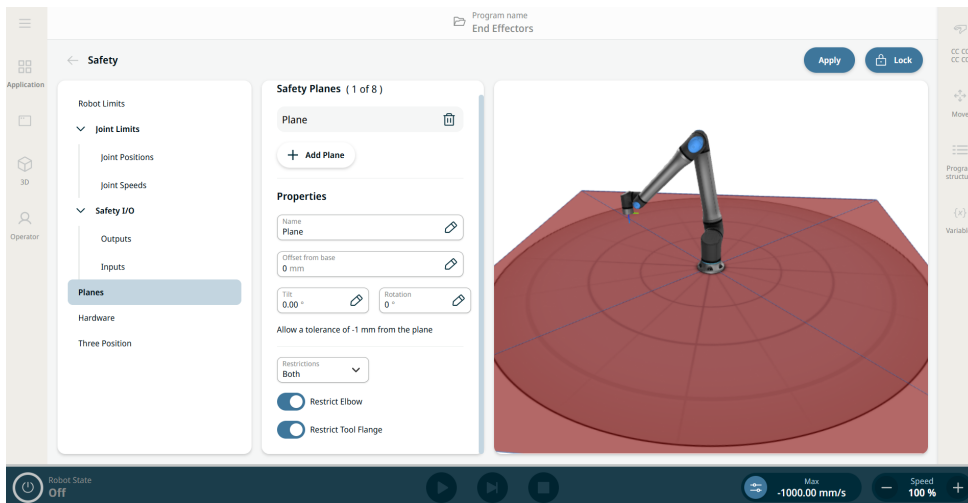
A biztonsági síkok korlátozzák a robot munkaterületét, a szerszámot és a könyököt.



**FIGYELMEZTETÉS**

A biztonsági síkok meghatározása csak a meghatározott szerszámgömböket és könyköket korlátozza, a robotkar általános határértékét nem.

A biztonsági síkok meghatározása nem garantálja, hogy a robotkar más részei megfelelnek az ilyen típusú korlátozásoknak.



Ábra 1.4 : PolyScope X képernyő megjelenített biztonsági síkokkal.

**Biztonsági sík konfigurálása**

A biztonsági síkokat az alább felsorolt tulajdonságokkal konfigurálhatja:

- **Név.** A biztonsági sík azonosítására használt név.
- **Az alaptól való eltolás.** Ez a sík alaptól mért magassága, Y irányban mérve.
- **Dőlés.** Ez a sík dőlésszöge a tápkábeltől mérve.
- **Forgatás.** A sík elforgatása az óramutató járásával megegyező irányban.

Az egyes síkokat az alább felsorolt korlátozásokkal konfigurálhatja:

- **Normál.** Amikor a biztonsági rendszer Normál üzemmódban van, egy normál sík aktív, és szigorúan korlátozza a pozíciót.
- **Csökkentett.** Amikor a biztonsági rendszer csökkentett üzemmódban van, egy csökkentett üzemmódú sík aktív, és szigorú korlátként működik a helyzetben.
- **Mindkettő.** Amikor a biztonsági rendszer Normál vagy Csökkentett üzemmódban van, egy normál és egy csökkentett üzemmódú sík aktív, és a pozíció szigorú korlátként működik.
- **Csökkentett mód indítása.** A biztonsági sík miatt a biztonsági rendszer csökkentett üzemmódba kapcsol, ha a Szerszám vagy a Könyök robot túl van helyezve rajta.

**Könyökízület korlátozása** A funkció alapértelmezésben engedélyezve van. Használhatja a Könyök korlátozása elemet, hogy megakadályozza a robot könyökízületét abban, hogy az Ön által meghatározott síkokon áthaladjon. Kapcsolja ki a Könyökkorlátozás funkciót, hogy a könyök áthaladjon a síkokon.

**Szerszámbe fogó karima korlátozása** A szerszámkarima korlátozása megakadályozza, hogy a szerszámkarima és a csatlakoztatott szerszám átlépje a biztonsági síkot. A szerszámkarima korlátozásakor a korlátozás nélküli terület a biztonsági síkon belüli terület, ahol a szerszámkarima üzemszerűen működhet. A szerszámkarima nem haladhat át a korlátozott területen, a biztonsági síkon kívül. A korlátozás eltávolításával a szerszámkarima a biztonsági síkon túlra, a korlátozott területre kerülhet, míg a csatlakoztatott szerszám a biztonsági síkon belül marad. A szerszámkarima korlátozását feloldhatja, ha nagy szerszámeltolással dolgozik. Ezzel a szerszám mozgatásához szükséges többlettávolsághoz juthat. A szerszámkarima korlátozásához egy síkbeli tulajdonságot kell létrehozni. A síkbeli tulajdonságot később egy biztonsági sík beállítására használjuk a biztonsági beállításoknál.

#### 10.4.4. Szerszámhelyzet korlátozása

**Leírás** A Szerszám helyzete képernyő lehetővé teszi, hogy a felhasználók pontosabban korlátozzák a robotkar végére helyezett szerszámokat és/vagy tartozékokat a szerszámok egy sugárral meghatározott pozíciójával, amely a biztonsági síkokkal együttműködve vagy a Szerszám helyzete és a sík közötti ütközés érzékelésével, vagy csökkentett módba lépve, amikor a szerszám behatol a síkba.

**Részletek** A Szerszám helyzetének két fő előnye van:

- Két egyéni konfigurációt támogat, amelyekkel megadható, hogy hol kell reagálni a biztonsági síkokra.
- 3D-modellben jeleníti meg a szerszámok helyzetét.



#### ÉRTESÍTÉS

Akár két szerszámhelyzetet is meghatározhat, konfigurálhat és kezelhet.

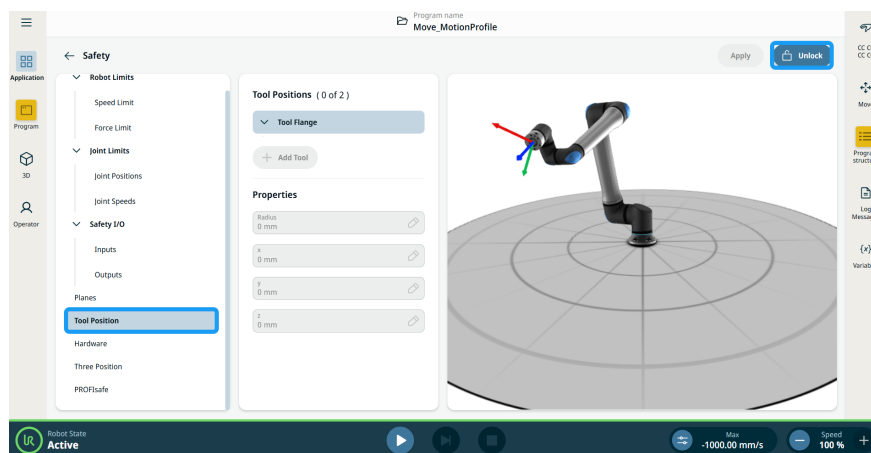
**Felhasználó által definiált szerszámok**

A felhasználó által definiált eszközök esetében a felhasználó megváltoztathatja:

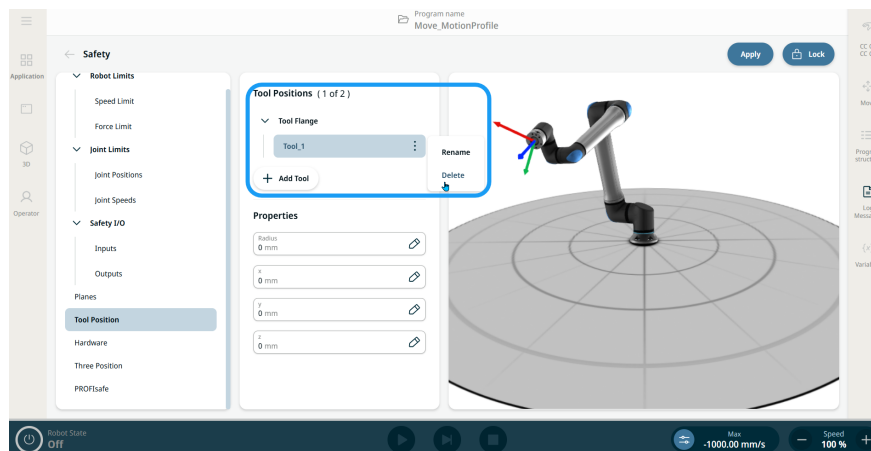
- A Sugár elem szolgál a szerszám-gömb sugarának módosítására. A biztonsági síkok használatakor figyelembe kell venni a sugarat.
- Az X, Y, Z helyzet a szerszám helyzetének módosítására a robot szerszámkarimájához viszonyítva. A helyzet a szerszámsebesség, szerszámereő, féktávolság és biztonsági síkok biztonsági funkcióinál van figyelembe véve.

**Hozzáférés a Szerszám helyzetéhez**

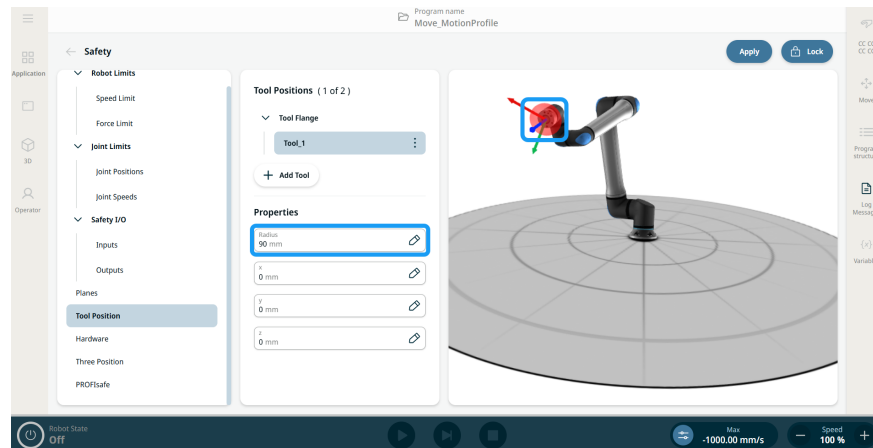
1. Nyissa meg a **Biztonság** alkalmazást.
2. Koppintson a bal oldali panel **Szerszám helyzete** elemére. A főképernyő jobb felső sarkában koppintson a **Feloldás** gombra a szerszámok hozzáadásának aktiválásához. Adja meg a biztonsági jelszót, és **erősítse meg**.



3. A középső panel **Szerszám helyzete** oszlopában koppintson a **+ Szerszám hozzáadása** gombra. A hozzáadott **Szerszám\_1** szerszám a **Szerszámkarima fája** részben jelenik meg.
4. A hozzáadott szerszám **kebab ikonjára** koppintva nevezze át valamilyen könnyebben felismerhető névre. Törölheti is.



5. A középső panel **Tulajdonságok** oszlopa négy szerkeszthető mezőt tartalmaz a **sugár, x, y és z pozíciók** számára. A mezőkre koppintva szükség szerint megváltoztathatja a sugarat és az x, y, z koordinátákat. A jobb oldali panelen a 3D-modellben lévő gömb előben frissül, segítve a pontos elhelyezést.
6. Koppintson a főképernyő jobb felső részében található **Alkalmazás** gombra.



7. A robot mostantól reagálni fog a biztonsági síkokra, amikor a szerszám helyzetének gömbjei érintkezésbe kerülnek velük.

### 10.4.5. Hardver

#### Leírás

A **Hardver** részben a felhasználók kiválaszthatják a robotjukhoz csatlakoztatott Hordozható kezelőegység (TP) típusát. A rendelkezésre álló lehetőségek:

- **3PE engedélyezve.** 3 helyzetű engedélyező hordozható kezelőegység (3PE TP)
- **Nincs.** Lehetővé teszi a robot biztonságos bekapcsolását anélkül, hogy a Hordozható kezelőegység csatlakozna a vezérlődobozhoz.



#### ÉRTESÍTÉS

Biztonsági okokból a robot nem indul el, ha a kiválasztás nem felel meg a csatlakoztatott hardvernek.

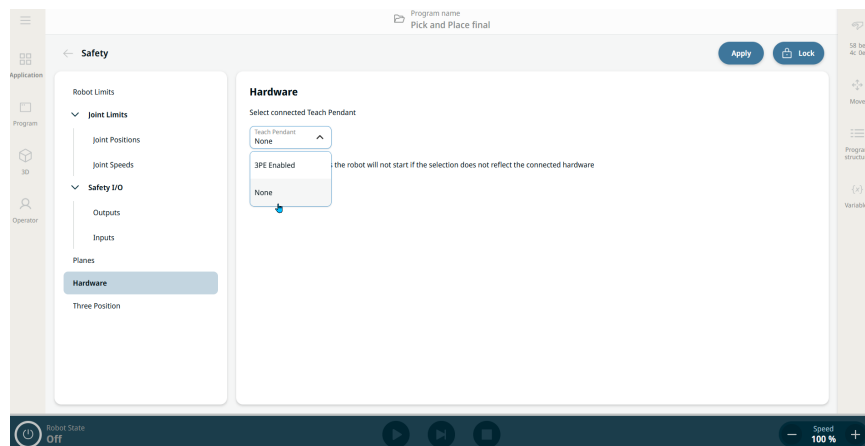
### A „Nincs” opció célja

A **Nincs** opció olyan beállításokat támogat, ahol nincs szükség Hordozható kezelőegységre, vagy az fizikailag nincs jelen, ami egyszerűbb és rugalmasabb telepítést tesz lehetővé, elsősorban automatizált vagy távirányítású környezetekben. Három fő előnyt kínál a felhasználóknak:

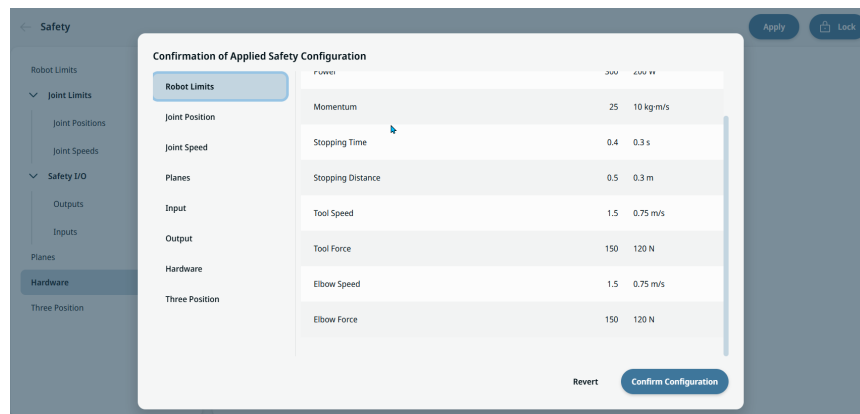
- Támogatja a fej nélküli konfigurációkat, amelyek nem használnak hordozható kezelőegységet.
- Egyszerűsíti a minimális konfigurációk hardverkövetelményeit.
- Javítja az indítás rugalmasságát azáltal, hogy megszünteti a hordozható kezelőegység jelenlététől való függőséget.

### Hozzáférés a Nincs lehetőséghez

1. Koppintson a Biztonság alkalmazás képernyőjének bal oldali paneljén lévő **Hardver** gombra.
2. Oldja fel a főképernyőt a jobb felső sarokban, írja be a biztonsági jelszavát, majd kattintson a **Megerősítés** gombra.
3. A középső panelen koppintson a **Hordozható kezelőegység** mezőre, és válassza a **Nincs** lehetőséget.



4. Koppintson a főképernyőn a Lezárás gomb mellett található **Alkalmazás** gombra.
5. Koppintson az **Alkalmazás és újraindítás** gombra a Biztonsági konfiguráció alkalmazása felugró ablakban.
6. Megjelenik az Alkalmazott biztonsági konfiguráció megerősítése felugró ablak, ahol választhat a **Visszaállítás** vagy a **Konfiguráció megerősítése** lehetőségek közül.



### 10.4.6. Three Position

#### Leírás

Manual high speed allows both tool speed and elbow speed to temporarily exceed 250 mm/s. It is only available when your robot is on manual mode and a three-position enabling device is configured.

If there is no interaction with the three-position enabling device in five minutes, increased values will be reset to 250 mm/s.

#### To access Three Position

1. On the left panel, tap **Three Position**.
2. Tap **Unlock** on the upper right side of the main screen.
3. Adja meg a biztonsági jelszót, és **erősítse meg**.
4. On the central panel, slide on the button to **Allow manual high speed**.
5. Tap **Apply** on the upper right side of the main screen.

## 10.4.7. PROFIsafe

---

### Leírás

A PROFIsafe hálózati protokoll (2.6.1 verzióban implementálva) lehetővé teszi, hogy a robot kommunikáljon az ISO 13849 Cat. 3 PLd szabvány követelményeinek megfelelő biztonsági PLC-vel. A robot biztonsági állapotinformációkat továbbít egy biztonsági PLC-nek, majd információt kap a csökkentéshez vagy egy biztonsági funkció, például vészleállítás kiváltásához.

A PROFIsafe interfész biztonságos, hálózati alapú alternatívát kínál a robot vezérlődobozának biztonsági IO csapjaihoz csatlakozó vezetékekhez.

A PROFIsafe licencelt szoftverfunkcióként érhető el. Licencet kell vásárolni egy hivatalos forgalmazótól, majd azt a PolyScope X Licenckezelőjében aktiválni, hogy a funkció elérhető legyen.

A licenc megvásárlásához vegye fel a kapcsolatot egy értékesítési képviselővel.

---

**Biztonsági PLC kimenet** A biztonsági PLC által a robotnak küldött vezérlő üzenet a következő táblázatban szereplő információkat tartalmazza.

| Jel                                  | Leírás   |
|--------------------------------------|--|
| Vészleállítás rendszer szerint       | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Aktiválja a rendszer vészleállítását.</li> <li>• 1: Törli a rendszer vészleállítását.</li> </ul>   |
| Védelmi leállítás                    | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Aktiválja a biztonsági leállítást.</li> <li>• 1: Normál működési állapot.</li> </ul> <p><b>Megjegyzés:</b> Nézze meg a „Biztonsági leállítás visszaállítása” jel leírásáról szóló részt is.</p>  |
| Biztonsági leállítás visszaállítása  | Visszaállítja a biztonsági leállítás állapotát 0-ról 1-re váltáskor, amikor a „biztonsági leállítás” jel már 1-re van állítva.   |
| Védelmi leállítás automatikus        | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Aktiválja a biztonsági leállítást, ha a robot automatikus üzemmódban működik.</li> <li>• 1: Normál működési állapot.</li> </ul> <p>A biztonsági stop auto csak akkor használható, ha egy 3 pozíciót engedélyező (3PE) eszköz van konfigurálva. Ha nincs konfigurálva 3PE eszköz, a biztonsági stop auto normál biztonsági stop bemenetként működik.</p> <p><b>Megjegyzés:</b> Nézze meg a „Biztonsági leállítás visszaállítása - automatikus mód” jel leírásáról szóló részt is.</p> |
| Védő stop automatikus visszaállítása | Visszaállítja az automatikus biztonsági leállítás állapotát 0-ról 1-re váltáskor, amikor a „biztonsági leállítás - automatikus mód” jel már 1-re van állítva.  |
| Csökkentett                          | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Aktiválja a Csökkentett mód biztonsági határértékeit.</li> <li>• 1: Aktiválja a „Normál mód” biztonsági határértékeit.</li> </ul> <p>A biztonsági rendszer garantálja, hogy a robot a bemenet aktiválását követő 0,5 másodpercen belül a csökkentett határértékeken belül legyen. Ha a robotkar továbbra is sérti a csökkentett határértékek bármelyikét, akkor 0. kategóriájú leállítás lép életbe.</p>   |
| Üzem mód                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Aktiválja a manuális működési módot.</li> <li>• 1: Aktiválja az automatikus működési módot.</li> </ul> <p>Ha az „Üzem mód kiválasztása PROFIsafe-en keresztül” biztonsági konfiguráció le van tiltva, ezt a mezőt ki kell hagyni a PROFIsafe vezérlőüzenetből.</p>   |

**Biztonsági  
PLC  
bemenet**

A robot által a biztonsági PLC-nek küldött állapotüzenet a következő táblázatban szereplő információkat tartalmazza.

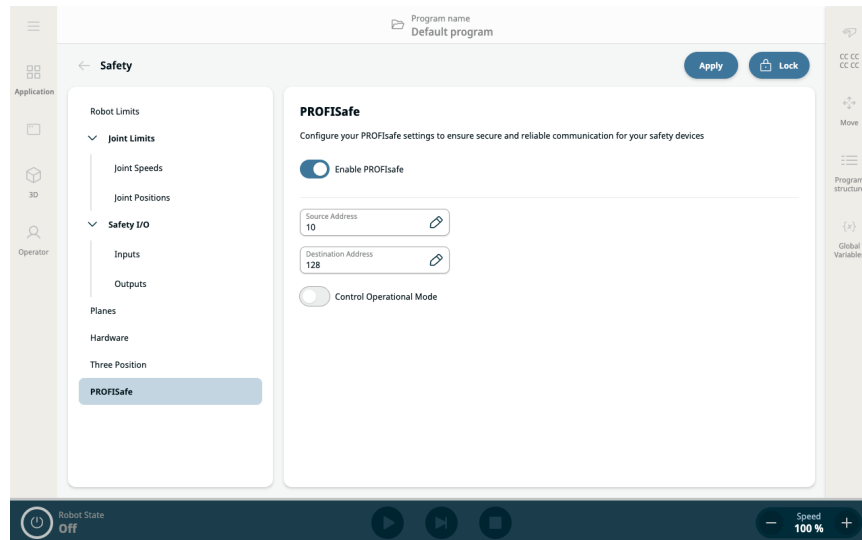
| Jel                            | Leírás  |
|--------------------------------|---|
| Állj, kat. 0                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot 0 kategóriájú biztonsági leállást hajt végre, vagy már befejezte; kemény leállítás a kar és motorok tápellátásának azonnali megszüntetésével.</li> <li>1: Normál működési állapot.</li> </ul>   |
| Állj, kat. 1                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot 1. kategóriájú biztonsági leállást hajt végre, vagy már befejezte; vezérelt leállítás, amelyet követően a motorok kikapcsolt állapotban maradnak, behúzott fékekkel.</li> <li>1: Normál működési állapot.</li> </ul>  |
| Állj, kat. 2                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot 2. kategóriájú biztonsági leállást hajt végre, vagy már befejezte; vezérelt leállítás, amelyet követően a motorok bekapcsolt állapotban maradnak.</li> <li>1: Normál működési állapot.</li> </ul>   |
| Szabálysértés                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot leállt, mert a biztonsági rendszer nem tartotta be a meghatározott aktív biztonsági határértékeket.</li> <li>1: Normál működési állapot.</li> </ul>   |
| Hiba                           | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot leállt a biztonsági rendszer váratlan kivételes hibája miatt.</li> <li>1: A robot nem észlel váratlan kivételes hibát a biztonsági rendszerben.</li> </ul>  |
| Vészleállítás rendszer szerint | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot a következő feltételek valamelyike miatt állt le: <ul style="list-style-type: none"> <li>A PROFIsafe-en keresztül csatolt biztonsági PLC rendszer szintű vészleállítást váltott ki.</li> <li>A vezérlőegységhez csatolt IMMI modul rendszerszintű vészleállítást váltott ki.</li> <li>A vezérlődoboz vészleállító konfigurálható biztonsági bemenetéhez csatlakoztatott egység rendszer szintű vészleállítást kezdeményezett.</li> </ul> </li> <li>1: A robot nincs a rendszer vészleállási állapotában.</li> </ul> |
| Vészleállítás robottal         | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot a következő feltételek valamelyike miatt állt le: <ul style="list-style-type: none"> <li>A tanítási medál e-stop gombja meg van nyomva.</li> <li>A vezérlőszekrény robot e-stop nem konfigurálható biztonsági bemenetéhez csatlakoztatott e-stop gomb megnyomásra kerül.</li> </ul> </li> <li>1: A robot nincs a robot vészleállási állapotában.</li> </ul>   |

| Jel                           | Leírás  |
|-------------------------------|---|
| Védelmi leállítás             | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot a következő feltételek valamelyike miatt állt le: <ul style="list-style-type: none"> <li>A PROFIsafe-en keresztül csatlakoztatott biztonsági PLC megerősítette a biztonsági leállítást.</li> <li>A vezérlődoboz nem konfigurálható bemenetéhez csatlakoztatott egység megerősítette a biztonsági leállítást.</li> <li>A vezérlőszekrény biztonsági stop konfigurálható biztonsági bemenetéhez csatlakoztatott egység megerősítette a biztonsági stopot.</li> </ul> </li> <li>1: A robot nem állt le biztonsági leállítás miatt.</li> </ul> <p><b>Megjegyzés:</b> Nézze meg a „Biztonsági leállás visszaállítása” jel leírásáról szóló részt is. A PROFIsafe kikényszeríti a biztonsági visszaállítás funkció használatát.</p> |
| Védelmi leállítás automatikus | <p>0: A robot leáll, mert automatikus üzemmódban működik, és fennáll az alábbi feltételek egyike:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>A PROFIsafe-en keresztül csatlakoztatott biztonsági PLC azt állította, hogy a biztonsági stop automatikus.</li> <li>A vezérlőszekrény biztonsági stop automatikus konfigurálható biztonsági bemenetéhez csatlakoztatott egység azt állította, hogy a biztonsági stop automatikus.</li> </ul> <p>1: A robot nem állt le biztonsági automatikus leállítás miatt.</p> <p><b>Megjegyzés:</b> Nézze meg a „Biztonsági leállás visszaállítása - automatikus mód” jel leírásáról szóló részt is. A PROFIsafe kikényszeríti a biztonsági visszaállítás funkció használatát.</p>  |
| 3PE stop                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A robot leáll, mert manuális üzemmódban működik, és fennáll az alábbi feltételek egyike: <ul style="list-style-type: none"> <li>Valamelyik 3PE középső pozícióba van nyomva, és a Szabadonfutás bemenet aktív.</li> <li>Nincs minden 3PE eszköz középső pozícióba nyomva.</li> </ul> </li> <li>1: A robot nem állt meg 3 pozíciós engedélyező eszköz hatására.</li> </ul>   |
| Üzem mód                      | <p>A robot aktív működési módjának a kijelzése.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Letiltva</li> <li>1: Automatikus</li> <li>2: Kézi</li> </ul>  |
| Csökkentett                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: A csökkentett biztonsági határértékek aktívak.</li> <li>1: A normál biztonsági határértékek aktívak.</li> </ul>   |

| Jel                     | Leírás  |
|-------------------------|---|
| Aktív korlát beállítva  | <p>A biztonsági határértékek aktív készlete.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• 0: Normál</li><li>• 1: Csökkentett</li><li>• 2: Helyreállítás</li></ul>  |
| Robot mozgatása         | <ul style="list-style-type: none"><li>• 0: A robot mozog. Ha bármelyik ízület 0,02 rad/s vagy annál nagyobb sebességgel mozog a robotot mozgásban lévőnek tekintjük.</li><li>• 1: A robot mozdulatlan.</li></ul>  |
| Biztonságos alaphelyzet | <ul style="list-style-type: none"><li>• 0: A robot nyugalomban van (a robot nem mozog), és a biztonsági alaphelyzetként meghatározott helyzetben van.</li><li>• 1: A robot nincs nyugalomban, vagy nincs a biztonsági alaphelyzetként meghatározott helyzetben.</li></ul> |

## A PROFIsafe konfigurálása

1. Az alkalmazás Biztonság képernyőjén koppintson a bal oldali panel **PROFIsafe** elemére.
2. A PROFIsafe engedélyezéséhez koppintson a főképernyő jobb felső sarkában található **Feloldás** elemre. Adja meg a biztonsági jelszót, és **erősítse meg**.



