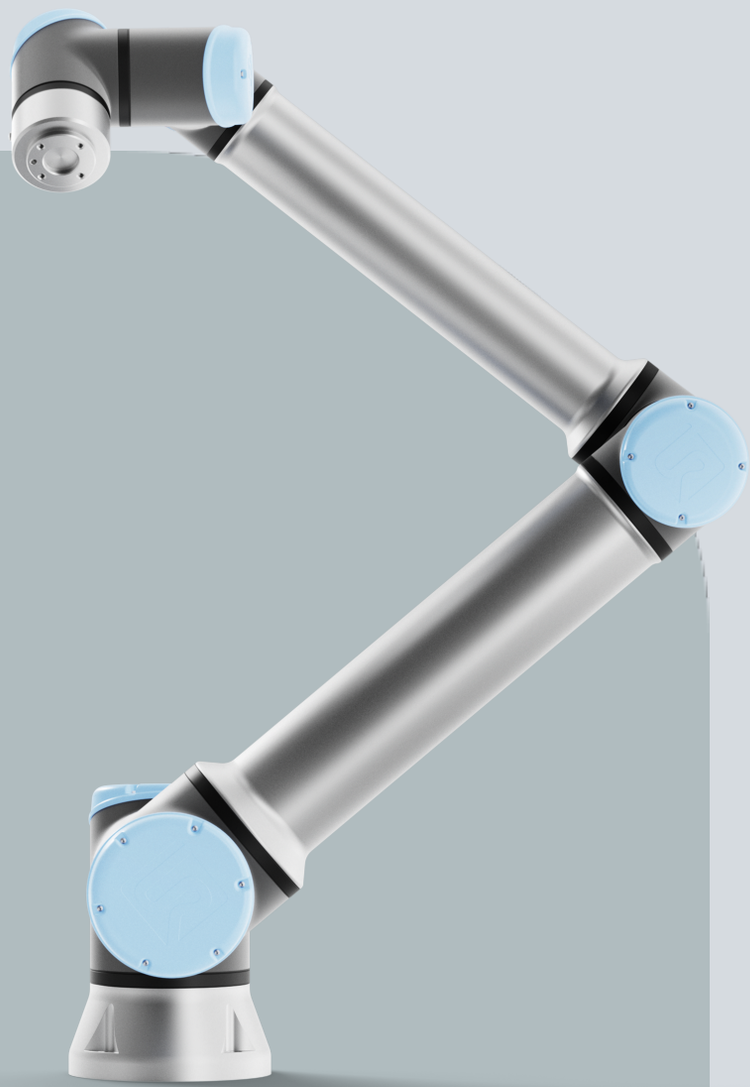
UNIVERSAL ROBOTS

Manualul utilizatorului

UR12e PolyScope X



Traducerea instrucțiunilor originale (ro)

PolyScope X

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Informațiile de față sunt proprietatea Universal Robots A/S și nu pot fi reproduse parțial sau în totalitate fără acordul scris prealabil al Universal Robots A/S. Informațiile de față pot fi modificate fără notificare prealabilă și nu trebuie considerate un angajament al Universal Robots A/S. Acest document este revizuit periodic.

Universal Robots A/S nu își asumă nicio responsabilitate pentru eventualele erori și omisiuni din acest document.

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

Logoul Universal Robots este o marcă înregistrată a Universal Robots A/S.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

1. Prefață

Prefață

Felicitări pentru achiziționarea noului robot Universal Robots, care constă din brațul robot (manipulator), caseta de comandă și dispozitivul de învățare.

Proiectat inițial pentru a imita gama de mișcări a unui braț uman, brațul robot este compus din tuburi de aluminiu, îmbinate prin șase articulații, ceea ce îi conferă foarte multă flexibilitate în instalația dvs. de automatizare.
Interfața de programare patentată Universal Robots, PolyScope, vă permite să creați, să încărcați și să rulați aplicațiile dvs. de automatizare.

Despre acest manual

Acest manual conține informații privind siguranța, instrucțiuni pentru utilizarea în siguranță și instrucțiuni pentru montarea brațului robot, a casetei de comandă și a dispozitivului de învățare. De asemenea, veți găsi instrucțiuni despre cum să începeți instalarea și cum să începeți programarea robotului.

Citiți și respectați utilizările prevăzute. Efectuați o evaluare a riscurilor. Instalați și utilizați în conformitate cu specificațiile electrice și mecanice furnizate în acest manual de utilizare.

Evaluarea riscurilor necesită o înțelegere a pericolelor, riscurilor și măsurilor de reducere a riscurilor pentru aplicația robotului. Integrarea roboților poate necesita un nivel de bază de pregătire mecanică și electrică.

Declinarea răspunderii cu privire la conținut

Universal Robots A/S continuă să îmbunătățească fiabilitatea și performanța produselor sale și, ca atare, își rezervă dreptul de a actualiza produsele și documentația produsului, fără avertizare prealabilă. Universal Robots A/S face toate demersurile pentru a se asigura că conținutul Manualului utilizatorului este precis și corect, însă nu își asumă nicio responsabilitate pentru eventualele erori sau informații lipsă.

Acest manual nu conține informații despre garanție.

Manuale online

Manualele, ghidurile și cărțile de service pot fi citite online. Am colectat un număr mare de documente la adresa https://www.universal-robots.com/manuals

- Manualul software-ului PolyScope, cu descrieri și instrucțiuni pentru software
- Manualul de Service, cu instrucțiuni pentru depanare, întreținere și reparare
- Directorul cu scripturi, cu scripting pentru programare avansată

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

UR+

Showroom-ul online UR+www.universal-robots.com/plus oferă produse de ultimă oră pentru a vă personaliza aplicația unde utilizați robotul UR. Puteți găsi tot ce aveți nevoie într-un singur loc – de la scule și accesorii până la software.

Produsele UR+ se conectează la și funcționează cu roboții UR pentru a asigura o configurare simplă și o experiență generală fără probleme pentru utilizator. Toate produsele UR+ sunt testate de UR.

De asemenea, puteți accesa Programul de parteneriat UR+ prin intermediul platformei noastre software plus.universal-robots.com pentru a crea produse mai ușor de utilizat pentru roboții UR.

Academia

Site-ul Academiei UR academy.universal-robots.com oferă o varietate de oportunități de instruire.

myUR

Portalul myUR vă permite să vă înregistrați toți roboții, să urmăriți cazurile de service și să răspundeți la întrebări generale legate de asistență.

Conectați-vă la myur.universal-robots.com pentru a accesa portalul.

Pe portalul myUR, cazurile dvs. sunt gestionate fie de distribuitorul dvs. preferat, fie sunt trimise către echipele Serviciului pentru clienți Universal Robots.
De asemenea, vă puteți abona la monitorizarea robotului și puteți gestiona conturi de utilizator suplimentare pentru compania dvs.

Suita pentru dezvoltatori

UR Developer Suite universal-robots.com/products/ur-developer-suite este o colecție cu toate instrumentele necesare pentru a construi o soluție completă, inclusiv dezvoltarea URCaps, adaptarea atașamentelor finale și integrarea hardware-ului.

Asistență

Site-ul de asistență www.universal-robots.com/support conține versiuni în alte limbi ale acestui manual

Forumuri UR

Forumul UR forum.universal-robots.com permite pasionaților de roboți, indiferent de nivelul lor de cunoștințe, să interacționeze cu UR și între ei, să pună întrebări și să facă schimb de informații. Deși Forumul UR a fost creat de UR+ și administratorii noștri sunt angajați ai UR, majoritatea conținutului este creat de dumneavoastră, utilizatorii Forumului UR.