A jobb oldali panelen két mező és két gomb található a PROFIsafe konfigurálásához:

- PROFIsafe engedélyezése gomb
  - Forráscím mező
  - Célcím mező
  - Működési mód vezérlése
3. Csúsztassa jobbra a **PROFIsafe engedélyezése** gombot.
  4. A robot és a biztonsági PLC által egymás azonosításához használt címek megadásához koppintson a **Forráscím** és a **Célcím** mezőkre.
  5. A **Működési mód vezérlése** gombra kattintva engedélyezheti a PROFIsafe PLC számára a robot működési módjának vezérlését.



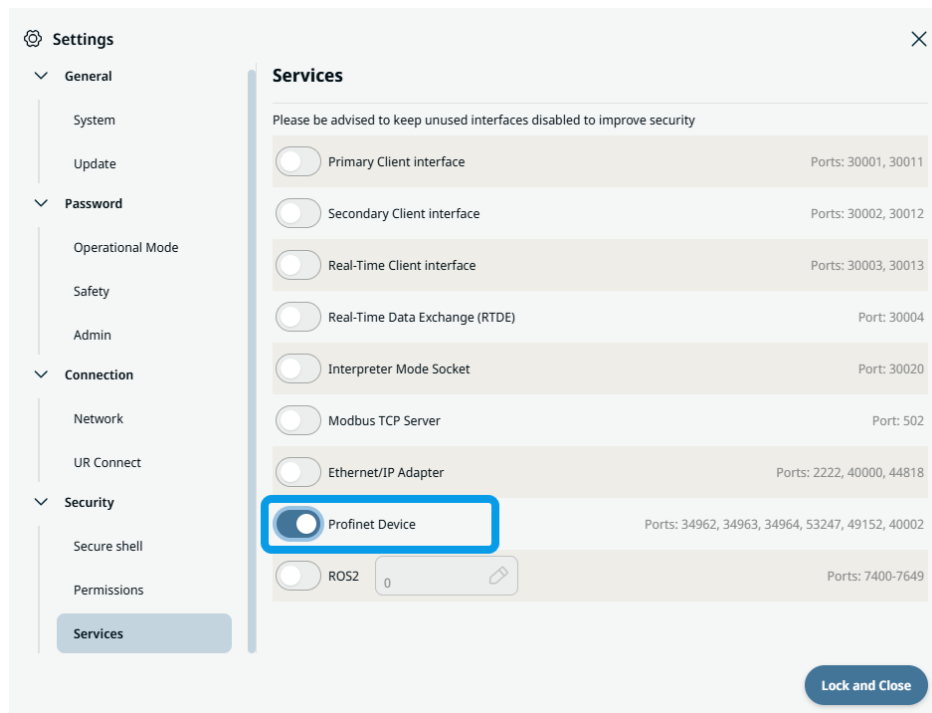
**ÉRTESÍTÉS**

A PROFIsafe konfigurálásához és használatához a biztonsági szolgáltatások beállításai menüjében engedélyezni kell a **Profinet eszköz** lehetőséget.



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

A részleteket és az interfész helyét a [Profinet](#) részben találja.



Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

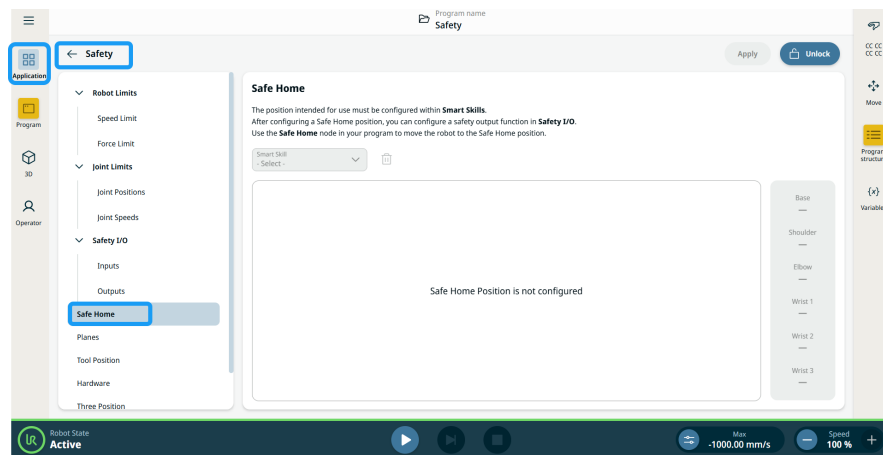
10.4.8. Biztonságos otthon

**Leírás**

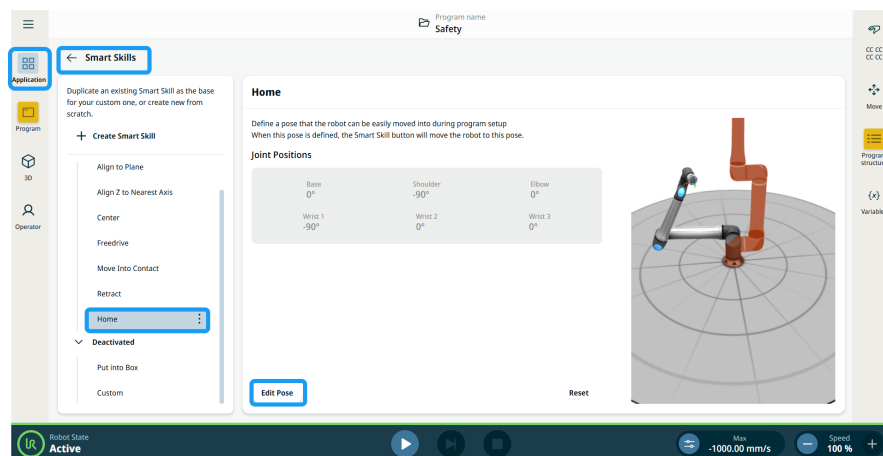
A **Biztonsági alaphelyzet** egy PolyScope X funkció, amely lehetővé teszi, hogy a felhasználók meghatározzanak egy biztonsági kimenetet, amely akkor aktiválódik, amikor a robot eléri a beállított biztonsági alaphelyzet pozícióját. A felhasználó a rendelkezésre álló intelligens készségek legördülő menüjéből kiválasztja az **Alaphelyzet** lehetőséget, amely a Biztonsági alaphelyzet referenciájaként határozható meg.

## Biztonsági alaphelyzet elérése

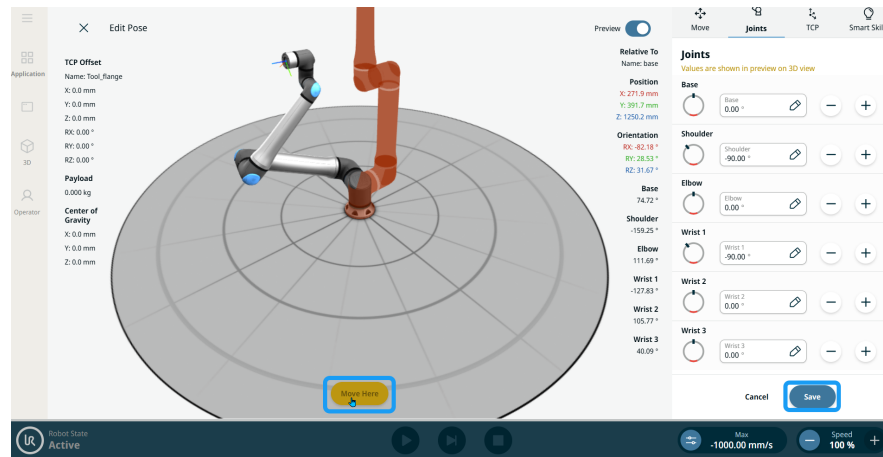
1. Koppintson a **Alkalmazás** fülre, majd válassza a **Biztonsági alkalmazások** lehetőséget. A bal oldali panelen válassza a **Biztonsági alaphelyzet** lehetőséget.



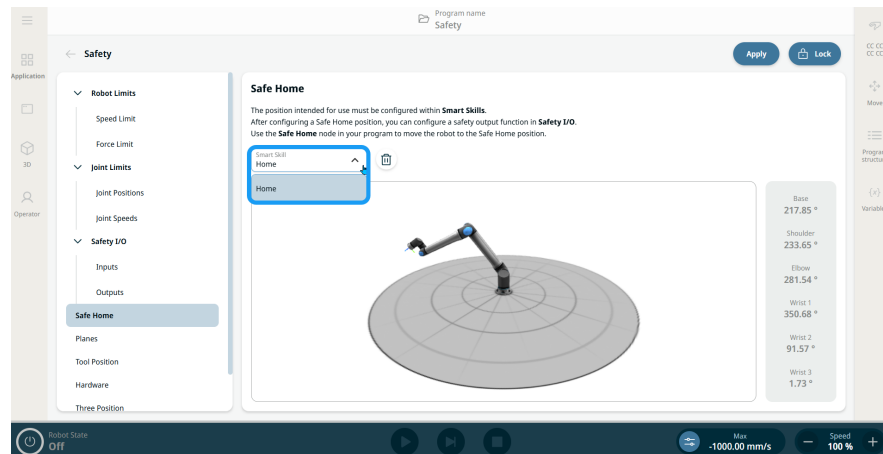
2. A robot pozíciójának konfigurálásához nyissa meg az **Intelligens készségek alkalmazást**, és válassza az **Alaphelyzet** lehetőséget.
3. Koppintson a **Póz szerkesztése** gombra, és megjelenik a robotkar 3D-nézete.



4. A **Mozgatás, Ízületek**, TCP gombokkal mozgassa a robotot a kívánt pozícióba.
5. Nyomja meg hosszan a sárga **Mozgatás ide** gombot, amíg az előnézeti kép az új konfigurációba nem kerül.
6. A konfiguráció véglegesítéséhez koppintson a **Mentés** gombra.



7. Térjen vissza a **Biztonsági alkalmazás Biztonsági alaphelyzet** menüpontjához, és írja be a biztonsági jelszót.
8. Az aktivált **Intelligens készség** mezőben válassza az **Alaphelyzet** lehetőséget, és a konfigurált robot pozíciója megjelenik a főképernyőn.
9. Koppintson az **Alkalmazáselemre**, és válassza az **Alkalmazás és újraindítás** lehetőséget. Koppintson a **Konfiguráció megerősítése** elemre.



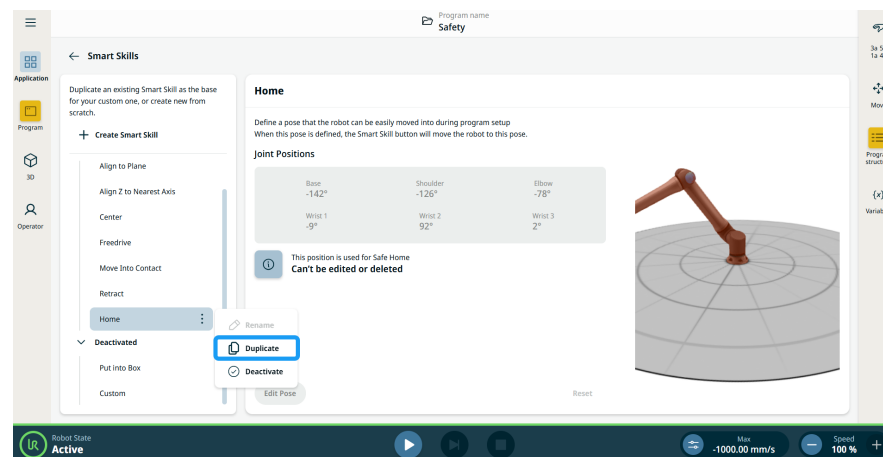


## ÉRTEŚÍTÉS

Ha a pozíciós intelligens készségét választja a Biztonsági alaphelyzet pozíciójának referenciájaként:

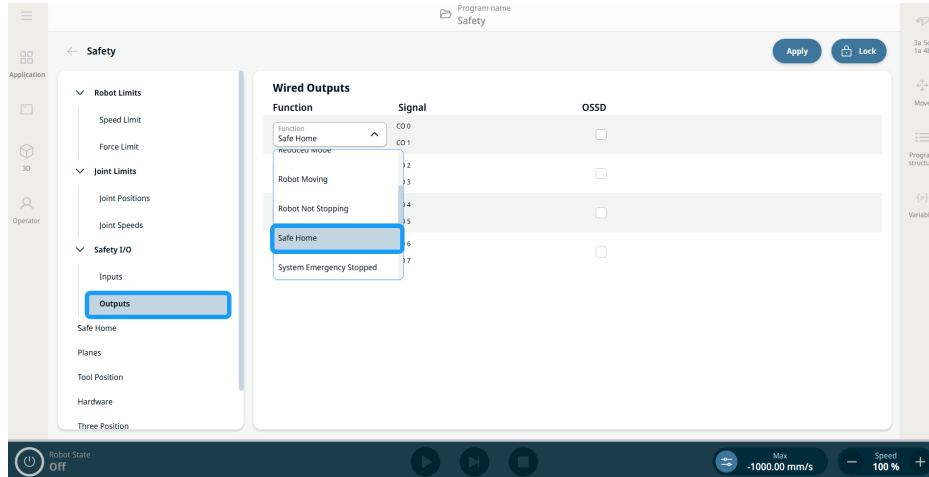
- Egy statikus üzenetablak jelenik meg a pozíciós intelligens készség oldalán.
- A Biztonsági alaphelyzetként konfigurált intelligens készséget nem lehet átnevezni, szerkeszteni vagy törölni, kivéve, ha a felhasználó törli vagy visszavonja a Biztonsági alaphelyzet kijelölését a Biztonsági alaphelyzet képernyőn.

10. Az intelligens készségek képernyőn az Alaphelyzet pozíciója duplikálható és szerkeszthető. Az összes újonnan létrehozott Intelligens készség is konfigurálható Biztonsági alaphelyzetként.

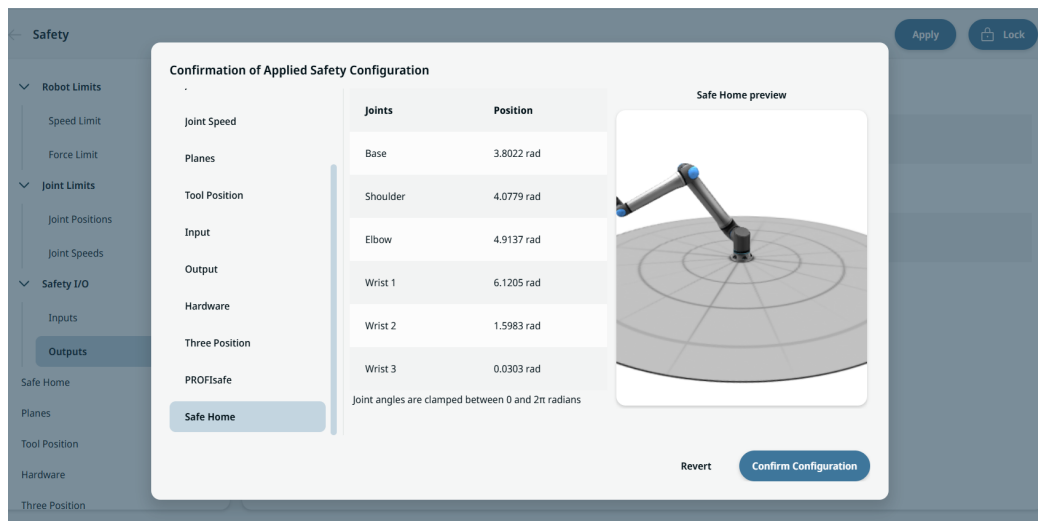


**Biztonsági alaphelyzet funkció a kimenetekben**

Ha az **Alaphelyzet** pozícióját hozzárendeli egy pozíció-intelligens funkcióhoz a **Biztonság** menüpontban, akkor a biztonsági kimeneti funkció legördülő menüjében új funkció-hozzárendeléseként megjelenik a **Biztonsági alaphelyzet**. A Biztonsági I/O **Kimenetek** részében található **Funkció** mezőkben válassza a Biztonsági alaphelyzet lehetőséget.

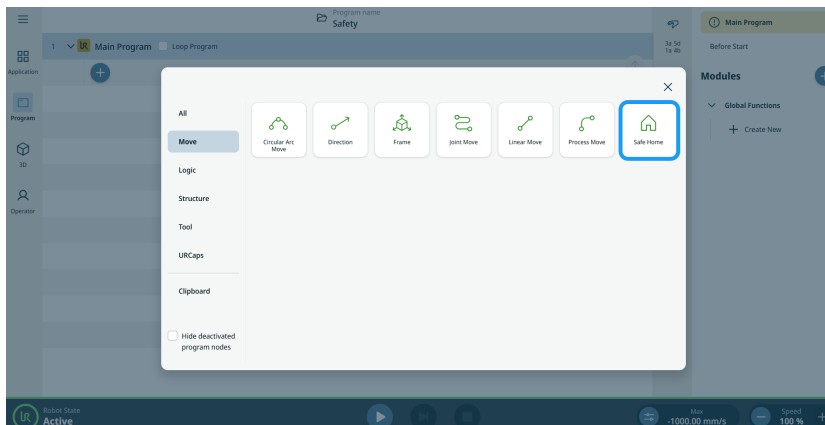


A Biztonsági alaphelyzet az Alkalmazott biztonsági konfiguráció megerősítése áttekintő párbeszédpanel funkció-hozzárendelési táblázatában látható.



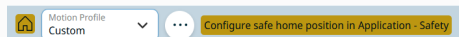
## Biztonsági alaphelyzet programcsomópontként

A **Biztonsági alaphelyzet** programcsomópont a **Parancs csomópontok Mozgatás csomópontok** kategóriája alatt található. Ez a csomópont arra szolgál, hogy a robotot a biztonságos alaphelyzetre vonatkozó biztonsági alkalmazás konfigurációjában előre meghatározott biztonsági alaphelyzetébe mozgassa.



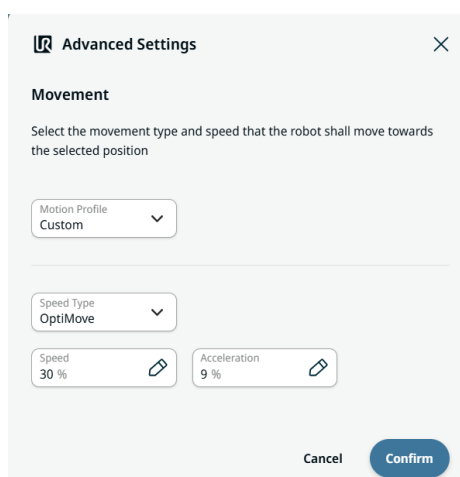
### ÉRTESÍTÉS

Ha a csomópontot a biztonsági beállításokban konfigurált biztonsági alaphelyzet pozíciója nélkül adja hozzá, akkor a csomópont sárga színnel lesz jelölve.



A Biztonsági alaphelyzet parancscsomópontban mozgásprofilok és egyéb

speciális beállítások érhetők el a három pontos ikonra  koppintva.



**Speciális beállítások**

A felhasználók a Speciális beállítások részben két lap és két mező segítségével hozhatnak létre mozgásprofilokat:

- Motion Profile
- Speed Type
- Speed tab
- Acceleration tab

**Mozgásprofil** funkció lehetővé teszi, hogy a felhasználók előre meghatározott mozgásprofilokat állítsanak be a mozgási csomópontokban: Ízület mozgatása, Lineáris mozgás, Köríves mozgás, Folyamatmozgás és Irány. **Egyéni** Mozgásprofil lehetővé teszi, hogy a felhasználók mozgási adatokat határozzanak meg a mozgási csomópontban.

A **Sebességtípus** mező alapértelmezett beállítása az **OptiMove**. Choose **Classic** movement if you want to input speed and acceleration in degrees per second or mm per second. Az OptiMove beállítások az egyszerű használat és beállítás érdekében százalékban vannak megadva.

A felhasználók a **Sebesség lapon** konfigurálhatják a sebesség százalékos arányát, amely a robot maximális sebességének százalékaként határozza meg a célsebességet.

A felhasználók a **Gyorsulás lapon** konfigurálhatják a gyorsulás százalékos arányát, amely a robot maximális teljesítményének százalékaként határozza meg a célnyomaték határértékeit.

---

# 11. Kiberbiztonsági fenyegetésértékelés

## Leírás

Ez a rész olyan információkat tartalmaz, amelyek segítenek megerősíteni a robotot a potenciális kiberbiztonsági fenyegetésekkel szemben. Felvázolja a kiberbiztonsági fenyegetések kezelésére vonatkozó követelményeket, és biztonsági megerősítési útmutatót ad.

## 11.1. Általános kiberbiztonság

### Leírás

Egy Universal Robots robot hálózathoz való csatlakoztatása kiberbiztonsági kockázatokat jelenthet. Ezeket a kockázatokat szakképzett személyzet alkalmazásával és különleges a robot kiberbiztonságának védelmére irányuló intézkedések alkalmazásával enyhítheti. A kiberbiztonsági intézkedések végrehajtásához kiberbiztonsági fenyegetésértékelésre van szükség. A cél a következő:

- Fenyegetések felismerése
- Bizalmi zónák és csatornák meghatározása
- Adja meg az alkalmazás egyes összetevőinek követelményeit



### FIGYELMEZTETÉS

A kiberbiztonsági kockázatértékelés elmulasztása veszélybe sodorhatja a robotot.

- A rendszer-összeépítő vagy hozzáértő, képzett személyzet köteles elvégezni a kiberbiztonsági kockázatértékelést.



### ÉRTESÍTÉS

Kizárólag hozzáértő, szakképzett személyzet felel az alábbiak igényének megállapításáért: konkrét kiberbiztonsági intézkedések alkalmazása és a szükséges kiberbiztonsági intézkedések meghatározása.

## 11.2. Kiberbiztonsági követelmények

### Leírás

Az Ön hálózatának konfigurálása és a robot védelme megköveteli Öntől a kiberbiztonsági fenyegetést enyhítő intézkedések végrehajtását. Kövesse az összes követelményt, mielőtt elkezdi a hálózat konfigurálását, majd győződjön meg arról, hogy a robot beállítása biztonságos.

**Kiberbiztonság**

- Az üzemeltető személyzetnek alaposan ismernie kell az általános kiberbiztonsági elveket és az UR robotban használt fejlett technológiákat.
- Fizikai biztonsági intézkedéseket kell bevezetni annak érdekében, hogy csak az arra felhatalmazott személyzetnek legyen fizikai hozzáférése a robothoz.
- Minden hozzáférési pontot ellenőrizni kell. Például: ajtózárok, beléptető kártyarendszerek, fizikai hozzáférés-ellenőrzés általában.

**FIGYELMEZTETÉS**

Ha a robotot olyan hálózathoz csatlakoztatja, amely nincs megfelelően biztosítva, ez biztonsági és védelmi kockázatokat jelenthet.

- Csak megbízható és megfelelően védett hálózathoz csatlakoztassa a robotot.

**Hálózati konfigurációs követelmények**

- Csak megbízható eszközök csatlakozhatnak a helyi hálózathoz.
- A szomszédos hálózatokból nem lehet bejövő kapcsolat a robothoz.
- A robotból kimenő kapcsolatokat úgy kell korlátozni, hogy az adott portok, protokollok és címek legkisebb releváns csoportját lehessen használni.
- Csak megbízható partnerektől származó URcap- és varázsszkriptek használhatók, és csak azok hitelességének és épségének ellenőrzése után

**Robotbeállítás biztonsági követelményei**

- Módosítsa az alapértelmezett jelszót egy új, erős jelszóra.
- A „Varázsfájlok” letiltása, ha nem aktívan használják (PolyScope 5).
- Az SSH-hozzáférés letiltása, ha nincs rá szükség. A kulcsalapú hitelesítés előnyben részesítése a jelszóalapú hitelesítéssel szemben
- Állítsa a robot tűzfalát a legszigorúbb használható beállításokra, és tiltsa le az összes nem használt interfészt és szolgáltatást, zárja le a portokat és korlátozza az IP-címeket.
-

## 11.3. Irányelvek a kiberbiztonsági szigorításhoz

### Leírás

A PolyScope számos funkciót tartalmaz a hálózati kapcsolat biztonságának megőrzéséhez, azonban a következő irányelvek betartásával tovább fokozhatja a biztonságot:

- Mielőtt a robotot bármilyen hálózathoz csatlakoztatja, mindig cserélje le az alapértelmezett jelszót egy erős jelszóra.



#### ÉRTESÍTÉS

Az elfelejtett vagy elveszett jelszót nem tudja visszahívni vagy visszaállítani.

- Minden jelszót tároljon biztonságosan.

- A beépített beállítások használatával korlátozhatja a robot hozzáférését a hálózathoz, amennyire lehetséges.
- Egyes adatátviteli felületek nem rendelkeznek a kommunikáció hitelesítésére és titkosítására szolgáló módszerrel. Ez egy biztonsági kockázat. Fontolja meg megfelelő kockázatcsökkentő intézkedések alkalmazását a kiberbiztonsági fenyegetések saját értékelése alapján.
- A robotinterfészek más eszközökről történő eléréséhez SSH-alagutat (helyi porttovábbítás) kell használni, ha a kapcsolat átlépi a bizalmi zóna határát.
- Távolítsa el az érzékeny adatokat a robotról, mielőtt azt használaton kívül helyezné. Fordítson különös figyelmet az URCaps beépülőre és a program-mappában lévő adatokra.
  - A rendkívül bizalmas adatok biztonságos eltávolítása érdekében törölje vagy semmisítse meg biztonságosan az SD-kártyát.

## 12. Kommunikációs hálózatok

---

**Sín**

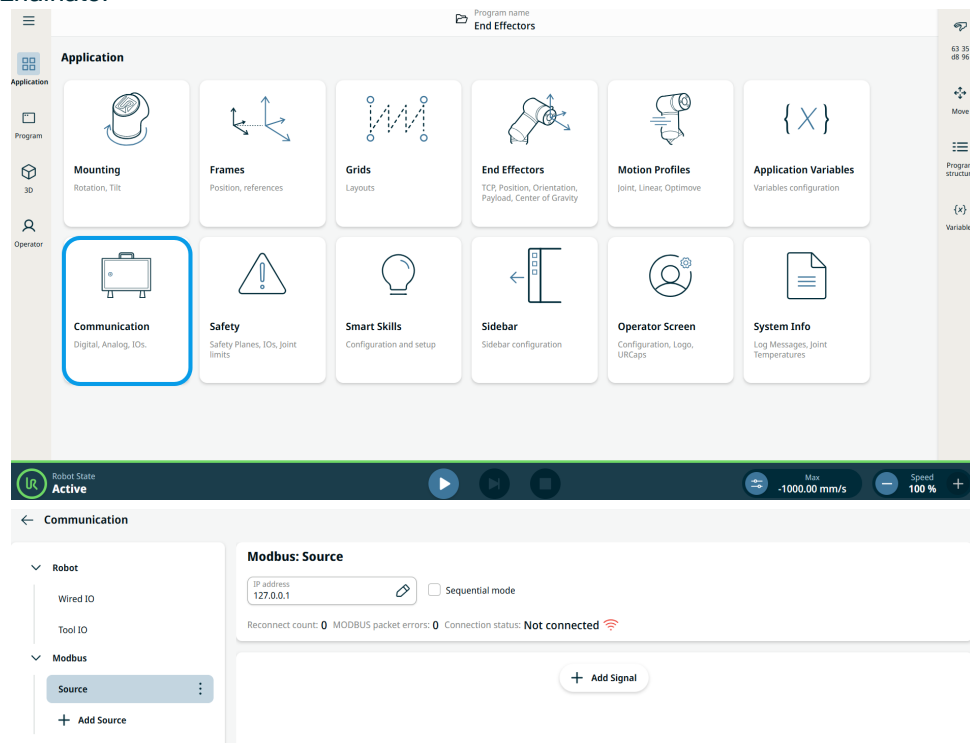
A Fieldbus beállítások segítségével meghatározhatja és konfigurálhatja a PolyScope által elfogadott valós idejű elosztott vezérléshez használt ipari számítógépes hálózati protokollok családját:

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

## 12.1. MODBUS

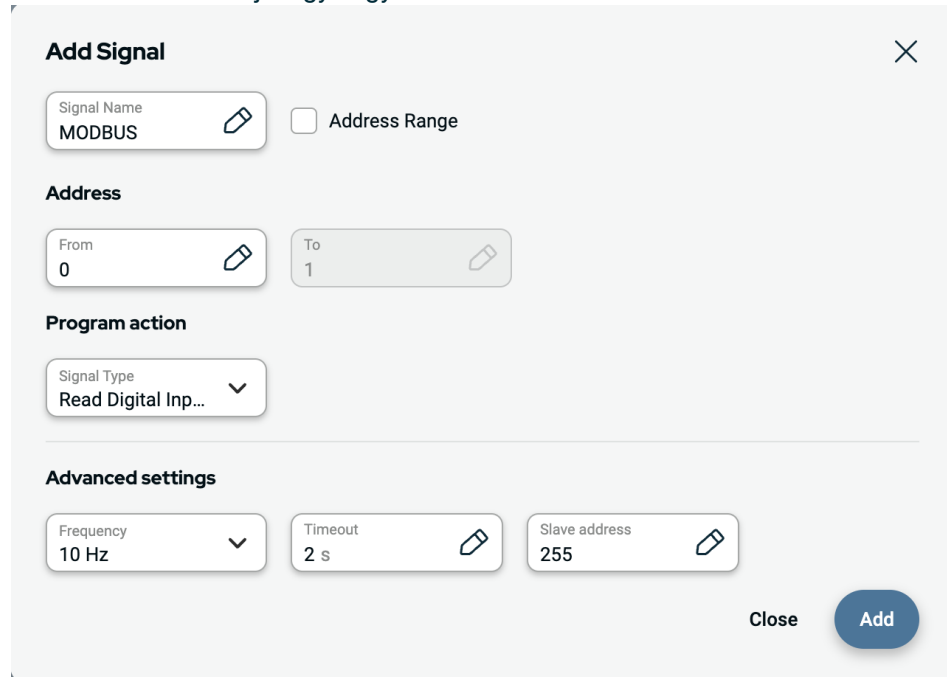
### Leírás

Itt lehet beállítani a MODBUS kliens (master) jeleket. A megadott IP-címeiken a MODBUS szerverekhez (vagy szolgáltatókhoz) való csatlakozások bemeneti/kimeneti jelekkel (regiszterek vagy digitális) hozhatók létre. Minden jelnek egyedi neve van, így programokban használható.



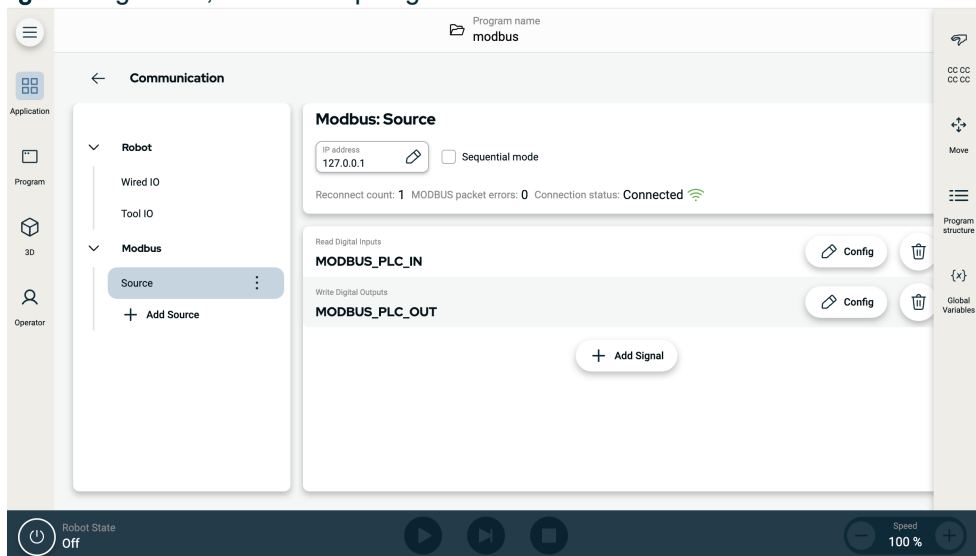
**Jel hozzáadása**

Jel hozzáadásakor saját nevet adhat a jelnek. Válassza ki a jel típusát, irányát, és adja meg a frekvenciát, az időkorlátot és egyéb speciális beállításokat. A jel egy vagy több címet is használhat.



**Jel forrása**

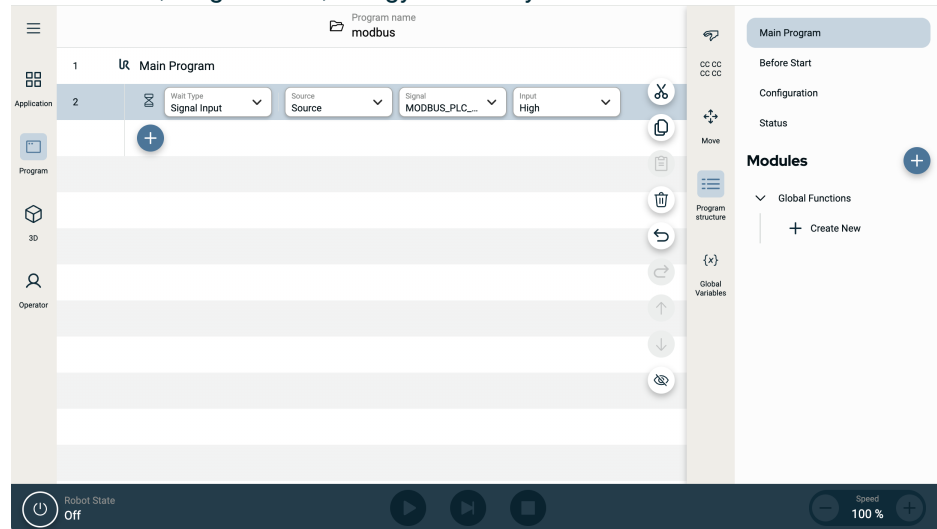
A Modbus jelforrás beállításai szerkeszthetők és törölhetők. A szerkesztéshez koppintson a **Konfiguráció** gombra, a törléshez pedig a szemetes ikonra.



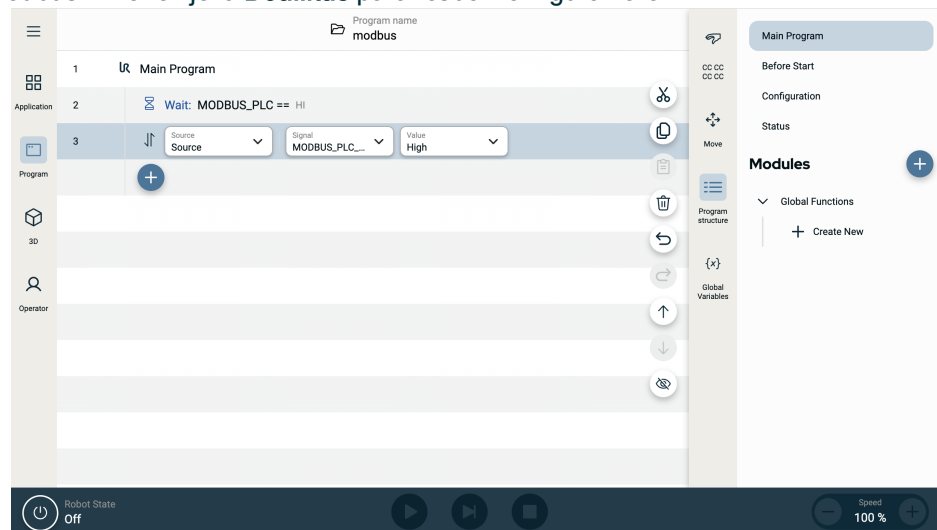
## Programozás

A többi bemeneti jelhez hasonlóan a Modbus jeleket is felügyelheti. A programban a **Várakozás** parancsnál válassza ki a **Várakozás típusa** alatt a **Jelbemenet** lehetőséget. Ezután válassza ki a Modbus forrást, a konkrét bemeneti jelet és az állapotot, amelyre várni kell.

A címtartományok nem használhatók logikai kifejezésekben. A program csak egyetlen címet használhat, még akkor is, ha egy tartomány része.



A Modbus kimeneti jel a **Beállítás** parancsból konfigurálható.



## 12.2. Ethernet/IP

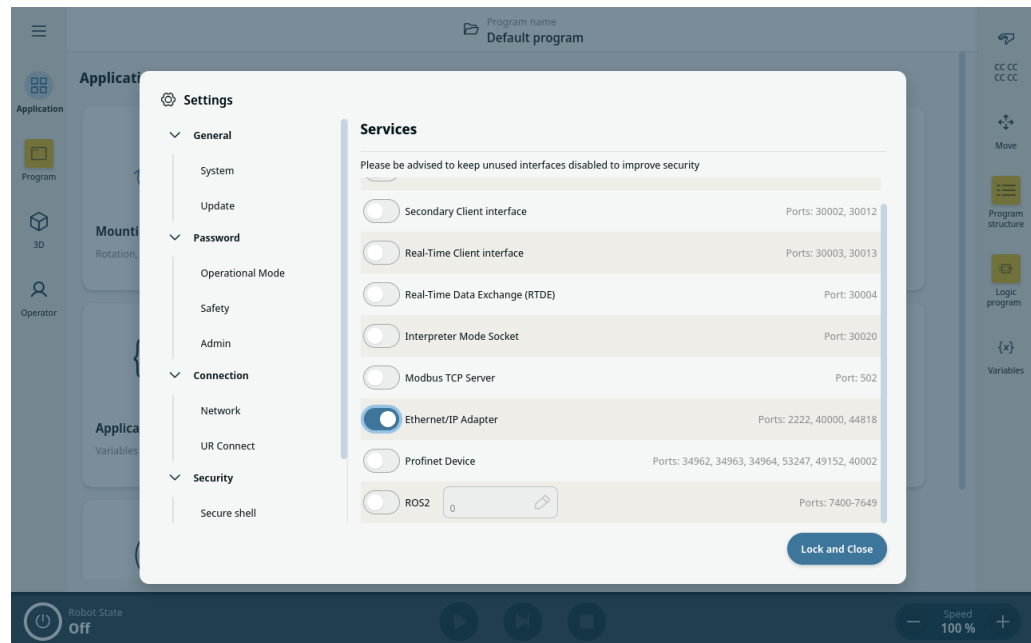
### Leírás

Az EtherNet/IP egy olyan hálózati protokoll, amely lehetővé teszi a robot csatlakoztatását egy ipari EtherNet/IP szkennereszközhez. Ha a kapcsolatot engedélyezték, kiválaszthatja a műveletet, amelyet akkor végez el, amikor egy program elveszíti az EtherNet/IP szkenner eszközzel a kapcsolatot.

## Ethernet/IP engedélyezése

Így engedélyezheti az Ethernet/IP működését a PolyScope X-ben.

1. A képernyő bal felső sarkában koppintson a Hamburger menüre.
2. Koppintson a Beállítások elemre.
3. A bal oldali menüben a Biztonság részben koppintson a Szolgáltatások elemre.
4. Type the admin password.
5. A bekapcsoláshoz koppintson az Ethernet/IP adapter gombra.



## Ethernet/IP használata

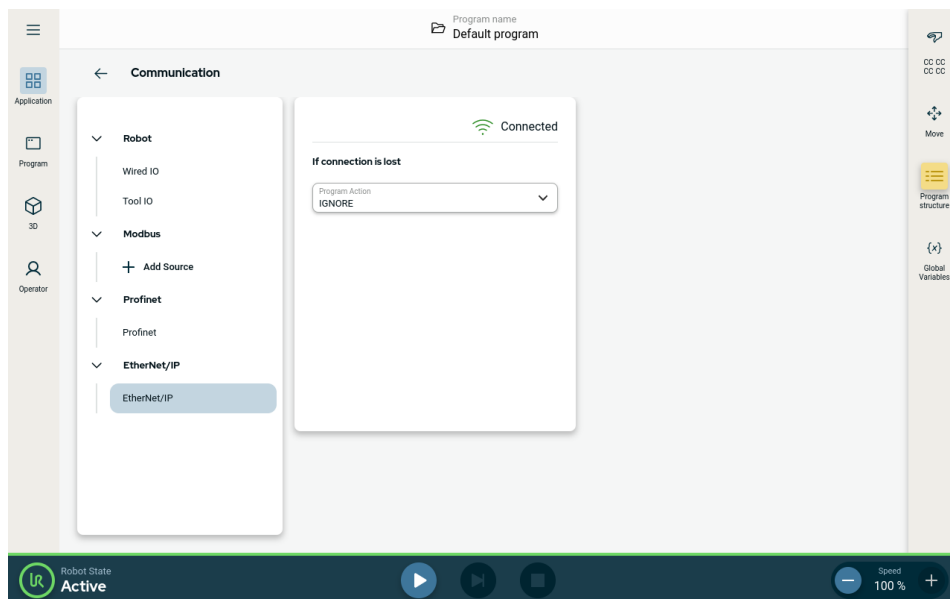
Így találhatja meg az Ethernet/IP funkciókat a PolyScope X-ben:

A PolyScope X bal oldali fejlécében.

1. Koppintson az Alkalmazás ikonra.
2. A Kommunikáció részben válassza az Ethernet/IP lehetőséget a bal oldali menüből.

Válassza ki a listáról a megfelelő műveletet:

|               |  |
|---------------|--|
| Kihagyás      | A PolyScope X figyelmen kívül hagyja az EtherNet/IP kapcsolat megszakadását, és a fő program végrehajtása folytatódik. |
| Szüneteltetés | A PolyScope X szünetelteti a főprogram futását. A program onnan folytatódik, ahol leállt.                              |
| Stop          | A PolyScope X leállítja a főprogramot.   |



A képernyő jobb felső sarkában látható az Ethernet/IP állapota.

**Csatlakoztatva** A robot csatlakoztatva van az Ethernet/IP szkennelhez.

**Nincs szkennel** Az Ethernet/IP eszköz fut, de egyetlen szkennel nincs csatlakoztatva a robothoz Etherneten/IP-n keresztül.

**Letiltva** Ethernet/IP eszköz nincs engedélyezve.

## 12.3. Profinet

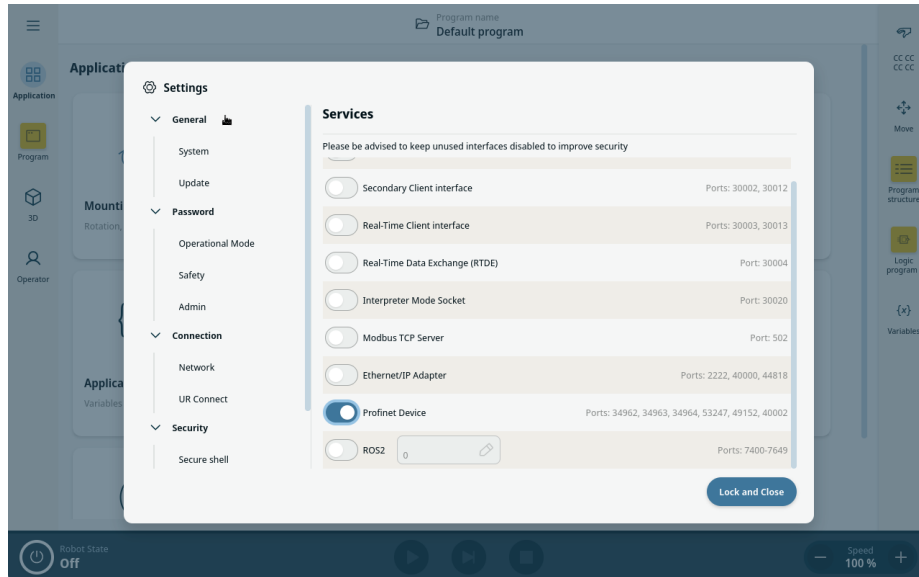
### Leírás

A PROFINET hálózati protokoll engedélyezi vagy letiltja a robot csatlakoztatását egy ipari PROFINET IO-vezérlőhöz. Ha a kapcsolat engedélyezve van, kiválaszthatja azt a műveletet, amely akkor történik, amikor egy program elveszíti a Profinet IO-vezérlő kapcsolatát.

**PROFINET engedélyezése**

Így engedélyezheti a PROFINET funkciót a PolyScope X-ben.

1. A képernyő bal felső sarkában koppintson a Hamburger menüre, majd a Beállítások elemre.
2. A bal oldali menüben a Biztonság részben koppintson a Szolgáltatások elemre.
3. Type the admin password.
4. A PROFINET bekapcsolásához koppintson a PROFINET gombra.



**A PROFINET használata**

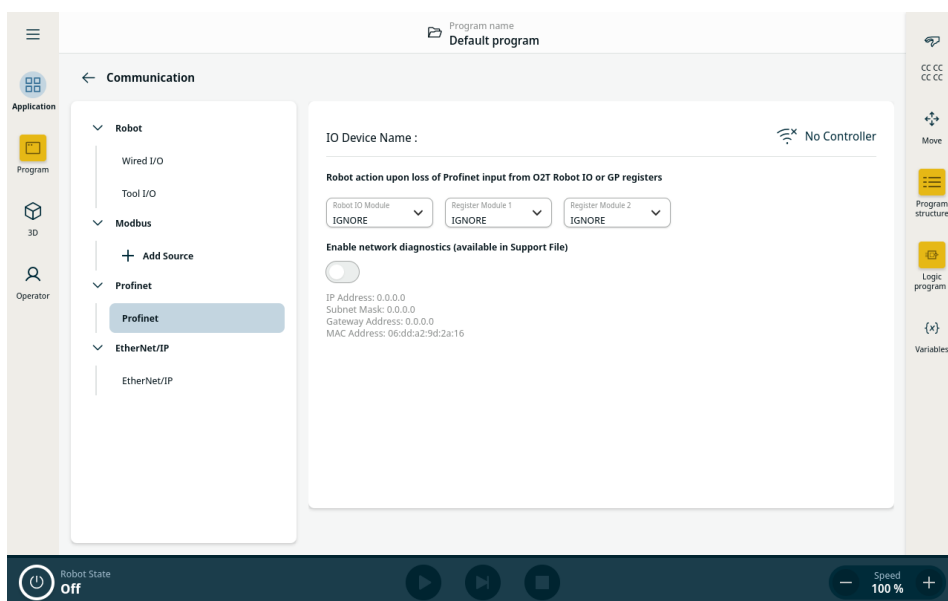
A PROFINET funkciók megkeresése a PolyScope X-ben:

A PolyScope X fő navigációjánál.

1. Koppintson az Alkalmazás ikonra.
2. A Kommunikáció részben válassza a PROFINET lehetőséget a bal oldali menüből.

Válassza ki a listáról a megfelelő műveletet:

|               |   |
|---------------|---|
| Kihagyás      | A PolyScope figyelmen kívül hagyja a PROFINET-kapcsolat megszakadását, és a főprogram tovább fut. |
| Szüneteltetés | A PolyScope X szünetelteti a főprogram futását. A program onnan folytatódik, ahol leállt.         |
| Stop          | A PolyScope X leállítja a főprogramot.  |



Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

**Diagnosztika**

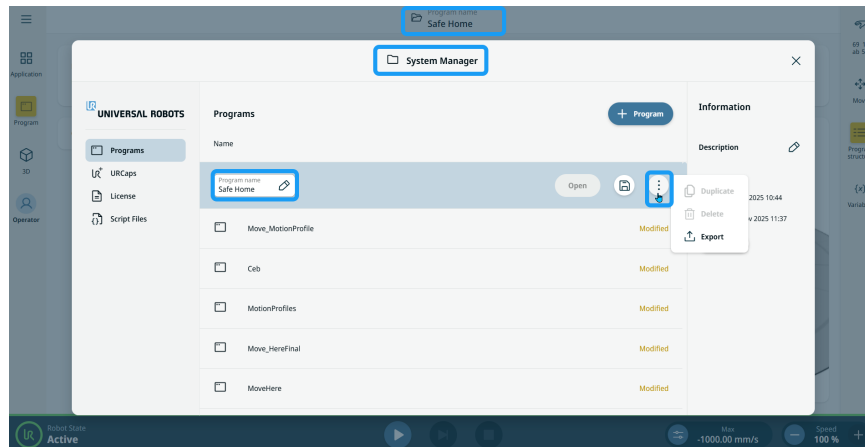
A Polyscope X lehetővé teszi a Robot és a PROFINET I/O-vezérlő közötti hálózati forgalom rögzítését. Ez diagnosztikai célokra használható kapcsolati problémák esetén.

- Az opció engedélyezéséhez kattintson a „Hálózati diagnosztika engedélyezése” gombra.

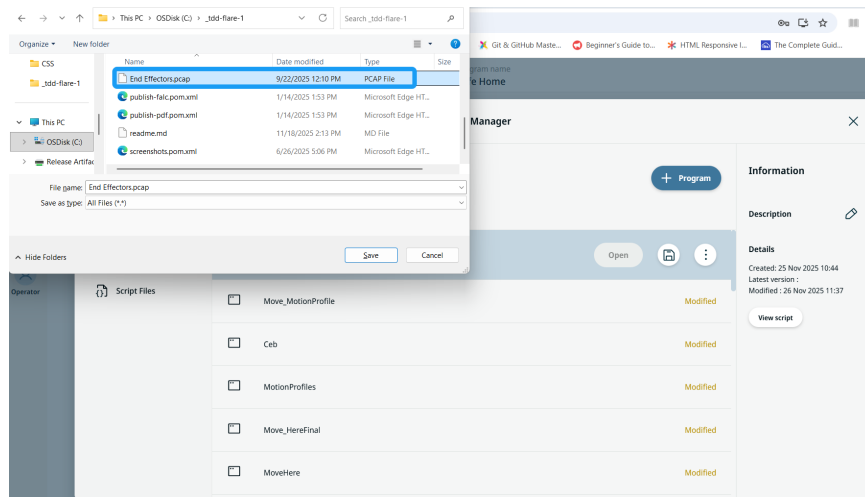
A kommunikációs adatok .pcap fájlban kerülnek mentésre.

A fájl a Rendszerkezelő Támogatási fájljában kerül mentésre. A diagnosztikában legfeljebb 50 MB adat rögzíthető.

1. Nyissa meg a **Fejléctet**, megjelenik a **Rendszerkezelő**.
2. Válassza ki a programot, amelyen dolgozik.
3. Kattintson a három függőleges pontból álló ikonra (kebab ikon), majd válassza az **Export** lehetőséget.



4. Válassza ki a pcap fájlban található kommunikációs adatokat, majd a **Mentés** gombot.



5. A főképernyőn megjelenő felugró értesítés tájékoztatja, hogy a fájl exportálása a programban sikeresen megtörtént.

**Ethernet port állapota** A PROFINET eszköz engedélyezésekor egy új virtuális Ethernet-port jön létre. A virtuális Ethernet-port konfigurációja a jelenleg beállított IP-cím, alhálózati maszk, átjáró és MAC-cím adatait jeleníti meg. Vegye figyelembe, hogy ez a virtuális port eltér a Robot hálózati beállításában konfigurált porttól.