Notificare privind datele

În conformitate cu Regulamentul (UE) 2854/2023 („Actul privind datele”), o Notificare privind datele pentru acest produs împreună cu informații instructive despre cum să obțineți datele deja disponibile pot fi găsite la următoarea locație: https://www. universal-robots.com/legal/data-notice/

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Adresa Universal Robots A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense Denmark
Tel.: +45 89 93 89 89
Consultați site-ul oficial Universal Robots pentru birourile regionale.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Cuprins

1. Prefaţă **6**

2. Răspundere şi destinaţie de utilizare **15**

2.1. Limitarea responsabilităţii 15

2.2. Scopul utilizării 15

3. Robotul dvs. **18**

3.1. Specificații tehnice UR12e 18

3.2. Ce este în cutie 19

3.2.1. Braț robot 20

3.2.2. Caseta de comandă 21

3.2.3. Dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu trei poziții 23

3.2.4. Cablurile robotului 28

4. Siguranţă **30**

4.1. Generalități 30

4.2. Tipuri de mesaje de siguranță 31

4.3. Avertismente și precauții generale 32

4.4. Integrare și responsabilitate 34

5. Ridicare şi manipulare **35**

5.1. Braț robot 39

5.2. Control Box and Teach Pendant 39

6. Asamblarea şi fixarea **41**

6.1. Fixarea sigură a brațului robot 42

6.2. Dimensionarea suportului 44

6.3. Descriere montaj 46

6.3.1. Montarea casetei de comandă 48

6.3.2. Spațiul liber în jurul casetei de comandă 49

6.4. Spațiul de lucru și Spațiul de operare 50

6.4.1. Singularitate 51

6.4.2. Instalarea fixă și instalarea mobilă 52

6.5. Conexiuni robot: Cablu flanșă de bază 53

6.6. Conexiuni robot: Cablu robot 54

6.7. Conexiuni principale 55

7. Prima pornire **57**

7.1. Pornirea robotului 57

7.2. Introducerea numărului de serie 58

7.3. Verificarea instalării 58

7.4. Pornirea brațului robot 62

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

7.5. Testarea suportului de montare și a sarcinii utile folosind deplasare liberă 63
7.6. Oprirea robotului 64
7.7. Prezentare generală PolyScope X 64
7.8. Fila Aplicație 68
7.9. Deplasarea robotului cu dispozitivul de învățare 3PE 69
8. Instalare 71
8.1. Avertismente și precauții electrice 71
8.2. Porturi de conectare a casetei de comandă 73
8.3. Ethernet 75
8.4. Instalarea dispozitivului de învățare 3PE 76
8.4.1. Instalarea componentelor hardware 76
8.4.2. Instalarea software-ului 78
8.5. Controller I/O 79
8.5.1. Input și Output digital 81
8.5.2. Utilizarea filei I/O cablate 83
8.5.3. Indicator de alimentare cu energie 84
8.6. Siguranță I/O 87
8.6.1. Semnale I/O de siguranță 91
8.6.2. Configurare I/O 96
8.6.3. Utilizarea I/O pentru selectarea modului 99
8.6.4. Dispozitiv de activare cu trei poziții 101
8.7. I/O digital scop general 102
8.7.1. Control PORNIT/OPRIT de la distanță 103
8.8. I/O analogic scop general 104
8.9. Modul Comandă de la distanță în Prezentarea generală a siguranței 105
9. Integrarea ataşamentului final 108
9.1. Sarcină utilă maximă 108
9.2. Securizarea sculei 110
9.3. I/O sculă 112
9.3.1. Specificații instalare I/O sculă 114
9.3.2. Alimentare sculă electrică 115
9.3.3. Intrări digitale sculă 115
9.3.4. Ieșiri digitale sculă 117
9.3.5. Intrări analogice sculă 118
9.4. Setați Sarcina utilă 119
9.4.1. Setarea în siguranță a sarcinii utile active 121
10. Configurație de siguranță 122
10.1. Funcții legate de siguranță și interfețe 122
10.1.1. Funcție de siguranță configurabile 123

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.2. Setări ... 124
10.2.1. Parolă ... 124
10.2.2. Acces prin Secure Shell (SSH) ... 127
10.2.3. Permisiuni ... 128
10.2.4. Servicii ... 129
10.3. Deblocarea setărilor de siguranță ... 129
10.4. Setări meniu de siguranță ... 130
10.4.1. Limite Robot ... 130
10.4.2. Limite articulație ... 134
10.4.3. Restricții pentru poziția sculei ... 135
10.4.4. Planuri de siguranță ... 138
10.4.5. Planuri I/O ... 141
10.4.6. Hardware ... 145
10.4.7. Trei poziții ... 146
10.4.8. PROFIsafe ... 147
10.4.9. Locuință sigură ... 153
10.4.10. Direcția sculei ... 160
11. Primul program ... 163
12. Evaluarea amenințărilor la adresa securității cibernetice ... 169
12.1. Securitate cibernetică generală ... 169
12.2. Cerințe privind securitatea cibernetică ... 170
12.3. Ghid de consolidare a securității cibernetice ... 172
13. Rețele de comunicații ... 173
13.1. MODBUS ... 174
13.2. Ethernet/IP ... 176
13.3. Profinet ... 179
13.4. UR Connect ... 183
14. Evaluarea riscului ... 187
14.1. Pericol de înțepare ... 191
14.2. Timp și distanță de oprire ... 192
14.3. Categorii de oprire ... 197
15. Evenimente de urgență ... 198
15.1. Oprire de urgență ... 198
15.2. Mișcarea cu și fără alimentare la motorul de antrenare ... 199
15.3. Mod de funcționare ... 200
16. Punerea în funcțiune ... 203
17. Transportul ... 204
17.1. Transportarea fără ambalaj ... 205
17.2. Păstrarea dispozitivului de învățare ... 206

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

17.3. Depozitarea pe termen lung 206
18. Mentenanţa şi reparaţiile 207
18.1. Testarea performanței la oprire 208
18.2. Curățarea și inspecția brațului robotului 208
18.3. Curățarea CP și casetei de comandă 212
18.4. Instalarea software-ului 214
19. Dezafectarea şi mediul 215
20. Declarații și certificări 217
20.1. Declarație de încorporare (original) 218
20.2. Declarații și certificate 220
20.3. Certificări UR12e 222
20.4. Certificate UR12e 224
21. Tabel cu funcţii de siguranţă 228

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

2. Răspundere și destinație de utilizare

2.1. Limitarea responsabilităţii

Descriere

Orice informație furnizată în acest manual nu trebuie interpretată ca o garanție, conform UR, că robotul industrial nu va cauza răni sau daune, chiar dacă robotul industrial respectă toate instrucțiunile de siguranță și informațiile de utilizare.

2.2. Scopul utilizării

Descriere

NOTIFICARE

Universal Robots nu va avea nicio responsabilitate și nu își asumă nicio răspundere pentru utilizările neaprobate ale roboților săi sau pentru utilizările pentru care roboții săi nu sunt destinați, iar Universal Robots nu va oferi suport pentru utilizări neintenționate.

CITIȚI MANUALUL

Utilizarea robotului fără a ține cont de utilizarea prevăzută poate duce la situații periculoase.

- Citiți și respectați recomandările pentru utilizarea prevăzută și specificațiile furnizate în Manualul de utilizare.

Roboții Universal Robots sunt destinați utilizării în mediu industrial, pentru a manipula scule/atașamente finale și echipamente, sau pentru a procesa sau transfera componente sau produse.

Toți roboții UR sunt echipați cu funcții de siguranță, ce au fost concepute special pentru a permite aplicațiile colaborative, în care aplicația robotului operează împreună cu un operator uman. Setările funcției de siguranță trebuie setate la valorile corespunzătoare determinate de evaluarea riscurilor aplicației robotului.

Robotul și caseta de comandă sunt destinate utilizării în interior, unde, în mod normal, are loc doar poluarea neconductivă, adică Medii cu grad de poluare 2.

Aplicațiile colaborative sunt destinate numai aplicațiilor nepericuloase, în care aplicația completă, inclusiv scula/atașamentul final, piesa de lucru, obstacolele și alte mașini prezintă un risc scăzut conform evaluării riscului aplicației specifice.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Utilizarea roboților UR sau a produselor UR în alte scenarii decât cele dispuse în destinația de utilizare poate duce la răniri, deces și/sau daune materiale. Nu utilizați robotul sau produsele UR pentru niciuna dintre utilizările și aplicațiile neprevăzute de mai jos:

- Utilizare medicală, adică utilizări legate de boli, vătămări sau dizabilități la om, inclusiv următoarele scopuri:
  - Reabilitare
  - Evaluare
  - Compensare sau atenuare
  - Diagnostic
  - Tratament
  - Intervenție chirurgicală
  - Asistență medicală
  - Proteze și alte ajutoare pentru persoanele cu deficiențe fizice
  - Orice utilizare în apropierea pacientului/pacienților
- Manipularea, ridicarea sau transportul persoanelor
- Orice aplicație care necesită respectarea unor standarde specifice de igienă și/sau salubritate, cum ar fi proximitatea sau contactul direct cu produse alimentare, băuturi, produse farmaceutice și/sau cosmetice.
  - Vaselina de la o articulație UR se scurge și poate fi, de asemenea, eliberată sub formă de vapori în aer.
  - Vaselina pentru articulațiile UR nu este „de calitate alimentară”.
  - Roboții UR nu respectă niciun standard de alimentație, de la Fundația Națională de Igienizare (NSF), Administrația pentru Alimente și Medicamente (FDA) sau standarde de design igienic.