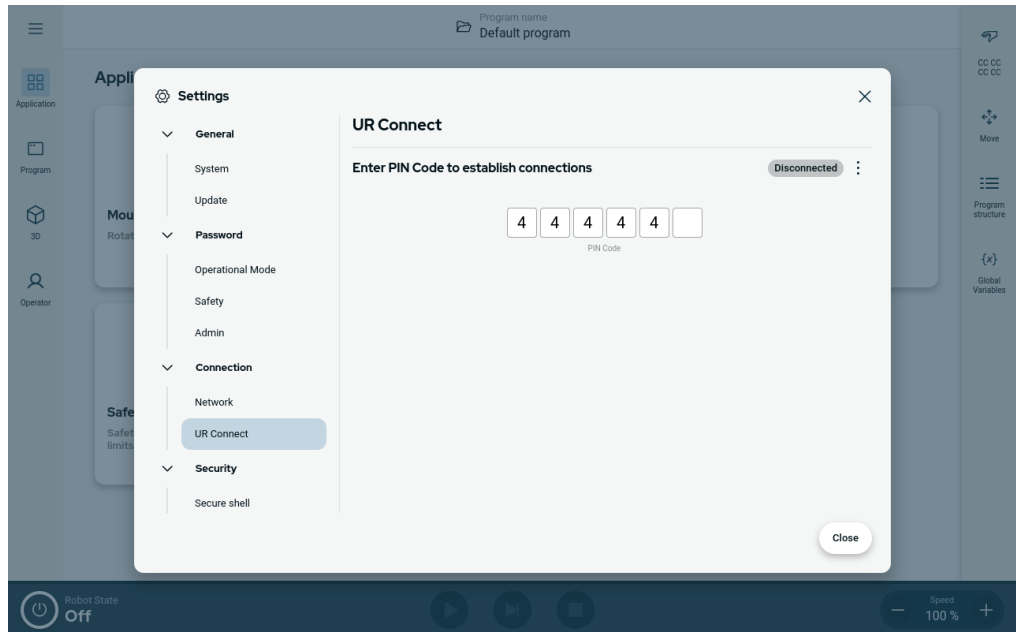
---

## 12.4. UR Connect

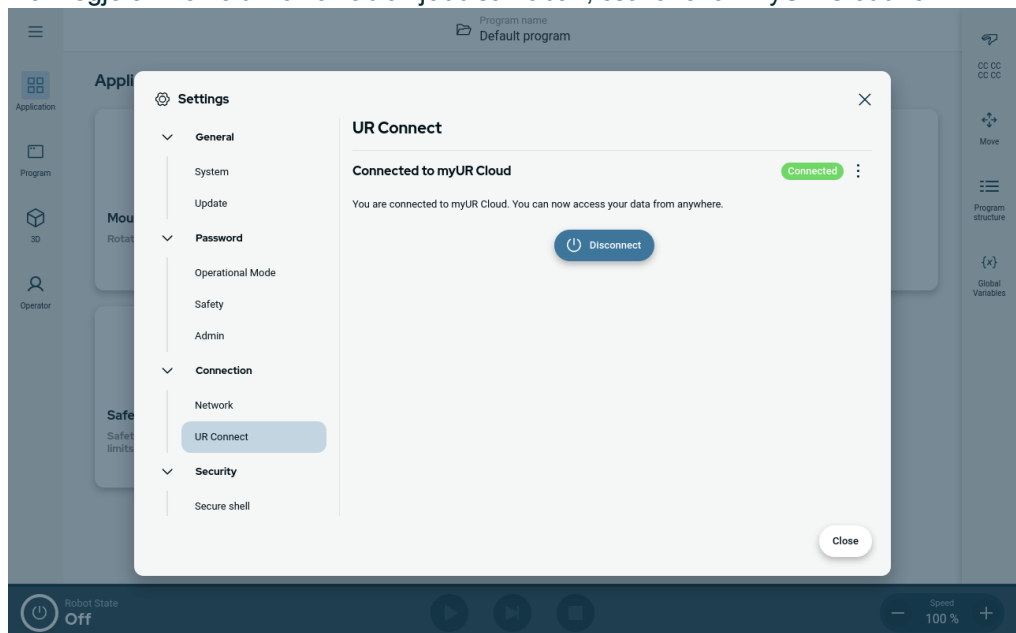
### A PolyScope X csatlakoztatása a myUR felhőhöz

A PolyScope X szoftvert csatlakoztatnia kell a myUR Cloud szolgáltatáshoz. A PIN-kódot a myUR-fiókjában kell megkeresnie.

1. Lépjen a Beállításokra.
2. Válassza az UR Connect lehetőséget.
3. Az UR Connect főoldalán nyomja meg a „Csatlakozás” gombot.
4. Adja hozzá a myUR-ből származó PIN-kódját.

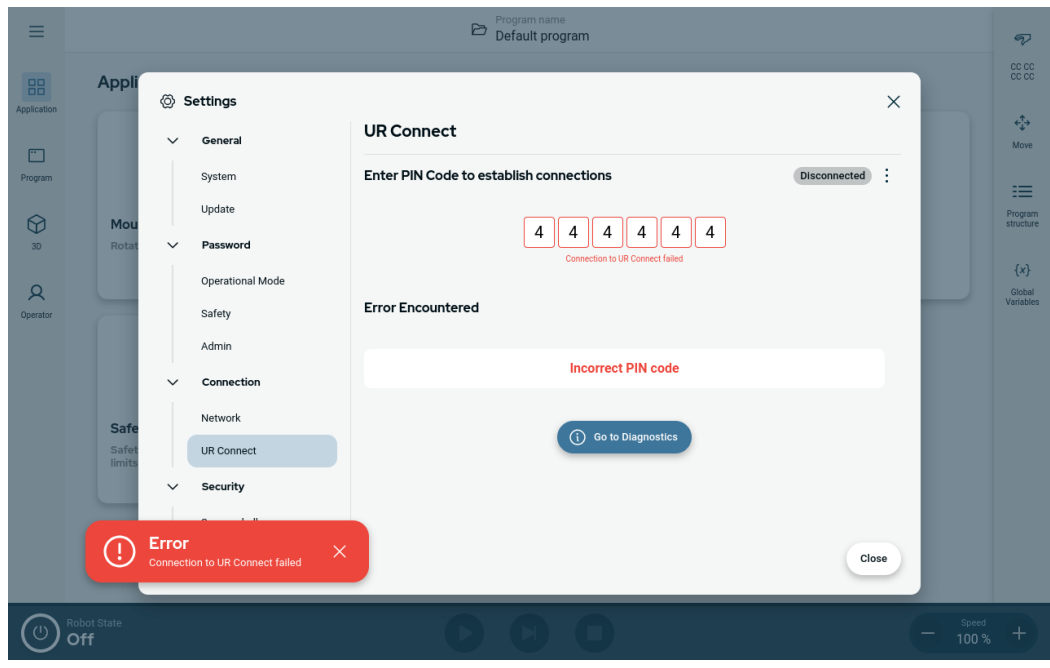


Ha megjelenik a zöld ikon az ablak jobb sarkában, csatlakozott myUR Cloudhoz.



## Sikertelen kapcsolódás

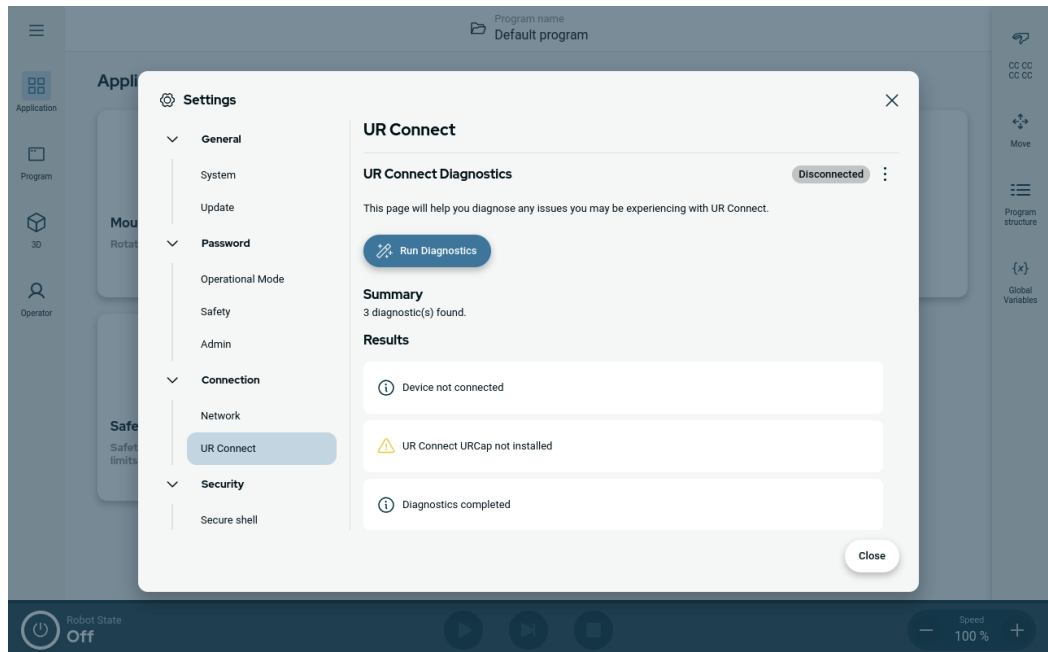
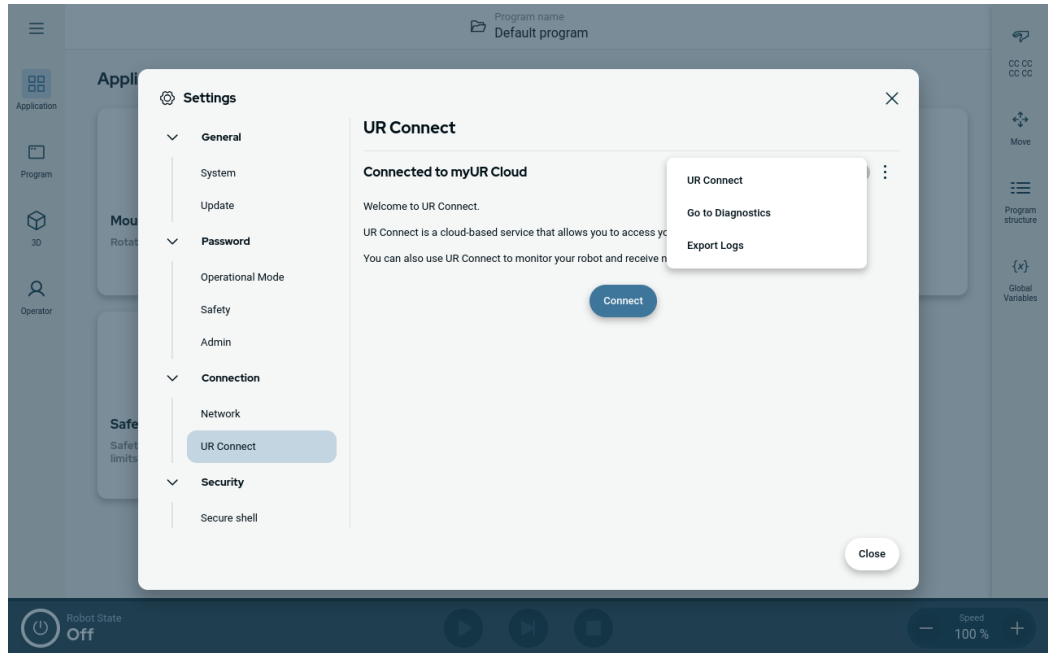
Ha a „Hibás PIN-kód” üzenet jelenik meg, kérjük, ellenőrizze a PIN-kódját a myUR-ben.



**Diagnosztika**

Ha az UR Connect aktív állapotában bármilyen váratlan dolgot tapasztal, lépjen a Diagnosztika részre.

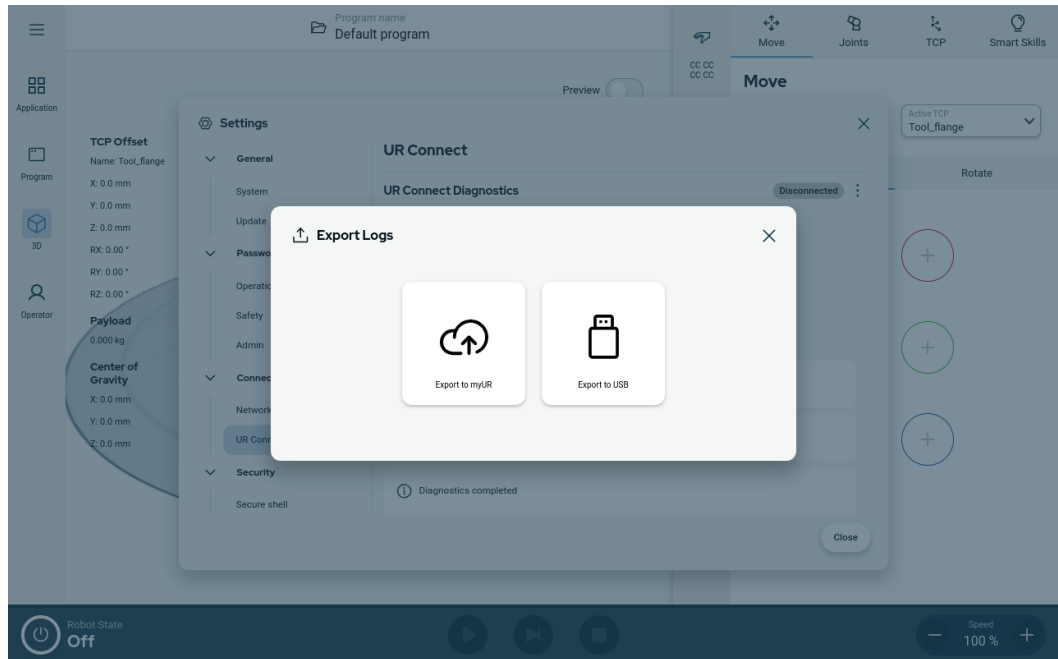
1. Lépjen a Beállításokra.
2. Válassza az UR Connect lehetőséget.
3. Nyissa meg a jobb felső sarokban található, három ponttal jelölt menüt.
4. Válassza a „Diagnosztika” lehetőséget.



## Naplók exportálása

Az UR Connect naplókat exportálhatja a PolyScope X szoftverből.

1. Lépjen a Beállításokra.
2. Válassza az UR Connect lehetőséget.
3. Nyissa meg a jobb felső sarokban található, három ponttal jelölt menüt.
4. Válassza a „Naplók exportálása” lehetőséget
5. Válassza az „Exportálás a myUR-ba” vagy az „Exportálás USB-re” lehetőséget.



# 13. Kockázatértékelés

---

## Leírás

A kockázatértékelés olyan követelmény, amelyet az alkalmazáshoz kötelezően el kell végezni. Az alkalmazás kockázatértékelése az integrátor felelőssége. A felhasználó is lehet az összeépítő.

A robot részben befejezett gép, így a robot alkalmazásának biztonsága a szerszámtól/végrehajtótól, az akadályoktól és más gépektől függ. Az integrációt végző félnek az ISO 12100 és az ISO 10218-2 szabványt kell használnia a kockázatértékelés elvégzéséhez. Az ISO/TS 15066 műszaki előírás további útmutatást nyújthat az együttműködő alkalmazásokhoz. A kockázatértékelésnek a robotalkalmazás teljes élettartama alatt valamennyi feladatot figyelembe kell vennie, beleértve, de nem kizárólagosan a következőket:

- A robot betanítása a robot beállítása és a robotalkalmazás fejlesztése során
- Hibaelhárítás és karbantartás
- A robotalkalmazás normál működése

A kockázatértékelést **a robotalkalmazás első bekapcsolása előtt** kell elvégezni. A kockázatértékelés iteratív folyamat. A robot fizikai beszerelése után ellenőrizze a csatlakozásokat, majd fejezze be az összeépítést. A kockázatértékelés része a biztonsági konfigurációs beállítások, valamint az adott robotalkalmazáshoz szükséges további vészleállítások és/vagy egyéb védelmi intézkedések szükségességének meghatározása.

---

**Biztonsági konfigurációs beállítások**

A helyes biztonsági konfigurációs beállítások meghatározása különösen fontos része a robotalkalmazások fejlesztésének. A jelszóvédelem engedélyezésével és beállításával meg kell akadályozni a jogosulatlan hozzáférést a biztonsági konfigurációhoz.


**FIGYELMEZTETÉS**

A jelszavas védelem beállításának elmulasztása sérülést vagy halált okozhat a konfigurációs beállítások szándékos vagy véletlen megváltoztatása miatt.

- Mindig állítson be jelszavas védelmet.
- Állítson be egy programot a jelszavak kezelésére, hogy csak olyan személyek férhessenek hozzá, akik értik a változtatások hatását.

Néhány biztonsági funkciót kifejezetten az együttműködő robotalkalmazásokhoz terveznek meg. Ezek a biztonsági konfiguráció beállításain keresztül konfigurálhatók. Az alkalmazás kockázatértékelésében azonosított kockázatok kezelésére szolgálnak.

A következők korlátozzák a robotot, és mint ilyenek, befolyásolhatják a robotkar, a végberendezés és a munkadarab által egy személyre átvitt energiát.

- **Erő- és teljesítmény-korlátozás:** A robot által kifejtett, a mozgás irányába ható szorítóerők és nyomások csökkentésére szolgál a robot és a kezelő között bekövetkező ütközések esetére.
- **Mozgásmennyiség korlátozás:** A robot és a kezelő között bekövetkező ütközések esetén a nagy tranziens energia és ütközési erők csökkentésére szolgál a robot sebességének csökkentése által.
- **Sebességkorlátozás:** A konfigurált határértéknél kisebb sebesség biztosítása.

A következő tájolási beállítások a mozgások elkerülésére és az éles élek és kiálló részek emberre gyakorolt hatásának mérséklésére szolgálnak.

- **A csukló, a könyök és a szerszám/végrehajtó eszköz helyzetének korlátozása:** Bizonyos testrészekkel kapcsolatos kockázatok csökkentésére szolgál: Kerülje a fej és a nyak felé irányuló mozgást.
- **Szerszám/végrehajtó orientáció korlátozása:** A szerszám/végrehajtó és a munkadarab bizonyos területeivel és jellemzőivel kapcsolatos kockázatok csökkentésére szolgál: Kerülje el, hogy az éles élek a kezelő felé mutassanak, az éles élek befelé, a robot felé fordításával.

**Leállítási teljesítmény kockázatai**

Egyes biztonsági funkciókat kifejezetten bármilyen robotalkalmazáshoz terveztek. Ezek a jellemzők a biztonsági konfiguráció beállításain keresztül konfigurálhatók. A robotalkalmazás leállítási teljesítményével kapcsolatos kockázatok kezelésére szolgálnak.

Az alábbiak korlátozzák a robot fékidejét és a féktávolságot, hogy a robot leálljon a beállított határértékek elérése előtt. Mindkét beállítás automatikusan kihat a robot sebességére, hogy a határértéket ne lépje túl.

- **Fékezési időkorlát:** A robot leállítási idejének korlátozására szolgál.
- **Féktávolság-korlátozás:** A robot fékútjának korlátozására szolgál.

Ha a fentiek bármelyikét használja, nincs szükség manuálisan elvégzett időszakos leállítási teljesítményvizsgálatra. A robot biztonsági vezérlése folyamatos felügyeletet végez.

Ha a robotot olyan robotalkalmazásba telepítik, ahol a veszélyek ésszerűen nem küszöbölhetők ki, vagy a kockázatok nem csökkenthetők kellőképpen a beépített biztonsággal kapcsolatos funkciók használatával (pl. veszélyes szerszám/végeffektor vagy veszélyes folyamat használata esetén), akkor biztonsági elemeket kell alkalmazni.

**FIGYELMEZTETÉS**

Az alkalmazási kockázatértékelés elmulasztása növelheti a kockázatokat.

- Mindig végezze el az alkalmazás kockázatértékelését az előrelátható kockázatok és az ésszerűen előrelátható visszaélések tekintetében.

Az együttműködő alkalmazások esetében a kockázatértékelés magában foglalja az ütközésekből és az ésszerűen előrelátható visszaélésekből eredő előre látható kockázatokat.

A kockázatértékelés a következőkre terjed ki:

- A kár súlyossága
- Az előfordulás valószínűsége
- A veszélyes helyzet elkerülésének lehetősége

**Potenciális veszélyek**

Az Universal Robots a következőkben felsorolt potenciálisan jelentős veszélyeket határozza meg, amelyeket az integrátornak figyelembe kell vennie. Egyéb jelentős veszélyek is társulhatnak egy adott robotalkalmazáshoz.

- A szerszám/végeffektor vagy az eszköz/végeffektor-csatlakozó éles széleinek és hegyes végződéseinek áthatolása a bőrön.
- A közeli akadályok éles széleinek és éles pontjainak behatolása a bőrbé.
- Érintés miatti zúzódás.
- Rándulás vagy csonttörés ütés következtében.
- A robotkart vagy szerszámot/végeffektort tartó laza csavarok okozta következmények.
- A szerszámól/végrehajtóból kieső vagy kirepülő tárgyak, pl. gyenge megfogás vagy áramszünet miatt.
- Téves felfogás arról, hogy mit vezérel a több vészleállító gomb.
- A biztonsági konfigurációs paraméterek helytelen beállítása.
- Helytelen beállítások a biztonsági konfigurációs paraméterek illetéktelen megváltoztatása miatt.

## 13.1. Becsípődés veszélye

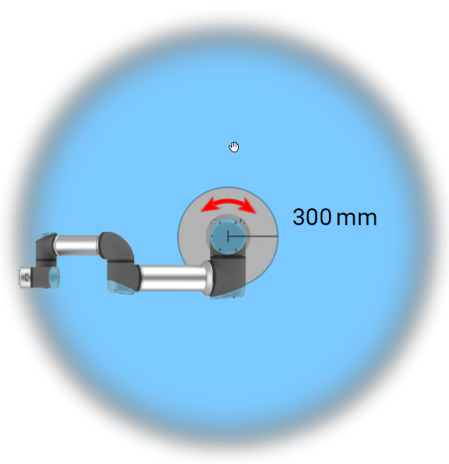
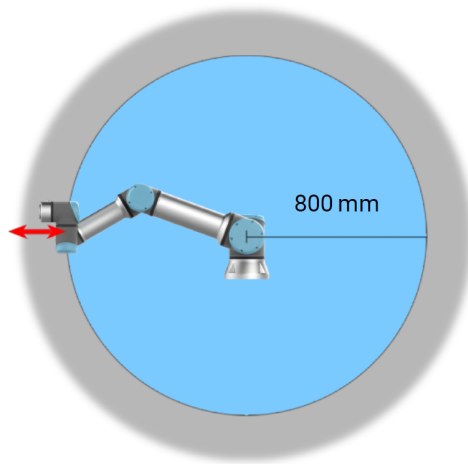
**Leírás**

A becsípődési veszélyeket úgy lehet elkerülni, hogy eltávolítjuk az akadályokat ezeken a területeken, másképpen helyezzük el a robotot, vagy biztonsági síkok és a csuklók korlátai megfelelő kombinációjával küszöböljük ki a veszélyeket úgy, hogy megakadályozzuk, hogy a robot a munkaterület e területére jusson.



**VIGYÁZAT**

A robot bizonyos területeken történő elhelyezése becsípődésveszélyt okozhat, ami sérüléshez vezethet.



*A robotkar fizikai tulajdonságai miatt bizonyos munkaterületek figyelmet igényelnek szűrő veszélyek miatt. Egy területet (balra) a radiális mozgásokhoz határoztak meg, amikor az 1. csuklóüzlet legalább 800 mm távolságra van a robot alapjától. A másik terület (jobbra) 300 mm-en belül van a robot alapjától, amikor érintőlegesen mozog.*

## 13.2. Leállítási idő és leállítási távolság

### Leírás



#### ÉRTESÍTÉS

Beállíthatja a felhasználó által meghatározott biztonsági besorolású maximális leállási időt és távolságot.

Ha felhasználó által meghatározott beállításokat használ, a program sebessége dinamikusan kerül beállításra, hogy mindig megfeleljen a kiválasztott határértékeknek.

A **0. ízület (alap)** **1. ízület (váll)** és **2. ízület (könyök)** vonatkozásában megadott grafikai adatok a leállási távolságra és leállási időre érvényesek:

- 0. kategória
- 1. kategória
- 2. kategória

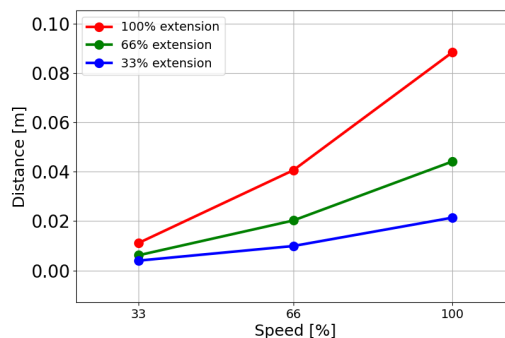
A **0. csukló** tesztjét vízszintes mozgásnál végezték, ahol a forgástengely merőleges volt a talajra. Az **1. csukló** és a **2. csukló** tesztje esetében a robot függőleges pályát járt be, ahol a forgástengelyek párhuzamosak voltak a talajjal, és a leállítást a robot lefelé haladása során végezték.

Az Y tengely az a távolság, amely a leállás megkezdésétől a végső helyzetig tart.

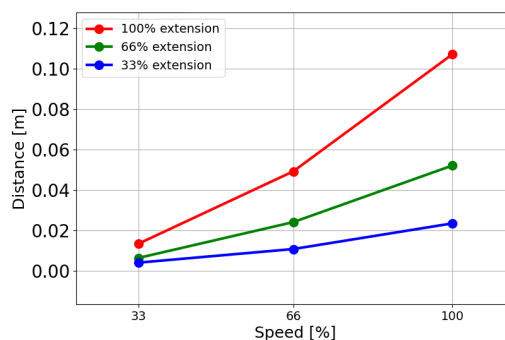
A hasznos terhelés súlypontja (COG) a szerszámtokmányon található.

### 0. illesztés (ALAP)

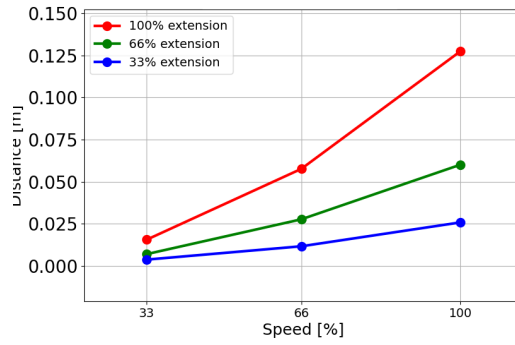
Féktávolság  
méterben 16 kg  
33%-a esetén



Féktávolság  
méterben 16 kg  
66%-a esetén

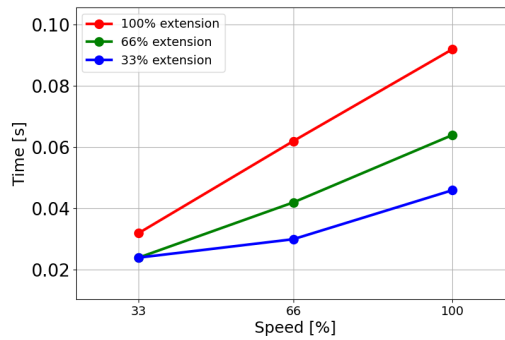


Féktávolság  
méterben 16 kg  
maximális  
hasznos teher  
esetén

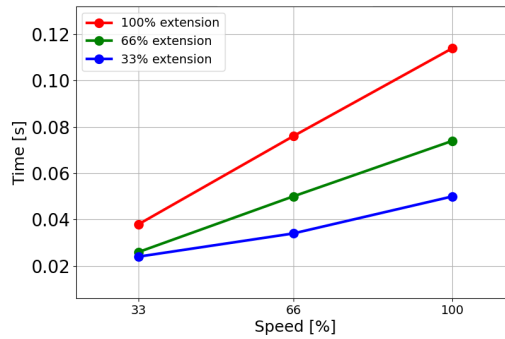


**0. illesztés  
(ALAP)**

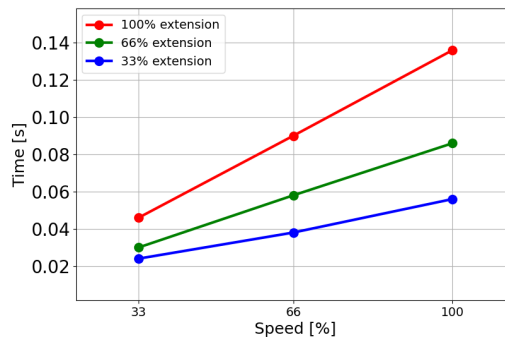
Fékidő  
másodpercben  
16 kg 33%-a  
esetében



Fékidő  
másodpercben  
16 kg 66%-a  
esetében

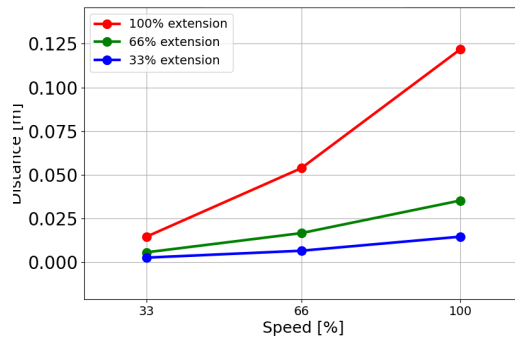


Fékidő  
másodpercben  
16 kg maximális  
hasznos teher  
esetén

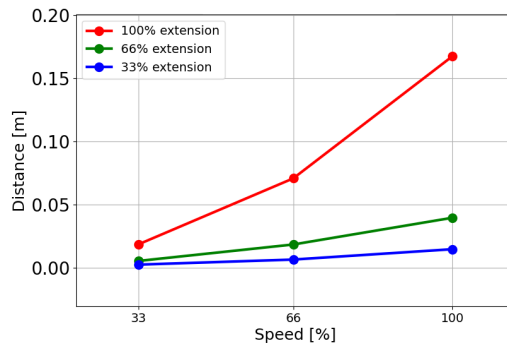


**1. csukló (VÁLL)**

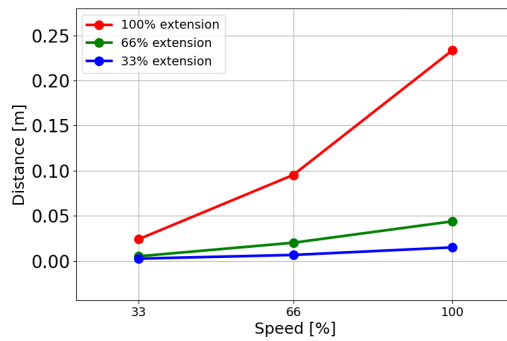
Féktávolság méterben 16 kg 33%-a esetén



Féktávolság méterben 16 kg 66%-a esetén

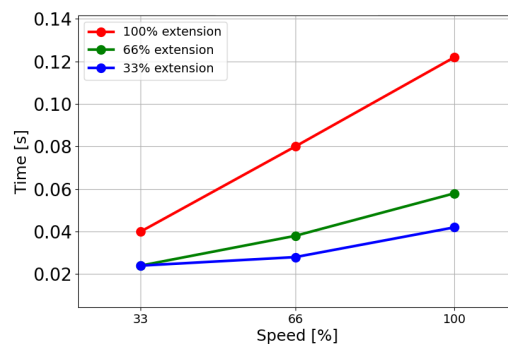


Féktávolság méterben 16 kg maximális hasznos teher esetén

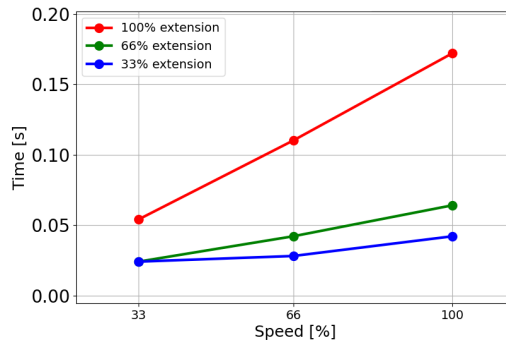


**1. csukló (VÁLL)**

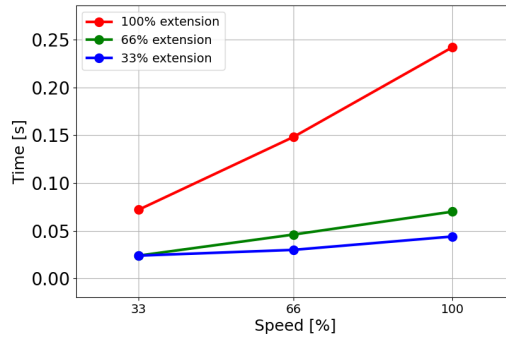
Fékidő másodpercben 16 kg 33%-a esetében



Fékidő  
másodpercben  
16 kg 66%-a  
esetében

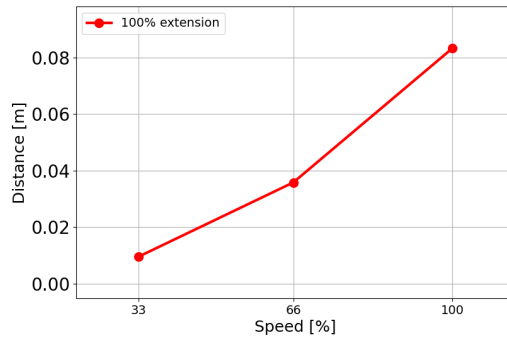


Fékidő  
másodpercben  
16 kg maximális  
hasznos teher  
esetén

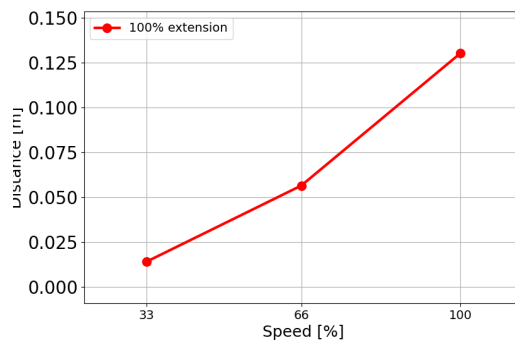


**2. csukló  
(KÖNYÖK)**

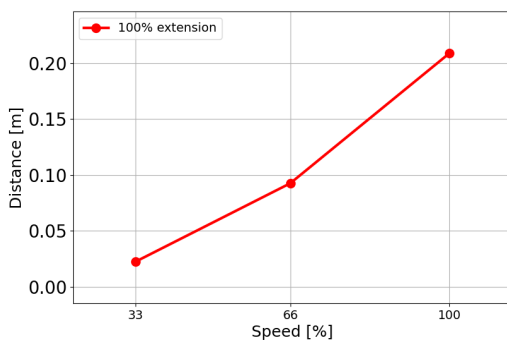
Féktávolság  
méterben 16 kg  
33%-a esetén



Féktávolság  
méterben 16 kg  
66%-a esetén

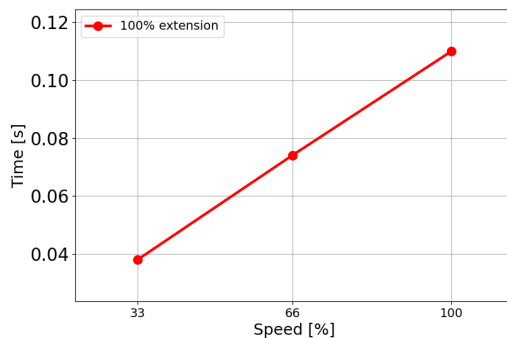


Féktávolság méterben 16 kg maximális hasznos teher esetén

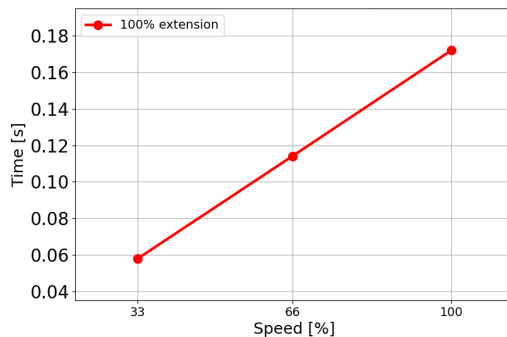


**2. csukló (KÖNYÖK)**

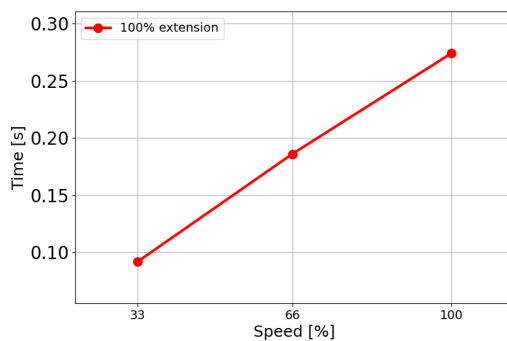
Fékidő másodpercben 16 kg 33%-a esetében



Fékidő másodpercben 16 kg 66%-a esetében



Fékidő másodpercben 16 kg maximális hasznos teher esetén



Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

# 14. Vészhelyzeti események

---

**Leírás** A vészhelyzetek kezeléséhez, például a vészleállítás piros nyomógombbal történő aktiválásához kövesse az itt található utasításokat. Ez a rész azt is leírja, hogyan lehet a rendszert manuálisan, energiaellátás nélkül mozgatni.

---

## 14.1. Vészleállítás

---

**Leírás** A vészleállító vagy E-Stop a hordozható kezelőegységen található piros nyomógomb. Nyomja meg a vészleállító nyomógombot a robot minden mozgásának leállításához. A vészleállító nyomógomb aktiválása egyes kategóriájú leállítást eredményez (IEC 60204-1). A vészleállítások nem minősülnek biztonsági eszköznek (ISO 12100).

A vészleállítás kiegészítő védőintézkedés, amely nem akadályozza meg a sérülést. A robotalkalmazás kockázatértékelésében határozzák meg, hogy szükségesek e további vészleállító gombok. A vészleállító funkciónak és a működtető eszköznek meg kell felelnie az ISO 13850 szabványnak.

A vészleállítás működtetése után a nyomógomb ebben a beállításban reteszlődik. Mint ilyen, minden alkalommal, amikor egy vészleállítást aktiválnak, manuálisan kell visszaállítani annál a nyomógombnál, amelyről a leállítást elindították.

A vészleállító nyomógomb alaphelyzetbe állítása előtt szemrevételezéssel azonosítsa és mérje fel a vészleállító első aktiválásának okát. Az alkalmazásban lévő minden berendezés vizuális felmérését el kell végezni. Amint megoldotta a problémát, állítsa vissza a vészleállító nyomógombot.

### A vészleállító nyomógomb visszaállításához

1. Tartsa lenyomva a nyomógombot, és csavarja az óramutató járásával megegyező irányba, amíg a retesz ki nem old.  
Éreznie kell, amikor a retesz kiold, ezzel jelezve, hogy a nyomógombot visszaállította.
  2. Ellenőrizze a helyzetet és azt, hogy vissza kell-e állítani a vészleállítót.
  3. A vészleállítás visszaállítása után állítsa vissza a robot áramellátását, és folytassa a működtetést.
-

## 14.2. Mozgatás motoros meghajtással nélkül

### Leírás

Olyan vészhelyzetben, amikor a robot áramellátása lehetetlen vagy nem kívánatos, a robotkar mozgatására kényszerített hátramenetet is használhat.

A kényszerített hátramenethez erősen nyomni vagy húzni kell a robotkart, hogy az ízület elmozduljon. A nagyobb robotkarok mozgatásához több emberre is szükség lehet.

Minden ízület fékjét súrlódó tengelykapcsolóval szerelték fel, amely lehetővé teszi a mozgatást nagy kényszernyomaték alatt. A kényszerhátramenet nagy erőt igényel, és a robot mozgatásához egy vagy több emberre is szükség lehet.

Beszorulás esetén kettő vagy több személy szükséges a kényszerhátramenet elvégzéséhez. Bizonyos helyzetekben két vagy több személyre van szükség a robotkar szétszereléséhez.

A UR robotot használó személyzetet ki kell képezni a vészhelyzetekre való reagálásra. Az integráció során kiegészítő információkat kell nyújtani.



### FIGYELMEZTETÉS

A támaszték nélküli robotkar eltérése vagy leesése okozta veszélyek sérülést vagy halált okozhat.

- Vészhelyzet esetén ne szerelje szét a robotot.
- Az áramellátás megszüntetése előtt támassza meg a robotkart.



### ÉRTESÍTÉS

A robotkar kézi mozgatása csak vészhelyzetben és szervizelési célokra szolgál. A robotkar felesleges mozgatása anyagi károkat okozhat.

- Az ízületet ne mozgassa 160 foknál nagyobb mértékben ezzel biztosítva, hogy a robot megtalálja eredeti fizikai helyzetét.
- Ne mozdítson el egyetlen ízületet sem a kelleténél többet.

## 14.3. Üzem mód

### Leírás

A különböző üzemmódokat a hordozható kezelőegység vagy a műszerfal szerver segítségével érheti el és aktiválhatja. Ha külső üzemmódválasztó van beépítve, akkor az vezérli az üzemmódokat - nem pedig a PolyScope vagy a műszerfal-kiszolgáló.

**Automatikus üzemmód** Aktiválás után a robot csak egy előre meghatározott feladatokat tartalmazó programot tud végrehajtani. Nem módosíthatja vagy mentheti a programokat és a telepítéseket.

**Kézi üzemmód** Ha aktiválva van, akkor programozhatja a robotot. Módosíthatja és mentheti a programokat és a telepítéseket. A kézi üzemmódban használt sebességeket a sérülések megelőzése érdekében korlátozni kell. Amikor a robot kézi üzemmódban működik, egy személy tartózkodhat a robot hatótávolságán belül. A sebességet az alkalmazás kockázatértékelésének megfelelő értékre kell korlátozni.



#### FIGYELMEZTETÉS

Ha a kézi üzemmódban működő robot túl nagy sebességet használ, sérülést okozhat.

**Helyreállítás üzemmód** akkor aktiválódik, ha az aktív határértékkészlet valamelyik biztonsági határértékét megsértik, a robotkar 0 kategóriájú leállást hajt végre. Ha egy aktív biztonsági határértéket, pl. illesztési helyzet határértékét vagy biztonsági határt, megsértenek, amikor a robotkar már be van kapcsolva, akkor Helyreállítás módban indul el. Ez lehetővé teszi a robotkar visszahúzását a biztonsági határértékeken belül. Helyreállítás módban a robotkar mozgását rögzített, nem testreszabható határértékkészlet korlátozza.

**Nagysebességű kézi üzemmód** Ha ez az üzemmód engedélyezve van, átmenetileg túllépheti a szerszám és a könyök alapértelmezett sebességkorlátját. A robot kézi üzemmódban biztonsági leállást hajt végre, ha egy három helyzetű engedélyező eszköz van konfigurálva, és vagy elengedik (nem nyomják meg), vagy teljesen lenyomják.

Az automatikus mód és a Kézi mód közötti váltáshoz szükség van a három helyzetű engedélyező eszköz teljes kioldására és ismételt lenyomására, hogy a robot mozgását lehetővé tegyék. Nagy sebességű kézi üzemmód használata esetén a robot mozgásterének korlátozására használjon biztonsági ízületkorlátokat vagy biztonsági síkokat.



#### ÉRTESÍTÉS

Öt perc tétlenség után a sebességkorlátozás visszaáll az alapértelmezett értékre.

**A nagysebességű kézi mód engedélyezése**

1. Koppintson az **Alkalmazás** elemre, majd válassza a **Biztonság** lehetőséget.
2. Lépjen be a **Háromhelyzetű engedélyező eszköz** lehetőségeihez.
3. Az oldalon csúsztassa el a gombot a **Kézi nagy sebesség engedélyezése** elemre.

**Üzem módváltás**

| Üzem mód  | Kézi                  | Automatikus |
|---|-----------------------|-------------|
| Mozgassa a robotot a +/- gombokkal a Mozgás lapon | x                     |             |
| Szabad mozgás                                     | x                     |             |
| Programok végrehajtása                            | Csökkentett sebesség* | x           |
| Program szerkesztése és mentése                   | x                     |             |

\*Ha három helyzetű engedélyező eszköz van konfigurálva, a robot kézi csökkentett sebességgel működik, kivéve, ha a kézi nagysebességű üzemmód engedélyezve van.


**FIGYELMEZTETÉS**

- Az Automatikus üzemmód kiválasztása előtt vissza kell állítani a felfüggesztett biztonsági berendezések teljes működőképességét.
- A kézi üzemmódot lehetőleg csak akkor használja, ha minden személy a védett téren kívül tartózkodik.
- Ha külső üzemmódváltót használnak, azt a védett téren kívül kell elhelyezni.
- Automatikus üzemmódban senki nem léphet be a védett térbe, és nem tartózkodhat azon belül, kivéve, ha védőfelszerelést használnak, vagy ha az együttműködő alkalmazás teljesítmény- és erőkorlátozásra (PFL) van hitelesítve.

**Hárompozíciós engedélyező eszköz**

Ha három helyzetű engedélyező eszközt használ és a robot kézi üzemmódban van, a mozgáshoz a három helyzetű engedélyező eszközt középső pozícióba kell állítani. A három helyzetű engedélyező eszköznek automatikus módban nincs hatása.


**ÉRTESÍTÉS**

- Előfordulhat, hogy egyes UR robotméretek nem rendelkeznek három helyzetű engedélyező eszközzel. Ha a kockázatértékelés megköveteli az engedélyező eszközt, akkor 3PE hordozható kezelőegység használata kötelező.

A programozáshoz a 3PE hordozható kezelőegység (3PE TP) ajánlott. Ha kézi üzemmódban egy másik személy is tartózkodhat a védett térben, akkor a másik személy általi használathoz egy további eszköz is beépíthető és konfigurálható.

**Üzem módváltás** Az üzem módok közötti váltáshoz válassza ki a jobb oldali fejlécben a profil ikonját, hogy megjelenjen az Üzem módváltó rész.

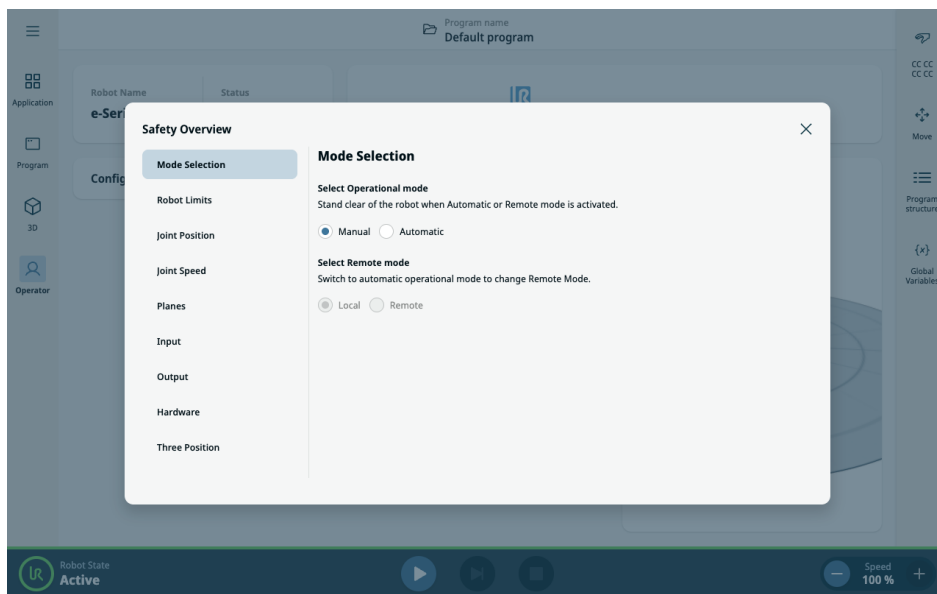
- Az Automatikus azt jelzi, hogy a robot üzem mód-beállítása Automatikus.
- Kézi azt jelzi, hogy a robot üzem mód-beállítása Kézi.

A PolyScope X automatikusan Kézi módban van, amikor a Biztonsági I/O konfiguráció engedélyezve van három helyzetű engedélyező eszközzel.

**Távoli üzem mód kiválasztása**

A távoli üzem módot csak akkor lehet megváltoztatni, ha „Automatikus” üzem módra váltott.

Ha a távoli üzem módot „távoli” üzem módról „helyi” üzem módra váltja, a működési mód visszatér „kézi” üzem módba.



# 15. Szállítás

## Leírás

A robotot csak az eredeti csomagolásban szállítsa. tárolja a göngyöleget száraz helyen, ha a robotot később át akarja helyezni.

Amikor a robotot a csomagolásból a telepítés helyére viszi, a robotkar mindkét csövét egyszerre fogja meg. Tartsa a robotot a helyén, amíg az összes rögzítőcsavart szorosan meg nem húzta a robot alján.

Emelje fel a vezérlődobozt a fogantyújánál fogva.



### FIGYELMEZTETÉS

A szakszerűtlen emelési módszerek vagy alkalmatlan emelőeszközök használata sérülésekhez vezethet.

- Kerülje a háta vagy más testrészei túlterhelését a berendezés beemelésékor.
- Használjon megfelelő emelőberendezést.
- Minden regionális és nemzeti emelési irányelvet be kell tartani.
- Ügyeljen arra, hogy a robotot a Mechanikai interfész cím alatt található utasításoknak megfelelően szerelje fel.



### ÉRTESÍTÉS

Ha a robot szállítás közben harmadik féltől származó alkalmazáshoz/ telepítéshez van csatlakoztatva, kérjük, olvassa el az alábbiakat:

- A robot eredeti csomagolása nélküli szállítása érvényteleníti a Universal Robots A/S által nyújtott összes garanciát.
- Ha a robotot előregyártott megoldás részeként szállítják, biztonságosan rögzítve és az alábbiakban ismertetett ajánlások teljes körű betartásával, az nem minősül a jótállás megszegésének.

## Felelősségkizárás

A Universal Robots nem tehető felelőssé a berendezés szállításából eredő károkért. A csomagolás nélküli szállításra vonatkozó ajánlásokat a [universal-robots.com/manuals](https://universal-robots.com/manuals) oldalon találja

## 15.1. Szállítás csomagolás nélkül

### Leírás

Universal Robots mindig azt javasolja, hogy a robotot az eredeti csomagolásában kell szállítani.

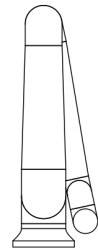
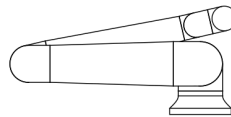
Ezek az ajánlások azért készültek, hogy csökkentsék a nem kívánt rezgéseket az ízületekben és a fékrendszerekben, és csökkentsék az ízületek forgását.

Ha a robotot az eredeti csomagolása nélkül szállítják, kérjük, olvassa el az alábbi irányelveket:

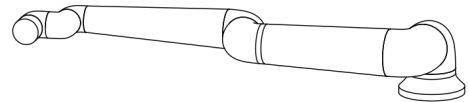
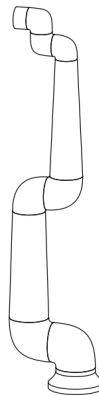
- Hajtsa össze a robotot, amennyire csak lehetséges - ne szállítsa a robotot szingularitási pozícióban.
- Helyezze át a súlypontot a robotban a lehető legközelebb az alaphoz.
- Rögzítse mindegyik csövet egy szilárd felülethez a cső két különböző pontján.
- Rögzítsen szilárdan 3 tengelyen bármilyen csatlakoztatott végeffektort.

### Szállítás

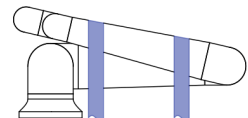
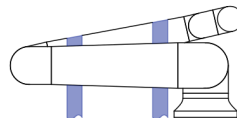
Hajtsa össze a robotot, amennyire csak lehetséges.



Ne szállítsa hosszabbítóval ellátott állapotban. (szingularitási pozíció)



Rögzítse a csöveket szilárd felülethez.  
Rögzítse a csatlakoztatott végeffektort 3 tengelyen.



## 15.2. A hordozható kezelőegység tárolása

---

### Leírás

A kezelőnek tisztában kell lennie azzal, hogy a tanító függőpanel e-Stop gombjának megnyomása milyen következményekkel jár. Például több robotból álló telepítések esetén zavart okozhat. Egyértelművé kell tenni, hogy a hordozható kezelőegység e-Stop funkciója a teljes telepítést vagy csak a csatlakoztatott robotot állítja-e le. Zavar kockázata esetén tárolja a hordozható kezelőegységet úgy, hogy az e-Stop gomb ne legyen látható vagy használható.

---

## 15.3. Hosszú távú tárolás

---

### Leírás

Ez a rész a robotok és alkatrészek hosszú távú tárolására vonatkozó általános irányelveket ismerteti.

Ez a robot minden generációjára és pótalkatrészére vonatkozik.

A robot hosszú távú tárolása alatt 6 hónapos vagy ennél hosszabb tárolási időtartamot értünk.

---

### Irányelvek

A robot és alkatrészeinek optimális állapotban tartásához ajánlott a szokásos jó gyakorlatot követni, azaz:

- Tárolási hőmérséklet: 10°C - 30°C
  - Páratartalom: RH 20-60%
  - Az Universal Robots azt tanácsolja, hogy legalább **évente** csomagolja ki és indítsa be a robotokat, és futtasson rajtuk egy könnyű terhelésű programot, amely minden ízületet elforgat minden irányban 5-ször legalább 90 fokkal, hogy eloszlassa a kenőanyagokat. Ha lehetséges, szerelje fel a pótalkatrészeket is egy karra, és hajtsa végre ugyanezt a műveletsort.
  - Ritka esetekben szükség lehet a robotok letörlésére tárolás után, hogy eltávolítsa a tömitésekből kiszivárgott felesleges kenőanyagokat.
  - Az akkumulátor a robot élettartamára van tervezve, és a rendszer tápellátása során nem töltődik. Az akkumulátor élettartama 8-10 év, de az e-Series és az UR Series esetében cserélhető.
  - A flash memória idővel elveszítheti adatkapacitását, ezért fennáll a veszélye, hogy az SD-kártyán található adatokat újra kell írni.
-

# 16. Karbantartás és javítás

## Leírás

A karbantartási munkákat, az ellenőrzést és a kalibrálást a jelen kézikönyvben található összes biztonsági utasítás, az URService Manual és a helyi követelmények betartásával kell elvégezni.