  Standardele de igienă, de exemplu ISO 14159 și EN 1672-2, necesită efectuarea unei evaluări a riscurilor legate de igienă.
- Orice utilizare sau orice aplicație care se abate de la utilizarea prevăzută, specificațiile și certificările roboților sau produselor UR.
- Utilizarea necorespunzătoare este interzisă, deoarece poate conduce la deces, vătămare corporală și/sau pagube materiale

UNIVERSAL ROBOTS DECLINĂ ÎN MOD EXPRES ORICE GARANȚIE EXPRESĂ SAU IMPLICITĂ PRIVIND CONFORMITATEA ÎN CAZ DE UTILIZARE ÎN SCOPURI NEPREVĂZUTE.

AVERTISMENT

Nerespectarea riscurilor suplimentare din cauza razei de acțiune, a sarcinilor utile, a cuplurilor de funcționare și a vitezelor asociate cu aplicația robotului poate duce la vătămări corporale sau deces.

- Evaluarea riscului aplicației va include riscurile asociate cu raza de acțiune a aplicației, mișcarea, sarcina utilă și viteza robotului, atașamentului final și piesei de prelucrat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Nu modificați sau alterați capacele terminale de la roboții e-Series. O modificare ar putea crea pericole neprevăzute. Toate dezasamblările și reasamblările autorizate vor fi efectuate la un centru de service UR sau pot fi efectuate în conformitate cu cea mai nouă versiune a tuturor manualelor de service relevante de către persoane calificate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

3. Robotul dvs.

Descriere

Această secțiune oferă o prezentare generală a componentelor sistemului robotului, inclusiv hardware, accesorii de conectare și interfețe necesare pentru instalare, funcționare și interacțiunea cu utilizatorul.

3.1. Specificații tehnice UR12e

Specificaţii generale

Sarcină utilă maximă	12,5 kg / 27,6 lb
Anvergură	1300 mm / 51,2 in
Grade de libertate	6 îmbinări rotative
Programare	GUI PolyScope 5 pe ecran tactil de 12" sau GUI PolyScope X pe ecran tactil de 12"
Consum de curent (mediu)	615 W Aprox. 350 W utilizând un program tipic
Interval temperatură ambientală	0-50 °C. La temperaturi ambientale de peste 35°C, robotul poate funcționa cu viteză și performanță reduse.
Funcții de siguranță	23 de funcții de siguranță configurabile. PLd Categoria 3 în conformitate cu: EN ISO 13849-1.

Performanţă

Acuratețe senzor cuplu forţă	5,5 N

Mişcare

Viteză	Articulații bază și umăr: Max 120°/s. Toate celelalte articulații: Max 180 °/s . Viteza maximă TCP: Aprox. 4 m/s / Aprox. 157.5 in/s.
Repetabilitate poziție	± 0,05 mm / ± 0,0019 in (1,9 mils) conf. ISO 9283
Intervale de îmbinare	± 360 ° pentru toate articulațiile

Caracteristici

Clasificare IP	IP54
Zgomot	Braț robot: sub 60 dB(A) Caseta de comandă: sub 50 dB(A)
Porturi I/O instrument	2 intrări digitale, 2 ieșiri digitale, 2 intrări analogice
Alimentare electrică instrument I/O & tensiune	2 A (pin dublu) 1 A (pin unic) & 12 V/24 V

Fizic

Amprentă la sol	Ø190 mm / 7,5 in
Materiale	Aluminiu, plastic PC/asa
Greutatea brațului robot	33,3 kg / 73,5 lb

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Caseta de comandă

Alimentare electrică pentru caseta de comandă	100-240 VAC, 47-440 Hz
Dimensiune casetă de comandă (W × H × A)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 in × 17,6 in × 10 in
Porturi I/O casetă de comandă	16 intrări digitale, 16 ieșiri digitale, 2 intrări analogice, 2 ieșiri analogice
Alimentare electrică I/O din caseta de comandă	24 V 2 A în cutia de comandă
Frecvență actualizări sistem	500 Hz
Curent nominal de scurtcircuit (SCCR)	200A
Comunicare	MODBUS TCP & adaptor Ethernet/IP, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Comunicare instrument	RS-485

Cablu pentru robot

Cablu CP: Dispozitiv de învățare la caseta de comandă	4,5 m / 177 in
Cablu robot: Braț robot la cutia de control (opțiuni)	Standard (PVC) 1 m/39 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 2 m/78,7 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 3 m/118 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 6 m/236 in x 12,1 mm. Standard (PVC) 12 m/472,4 in x 12,1 mm. High flex (PUR) 6 m/236 in x 13,4 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 13,4 mm. High flex (PUR) 6 m/236 in x 14,6 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 14,6 mm.

3.2. Ce este în cutie

Descriere Această secțiune prezintă conținutul pachetului produsului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

În cutii

- Braț robot .
- Casetă de comandă CB5.
- Dispozitiv de învățare sau un Dispozitiv de învățare 3PE .
- Suport de montare pentru caseta de comandă.
- Suport de montare pentru Dispozitivul de învățare.
- Cheie pentru deschiderea casetei de comandă.
- Cablu pentru conectarea brațului robotului la caseta de comandă (sunt disponibile mai multe opțiuni, în funcție de dimensiunea robotului).
- Cablu de alimentare compatibil cu rețeaua electrică din regiunea dumneavoastră.
- Chingă rotundă sau chingă de ridicare (în funcție de dimensiunea robotului).
- Adaptor pentru cablul sculei (în funcție de versiunea robotului).
- Această documentație.

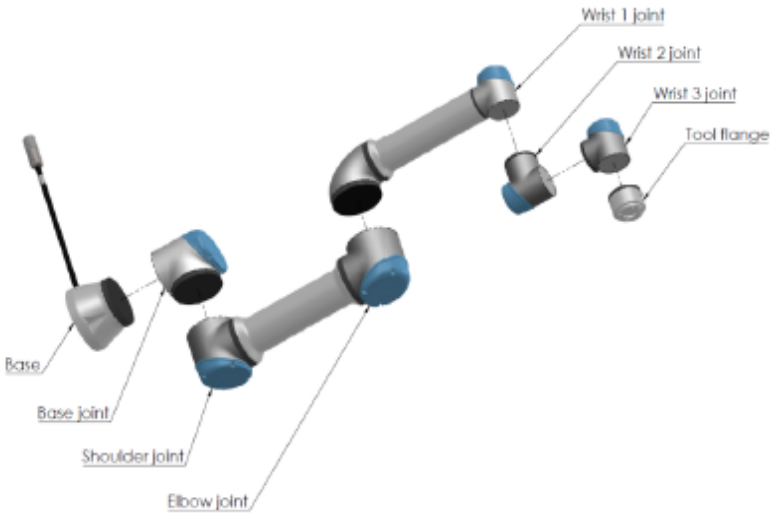
3.2.1. Braț robot

Despre brațul robot

Articulațiile, baza și flanșa sculă sunt componentele principale ale brațului robot. Controlerul coordonează mișcarea articulațiilor pentru a deplasa brațul robot.

Atașarea unui efector final (unealtă) la flanșa sculă de la capătul brațului robotului permite robotului să manipuleze o piesă de prelucrat. Unele instrumente au o funcție care depășește simpla manipulare a unei piese, de exemplu, inspecția de control al calității , aplicarea adezivului și sudarea.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.



Principalele componente ale brațului robot.

- **Bază**: suportul pe care este fixat robotul.
- **Umăr** și **Cot**: articulații care pot face mișcări mai ample.
- **Încheietură 1** și **Încheietură 2**: execută mișcări mai fine.
- **Încheietură 3**: articulația unde scula este atașată la flanșa sculei.

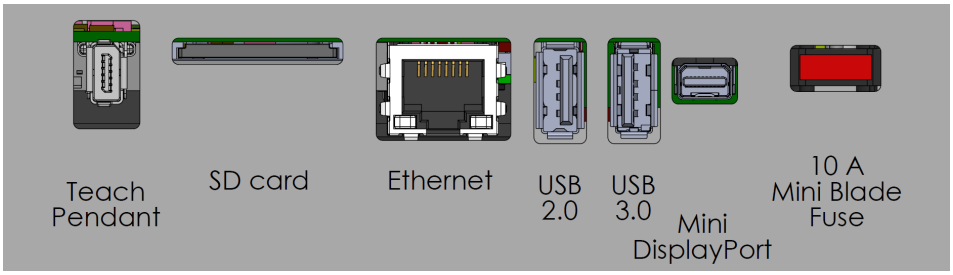
Robotul este un echipament parțial finalizat; ca atare, se furnizează o Declarație de încorporare. Este necesară o evaluare a riscurilor pentru fiecare aplicație a robotului.

3.2.2. Caseta de comandă

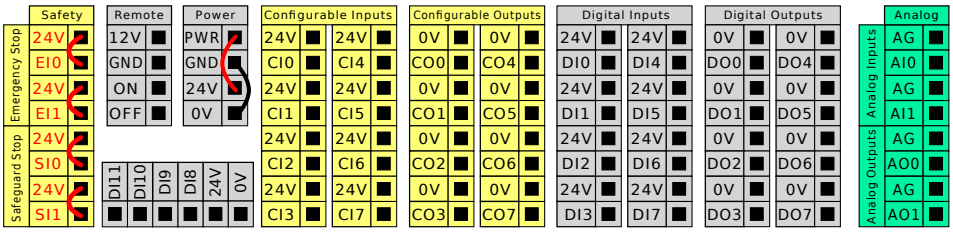
Despre casetă de comandă

Casetă de comandă găzduiește porturile de conectare și intrările și ieșirile (I/O) ale controlerului utilizate în programele și instalațiile brațului robot. Porturile de conectare sunt utilizate pentru conexiuni externe. I/O-urile sunt grupuri de interfețe electrice utilizate pentru comunicare și configurare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.



Porturi de conexiuni externe.



Grupuri de intrare și ieșire (I/O).

Pentru descrieri detaliate ale porturilor de conectare ale casetei de comandă și ale intrărilor/ieșirilor controlerului, consultați secțiunea Instalare.

Utilizarea cardului SD

Slotul pentru card SD este prevăzut cu un mecanism de-blocare prin apăsare-.

ATENȚIE

Opriți întotdeauna casetă de comandă înainte de a scoate cardul SD. Nerespectarea acestei cerințe va duce la coruperea datelor.

NOTIFICARE

Scoateți întotdeauna complet cardul SD înainte de a-l reintroduce. Îndepărtarea parțială va împiedica angrenarea zăvorului.

Introduceți cardul SD

Iată cum se introduce un card SD:

1. Asigurați-vă că orientați cardul așa cum se vede pe casetă de comandă înainte de a introduce cardul SD.
2. Introduceți ușor cardul SD în slot până când simțiți un clic.
3. Cardul este acum blocat și fixat în siguranță în poziție.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Scoateți cardul SD

Iată cum se scoate cardul SD.

ATENȚIE

Nu scoateți cardul SD fără a-l împinge mai întâi spre interior pentru a elibera zăvorul. Scoaterea cardului fără a utiliza mecanismul de împingere poate duce la o uzură crescută a mecanismului slotului.

1. Apăsați cardul SD până când simțiți un clic.
2. Eliberați cardul; acesta se va scoate parțial.
3. Scoateți complet cardul SD.

3.2.3. Dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu trei poziții

Descriere

În funcție de generația robotului, dispozitivul de învățare poate include un dispozitiv 3PE încorporat. Acesta se numește dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE TP).
Roboții cu sarcină utilă mai mare pot utiliza numai 3PE TP.

Dacă utilizați un dispozitiv 3PE TP, butoanele sunt situate pe partea inferioară a dispozitivului de învățare, așa cum este ilustrat mai jos. Puteți utiliza oricare dintre butoane, după preferințe.

Dacă dispozitivul de învățare este deconectat, trebuie să conectați și să configurați un dispozitiv 3PE extern. Funcționalitatea 3PE TP se extinde la interfața PolyScope, unde există funcții suplimentare în Antet.

NOTIFICARE

- Dacă ați achiziționat un robot UR15, UR20, UR30, UR8 Long sau UR18, un Dispozitiv de învățare fără dispozitivul 3PE nu va funcționa. Consultați tabelul de compatibilitate dintre robotul **și 3PE TP** de mai jos.
- Utilizarea unui robot UR15, UR20, UR30, UR8 Long sau UR18 necesită un dispozitiv de activare extern sau un dispozitiv de învățare 3PE atunci când se programează sau se efectuează învățarea în raza de acțiune a aplicației robotului. Vezi ISO 10218-2.
- Dispozitivul de învățare cu 3PE nu este inclus la achiziționarea casetei de comandă OEM, prin urmare nu este prevăzută activarea funcționalității dispozitivului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

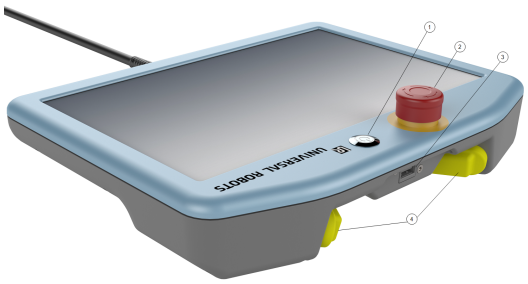
Tabel de compatibilitate între robot și 3PE TP

Tabel de compatibilitate pentru generațiile de roboți UR		
Generația de roboți	**Dispozitiv de învățare standard**	**Dispozitiv de învățare 3PE**
e-Series	√	√
UR Series		√
Vă rugăm să rețineți că roboții din seria UR nu sunt compatibili cu Dispozitivul de învățare standard.		

Tabel de compatibilitate pentru fiecare robot UR			
Model robot*	**Dispozitiv de învățare standard**	**Dispozitiv de învățare 3PE**	**Dispozitiv de învățare fără consolă de programare**
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
**Aceasta include atât casetă de comandă standard, cât și cea OEM.*			

Prezentare TP

1. Buton de alimentare
2. Buton oprire de urgență
3. Port USB (echipat cu apărătoare de praf)
4. Butoane 3PE



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Deplasare liberă

Sub fiecare buton se află un simbol cu modul Deplasare liberă robot, așa cum este ilustrat mai jos.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Ecran tactil

Descriere

Ecranul tactil de la dispozitivul de învățare este optimizat pentru utilizare în medii industriale. Spre deosebire de produsele electronice de larg consum, sensibilitatea ecranului tactil de la dispozitivul de învățare este, prin design, mai rezistentă la factori de mediu precum:

- Picături de apă și/sau picături de lichid de răcire pentru mașini
- Emisii de unde radio
- Alte zgomote provenite din mediul de operare

Utilizarea ecranului tactil

Sensibilitatea la atingere este concepută pentru a evita selecțiile false pe PolyScope X și pentru a preveni mișcarea neașteptată a robotului.
Pentru cele mai bune rezultate, utilizați vârful degetului pentru a face o selecție pe ecran. În acest manual/ghid de utilizare, acestă acțiune este denumită **atingere**.
Poate fi folosit un stylus disponibil comercial pentru a face selecții pe ecran, dacă se dorește. Secțiunea precedentă listează și definește pictogramele/filele și butoanele din interfața PolyScope X.

Funcțiile oferite de butoanele dispozitivului de învățare 3PE

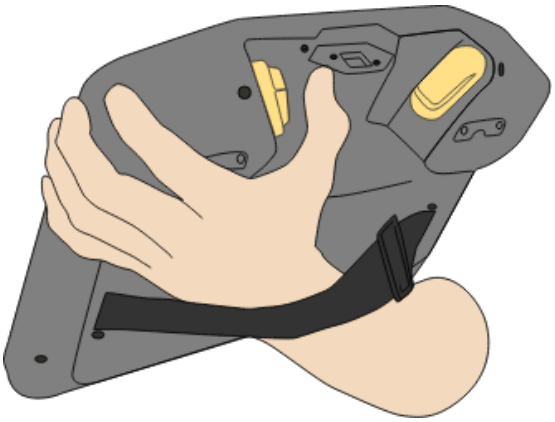
Descriere

NOTIFICARE
Butoanele 3PE sunt active numai în modul Manual. În modul Automat, mișcarea robotului nu necesită acționarea butonului 3PE.

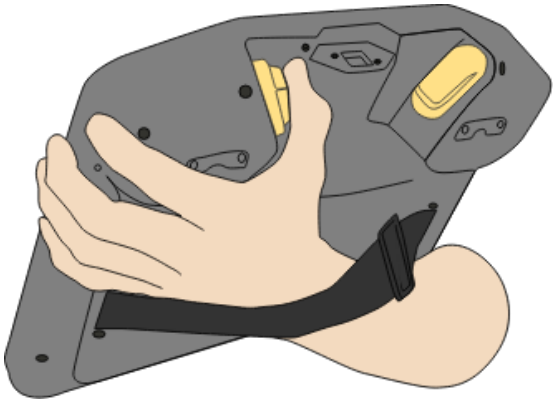
Următorul tabel conține funcțiile disponibile oferite de butoanele 3PE.

Poziţie		Descriere	Acţiune
1	Eliberare	Fără apăsare pe butonul 3PE. Nu este apăsat.	Mișcarea robotului este oprită în modul Manual. Alimentarea nu a fost decuplată de la brațul robot și frânele rămân deblocate.
2	Apăsare ușoară. (apucare ușoară)	Se aplică o mică presiune pe butonul 3PE. Este apăsat pe centru.	Permite rularea programului dvs. când robotul este în modul Manual.
3	Apăsare completă (strâns tare)	Se aplică presiune pe butonul 3PE. Este apăsat până jos.	Mișcarea robotului este oprită în modul Manual. Robotul este în Oprire 3PE.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.