A javítási munkák az Universal Robots feladata. Az ügyfél által kijelölt, képzett személyek végezhetnek javítási munkákat, feltéve, hogy betartják a Szervíz kézikönyvet.

## Karbantartási biztonság

A karbantartás és a javítás célja, hogy a rendszer az elvárásoknak megfelelően működjön.

Amikor a robotkaron vagy a vezérlődobozon dolgozik, tartsa be az alábbi eljárásokat és figyelmeztetéseket.



### FIGYELMEZTETÉS

Az alábbiakban felsorolt biztonsági gyakorlatok bármelyikének elmulasztása sérülést okozhat.

- Húzza ki a hálózati kábelt a vezérlődoboz aljából, ezzel biztosítva, hogy teljesen árammentes legyen. Kapcsoljon ki minden más energiaforrást, amely a robotkarhoz vagy a vezérlődobozhoz csatlakozik. Hozzon meg minden szükséges óvintézkedést, hogy a javítás időszaka alatt megakadályozzon másokat abban, hogy áram alá helyezték a rendszert.
- Ellenőrizze a földelő csatlakozást, mielőtt újra áram alá helyezi a rendszert.
- Tartsa be az ESD-előírásokat, amikor a robotkar vagy a vezérlődoboz alkatrészeit szétszereli.
- Kerülje el, hogy a robotkarba vagy a vezérlődobozba víz vagy por kerüljön.

**Karbantartási  
biztonság**

**FIGYELMEZTETÉS**

Ha a vezérlődoboz elhelyezésénél nem hagy elegendő helyet az ajtó teljes kinyitásához, sérülések keletkezhetnek.

- Biztosítson legalább 915 mm helyet, hogy a vezérlődoboz ajtaja teljesen kinyílhasson, és el tudja végezni a szervizelést.


**FIGYELMEZTETÉS: ELEKTROMOSSÁG**

Ha a vezérlődoboz tápegységét kikapcsolás után túl gyorsan szereli szét, ez elektromos kockázatokból kifolyólag sérülést okozhat.

- Kerülje a vezérlődobozban lévő tápegység szétszerelését, mivel ezekben a tápegységekben a vezérlődoboz kikapcsolása után még több órán keresztül fennmaradhat a magas feszültség (akár 600 V).

A hibaelhárítás, karbantartás és javítási munkák után győződjön meg arról, hogy a biztonsági követelmények teljesülnek. Tartsa be az országos vagy regionális munkavédelmi előírásokat. Az összes biztonsági funkció beállításának helyes működését is tesztelni és ellenőrizni kell.

## 16.1. A leállási teljesítmény tesztelése

**Leírás**

Rendszeresen tesztelje a rendszert annak megállapítására, hogy a leállási teljesítmény nem romlott-e. A megnövekedett leállási idők szükségessé tehetik a biztosítóberendezések módosítását, esetleg a telepítés megváltoztatásával. Ha a kockázatcsökkentési stratégia alapját a fékidő és/vagy a féktávolság biztonsági funkciók képezik, nincs szükség a leállási teljesítmény ellenőrzésére vagy vizsgálatára. A robot folyamatos felügyeletet végez.

## 16.2. Robotkar tisztítása és ellenőrzése

**Leírás**

A rendszeres karbantartás részeként a robotkar a jelen kézikönyvben szereplő ajánlásokkal és a helyi előírásokkal összhangban tisztítható.

**Tisztítási  
módszerek**

A robotkaron és/vagy a hordozható kezelőegységen lévő por, szennyeződés vagy olaj eltávolításához egyszerűen használjon egy törőruhát és az alábbiakban megadott tisztítószerkegyikét.

**Felület előkészítése:** Lehet, hogy az alábbi megoldás alkalmazása előtt a felületeket elő kell készíteni a laza szennyeződések és törmelékek eltávolításával.

**Tisztítószerke:**

- Víz
- 70% izopropil alkohol
- 10% etanol alkohol
- 10% nafta (A zsír eltávolításához.)

**Alkalmazás:** Az oldatot általában szórófejes flakon, ecset, szivacs vagy rongy segítségével viszik fel a tisztítandó felületre. A szennyeződés mértékétől és a tisztítandó felület típusától függően közvetlenül vagy tovább hígítva alkalmazható.

**Felrázás:** A makacs foltok vagy erősen szennyezett területek esetén az oldatot kefével, súrolószerral vagy más mechanikus eszközzel lehet felkavarni, hogy segítsen fellazítani a szennyeződéseket.

**Fennmaradási idő:** Ha szükséges, az oldatot hagyjuk állni a felületen legfeljebb 5 percig, hogy behatoljon a szennyeződésekbe, és hatékonyan feloldja azokat.

**Öblítés:** A tartózkodási idő után a felületet általában alaposan leöblítik vízzel, hogy eltávolítsák a feloldott szennyeződéseket és az esetleges tisztítószer-maradványokat. Alapvető fontosságú az alapos öblítés, hogy a maradékok ne okozzanak kárt vagy ne jelentsenek biztonsági kockázatot.

**Száritás:** A megtisztított felületet hagyhatjuk a levegőn száradni, vagy törölközőkkel száríthatjuk.

**FIGYELMEZTETÉS**

NE HASZNÁLJON FEHÉRÍTŐT semmilyen oldatos tisztítószerben.



### FIGYELMEZTETÉS

A kenőzsír irritáló hatású, és allergiás reakciót okozhat. Az érintkezés, belégzés vagy lenyelés betegséget vagy sérülést okozhat. A betegség vagy sérülés megelőzése érdekében tartsa be a következőket:

- **ELŐKÉSZÍTÉS:**
  - Gondoskodjon róla, hogy a terület jól szellőztetett legyen.
  - Ne legyen étel vagy ital a robot és a tisztítószer közelében.
  - Gondoskodjon arról, hogy a közelben legyen szemmosó állomás.
  - Gyűjtse össze a szükséges egyéni védőeszközöket (kesztyű, szemvédelem)
- **VISELJE EZEKET:**
  - Védőkesztyű: Olajálló kesztyű (nitril), amely vízhatlan és ellenáll a terméknek.
  - A kenőzsír véletlen szembe jutásának elkerülése érdekében szemvédő használata ajánlott.
- **NE NYELJE LE.**
- Abban az esetben, ha
  - bőrrel érintkezik, vízzel és enyhe tisztítószerrel mossuk le
  - bőrreakciót észlel, forduljon orvoshoz
  - szembe kerül, használjon szemmosó állomást, forduljon orvoshoz.
  - a gőzöket belélegezte vagy a kenőzsírt lenyelte forduljon orvoshoz
- Zsírozás után
  - tisztítsa meg a szennyezett munkafelületeket.
  - a tisztításhoz használt rongyokat vagy papírt felelősségteljesen ártalmatlanítsa.
- Gyermekkel és állatokkal való érintkezés tilos.

**Robotkar ellenőrzési terv**

Az alábbi táblázat az Universal Robots által ajánlott ellenőrzéstípusok ellenőrző listája. Rendszeresen végezze el a táblázatban javasolt szemléket. Minden olyan hivatkozott alkatrészt, amely kifogásolható állapotban van, ki kell javítani vagy ki kell cserélni.

| Ellenőrzési művelet típusa |  |   | Időkeret |         |      |
|----------------------------|--|---|----------|---------|------|
|                            |  |   | Havi     | Kétéves | Éves |
| 1                          | Lapos gyűrűk ellenőrzése                   | V |          | X       |      |
| 2                          | Robot kábel ellenőrzése                    | V |          | X       |      |
| 3                          | Robotkábel csatlakozás ellenőrzése         | V |          | X       |      |
| 4                          | Ellenőrizze a robotkar rögzítőcsavarjait * | F | X        |         |      |
| 5                          | Ellenőrizze a robotkar rögzítőcsavarjait * | F | X        |         |      |
| 6                          | Kerek heveder                              | F |          |         | X    |

**Robotkar ellenőrzési terv****ÉRTESÍTÉS**

A robotkar alkatrészei károsulhatnak, ha a tisztításhoz sűrített levegőt használ.

- Soha ne használjon sűrített levegőt a robotkar tisztításához.

**Robotkar ellenőrzési terv**

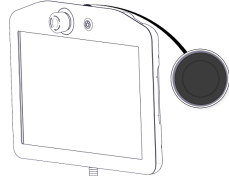
1. Ha lehetséges, mozgassa a robotkart NULLA helyzetbe.
2. Kapcsolja ki és húzza ki a tápkábelt a vezérlőszekrényből.
3. Ellenőrizze a vezérlőszekrény és a robotkar közötti kábelt, hogy nem sérült-e.
4. Ellenőrizze, hogy az alap rögzítőcsavarjai megfelelően meg vannak-e húzva.
5. Ellenőrizze, hogy a szerszámkarima csavarokat megfelelően rögzítették.
6. Ellenőrizze a lapos gyűrűket kopásra és sérülésre.
  - Cserélje ki a lapos gyűrűket, ha elhasználódtak vagy sérültek.

**ÉRTESÍTÉS**

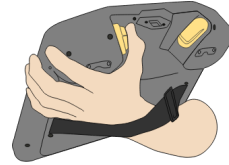
Ha a szavatossági időn belül bármilyen sérülést észlel a roboton, forduljon a forgalmazóhoz, akitől a robotot vásárolta.

**Ellenőrzés**

1. Szereljen le bármilyen eszközt vagy tartozékot, vagy állítsa be a TCP/Hasznos terhelés/súlypont értéket a szerszám specifikációjának megfelelően.
2. Szabadonfutó módban a robotkar mozgatásához:
  - A 3PE hordozható kezelőegységen nyomja meg gyorsan, engedje el és nyomja meg újra, majd tartsa a 3PE gombot ebben a helyzetben.

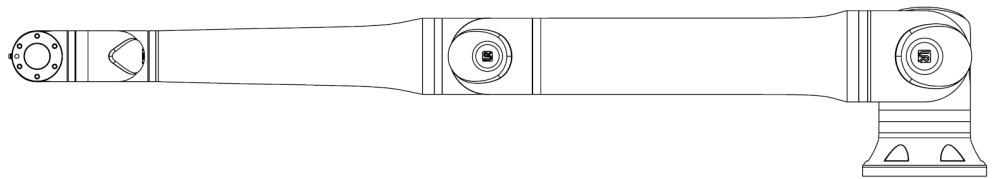


Bekapcsoló gomb



3PE gomb

3. Húzza/tolja a robotot vízszintesen elnyújtott helyzetbe, és engedje el.



4. Ellenőrizze, hogy a robotkar képes-e fenntartani a helyzetet alátámasztás és a szabadonfutó (Freedrive) aktiválása nélkül.

## 16.3. A TP és a CB tisztítása

**A Hordozható  
kezelőegység  
érintőképernyőjének a  
tisztítása**

Használjon enyhe, ipari tisztítószeret, amely nem tartalmaz hígítószereket vagy agresszív adalékanyagokat. A képernyő törléséhez ne használjon súrolóanyagot. A Universal Robots nem népszerűsít konkrét tisztítószeret.

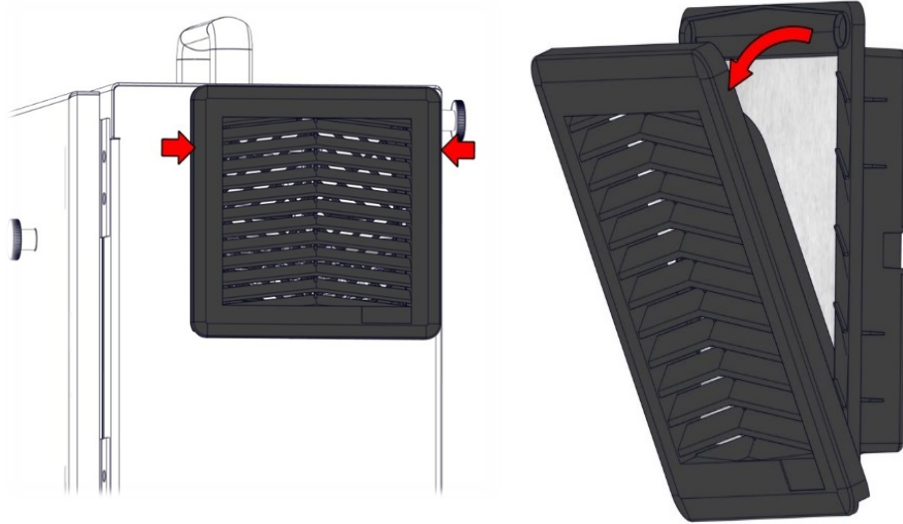
**A vezérlődoboz  
tisztítása**

Szükség esetén törölje le a Vezérlőegység felszínét egy nedves ruhával. Kövesse a felhasználói kézikönyvben szereplő tisztítási ajánlásokat.

**Cserélje ki a vezérlődoboz szűrőit**

A vezérlődoboz mindkét oldalán található egy-egy szűrő.

1. Óvatosan távolítsa el a külső műanyag keretet az alábbi 3.7. képen piros nyilakkal jelzett helyeken húzva. A keret kinyílik.
2. Cserélje ki a szűrőket.

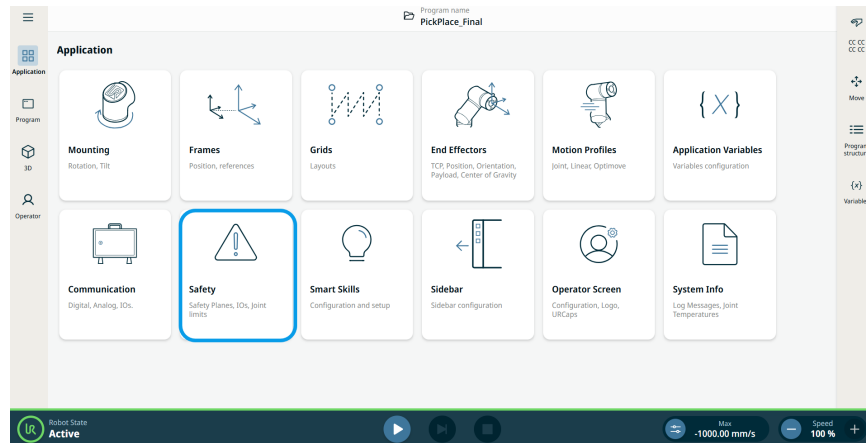


3.7. ábra Cserélje ki a vezérlődoboz szűrőit.

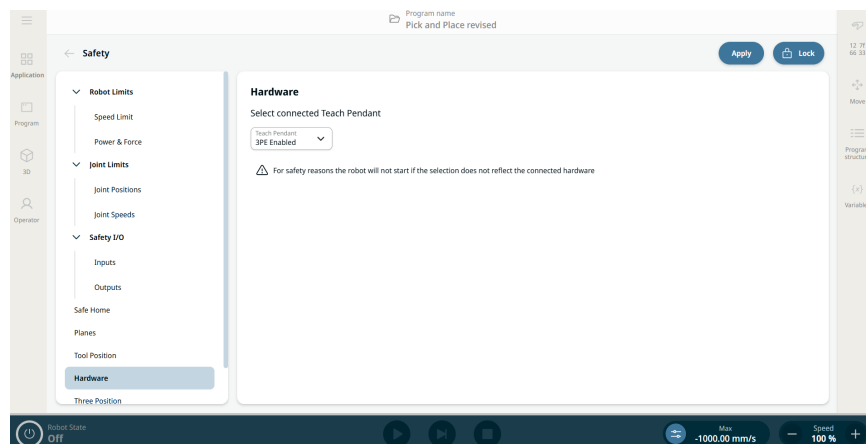
## 16.4. Szoftver telepítése

### A 3PE TP szoftver konfigurálása

1. A PolyScope bal oldali menüjében kattintson az **Alkalmazás** elemre, majd válassza a **Biztonság** lehetőséget.



2. Kattintson a **Hardver** és a **Feloldás** gombra.



3. Adja meg a jelszót, és kattintson a **Megerősítés** lehetőségre. A Hordozható kezelőegység mostantól engedélyezve van.
4. Kattintson a **Alkalmazza** elemre a rendszer újraindításához. A PolyScope továbbra is fut.
5. Kattintson az **Alkalmazás és újraindítás**, majd a **Konfiguráció megerősítése** elemre a 3PE Hordozható kezelőegység szoftver telepítésének befejezéséhez.

## 17. Ártalmatlanítás és környezet

---

### Leírás

A Universal Robots robotokat a vonatkozó nemzeti törvényeknek, előírásoknak és szabványoknak megfelelően kell ártalmatlanítani. ez a felelősség a robot tulajdonosát terheli.

Az UR robotok gyártása a környezet védelme érdekében a veszélyes anyagok korlátozott felhasználásának megfelelően történik, ahogyan azt a 2011/65/EU európai RoHS-irányelv meghatározza. Ha a robotokat (robotkar, vezérlőegység, hordozható kezelőegység) visszaküldik az Universal Robots Denmark-nak, akkor az Universal Robots A/S gondoskodik az ártalmatlanításról.

A dán piacon értékesített UR robotok ártalmatlanítási díját az Universal Robots A/S előre kifizeti a DPA-system cégnek. Az európai 2012/19/EU WEEE irányelv érvényességi területén az importőröknek saját regisztrációt kell végezniük a nemzeti WEEE regiszterbe. A díj általában kevesebb 1 €/robotnál.

A nemzeti nyilvántartások listáját itt találja: <https://www.ewrn.org/national-registers>.  
A Globális Megfelelőség keresése itt: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Az UR robotban előforduló anyagok****Robotkar**

- Csövek, alapkarima, szerszámtartó konzol: Eloxált alumínium
- Ízületek burkolata: Porszórt alumínium
- Fekete sávós tömítőgyűrűk: AEM gumi
  - kiegészítő csúszógyűrű a fekete sáv alatt: öntött fekete műanyag
- zárófedelek/fedelek: PC/ASA műanyag
- Kisebb mechanikai alkatrészek, pl. csavarok, anyák, távtartók (acél, sárgaréz és műanyag)
- Rézhuzalokat tartalmazó huzalkötegek és kisebb mechanikai alkatrészek, pl. csavarok, anyák, távtartók (acél, sárgaréz és műanyag)

**Robotkar ízületei (belső)**

- Fogaskerek: Acél és zsír (részletek a Szerviz kézikönyvben)
- Motorok: Vasmag rézhuzalokkal
- Rézhuzalokat tartalmazó huzalkötegek, nyomtatott áramköri lapok, különböző elektronikus alkatrészek és kisebb mechanikai alkatrészek
- Az ízületi tömítések és O-gyűrűk kis mennyiségű PFAS-t tartalmaznak, amely a PTFE (közismert nevén Teflon™) egyik vegyülete.
- Kenőzsír: szintetikus + ásványi olaj lítiumkomplex szappan vagy karbamid sűrítővel. Molibdént tartalmaz.
  - A modelltől és a gyártási időponttól függően a zsír színe lehet sárga, bíbor, sötét rózsaszín, piros, zöld.
  - A Szerviz kézikönyv részletezi a kezelési óvintézkedéseket és a zsírok biztonsági adatlapjait

**Vezérlőegység**

- Szekrény (burkolat): Porszórt bevonatos acél
  - Standard vezérlőszekrény
- Alumínium fémlemez ház (a szekrény belsejében). Ez egyben az OEM vezérlő burkolata is.
  - Standard vezérlődoboz és OEM vezérlő.
- Rézhuzalokat tartalmazó huzalkötegek, NYÁK, különböző elektronikus alkatrészek, műanyag csatlakozók és kisebb mechanikai alkatrészek, pl. csavarok, anyák, távtartók (acél, sárgaréz és műanyag)
- A lítium akkumulátor egy nyomtatott áramköri lapra van szerelve. Az eltávolítás módját lásd a szervizkézikönyvben.



# 18. Nyilatkozatok és tanúsítványok

## 18.1. Beépítési nyilatkozat (eredeti)


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

|  |  |  |
|--|--|--|
| <b>Manufacturer:</b>   | <b>Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:</b>   |  |
| Universal Robots A/S<br>Energivej 51, DK-5260 Odense S DK  | David Brandt, Technology Officer R&D<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark   |  |
| <b>Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):</b>  |  |  |
| <b>Product and Function:</b>   | Industrial robot multi-purpose multi-axis manipulator with standard control box, standard length cables & with or without UR teach pendant Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).  |  |
| <b>Model:</b>  | UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-Series) with the standard control box and the UR16e with the OEM DC Controller:<br>Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).<br>Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.<br><b>NOTE: This DOI is NOT applicable for use with the OEM AC Controller, except the UR16e with OEM DC Controller. See control box markings.</b> |  |
| <b>Serial Number:</b>  | Starting <b>XY 24 5 0 00000</b> and higher<br>Factory year e-Series<br>Sequential numbering, restarting at 0 each year<br>- 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12kg payload), 6 = UR16e  |  |
| <b>Incorporation:</b>  | Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.  |  |
| It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:<br>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). |  |  |
| <b>I. Machinery Directive 2006/42/EC</b>   | <b>The following essential requirements have been fulfilled:</b> 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.<br>It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.  |  |
| <b>II. Low-voltage Directive 2014/35/EU</b>  | Reference the LVD and the harmonized standards used below.   |  |
| <b>III. EMC Directive 2014/30/EU</b>   | Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.   |  |
| <b>See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD &amp; LV Directives &amp; Article 6 of the EMC Directive:</b>   |  |  |
| (I) EN ISO 10218-1:2011 ✖<br>(I) EN ISO 12100:2010<br>(I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable<br>(I) EN ISO 13849-1:2015 ✖<br>2023 edition has no relevant changes<br>(I) EN ISO 13849-2:2012<br>✖ See TÜV Rheinland Certificates  | (I) EN ISO 13850:2015<br>(I) EN IEC 60204-1:2018 as applicable<br>(II) EN IEC 60320-1:2021<br>(II) EN IEC 60664-1:2006 & 2020<br>(I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017<br>(II) EN IEC 60947-5-8:2021   | (III) EN 61000-3-3: 2013<br>(III) EN 61000-6-1:2007 & 2019<br>UR3e, UR5e & UR7e ONLY<br>(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019<br>(III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021<br>UR3e, UR5e & UR7e ONLY |
| <b>Reference to other technical standards and technical specifications used:</b>   |  |  |
| (I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]<br>(I) ISO/TS 15066:2016 as applicable<br>(III) EN 60068-2-1: 2007<br>(III) EN 60068-2-2:2007   | (III) EN 60068-2-27:2009<br>(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019<br>EN 60529:1991/A2/AC:2019<br>(III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024  | (III) EN IEC 61000-6-4:2023<br>(III) EN 61326-3-1: 2017<br>[Industrial locations SIL 2]<br>(II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]  |
| The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.  |  |  |
| Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.  |  |  |

Odense Denmark, 5 Dec 2025

  
**Roberta Nelson Shea** Global Technical Compliance Officer

This DOI can change without notice. For the most recent DOI, the latest User Manual and DOI are available from the UR website.

## 18.2. Nyilatkozatok és tanúsítványok

Az eredeti utasítások fordítása

| EU beépítési nyilatkozat (DOI) (a 2006/42/EK irányelv II. B. mellékletének megfelelően)   |  |
|---|--|
| Gyártó  | Universal Robots A/S<br>Energivej 51,<br>DK-5260 Odense S Dánia  |
| A közösségben a műszaki dokumentáció összeállítására jogosult személy   | David Brandt<br>Technológiai vezető, K+F<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S   |
| A részben befejezett gép(ek) leírása és azonosítása   |  |
| Termék és funkció:  | A többcélú, többtengelyes manipulátorral, vezérlőszekrénnyel & hordozható kezelőegységgel ellátott vagy anélküli ipari robot funkcióját a befejezett gép határozza meg (robotalkalmazás vagy robotcella végberendezéssel, rendeltetésszerű felhasználással és alkalmazói programmal).  |
| Modell:   | UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-Series) a standard vezérlődobozzal és az UR16e OEM DC vezérlővel: <ul style="list-style-type: none"> <li>Hatályos 2020. októberében: Hordozható kezelőegységek három állapotú engedélyező eszközzel (3PE TP)&amp;, és szokásos hordozható kezelőegységekkel (TP).</li> <li>Hatályos 2021 májusában: UR10e specifikáció javítása 12,5 kg maximális hasznos teherre.</li> </ul> |
| Megjegyzés:   | Ez a DOI NEM alkalmazható az OEM AC vezérlővel, kivéve az OEM DC vezérlővel ellátott UR16e modellt. Lásd a vezérlődoboz jelöléseit.  |
| Sorozatszám:  | Kezdve 20235000000 és magasabb értékeknél<br>év e-Series 3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10 kg hasznos teher), 1=UR12e, 2=UR10e (12,5 kg), 6=UR16e folyamatos sorszámozás, minden évben 0-val kezdődik újra   |
| Beépítés:   | Az Universal Robots e-sorozatú (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e és UR16e) robotok csak akkor helyezhetők üzembe, miután egy olyan végleges komplett gépbe (robot-alkalmazásba vagy cellába) építették be, amely megfelel a Gépészeti irányelv és egyéb vonatkozó irányelvek előírásainak.   |
| <b>Kijelentjük, hogy a fenti leszállított termékek megfelelnek az alábbiakban részletezett irányelveknek.</b> Amikor ezt a részben befejezett gépet beépítik és befejezett géppé válik, az integrátor felelős azért, hogy a befejezett gép teljesítse az összes vonatkozó irányelv előírásait, a CE jelölés alkalmazásáért, valamint a Megfelelőségi nyilatkozat (DOC) kiállításáért. |  |
| I. 2006/42/EK Gépészeti irányelv  | <b>A következő alapvető követelmények teljesültek:</b> 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 3PE TP-vel, 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, VI. melléklet Kijelentjük, hogy a vonatkozó műszaki dokumentáció megfelel a Gépészeti irányelv VII. melléklet B részének.                                    |
| II. 2014/35/EU Kisfeszültségű irányelv  | Az alábbiakban az LVD irányelvre és a harmonizált szabványokra hivatkozunk.  |
| III. 2014/30/EU EMC-irányelv  | Az alábbiakban az EMC irányelvre és a harmonizált szabványokra hivatkozunk.  |

|   |   |   |
|---|---|---|
| Lásd az alkalmazott harmonizált szabványokat, az MD & LV irányelvek 7. cikkének (2) bekezdésében és az EMC irányelv 6. cikkében említettek szerint:   |   |   |
| (I) EN ISO 10218-1:2011 *<br>(I) EN ISO 12100:2010<br>(I) EN IEC 60204-1:2018<br>ételemszerűen<br>(I) EN ISO 13849-1:2015 *<br>a 2023-as kiadás nem tartalmaz<br>releváns változtatásokat<br>(I) EN ISO 13849-2:2012<br>* Lásd a TÜV Rheinland<br>tanúsítványokat | (I) EN ISO 13850:2015<br>(I) EN ISO 13732-1:2008<br>ételemszerűen<br>(II) EN IEC 60320-1:2021<br>(II) EN IEC 60664-1:2006 & 2020<br>(I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017<br>(II) EN IEC 60947-5-8:2021 | (III) EN 61000-3-3: 2013<br>(III) EN 61000-6-1:2007 & 2019<br>CSAK UR3e, UR5e és UR7e<br>(III) EN 61000-6-2:2005 & 2019<br>(III) EN IEC 61000-6-3:2007 &<br>2021<br>CSAK UR3e, UR5e és UR7e |
| Hivatkozás más alkalmazott műszaki szabványokra és műszaki specifikációkra:   |   |   |
| (I) ISO 9409-1:2004 [50-4-M6<br>típus]<br>(I) ISO/TS 15066:2016<br>ételemszerűen<br>(III) EN 60068-2-1: 2007<br>(III) EN 60068-2-2:2007   | (III) EN 60068-2-27:2009<br>(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019<br>EN 60529:1991/A2/AC:2019<br>(III) EN IEC 61000-3-<br>2:2019/A2:2024   | (III) EN IEC 61000-6-4:2023<br>(III) EN 61326-3-1: 2017<br>[Ipari helyszínek SIL 2]<br>(II) IEC 61784-<br>3:2021/AMD1:2024 [SIL2]   |
| A gyártó vagy annak meghatalmazott képviselője a nemzeti hatóságok indokolt kérésére köteles kiadni a részben befejezett gépre vonatkozó információt.   |   |   |
| A teljes minőségbiztosítási rendszer Bureau Veritas bejelentett szervezet általi jóváhagyása: ISO 9001 tanúsítvány #DK019348, ISO 14001 tanúsítvány DK019349 és ISO 45001 tanúsítvány #DK019350.  |   |   |

Odense, Dánia, 2025. december 5.



### ÉRTESÍTÉS

Ez a DOI előzetes értesítés nélkül változhat. A legfrissebb DOI, a legújabb felhasználói kézikönyv és a DOI az UR weboldalán érhető el.







## 18.3. UR16e tanúsítványok

### Leírás


A harmadik fél tanúsítványa önkéntes. Azonban a robotintegrátorok számára úgy tudja a legjobb szolgáltatást nyújtani az Universal Robots, hogy robotjait az alább felsorolt akkreditált vizsgálóintézetekben tanúsíttatja.

Az összes tanúsítvány másolatát megtalálhatja ebben a fejezetben: Tanúsítványok.


**Tanúsítás**

|   |                  |  |
|---|------------------|--|
|  <p>EN ISO 10218-1<br/>EN ISO 13849-1</p> <p>www.tuv.com<br/>ID 0007000000</p> | TÜV<br>Rheinland | A TÜV Rheinland tanúsítványai az EN ISO 10218-1 és az EN ISO 13849-1 szerint. A TÜV Rheinland a biztonságot és a minőséget képviseli gyakorlatilag az üzleti élet és általában az élet minden területén. A 150 évvel ezelőtt alapított vállalat a világ egyik vezető tesztesési szolgáltatója. |
|    | TÜV<br>Rheinland | A cTUV jelölés azt mutatja, hogy a termék megfelel a kanadai biztonsági előírásoknak, igazolva a kanadai elektromos biztonsági előírásoknak való megfelelést.  |
|    | CHINA RoHS       | A Universal Robots termékek megfelelnek az elektronikus informatikai termékek szennyező hatása korlátozására vonatkozó CHINA RoHS követelményeknek. Terméknyilatkozati táblázat is rendelkezésre áll.  |
|    | KCs              | Az Universal Robots termékeit megvizsgálták, és megfelelnek a KOSHA biztonsági szabványoknak.  |
|    | KC               | A Universal Robots termékeit értékelték a koreai EMC követelményeknek való megfelelés szempontjából.   |
|    | Delta            | A Universal Robots termékeinek teljesítményét a DELTA tesztelte.   |

**Beszállítói  
harmadik fél  
tanúsítványa**

|   |           |  |
|---|-----------|--|
|  | Környezet | Beszállítóink visszajelzése szerint az Universal Robots e-sorozatú robotok szállítási raklapjai megfelelnek a fa csomagolóanyagok gyártására vonatkozó ISMPM-15 dán előírásoknak, és ennek megfelelő jelöléssel látták el. |
|---|-----------|--|

**Gyártói teszt  
tanúsítványa**

|   |                     |  |
|---|---------------------|--|
|  | Universal<br>Robots | A Universal Robots e-sorozatú robotokat folyamatos gyártóművi vizsgálatoknak és végellenőrzési eljárásoknak vetik alá. A UR vizsgálati eljárásokat folytonos felülvizsgálatnak és fejlesztésnek vetik alá. |
|---|---------------------|--|

**Nyilatkozatok az EU irányelveknek megfelelően** Bár az EU irányelvek Európára vonatkoznak, néhány Európán kívüli ország elismeri és/vagy előírja az uniós nyilatkozatok meglétét. Az európai irányelvek elérhetők a hivatalos honlapon: <http://eur-lex.europa.eu>.  
A gépipari irányelv szerint az Universal Robots robotjai részben befejezett gépeknek minősülnek, és mint ilyenek, nem láthatók el CE címkével.  
A gépekre vonatkozó irányelvnek megfelelő beépítési nyilatkozatot (DOI) ebben a fejezetben találja meg: Nyilatkozatok és tanúsítványok.

---

**EU REACH** Termékünk tartalmaz bizonyos komponenseket, konkrétan kék műanyag fedeleket (poharakat) és szürke műanyag alkatrészeket, amelyek az EU REACH jelöltlistáján szereplő anyagokat tartalmazznak (>0,1% tömegszázalék).  
További információkért olvassa el a weboldalunkon letölthető globális megfeleléségi dokumentumot.  
Ezeket az információkat az EU piacra kerülő termékekre vonatkozó EU REACH előírásoknak való megfelelés érdekében adjuk meg. Termékünket használja rendeltetészerűen, és tartsa be a kézikönyvben szereplő összes üzemeltetési és biztonsági utasítást. További részletekért lásd a hivatalos REACH rendeletet (egységesített szöveg: 32006R1907). Ha kérdése van a termék biztonságával kapcsolatban, vegye fel velünk a kapcsolatot a következő címen: [ProductCompliance@teradyne-robotics.com](mailto:ProductCompliance@teradyne-robotics.com).

---

## 18.4. UR16e tanúsítványok

**TÜV  
Rheinland**

Page 1

# Certificate

**Certificate no.** T 72503111 0001

|   |  |
|---|--|
| <p><b>License Holder:</b><br/>Universal Robots A/S<br/>Energivej 51<br/>5260 Odense S<br/>Denmark</p> | <p><b>Manufacturing Plant:</b><br/>See additional page(s) for the listing of 3 factories</p> |
| <p><b>Report Number:</b> 31875333 027</p>   | <p><b>Client Reference:</b> Roberta Nelson Shea</p>  |
| <p><b>Certification acc. to:</b> EN ISO 10218-1:2011<br/>EN ISO 13849-1:2015</p>                      |  |

**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, TÜV and TÜV are registered trademarks. Utilization and application requires prior approval.

TÜV 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®**



TÜV  
Rheinland  
Észak-  
Amerika

# Certificate

Certificate no.

CA 72405127 0001

**License Holder:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Manufacturing Plant:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Report Number:** 31875333 006

**Client Reference:** Roberta Nelson Shea

**Certification acc. to:** CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)

**Product Information**

**Certified Product:** Industrial Robot

**Model Designation:** UR3e, UR5e, UR10e, UR16e, UR20, UR30

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](http://www.tuv.com)



© TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilization and application requires prior approval.

China  
RoHS

Management Methods for Controlling Pollution  
by Electronic Information Products  
Product Declaration Table For Toxic or Hazardous Substances

表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式



| Product/Part Name<br>产品/部件名称  | Toxic and Hazardous Substances and Elements<br>有毒有害物质或元素 |                   |                   |                                  |  |  |
|---|--|-------------------|-------------------|----------------------------------|--|--|
|   | 铅<br>Lead (Pb)   | 汞<br>Mercury (Hg) | 镉<br>Cadmium (Cd) | 六价<br>Hexavalent Chromium (Cr+6) | 多溴联苯<br>Polybrominated biphenyls (PBB) | 多溴二苯醚<br>Polybrominated diphenyl ethers (PBDE) |
| UR Robots<br>机器人：基本系统<br>UR3 / UR5 / UR10 /<br>UR3e / UR5e / UR7e<br>UR10e/UR12e/<br>UR16e /UR15e/<br>UR20 / UR30 | X  | O                 | X                 | O                                | X                                      | X  |

O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006.  
O: 表示该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。  
X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006.  
X: 表示该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。  
(企业可在此处·根据实际情况对上表中打“X”的技术原因进行进一步说明。)  
Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period:  
下列项目是损耗品,因而它们的有用环境寿命可能短于基本系统和可选项目的使用时间:  
Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces  
电子驱动器, 垫圈, 探针, 过滤器, 别针, 缆绳, 加强筋, 接口  
Refer to product manual for detailed conditions of use.  
详细使用情况请阅读产品手册。  
Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability.  
Universal Robots 鼓励回收再利用所有的电子信息产品,但 Universal Robots 不负任何责任或义务

To the maximum extent permitted by law, Customer shall be solely responsible for complying with, and shall otherwise assume all liabilities that may be imposed in connection with, any legal requirements adopted by any governmental authority related to the Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products (Ministry of Information Industry Order #39) of the Peoples Republic of China otherwise encouraging the recycle and use of electronic information products. Customer shall defend, indemnify and hold Universal Robots harmless from any damage, claim or liability relating thereto. At the time Customer desires to dispose of the Products, Customer shall refer to and comply with the specific waste management instructions and options set forth at [www.universal-robots.com/about-universal-robots/social-responsibility](http://www.universal-robots.com/about-universal-robots/social-responsibility) and [www.teradyne.com/company/corporate-social-responsibility](http://www.teradyne.com/company/corporate-social-responsibility), as the same may be amended by Teradyne or Universal Robots.

Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

KCC  
biztonság



## 자율안전확인 신고증명서

|     |   |                             |  |
|-----|---|-----------------------------|--|
| 신청인 | 사업장명<br>Universal Robots A/S              | 사업장관리번호<br>2016E110079      |  |
|     | 사업자등록번호<br>016E110079                     | 대표자 성명<br>Klaus Vestergaard |  |
|     | 소재지<br>Energivej25, 5260 Odense S Denmark |                             |  |

|                 |       |                                    |        |
|-----------------|-------|------------------------------------|--------|
| 자율안전인증대상 기계·기구명 |       | 산업용로봇                              |        |
| 형식(규격)          | UR16e | 용량(등급)                             | 6 axis |
| 자율안전확인번호        |       | 19-AB2EQ-01080                     |        |
| 제조사             |       | Universal Robots A/S               |        |
| 소재지             |       | Energivej25, 5260 Odense S Denmark |        |

「산업안전보건법」 제35조제1항 및 같은 법 시행규칙 제61조제3항에 따라  
자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2019년 10월 18일




한국산업안전보건공단 이사장

Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

KC  
regisztrálása

7B76-CFA2-5057-8A0F

| 방송통신기자재등의 적합등록 필증<br>Registration of Broadcasting and Communication Equipments  |                            |
|---|----------------------------|
| 상호 또는 성명<br><small>Trade Name or Registrant</small>   | Universal Robots A/S       |
| 기자재명칭(제품명칭)<br><small>Equipment Name</small>  | UR e-Series robot          |
| 기본모델명<br><small>Basic Model Number</small>  | UR16e                      |
| 파생모델명<br><small>Series Model Number</small>   |                            |
| 등록번호<br><small>Registration No.</small>   | R-R-URK-UR16e              |
| 제조사/제조(조립)국가<br><small>Manufacturer/Country of Origin</small>   | Universal Robots A/S / 덴마크 |
| 등록연월일<br><small>Date of Registration</small>  | 2019-09-26                 |
| 기타<br><small>Others</small>   |                            |
| 위 기자재는 「전파법」 제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.<br>It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act. |                            |
| 2019년(Year) 09월(Month) 26일(Day)   |                            |
| <br>국립전파연구원장<br>Director General of National Radio Research Agency       |                            |
| ※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 "적합성평가표시" 를 부착하여 유통하여야 합니다.<br>위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.   |                            |




Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.



Környezet

Climatic and mechanical assessment



|  |  |
|--|--|
| <p><b>Client</b><br/>         Universal Robots A/S<br/>         Energivej 25<br/>         5260 Odense S<br/>         Denmark</p>   | <p><b>Force Technology project no.</b><br/>         117-32120</p>  |
| <p><b>Product identification</b><br/>         UR 3 robot arms<br/>         UR 3 control boxes with attached Teach Pendants.<br/>         UR 5 robot arms<br/>         UR5 control boxes with attached Teach Pendants.<br/>         UR10 robot arms:<br/>         UR10 control boxes with attached Teach Pendants.<br/>         See reports for details.</p>  |  |
| <p><b>Force Technology report(s)</b><br/>         DELTA project no. 117-28266, DANAK-19/18069<br/>         DELTA project no. 117-28086, DANAK-19/17068</p>   |  |
| <p><b>Other document(s)</b></p>  |  |
| <p><b>Conclusion</b><br/>         The three robot arms UR3, UR5 and UR10 including their control boxes and Teach Pendants have been tested according to the below listed standards. The test results are given in the Force Technology reports listed above. The tests were carried out as specified and the test criteria for environmental tests were fulfilled in general terms with only a few minor issues (see test reports for details).</p> <p>IEC 60068-2-1, Test Ae; -5 °C, 16 h<br/>         IEC 60068-2-2, Test Be; +35°C, 16h<br/>         IEC 60068-2-2, Test Be; +50°C, 16 h<br/>         IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 10 Hz: +12 dB/octave, 10-50 Hz 0.00042 g<sup>2</sup>/Hz, 50 – 100 Hz: -12 dB/octave, 1,66 grms, 3 x 1½ h<br/>         IEC 60068-2-27, Test Ea, Shock; 11 g, 11 ms, 3 x 18 shocks</p> |  |
| <p><b>Date</b><br/><br/>         Hørsholm, 25 August 2017</p>  | <p><b>Assessor</b><br/><br/> <br/>         Andreas Wendelboe Højsgaard<br/>         M.Sc.Eng.</p> |

DELTA – a part of FORCE Technology - Venlighedsvej 4 - 2970 Hørsholm - Denmark - Tel. +45 72 19 40 00 - Fax +45 72 19 40 01 - www.delta.dk

Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

# 19. Biztonsági funkciók táblázata

## Leírás

A Universal Robots biztonsági funkciói és a biztonsági I/O kapcsolai PLd 3. kategóriába (ISO 13849-1) tartoznak, ahol minden biztonsági funkció PFH értéke kisebb, mint  $1,8E-07$ .

A PFH értékeket frissíti a rendszer, hogy az ellátási lánc rugalmassága érdekében nagyobb konstrukciós rugalmasságot biztosítsanak.

A biztonsági I/O esetében a külső eszközt vagy berendezést is tartalmazó eredő biztonsági funkciókat a teljes architektúra és az összes PFH érték összege határozza meg, beleértve az UR robot biztonsági funkcióinak PFH értékét.

Ha az értékek a biztonsági funkciók bármelyikének határértékét túllépik, vagy a biztonsági funkció vagy a vezérlőrendszer biztonsági része hibát észlel, az UR a biztonságos állapotot a meghajtás tápellátásának kikapcsolásával történő leállásként határozza meg (1. vagy 0. <sup>4</sup> leállási kategória, azaz a tápellátás azonnali kikapcsolása).



### ÉRTESÍTÉS

Az ebben a fejezetben bemutatott biztonsági funkciók táblázatai egyszerűsödnek. Ezek átfogó változatát itt találod: <https://www.universal-robots.com/support>

## SF1

1, 2, 3, 4

### Vészleállítás (ISO 13850)

| Leírás  | Mi történik?                                | Tűrés | Hatása  |
|---|---|-------|---|
| <p>Az Estop PB megnyomása a hordozható kezelőegységen<sup>1</sup> vagy a külső Estop (ha az Estop biztonsági bemenetet használja) 1<sup>4</sup> kategóriájú leállást eredményez, amelynek során a robot működtetőinek és a szerszám I/O csatlójának tápellátása megszűnik. A vezérlő I/O „alacsony” értékre vált.</p> <p>Az 1<sup>4</sup> parancs az összes ízületet leállítja, és amint az összes ízület ellenőrzött leállási állapotba kerül, az áramellátás megszűnik.</p> <p>Lásd: Fékidő és Féktávolság biztonsági funkciók<sup>5</sup>.</p> <p><b>CSAK VÉSZHELYZETI CÉLOKRA HASZNÁLJA</b>, ne használja biztonsági célokra, mivel kézi intézkedést igényel.</p> | <p>Leállítási kategória 1 (IEC 60204-1)</p> | --    | <p>Robot, robot szerszám I/O és vezérlő I/O</p> |

## SF2

3, 5

### Biztonsági leállító

(Védő leállítás az ISO 10218-1 szabvány szerint\*)  
 \*2006 előtt ezt „biztonsági leállásnak” vagy „biztonsági leállításként” hívták

| Leírás  | Mi történik?   | Tűrés | Hatása       |
|---|--|-------|--------------|
| <p>Ezt a biztonsági funkciót egy külső védőberendezés kezdeményezi a biztonsági bemenetek használatával, amelyek 2. kategóriájú leállást<sup>4</sup> kezdeményeznek. Először az embereket védi a sérülésektől, nem a robotot, berendezéseket vagy termékeket.</p> <p>A szerszám I/O-t nem befolyásolja a biztonsági leállítás.</p> <p>Ha engedélyező eszköz van csatlakoztatva, a biztonsági leállítás beállítható úgy, hogy CSAK automatikus üzemmódban működjön.</p> <p>Lásd a Fékidő és a Féktávolság biztonsági funkciókat.<sup>5</sup></p> | <p><b>2. leállítási kategória</b> (IEC 60204-1)<br/> <b>SS2 leállítás</b> (az IEC 61800-5-2 szabványban leírtak szerint)</p> | --    | <p>Robot</p> |

### Biztonsági leállítás visszaállítása

| Leírás   | Mi történik?                                | Tűrés | Hatása       |
|--|---|-------|--------------|
| <p>Amikor biztonsági visszaállításra van konfigurálva és a külső visszaállítási csatlakozások alacsonyról magas szintre váltanak, a biztonsági leállítás visszaáll. Biztonsági bemenet a SF2 visszaállításának kezdeményezésére.</p> | <p><b>Bemenet visszaállítása SF2-re</b></p> | --    | <p>Robot</p> |

**SF3**  
Ízület pozíció  
határértéke  
(szoftveralapú  
tengelykorlátozás)

| Leírás  | Mi történik?  | Tűrés | Hatása             |
|---|---|-------|--------------------|
| Beállítja a felső és alsó határértékeket a megengedett ízület-pozíciókhoz. A leállási időnek és -távolságnak nincs jelentősége, mivel a határértékeket nem lépi túl. Minden egyes ízületnek lehetnek saját határértékei.<br><i>Közvetlenül korlátozza a megengedett ízületi pozíciók készletét, amelyen belül az ízületek mozoghatnak. Ez az ISO 10218-1:2011, 5.12.3 szerinti biztonsági besorolású lágytengely-korlátozás és térkorlátozás.</i> | <b>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</b><br>A sebesség csökkenthető, hogy a mozgás ne lépjen túl semmilyen határértéket.<br>Egy robotleállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határértékek túllépését. | 5°    | Ízület (mindegyik) |

**SF4**  
Ízület  
sebességkorlátja

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés    | Hatása             |
|--|---|----------|--------------------|
| Az ízületi sebesség felső határértékét állítja be. Az egyes ízületeknek lehetnek saját határértékei. Ez a biztonsági funkció fejt ki a legnagyobb hatást az energiaátvitelre (befogás vagy menet közbeni) érintkezéskor.<br><i>Közvetlenül korlátozza az ízületek számára megengedett ízületi sebességeket készletét. A gyors ízületi mozgások, pl. a szingularitásokkal kapcsolatos kockázatok korlátozására szolgál.</i> | <b>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</b><br>A sebesség csökkenthető, hogy a mozgás ne lépjen túl semmilyen határértéket.<br>Egy robotleállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határértékek túllépését. | 1,15 °/s | Ízület (mindegyik) |

**Ízület  
nyomatékkorlátja**

A belső ízületi nyomaték-határérték túllépése (mindegyik ízületnél) 0. kategóriájú<sup>4</sup> leállítást eredményez. Gyári beállítás, ez a biztonsági funkció a felhasználó számára nem elérhető. NEM jelenik meg itt, mert nincsenek felhasználói beállítások.

**SF5**  
**Különböző**  
**neveken hívják:**  
**Tartás korlát,**  
**Szerszámhatár,**  
**Tájolási korlát,**  
**Biztonsági síkok,**  
**Biztonsági**  
**határok**

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés    | Hatása                          |
|--|---|----------|---------------------------------|
| <p>Felügyeli a <b>TCP</b> pózt (pozíció és orientáció) és megakadályozza a biztonsági sík vagy a TCP póz határérték túllépését.</p> <p>Többféle tartáskorlátozás lehetséges (szerszámkarima, könyök, és legfeljebb 2 konfigurálható szerszámeltolódási pont sugárral)</p> <p>A tartást a szerszám karimájának Z irányától való eltérése VAGY a TCP korlátozza.</p> <p><i>Két rész. (1) a lehetséges TCP pozíciók korlátozására szolgáló biztonsági síkok. (2) a TCP megengedett irányként és tűrésként megadott orientációs határértéke. Ez a biztonsági síkok miatt befogadási/kizárási zónákat biztosít TCP és csukló számára.</i></p> | <p>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</p> <p>A sebességet vagy nyomatékokat úgy lehet csökkenteni, hogy a mozgás ne haladja meg az BF 5, BF 6, BF 7 vagy BF 8 számára beállított határértékeket.</p> | 3° 40 mm | TCP<br>Szerszámkarima<br>Könyök |

**SF6**  
**Sebességkorlát,**  
**TCP és könyök**

| Leírás   | Mi történik?   | Tűrés   | Hatása |
|--|--|---------|--------|
| <p>Felügyeli a <b>TCP</b> és a <b>könyök</b> sebességét, hogy megakadályozza a sebességhatár túllépését. Az egész kar figyelésével egyenértékű, mivel a TCP és a könyök közötti szakaszok nem mozoghatnak gyorsabban, mint a szakaszok végpontjai.</p> | <p>Egy robotleállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határértékek túllépését.</p> <p><b>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</b></p> | 50 mm/s | TCP    |

**SF7**  
**Erő**  
**határértéke**  
**(TCP)**

| Leírás   | Mi történik?   | Tűrés | Hatása |
|--|--|-------|--------|
| <p>Az erő határértéke a robot által a TCP-nél (szerszámközpont) és a „könyöknél” kifejtett erő. A biztonsági funkció folytonosan kiszámítja az egyes ízületek számára megengedett nyomatékokat, hogy a TCP-re és a könyökre megadott erőhatáron belül maradjon.</p> <p>Az ízületek szabályozzák a nyomatékkimenetüket, hogy a megengedett nyomatéktartományon belül maradjanak. Ez azt jelenti, hogy a TCP-n vagy a könyöknél az erők a meghatározott erőhatáron belül maradnak.</p> <p>Amikor az erőhatárérték BF leállítást kezdeményez, a robot leáll. Az UR standard vezérlője a mozgást a erőhatárérték túllépése előtti pozícióba „húzza vissza”. Ez a „visszahúzás” nem része a biztonsági funkciónak, mivel a standard vezérlő végzi. A biztonsági vezérlőnek van egy fix időtartama (a válaszó része), amelynek letele után a robot megkezdheti a leállítást.</p> | <p>Egy robotleállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határértékek túllépését.</p> <p><b>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</b></p> | 25 N  | TCP    |

### csuklórögzítési nyomaték

A három csuklóizület túllépheti az erőhatárokat, ha a „csuklórögzítési nyomaték” biztonsági funkció ki van kapcsolva.