Eliberare buton



Apăsare buton

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

3.2.4. Cablurile robotului

Descriere

Această secțiune prezintă cablurile pentru roboții din seria e-și avertizează împotriva alegerii incorecte a cablurilor și a utilizării cablurilor incompatibile.

Avertismente

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Efectuarea instalării și/sau întreținerii echipamentelor conectate la o sursă de alimentare poate duce la rănire sau deces din cauza șocului electric.

- Deconectați echipamentul de la sursa de alimentare înainte de a efectua lucrări de instalare sau întreținere.

NOTIFICARE

Alegerea, utilizarea sau conectarea incorectă a cablurilor poate duce la întreruperea alimentării cu energie a brațului robotului.

- Nu prelungiți conexiunea prin îmbinarea mai multor cabluri între caseta de comandă și robot.

NOTIFICARE

Conectarea cablului de la flanșa de bază direct la orice casetă de comandă poate duce la deteriorarea echipamentului și la daune asupra proprietății.

- Nu conectați cablul flanșei de bază la caseta de comandă.
- Utilizați întotdeauna un cablu pentru robot UR la conectarea flanșei de bază la caseta de comandă.

CITIȚI MANUALUL

Utilizarea robotului fără a ține cont de utilizarea prevăzută poate duce la situații periculoase.

- Citiți și respectați recomandările pentru utilizarea prevăzută și specificațiile furnizate în Manualul de utilizare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Articol		200145	200146	165100	165101	166100	166101
Tipul cablului		Standard (negru)				Flexibilitate ridicată (albastru)	
Lungime		1m	2m	6m	12m	6 m	12m
Material		PVC				PUR	
Diameter		12,1mm				13,4mm	
Torsiune		n/a				±30°/m	
Viteză maximă		n/a				120 m/min	
Accelerație maximă		n/a				10 m/s²	
Deformație maximă la întindere	statică	7 N/mm²				50 N/mm²	
	dinamică	10,3 N/mm²				20 N/mm²	
Îndoire	de curbare	7 x d (instalare statică)				4 x d (instalare statică) 8 x d (instalare dinamică)	
	cicluri	n/a				5 milioane la 8 x d	
Ciclu de cuplare		500					

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4. Siguranţă

Descriere Citiți informațiile despre siguranță de aici pentru a înțelege indicațiile cheie legate de siguranță, mesajele de siguranță importante și responsabilitățile dvs. atunci când lucrați cu robotul.
Proiectarea sistemului și instalarea nu sunt descrise aici.

4.1. Generalități

Descriere Citiți informațiile generale privind siguranța și instrucțiunile și îndrumările referitoare la evaluarea riscurilor și utilizarea prevăzută. Secțiunile următoare descriu și definesc funcțiile de siguranță relevante în special pentru aplicațiile colaborative.

AVERTISMENT

Pentru siguranța personalului și a echipamentelor, trebuie efectuată o evaluare a riscurilor aplicației.

Citiți și înțelegeți datele tehnice specifice relevante despre montare și instalare, pentru a înțelege integrarea roboților UR înainte de prima pornire.

Este esențial să respectați și să urmați toate instrucțiunile de asamblare din următoarele secțiuni ale acestui manual.

NOTIFICARE

Universal Robots nu își asumă nicio responsabilitate dacă robotul (caseta de comandă a brațului robot, cu sau fără dispozitiv de învățare) sunt deteriorate, modificate sau schimbate în orice fel. Universal Robots nu poate fi trasă la răspundere pentru daunele cauzate robotului sau oricărui alt echipament din cauza erorilor de programare, accesului neautorizat la robotul UR și conținutul acestuia sau funcționării defectuoase a robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4.2. Tipuri de mesaje de siguranță

Descriere

Mesajele de siguranță sunt utilizate pentru a evidenția informații importante. Citiți toate mesajele pentru a contribui la asigurarea siguranței și pentru a preveni rănirea personalului și deteriorarea produsului.

AVERTISMENT

Indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, poate duce la deces sau vătămare corporală gravă.

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Indică o situație de pericol electric iminent care, dacă nu este evitat, poate duce la deces sau vătămare corporală gravă.

AVERTISMENT: SUPRAFAȚĂ FIERBINTE

Indică o suprafață fierbinte periculoasă pn care pot apărea vătămări din cauza contactului și a proximității fără contact.

ATENŢIE

Indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, ar putea duce la vătămări corporale.

ÎMPĂMÂNTARE

Indică împământarea.

ÎMPĂMÂNTARE DE PROTECŢIE

Indică împământarea de protecție.

NOTIFICARE

Indică riscul de deteriorare a echipamentului și/sau informații care trebuie reținute în mod special.

CITIŢI MANUALUL

Indică informații mai detaliate care trebuie consultate în manual.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4.3. Avertismente și precauții generale

Descriere Următoarele mesaje de avertizare pot fi repetate, explicate sau detaliate în secțiunile ulterioare.

AVERTISMENT

Nerespectarea practicilor de siguranță generale enumerate mai jos poate duce la vătămări corporale sau deces.

- Verificați dacă brațul robotului și scula/atașamentul final sunt fixate adecvat și asigurate.
- Verificați dacă aplicația robotului are spațiu suficient să se miște liber.
- Verificați dacă personalul este protejat pe toată durata de viață a aplicației robotului, inclusiv la transport, instalare, punere în funcțiune, programare/ învățare, operare și utilizare, demontare și eliminare.
- Verificați dacă parametrii configurației de siguranță a robotului sunt setați pentru a proteja personalul, inclusiv pe cei care se pot afla în raza de acțiune a aplicației robotului.
- Evitați utilizarea robotului dacă este defect.
- Evitați să purtați haine largi sau bijuterii atunci când lucrați cu robotul. Legați-vă la spate părul lung.
- Evitați plasarea degetelor în spatele capacului intern al casetei de comandă.
- Informați utilizatorii cu privire la orice situații periculoase și despre protecția oferită, explicați orice limitări ale protecției și riscurile reziduale.
- Informați utilizatorii cu privire la locația butonului (butoanelor) de oprire de urgență și cum să activeze oprirea de urgență în caz de urgență sau de situație anormală.
- Avertizați oamenii să nu stea în raza de operare a robotului, inclusiv atunci când aplicația robotului este pe punctul de a porni.
- Fiți atenți la orientarea robotului pentru a înțelege direcția de mișcare atunci când utilizați dispozitivul de învățare.
- Respectați cerințele ISO 10218-2.

AVERTISMENT

Manipularea sculelor/atașamentelor finale cu margini ascuțite și/sau puncte ascuțite poate duce la vătămări corporale.

- Asigurați-vă că uneltele/atașamentele finale nu au margini ascuțite sau puncte de prindere.
- Pot fi necesare mănuși de protecție și/sau ochelari de protecție.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT: SUPRAFAŢĂ FIERBINTE

Contactul prelungit cu căldura generată de brațul robotului și de caseta de comandă, în timpul funcționării, poate genera disconfort, ducând la vătămări corporale.

- Nu manipulați și nu atingeți robotul în timpul funcționării sau imediat după utilizare.
- Verificați temperatura pe ecranul jurnal înainte de a manipula sau atinge robotul.
- Lăsați robotul să se răcească oprindu-l și așteptând o oră.

ATENȚIE

Neefectuarea unei evaluări a riscurilor înainte de integrare și operare poate crește riscul de rănire.

- Efectuați o evaluare a riscurilor și reduceți riscurile înainte de operare.
- Dacă a fost determinat în timpul evaluării riscurilor, nu intrați în zona de deplasare a robotului și nu atingeți robotul când este în funcțiune. Instalați dispozitive de protecție.
- Citiți informațiile din evaluarea riscurilor.

ATENȚIE

Utilizarea robotului cu utilaje externe netestate sau într-o aplicație netestată poate crește riscul de vătămare a personalului.

- Testați separat toate funcțiile și programul robotului.
- Citiți informațiile privind punerea în funcțiune.

NOTIFICARE

Câmpurile magnetice foarte puternice pot deteriora robotul.

- Nu expuneți robotul la câmpuri magnetice permanente.

CITIŢI MANUALUL

Verificați dacă toate echipamentele mecanice și electrice sunt instalate în conformitate cu specificațiile și avertismentele relevante.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4.4. Integrare și responsabilitate

Descriere

Informațiile din acest manual nu acoperă modul de proiectare, instalare și operare a aplicației robotice complete și nici toate echipamentele periferice ce pot influența siguranța aplicației. Aplicația robotică trebuie să fie proiectată și instalată în conformitate cu cerințele de siguranță stabilite de standardele și reglementările relevante ale țării în care este instalat robotul.