#### SF8 Nyomatékkorlát

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés    | Hatása |
|--|---|----------|--------|
| A nyomatékkorlát nagyon hasznos az átmeneti ütközések korlátozására.<br><i>A nyomatékkorlát az egész robotot érinti.</i> | Egy robotleállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határértékek túllépését.<br><br><b>Nem engedi, hogy a mozgás túllépje a beállított határértékeket.</b> | 3 kg m/s | Robot  |

#### SF9 Teljesítménykorlát

| Leírás   | Mi történik?                                  | Tűrés | Hatása |
|--|---|-------|--------|
| Ez a funkció a robot által végzett mechanikai munkát (az ízületi nyomatékok és az ízületi szögsebességek szorzatának összege) figyeli, amely a robotkar áramát és a robot sebességét is befolyásolja. Ez a biztonsági funkció dinamikusan korlátozza az áramot/nyomatékot, de fenntartja a sebességet. | Az áramerősség/nyomaték dinamikus korlátozása | 10 W  | Robot  |

#### SF10 UR robot leállási kimenetei

| Leírás  | Mi történik  | Tűrés | Hatása   |
|---|--|-------|--|
| <p>Ha robotleállítási kimenetre konfigurálták, és robotleállítás következik be, a kettős kimenetek értéke ALACSONY. Ha nincs robotleállítás kezdeményezve, a kettős kimenetek értéke magas. Impulzusokat nem használnak, de tolerálhatók. Az integrált biztonsági funkcióról lásd a lábjegyzetet.<sup>6</sup> Ezek a kettős kimenetek állapotváltást keltenek minden olyan külső Estop esetében, amely konfigurálható biztonsági bemenetekhez csatlakozik, ahol ezt a bemenetet Vészleállító bemenetként állították be.</p> <p>A Stop kimenet esetében az érvényesítés a külső berendezésnél történik, mivel az UR kimenet a külső berendezéshez tartozó külső leállítás biztonsági funkció bemenete.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> <b>ÉRTESÍTÉS</b></p> <p>Ez a leállási kimenet nincs az IMMI-hez (Injection Moulding Machine Interface - fröccsöntőgép interfész) csatlakoztatva, hogy elkerüljön egy helyrehozhatatlan leállítást.</p> </div> | A kettős kimenetek értéke alacsony lesz egy leállítás esetén, ha konfigurálható kimenetek vannak beállítva | N/A   | Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez |

#### SF11 „Mozgás” biztonsági funkció digitális kimenetekkel

| Leírás   | Mi történik  | Tűrés | Hatása   |
|--|--|-------|--|
| Amikor a robot mozog (a mozgás folyamatban van), a kettős digitális kimenetek értéke ALACSONY. A kimenetek értéke MAGAS, ha nincs mozgás. A funkcionális biztonság arra vonatkozik, ami az UR roboton belül van. Az integrált biztonsági funkcióról lásd a lábjegyzetet <sup>6</sup> . | A kettős kimenetek értéke mozgás közben alacsony, mozgás nélkül pedig magas. | N/A   | Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez |

**SF12**  
**„Nincs leállítás”**  
**biztonsági**  
**funkció digitális**  
**kimenetekkel**

| Leírás   | Mi történik?   | Tűrés | Hatása   |
|--|--|-------|--|
| Valahányszor a robot LEÁLL (leállítás van folyamatában vagy leállított helyzetben van), a kettős digitális kimenetek értéke MAGAS. Amikor a kimenetek értéke ALACSONY, a robot NINCS a leállítás folyamatában, és NINCS nyugalmi állapotban. Az integrált biztonsági funkcióról lásd a lábjegyzetet <sup>6</sup> . | A kettős kimenetek magasak, amikor a robot le van állítva vagy nyugalmi helyzetben van | N/A   | Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez |

**SF13**  
**„Csökkentett**  
**aktív”**  
**biztonsági**  
**funkció digitális**  
**kimenetekkel**

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés | Hatása   |
|--|---|-------|--|
| Ha a biztonsági funkciók csökkentett beállításai aktívak (vagy kezdeményezve vannak), a kettős digitális kimenetek állapota ALACSONY. A funkcionális biztonság arra vonatkozik, ami az UR roboton belül van. Az integrált biztonsági funkcióról lásd a lábjegyzetet <sup>6</sup> . | A kettős kimenetek alacsonyak, ha csökkentett beállítások aktívak | N/A   | Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez |

**SF14**  
**„Csökkentett,**  
**nem aktív”**  
**biztonsági**  
**funkció digitális**  
**kimenetekkel**

| Leírás  | Mi történik?   | Tűrés | Hatása?   |
|---|--|-------|---|
| Amikor a robot biztonsági funkcióinak csökkentett beállításai NEM aktívak (vagy nincsenek kezdeményezve), a digitális kimenetek értéke ALACSONY. A funkcionális biztonsági besorolás arra vonatkozik, ami az UR roboton belül van. Az integrált biztonsági funkcióról lásd az alábbi lábjegyzetet. <sup>6</sup> | A kettős kimenetek alacsonyak, ha csökkentett beállítások NEM aktívak. | N/A   | Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez. |

**„Csökkentett aktív” SF**  
**paraméterbeállítások**  
**módosítása**

| Leírás  | Hatása       |
|---|--------------|
| <p>A „csökkentett” valójában nem üzemmódot jelöl. A beállítások kezdeményezett változtatása:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>belsőleg egy biztonsági sík/határvonal (akkor indul el, amikor a sík 2 cm-es távolságában van, és a csökkentett beállításokat a sík 2 cm-es távolságán belül éri el), vagy</li> <li>külsőleg egy külső bemenet használatával, amely a csökkentett beállításokat a kiváltó bemenetet követő 500 ms-on belül éri el.</li> </ul> <p>Amikor a külső csatlakozások értéke alacsony, a csökkentett üzemmód aktiválódik. A „Csökkentett aktív” azt jelenti, hogy minden csökkentett határérték AKTÍV.</p> <p>A „csökkentett” nem egy biztonsági funkció. A „csökkentett” lehetőség a biztonsági funkciók paraméterezésére szolgáló eszköz.</p> <p>A „csökkentett” lehetőség egy állapotváltozás, amely kihat az alábbi biztonsági funkciók beállítására: ízület pozíciója, ízület sebessége, TCP póz, TCP sebesség, TCP erő, lendület, teljesítmény, fékidő és féktávolság.</p> <p>Ellenőrizze és érvényesítse a robotalkalmazás összes paraméterének a beállítását.</p> | <b>Robot</b> |

Szerzői jog © 2009-2025 tulajdonosa Universal Robots A/S. Minden jog fenntartva.

**SF15**  
**Fékidőkorlát**

| Leírás   | Mi történik?   | Tűrészathatók | Hatása |
|--|--|---------------|--------|
| A körülmények valós idejű felügyelete, hogy a fékidőkorlátot ne lépje túl. A robot sebessége korlátozott, hogy a fékidőkorlátot ne lépje túl. <sup>7</sup> | Nem engedi meg, hogy a tényleges fékezés meghaladja a beállított határértéket. | 50 ms         | Robot  |

**SF16**  
**Féktávolság-  
korlát**

| Leírás   | Mi történik?   | Tűrészathatók | Hatása |
|--|--|---------------|--------|
| A körülmények valós idejű felügyelete, hogy a féktávolság határértékét ne lépje túl. A robot sebességét korlátozza, hogy a féktávolság határértékét ne lépje túl. <sup>7</sup> | A sebesség csökkentését vagy a robot leállítását okozza, hogy NE lépje túl a határértéket. | 40 mm         | Robot  |

**SF17**  
**Biztonsági  
alaphelyzet  
„felügyelt  
helyzete”**

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrészathatók | Hatása  |
|--|---|---------------|---|
| Biztonsági funkció, amely felügyeli a biztonsági besorolású kimenetet, így biztosítva, hogy a kimenet csak akkor aktiválható, amikor a robot a beállított és felügyelt „biztonsági alaphelyzetben” van. Ha a kimenet akkor aktiválódik, amikor a robot nem a konfigurált pozícióban van, akkor a rendszer 0. kategóriájú leállást indít. | A „biztonsági alaphelyzet kimenet” csak akkor aktiválódik, ha a robot a konfigurált „biztonsági alaphelyzetben” van | 1.7 °         | <b>Külső<br/>csatlakoztatás<br/>logikai<br/>áramkörhöz vagy<br/>berendezéshez</b> |

**Üzemódkapcsoló  
BEMENET**

| Leírás  | Mi történik?    | Hatása |
|---|-----------------|--------|
| Ha a külső csatlakozások értéke Alacsony, akkor az automatikus mód (futás) aktív. Ha magas, az üzemmód programozás / betanítás.<br><b>Ajánlás:</b> Használja engedélyező eszközzel, pl. UR hordozható kezelőegységgel és integrált 3-helyzetű engedélyező eszközzel.<br>A betanítás/programozás során a TCP sebessége kezdetben 250 mm/s-ra van korlátozva. A sebesség manuálisan növelhető a TP „sebességcsúszkája” használatával, de az engedélyező eszköz aktiválásakor a sebességkorlátozás visszaáll 250 mm/s értékre. | Az SF2 bemenete | Robot  |

**SF18**  
**(3-helyzetű  
engedélyezéssel)  
Biztonsági funkció  
8 bemenetei**

| Leírás  | Mi történik?   | Tűrés | Hatása   |
|---|--|-------|--|
| <b>A 3-helyzetű engedélyező eszköz <sup>9</sup> 3 kapcsolópozícióval rendelkezik: ki, be, ki</b> (a működtetés sorrendje megnyomáskor).<br>Ha teljesen elengedi, a berendezés kikapcsol. Ha megnyomja/középső helyzetbe tolja, bekapcsol.<br>Teljes megnyomásra (lenyomásra) kikapcsolt állapotba kerül.<br>Ha a 3P engedélyező eszköz „BE” helyzetben van, a mozgás engedélyezve van.<br><b>Kézi üzemmódban</b> és amikor a külső engedélyező eszköz kapcsolata KI van kapcsolva, a biztonsági rendszer belsőleg elindítja az SF2 funkciót, vagyis egy 2. kategóriájú leállítást.<br><b>Ajánlás:</b> Használja üzemmódkapcsolóval együtt biztonsági bemenetként. <sup>10</sup> | <b>Kézi üzemmódban,<br/>amikor az SF18<br/>bemenet alacsony, az<br/>SF2 belsőleg<br/>aktiválódik</b><br>Leállítási kategória 2<br>(IEC 60204-1) SS2 (IEC<br>61800-5-2) | N/A   | <b>Robot és<br/>külső SF19 és<br/>SF20<br/>csatlakozás</b> |

**SF19  
3PE (3-  
helyzetű  
engedélyező  
eszköz)  
Biztonsági  
funkció<sup>8</sup>  
digitális  
kimenetekkel**

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés | Hatása   |
|--|---|-------|--|
| <p><b>Automatikus üzemmódban („futás”) az SF19 kimeneteinek állapota MAGAS.</b></p> <p><b>Kézi üzemmódban</b> és amikor bármelyik engedélyező eszköz<sup>11</sup> KI állapotban van (nem középső BE állásban, ami azt jelenti, hogy az engedélyező eszköz el van engedve vagy teljesen le van nyomva), akkor az SF2 aktiválódik, vagyis 2. kategóriájú leállítás (SS2) következik be, és az SF19 kimenetei Alacsony szinten vannak. <sup>8</sup></p> <p><b>Kézi üzemmódban, amikor a Szabadonfutás és a 3PE használatban van:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Ha a Szabadonfutás</b> aktiválva van, és <ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>MINDEN</u> 3PE KI állapotban van, az SF19 kimenetek állapota MAGAS.</li> <li>• <u>BÁRMELYIK</u> 3PE BE állapotban van, az SF19 kimenetek állapota ALACSONY.</li> </ul> </li> <li>• <b>Ha a Szabadonfutás</b> nincs aktiválva, és <ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>MINDEN</u> 3PE BE állapotban van, az SF19 kimenetek állapota MAGAS.</li> <li>• <u>BÁRMELYIK</u> 3PE KI állapotban van, az SF19 kimenetek állapota ALACSONY.</li> </ul> </li> </ul> | <p><b>Kézi üzemmódban, amikor a 3PE KI állapotban van, a kimenetek ALACSONYAK és az SF2 belsőleg aktiválódik.</b></p> <p>2. kategóriájú leállítás (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)</p> | N/A   | <p><b>Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez</b></p> |

**SF20**  
**3PE (3-helyzetű engedélyezéssel) „NEM állapot” Biztonsági funkció 8 digitális kimenetei**

| Leírás  | Mi történik?  | Tűrés | Hatása   |
|---|---|-------|--|
| <p><b>Automatikus üzemmódban („futás”) az SF20 kimeneteinek állapota ALACSONY.</b></p> <p><b>Kézi üzemmódban</b> és amikor bármelyik engedélyező eszköz<sup>11</sup> KI állapotban van (nem középső BE állásban, ami azt jelenti, hogy az engedélyező eszköz el van engedve vagy teljesen le van nyomva), az SF20 kimenetei Magas szinten vannak.<sup>7</sup></p> <p>Kézi üzemmódban, amikor a Szabadonfutás és a 3PE használatban van:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Ha a Szabadonfutás</b> aktiválva van, és:                         <ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>MINDEN</u> 3PE KI állapotban van, az SF20 kimenetek állapota ALACSONY.</li> <li>• <u>Bármelyik</u> 3PE BE állapotban van, az SF20 kimenetek állapota MAGAS.</li> </ul> </li> <li>• <b>Ha a Szabadonfutás</b> nincs aktiválva, és:                         <ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>MINDEN</u> 3PE BE állapotban van, az SF20 kimenetek állapota ALACSONY.</li> <li>• <u>Bármelyik</u> 3PE KI állapotban van, az SF20 kimenetek állapota MAGAS.</li> </ul> </li> </ul> <p><b>Megjegyzés:</b> Az SF20 az SF19 fordított változata, amelyben a kimeneti állapot logikailag megfordított az SF19-hez képest.</p> | <p><b>Kézi üzemmódban, amikor a 3PE KI van kapcsolva, a kimenetek HIGH állapotban vannak.</b></p> | N/A   | <p><b>Külső csatlakoztatás logikai áramkörhöz vagy berendezéshez</b></p> |

**SF21**  
**Csukló rögzítési nyomaték-határértéke**

| Leírás   | Mi történik?  | Tűrés | Hatása |
|--|---|-------|--------|
| <p>Figyeli a csuklóüzletek nyomatékát, hogy elkerülje a magas szorító nyomatékokat</p> | <p>A csuklóüzletek nyomatékát figyelik és szabályozzák, hogy megelőzzék a határérték túllépését. Robotleállítást kezdeményez, hogy megelőzze a határérték túllépését.</p> | N/A   | Robot  |

**Az 1. táblázat  
lábjegyzetei**

<sup>1</sup>A hordozható kezelőegység, a vezérlő és a roboton belüli **adatcsere** SIL 2 szintű a biztonsági adatok tekintetében (az IEC 61784-3 szabvány szerint).

<sup>2</sup>**Estop érvényesítés:** A hordozható kezelőegység Estop nyomógombját a kezelőegységen belül értékeli, majd SIL2 adatátvitellel továbbítja<sup>1</sup> a biztonsági vezérlő felé. A hordozható kezelőegység Estop funkciójának érvényesítéséhez nyomja meg a kezelőegység Estop nyomógombját, és ellenőrizze, hogy bekövetkezik-e az Estop. Ez igazolja, hogy az Estopot csatlakoztatták a hordozható kezelőegységhez, az Estop rendeltetésszerűen működik, és a hordozható kezelőegységet bekötötték a vezérlőbe.

<sup>3</sup>**Ha egy robot biztonsági funkciója** „integrálva” vagy „összekapcsolva” van külső berendezésekkel, eszközökkel vagy logikával, akkor az így létrejövő integrált biztonsági funkció PFH értéke az összes PFH érték összege, beleértve a robot biztonsági funkciója PFH értékét is.

<sup>4</sup>**Leállítási kategóriák** az IEC 60204-1 (NFPA79) szerint. Az Estop esetében csak a 0. és 1. leállítási kategóriák megengedettek.

- **A 0. és az 1. leállítási kategóriák** a meghajtás tápellátásának a megszüntetését eredményezik, a 0. leállítási kategória AZONNALI az 1. leállítási kategória pedig irányított leállítást jelent (pl. lassítás leállításig, majd a meghajtás tápellátásának megszüntetése).
- **A 2. leállítási kategória** olyan leállítás, ahol a hajtás áramellátása NEM szűnik meg. A 2. megállási kategóriát az IEC 60204-1 határozza meg. Az STO, SS1 és SS2 leírása az IEC 61800-5-2 szabványban található. UR esetében a 2-es leállítási kategória fenntartja a pályát, és a leállítás után fenntartja a hajtások áramellátását.

<sup>5</sup>**Fékidő és Féktávolság** biztonsági funkciókat kell használni. A használata esetén nincs szükség a fékezés teljesítményének időszakos ellenőrzésére.

<sup>6</sup>**Ha egy robot biztonsági funkciója** „integrálva” vagy „összekapcsolva” van külső berendezésekkel, eszközökkel vagy logikával, akkor az így létrejövő integrált biztonsági funkció PFH értéke az összes PFH érték összege, beleértve a robot biztonsági funkciója PFH értékét is.

<sup>7</sup>A robot megállási képességét az adott mozgás(ok)ban folyamatosan felügyelik, hogy megakadályozzák az olyan mozgásokat, amelyek meghaladnák a leállítási határértéket. Ha fennáll a veszélye annak, hogy a robot megállításához szükséges idő meghaladja az időkorlátot, a mozgás sebességét úgy csökkenti, hogy a korlátot ne lépje túl. Leállítást kezdeményez, hogy megakadályozza a határérték túllépését.

<sup>8</sup>A biztonsággal kapcsolatos külső vezérlőrendszerrel ellátott beépített funkcionális biztonsági minősítéshez adja hozzá ennek a biztonsággal kapcsolatos kimenetnek a PFH értékét a külső biztonsággal kapcsolatos vezérlőrendszer PFH értékéhez. A biztonsági funkció és az általa kiváltott leállítás szerepel az adott SF PFH értékében.

<sup>9</sup>Az engedélyező eszköz lehet a hordozható kezelőegységen vagy külsőként az engedélyező funkció bemenetéhez (SF18) csatlakoztatva.

<sup>10</sup>3-helyzetű engedélyező eszköz használata esetén külső üzemmódkapcsoló használata ajánlott. Ha nem használ külső üzemmódkapcsolót és csatlakozik a biztonsági bemenetekhez, akkor a robot üzemmódját a felhasználói felület határozza meg. Ha a felhasználói felület

- „automatikus módban” van, az engedélyezési funkció nem lesz aktív.
- „manuális módban” van, az engedélyezési funkció aktív lesz. A mód megváltoztatásához jelszavas védelem állítható be.

<sup>11</sup>Ha bármelyik 3PE engedélyező eszköz fel van engedve vagy teljesen le van nyomva, a 3-pozíciójú engedélyezési biztonsági funkció KI van kapcsolva (nincs a középső BE pozícióban).

## 19.1. 1a. táblázat

**Csökkentett BF  
paraméterbeállítások  
módosítása**

| Leírás  | Hatása |
|---|--------|
| <p>A csökkentett konfigurációt egy biztonsági sík/határvonal indíthatja (akkor indul el, amikor a sík 2 cm-es távolságában van, és a csökkentett beállításokat a sík 2 cm-es távolságán belül éri el), vagy egy bemenet használatával kezdeményezheti (a csökkentett beállításokat 500 ms-on belül éri el). Amikor a külső csatlakozások értéke alacsony, a csökkentett konfiguráció aktiválódik. A csökkentett konfiguráció azt jelenti, hogy MINDEN csökkentett határérték AKTÍV.</p> <p>A csökkentett mód nem biztonsági funkció, hanem olyan állapotváltozás, amely kihat az alábbi biztonsági funkciók határértékeinek beállítására: ízület pozíciója, ízület sebessége, TCP pózhatár, TCP sebesség, TCP erő, lendület, teljesítmény, fékidő és féktávolság. A csökkentett konfiguráció a biztonsági funkciók ISO 13849-1 szerinti parametrizálásának eszköze. Minden paraméterértéket igazolni és érvényesíteni kell, hogy ezek megfelelnek-e a robotalkalmazásnak.</p> | Robot  |

**Védelem  
visszaállítása**

| Leírás   | Hatása |
|--|--------|
| Amikor a biztonsági visszaállítás van konfigurálva és a külső csatlakozások alacsonyról magas szintre váltanak, a biztonsági leállítás VISSZAÁLL. Biztonsági bemenet a biztonsági leállítás biztonsági funkció visszaállításának kezdeményezésére. | Robot  |

**3-pozíciójú  
engedélyező  
eszköz  
BEMENET**

| Leírás  | Hatása |
|---|--------|
| <p>Amikor a külső engedélyező eszköz csatlakozói alacsony szinten vannak, egy biztonsági leállást (SF2) indít a rendszer. Ajánlás: Használja üzemmódkapcsolóval együtt biztonsági bemenetként. Ha nem használ üzemmódkapcsolót és csatlakozik a biztonsági bemenetekhez, akkor a robot üzemmódját a felhasználói felület határozza meg. Ha a felhasználói felület:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• "futtatási módban" van, az engedélyező eszköz nem lesz aktív.</li> <li>• "programozási módban" van, az engedélyező eszköz aktív lesz. Jelszóvédelem használata üzemmód-váltáshoz a felhasználói felületen át lehetséges.</li> </ul> | Robot  |

**Üzemmódkapcsoló  
BEMENET**

| Leírás   | Hatása |
|--|--------|
| <p>Ha a külső csatlakozók szintje alacsony, az üzemmód (futtatás / automatikus működés automatikus üzemmódban) van érvényben. Ha magas, az üzemmód programozás / betanítás. Ajánlás: Használja engedélyező eszközzel, például egy integrált 3-pozíciójú engedélyező eszközzel ellátott UR e-Series hordozható kezelőegységgel.</p> <p>Betanítás/programozás módban kezdetben mind a TCP, mind a könyöksebesség 250 mm/s értékre van korlátozva. A sebesség manuálisan növelhető a kezelőegység felhasználói felületén a található „sebességcsúszka” használatával, de az engedélyező eszköz aktiválásakor a sebességkorlátozás visszaáll 250 mm/s értékre.</p> | Robot  |

**Szabadonfutás  
BEMENET**

| Leírás  | Hatása |
|---|--------|
| <p>Javaslat: 3PE TP és/vagy 3-pozíciójú engedélyező eszköz BEMENETTEL használja. Ha a Szabadonfutás BEMENET Magas, a robot csak akkor lép Szabadonfutás üzemmódba, ha a következő feltételek teljesülnek:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A 3PE TP gombot nem nyomták meg</li> <li>• 3-pozíciójú engedélyező eszköz BEMENETET nem konfigurálták vagy nem nyomták meg (BEMENET alacsony)</li> </ul> | Robot  |

## 19.2. 2. táblázat

**Leírás**

Az UR e-series robotok megfelelnek az ISO 10218-1:2011 szabványnak és az ISO/TS 15066 szabvány vonatkozó részeinek. Fontos megjegyezni, hogy az ISO/TS 15066 túlnyomó része az integrátorra és nem a robot gyártójára vonatkozik. Az ISO 10218-1:2011, 5.10 cikkely - együttműködő üzemelés - részletesen ismerteti 4 együttműködő üzemelési technikát az alábbiak szerint. Nagyon fontos megérteni, hogy az együttműködő üzemelés az ALKALMAZÁS része AUTOMATIKUS üzemmódban.

**Együttműködő  
üzemelés  
2011. évi  
kiadás, 5.10.2.  
pont**

| Technika                                  | Magyarázat   | UR e-Series  |
|---|--|--|
| Biztonsági besorolású felügyelt leállítás | <p>Leállási feltétel, amikor a helyzetet nyugalmi állapotban tartják, és biztonsági funkcióként felügyelik. A 2. kategóriájú leállítás automatikusan visszaállítható. Biztonsági besorolású, felügyelt leállítást követő visszaállítás és újraindítás esetén lásd az ISO 10218-2 és az ISO/TS 15066 szabványt, mivel az újraindítás nem okozhat veszélyes körülményeket.</p> | <p>Az UR robotok biztonsági leállítása egy biztonsági besorolású, felügyelt leállítás, Lásd: SF2 az 1. oldalon. Valószínű, hogy a jövőben a „biztonsági besorolású felügyelt leállítás” megnevezése nem az együttműködő üzemelés egy formája lesz.</p> |

**Együttműködő  
üzemelés  
2011. évi  
kiadás, 5.10.3.  
pont**

| Technika       | Magyarázat   | UR e-Series   |
|----------------|--|---|
| Kézi irányítás | <p>Ez alapvetően egyéni és közvetlen személyes irányítás, miközben a robot automatikus üzemmódban van. A kézi vezetőberendezést a végeffektor közelében kell elhelyezni, és a következőkkel kell rendelkeznie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• egy vészleállító gomb</li> <li>• egy 3-pozíciójú engedélyező eszköz</li> <li>• egy biztonsági besorolású felügyelt leállítási funkció</li> <li>• egy beállítható biztonsági besorolású felügyelt sebesség funkció</li> </ul> | <p>Az UR Robots nem teszi lehetővé kézi vezetést az együttműködő üzemeléshez. Lehetőség van az UR robotok kézi irányítású betanítására (szabadonfutó), de ez a kézi üzemmódu programozáshoz, és nem az automatikus üzemmódu együttműködő üzemeléshez szükséges.</p> |

**Együtműködő  
üzemelés  
2011. évi  
kiadás, 5.10.4.  
pont**

| Technika   | Magyarázat  | UR e-Series  |
|--|---|--|
| <p>Sebesség- és távolságtartás felügyelete (SSM) biztonsági funkciók</p> | <p>Az SSM funkció gondoskodik róla, hogy a robot távolságot tartson minden kezelőtől (embertől). Ezt úgy éri el, hogy felügyeli a robotrendszer és a behatolások közötti távolságot, hogy ezáltal biztosítsa a MINIMÁLIS VÉDŐTÁVOLSÁGOT. Ezt általában a nagy érzékenyséű védőfelszerelés használatával (SPE) éri el, amelyben általában egy biztonsági lézerszkennel észleli a robotrendszer felé történő behatolás(oka)t. Ez az SPE a következőket okozza:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. a korlátozó biztonsági funkciók paramétereinek dinamikus módosítása; vagy</li> <li>2. biztonsági besorolású, felügyelt leállási állapot.</li> </ol> <p>A védőberendezés érzékelési zónájából kilépve a behatolás érzékelésekor a robot számára megengedett, hogy:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. a fenti 1) esetben a "magasabb" normál biztonsági működési határértékeket vegye fel</li> <li>2. folytassa a működést a fenti 2) esetben</li> </ol> <p>A 2) 2), a biztonsági besorolású felügyelt leállítás utáni újraindítás esetében lásd az ISO 10218-2 és az ISO/TS 15066 követelményeit.</p> | <p>Az SSM elősegítése érdekében az UR robotok képesek arra, hogy a biztonsági funkciók két paraméterkészlete között váltsanak konfigurálható (normál és csökkentett) határértékekkel. Normál működés akkor folytatható, ha nem észlelhető behatolás. Ezt okozhatják a biztonsági síkok / biztonsági korlátok is. Az UR robotokkal több biztonsági zónát is könnyen használhat. Például az egyik biztonsági zónát a „csökkentett beállításokhoz”, és egy másik zónahatárt az UR robot biztonsági leállító bemeneteként használhat. A csökkentett határértékek tartalmazhatják a fékidő és a féktávolság határértékeinek csökkentett beállítását is - a munkaterület és az alapterület csökkentése céljából.</p> |

**Együtműködő  
üzemelés 2011  
kiadás, 5.10.5  
pont**

| Technika  | Magyarázat   | UR e-Series  |
|---|--|--|
| Teljesítmény- és erőkorlátozás (PFL) a velejáró konstrukció vagy vezérlés szerint | A PFL megvalósításának módját a robot gyártójára bizzák. A robot konstrukciója és/vagy biztonsági funkciói korlátozzák az energiaátadást a robotról egy személyre. Ha bármelyik paraméterhatárt túllépi, a rendszer leállítja a robotot. A PFL-alkalmazásoknál figyelembe kell venni a ROBOT ALKALMAZÁSÁT (beleértve a végeffektort és a munkadarab(ka)t is), hogy semmilyen érintkezés ne okozzon sérülést. Az elvégzett vizsgálatban a fájdalom FELLÉPÉSÉNÉL, nem pedig a sérülésnél fennálló nyomást értékelték. Lásd az A. mellékletet. Lásd ISO/TR 20218-1 Végeffektorok. | Az UR robotok olyan teljesítmény- és erőkorlátozó robotok, amelyeket kifejezetten az együtműködő alkalmazásokra terveztek, amelyeknél a robot érinthet embert, és nem okoz sérülést. Az UR robotok olyan biztonsági funkciókkal rendelkeznek, amelyek felhasználhatók a robot mozgása, sebessége, lendülete, ereje, teljesítménye és még sok egyéb mutatója korlátozására. Ezeket a biztonsági funkciókat a robotalkalmazásban használják, hogy ezáltal csökkentsék a végeffektor és a munkadarab(ok) által kifejtett nyomást és erőket. |

Szoftver neve: PolyScope X  
Szoftver verzió: 10.12  
Dokumentum verzió: 20.16.53



718-761-00



718-761-00