Persoanele care integrează robotul UR sunt responsabile pentru a se asigura că reglementările aplicabile în țara în cauză sunt respectate și că orice riscuri induse de aplicația robotului sunt reduse în mod adecvat. Aceasta include, dar nu se limitează la:

- Efectuarea unei evaluări de risc pentru întreg sistemul robotului
- Interfața cu alte utilaje și dispozitive de siguranță suplimentare, dacă sunt necesare conform analizei riscurilor
- Configurarea corectă a setărilor de siguranță în software
- Asigurarea faptului că măsurile de siguranță nu sunt modificate
- Validarea faptului că aplicația robotului este proiectată, instalată și integrată
- Specificarea instrucţiunilor de folosire
- Marcarea instalării robotului cu simbolurile necesare și cu informațiile de contact ale integratorului
- Păstrarea întregii documentații; inclusiv evaluarea riscului aplicației, acest manual și documentația suplimentară relevantă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

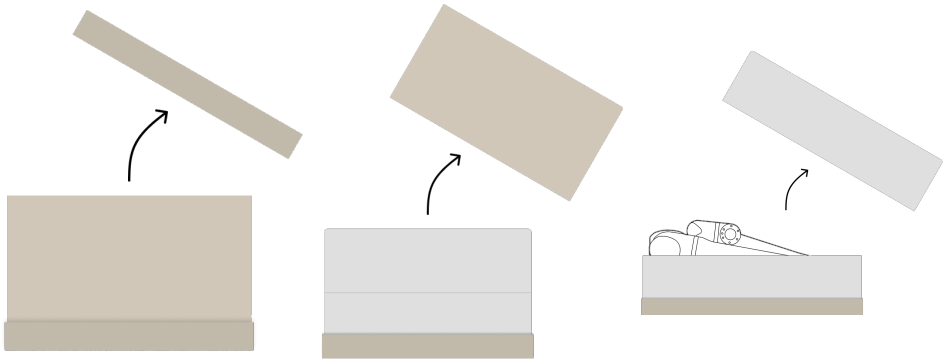
5. Ridicare și manipulare

Descriere

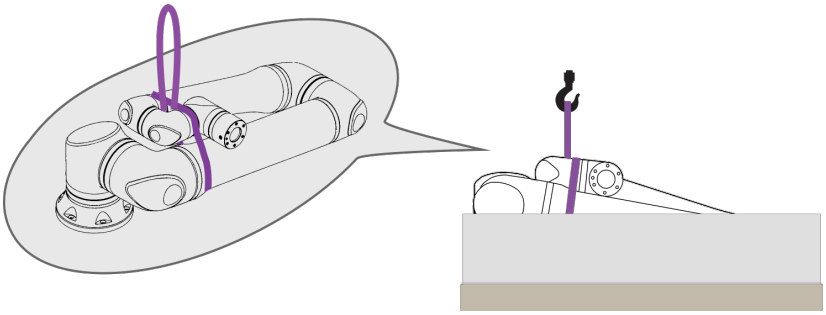
Brațele robot au diferite dimensiuni și greutăți, deci este important să utilizați tehnicile adecvate de ridicare și manipulare pentru fiecare model în parte. Aici puteți găsi informații despre cum să ridicați și să manipulați în siguranță robotul.

Ridicarea și manipularea adecvată

1. Transportați robotul la locație cu ajutorul unui stivuitor.
2. Deschideți cutia așa cum este ilustrat.

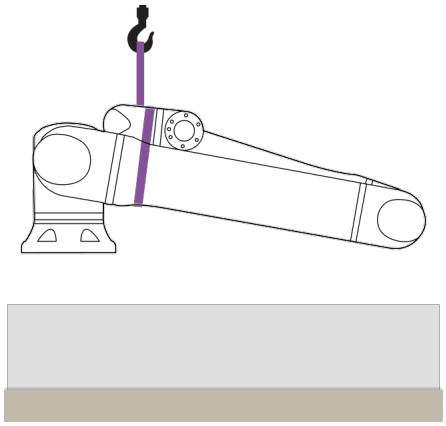


3. Legați în siguranță brațul robot cu chinga de ridicare.



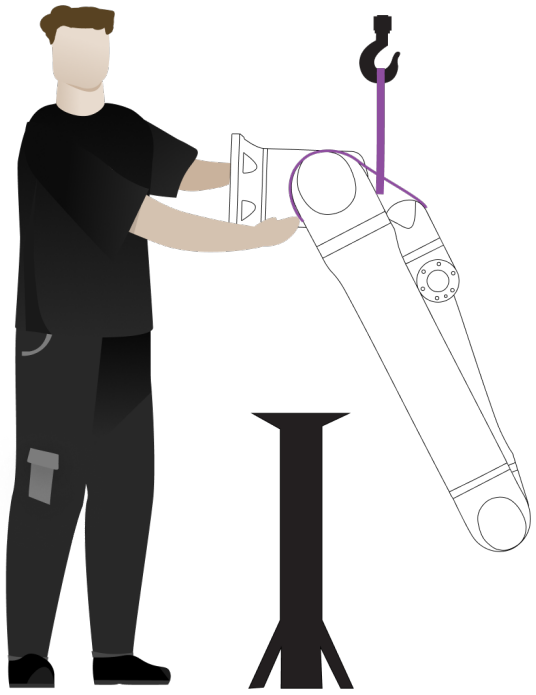
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4. Ridicați brațul robot din cutie folosind chinga și cârligul.



> **ATENȚIE**
> Utilizați un echipament de ridicare atunci când ridicați un braț robot mai greu.

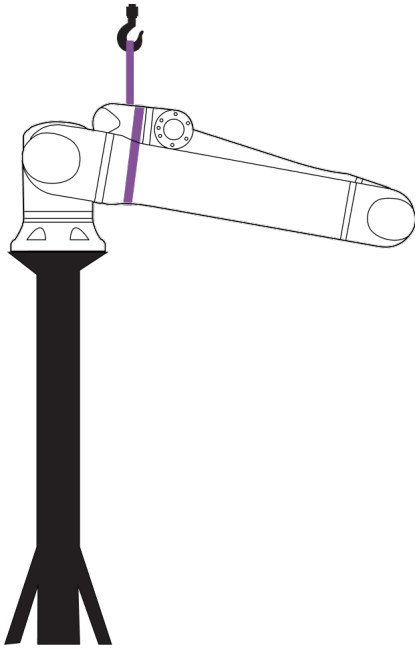
5. În timp ce robotul este ridicat, sprijiniți-l să nu se rotească și să atârne așa cum este ilustrat.



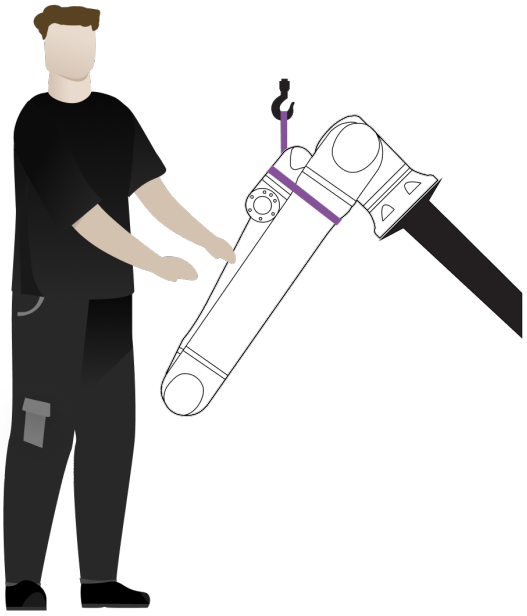
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Montarea brațului robot

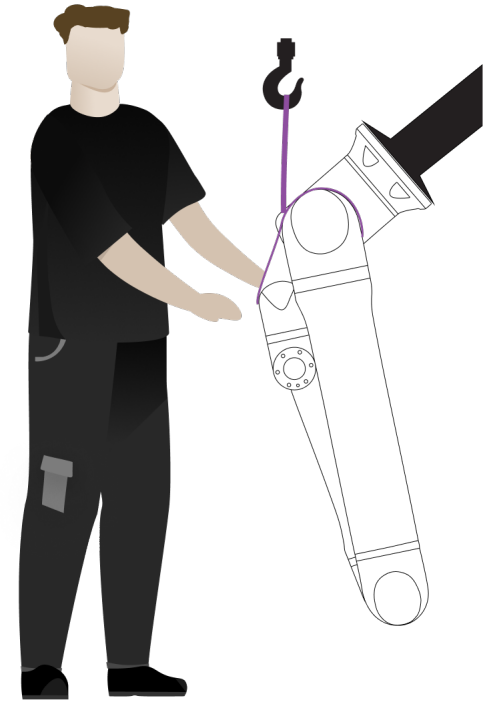
Brațul robot poate fi montat lateral, cu susul în jos sau înclinat (±45°).



Montarea laterală



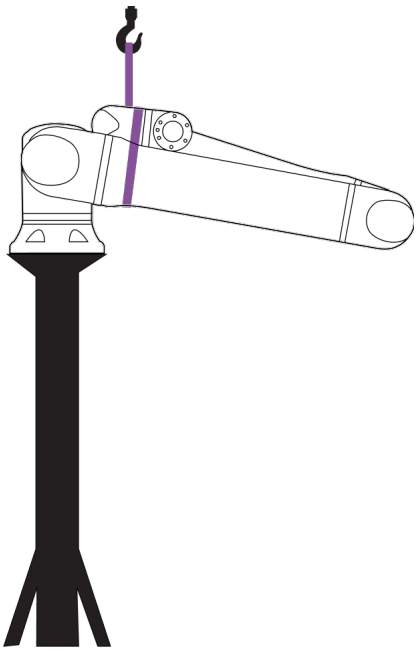
Montarea înclinată (±45°)



Montarea cu susul în jos

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

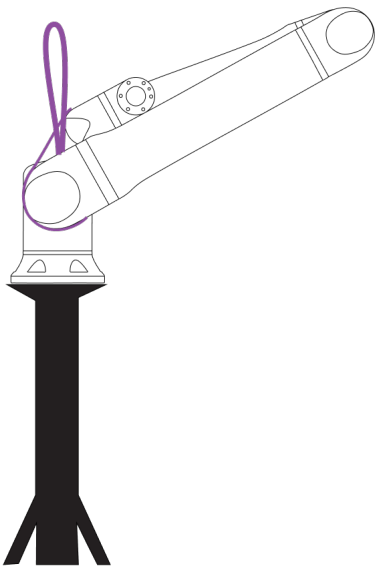
1. Montați brațul robot. Strângeți șuruburile la cuplul specificat în manualul de utilizare relevant.



2. Scoateți chinga.
3. Alimentați robotul și repoziționați articulația umărului în poziția de lucru.

> **NOTIFICARE**
> Pentru montarea laterală, nu este nevoie să porniți robotul.

4. Puneți la loc chinga.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Ridicarea sau deplasarea pieselor grele poate provoca vătămări corporale.

- Poate fi necesar un echipament de ridicare/ajutor la ridicare.
- Despachetați brațul robot în spațiul de lucru dorit pentru a minimiza ridicarea și mișcarea pieselor grele.

AVERTISMENT

Asamblarea incorectă a componentelor și/sau cablajelor poate duce la răniri.

- Pot fi necesare echipamente individuale de protecție (încălțăminte, ochelari, mănuși).

NOTIFICARE

În regiunea dvs. pot exista reglementări specifice legate de ridicarea ansamblului.

- Respectați reglementările și liniile directoare locale pentru ridicare.

Pentru descrieri detaliate ale montajului, consultați secțiunea Asamblare.

5.1. Braț robot

Descriere Brațul robot, în funcție de greutate, poate fi transportat de una sau două persoane, cu excepția cazului în care este prevăzută o chingă. Dacă chinga este furnizată în pachet, este necesar un echipament pentru ridicare și transport.

5.2. Control Box and Teach Pendant

Descriere Caseta de control și dispozitivul de învățare pot fi transportate fiecare de o singură persoană.
În timpul utilizării, toate cablurile trebuie să fie înfășurate și fixate pentru a preveni pericolele de împiedicare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6. Asamblarea și fixarea

Descriere

Instalați și porniți brațul robotului și cutia de control pentru a începe să utilizați PolyScope.

Asamblarea robotului

Pentru a putea continua, trebuie să asamblați brațul robotului, caseta de comandă și dispozitivul de învățare.

1. Despachetați brațul robot și caseta de comandă.
2. Montați brațul robotului pe o suprafață robustă, fără vibrații.
3. Așezați cutia de comandă pe picior.
4. Conectați cablul robotului la brațul robotului și la cutia de comandă.
5. Introduceți cardul SD în casetă de comandă.
6. Conectați mufa sau cablul de alimentare principal al cutiei de comandă.

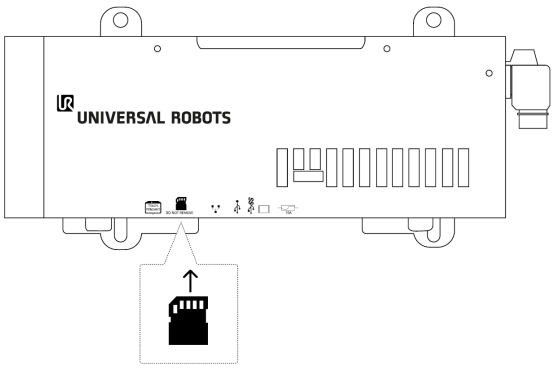
AVERTISMENT

Nefixarea brațului robot pe o suprafață robustă poate duce la vătămări cauzate de căderea robotului.

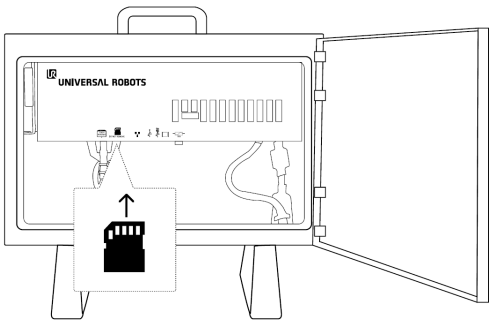
- Asigurați-vă că brațul robot este fixat pe o suprafață solidă.

Introduceți cardul SD

OEM Casetă de comandă



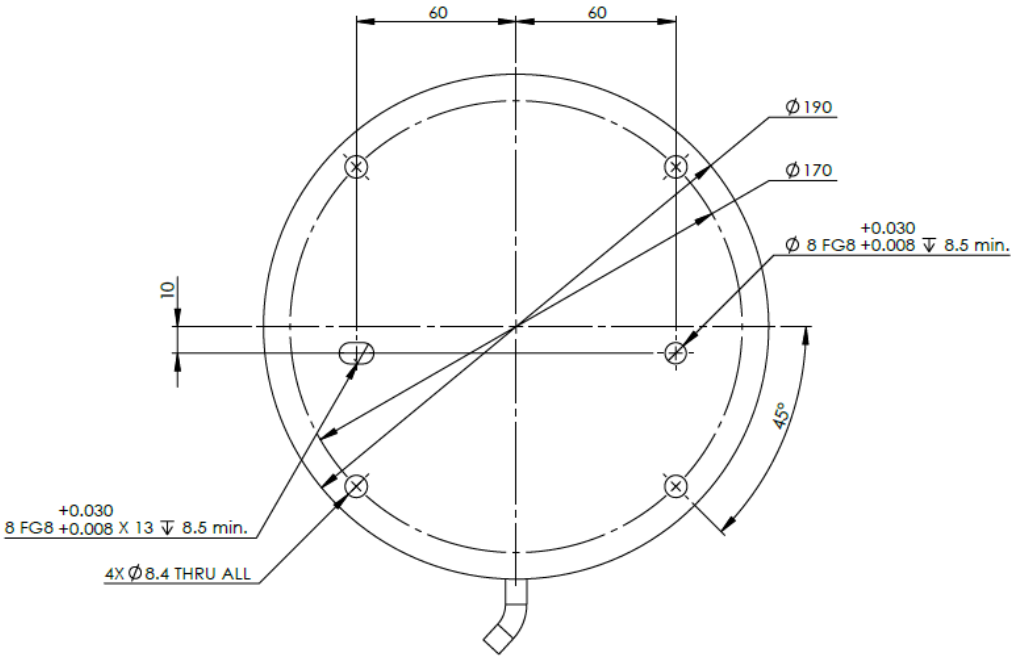
Caseta de comandă



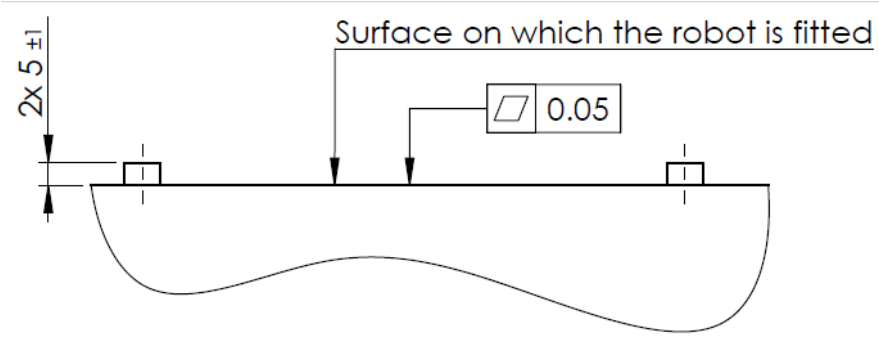
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.1. Fixarea sigură a brațului robot

Descriere



1.1: *Vedea de jos bazei robotului*



1.2: *Placă de montare pentru baza robotului*

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a opri alimentarea brațului robot

AVERTISMENT

Pornirea și/sau mișcarea neașteptată pot provoca vătămări.

- Opriți brațul robot pentru a preveni pornirea neașteptată în timpul montării și demontării.

1. În partea stângă a antetului, atingeți pictograma **Starea robotului** pentru a opri brațul robotului.

   Culoarea pictogramei se schimbă din verde în alb.
2. Apăsați butonul de pornire de pe dispozitivul de învățare pentru a opri caseta de comandă.
3. Dacă apare o fereastră de dialog **Oprire** , atingeți **Oprire**.

Acum puteți:

- Deconectați cablul de alimentare de la priza de perete.
- Așteptați 30 de secunde pentru ca robotul să descarce energia stocată.

Pentru a securiza brațul robot

1. Așezați brațul robot pe suprafața pe care urmează să fie montat. Suprafața trebuie să fie uniformă și curată.
2. Strângeți cele patru șuruburi M8 grupa 8.8 la un cuplu de 20 Nm.
   (Valorile cuplului au fost actualizate în SW 5.18. Versiunea anterioară tipărită va afișa valori diferite)
3. Dacă este necesară remontarea precisă a robotului, utilizați orificiul de Ø8 mm și fanta Ø8x13 mm cu știfturile de poziționare ISO 2338 Ø8 h6 aferente din placa de montare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

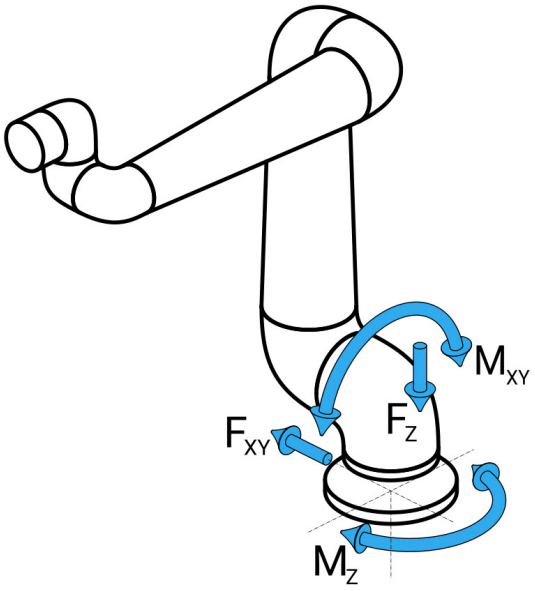
6.2. Dimensionarea suportului

Descriere

Structura (suportul) pe care este montat brațul robot este o parte esențială a instalării robotului. Suportul trebuie să fie robust și să nu fie expus la vibrații din surse externe.

Fiecare articulație a robotului produce un cuplu care mișcă și oprește brațul robot. În timpul funcționării normale neîntrerupte și în timpul mișcării de oprire, cuplurile articulației sunt transferate către suportul robotului ca:

- Mz: Cuplu în jurul axei z a bazei.
- Fz: Forța de-a lungul axei z de bază.
- Mxy: Cuplu de înclinare în orice direcție în planul de bază xy.
- Fxy: Forța în orice direcție a planului xy al bazei.



Forța și momentul la definirea flanșei de bază.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Dimensionare a suportului

Amploarea sarcinilor depinde de modelul robotului, de program și de mulți alți factori. Dimensionarea suportului trebuie să țină seama de sarcinile generate de brațul robot în timpul funcționării normale neîntrerupte și în timpul mișcărilor de oprire din categoriile 0, 1 și 2.

În timpul mișcării de oprire, articulațiile pot depăși cuplul nominal de operare maxim. Sarcina în timpul mișcării de oprire este independentă de tipul categoriei de oprire. Valorile indicate în tabelele următoare reprezintă sarcinile nominale maxime în cazul celor mai nefavorabile mișcări, înmulțite cu un factor de siguranță de 2,5. Sarcinile reale nu vor depăși aceste valori.

Model robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR12e	990	1700	1460	1160

Cupluri maxime ale cuplurilor articulațiilor în timpul opririlor din categoriile 0, 1 și 2.

Model robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M_{xy}[Nm]	F_{xy} [N]
UR12e	830	1450	860	860

Cupluri maxime la articulații în timpul funcționării normale.

Sarcinile normale de funcționare pot fi, în general, reduse prin scăderea limitelor pentru accelerație ale articulațiilor. Sarcinile reale de operare depind de aplicația și programul robotului. Puteți utiliza URSim pentru a evalua sarcinile preconizate din aplicația dvs. specifică.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Marje de siguranță

Puteți încorpora marje de siguranță suplimentare, ținând cont de următoarele considerente de proiectare:

- **Rigiditate statică**: un suport care nu este suficient de rigid va devia de la poziție în timpul mișcării robotului, ceea ce va împiedica brațul robot să ajungă în punctul de trecere sau calea dorită. Lipsa rigidității statice poate duce, de asemenea, la o experiență redusă de învățare în modul deplasare liberă sau la opriri de protecție.
- **Rigiditate dinamică**: dacă frecvența proprie a suportului este identică cu frecvența de mișcare a brațului robot, întregul sistem poate rezona, creând impresia că brațul robot vibrează. Lipsa rigidității dinamice poate duce, de asemenea, la opriri de protecție. Suportul trebuie să aibă o frecvență de rezonanță minimă de 45 Hz.
- **Oboseală**: suportul trebuie dimensionat pentru a corespunde duratei de funcționare preconizate și ciclurilor de sarcină ale întregului sistem.

AVERTISMENT

- Riscuri potențiale de răsturnare.
- Sarcinile operaționale ale brațului robot pot provoca răsturnarea platformelor mobile, cum ar fi mesele sau roboții mobili, ducând la posibile accidente.
- Acordați prioritate siguranței prin implementarea unor măsuri adecvate pentru a preveni în orice moment răsturnarea platformelor mobile.

ATENȚIE

- Dacă robotul este montat pe o axă externă, accelerațiile acestei axe nu trebuie să fie prea mari.

  Puteți seta software-ul robotului să compenseze accelerația axelor externe utilizând comanda de script: set_base_acceleration
  ( )
- O accelerație mare poate face robotul să efectueze opriri de siguranță.

6.3. Descriere montaj

Descriere

Flanșă sculă	Utilizează patru găuri filetate M6 pentru atașarea unei scule la flanșa robotului. Șuruburile M6 din clasa de rezistență 8.8 se vor strânge cu 8 Nm. Pentru o repoziționare precisă a sculei, folosiți un știft în gaura Ø6 existentă.
Caseta de comandă	Caseta de comandă poate fi agățată pe un perete sau amplasată pe podea.
Dispozitiv de învățare	Dispozitivul de învățare poate fi fixat pe perete sau pe caseta de comandă. Verificați dacă cablul nu induce pericol de împiedicare. Puteți cumpăra suporturi suplimentare pentru montarea casetei de comandă și a dispozitivului de învățare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Montarea și operarea robotului în medii care depășesc valoarea clasificării IP recomandate poate duce la vătămări corporale.

- Montați robotul într-un mediu adecvat pentru clasificarea IP. Robotul nu trebuie utilizat în medii ce depășesc cele corespunzătoare clasificărilor IP ale robotului (IP54), dispozitivului de învățare (IP54) și casetei de comandă (IP44)

AVERTISMENT

Montarea instabilă poate duce la răniri.

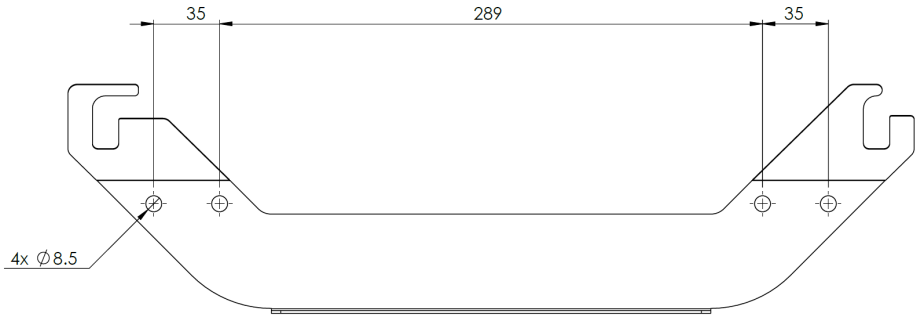
- Asigurați-vă întotdeauna că piesele robotului sunt montate și fixate adecvat și asigurat la poziție.

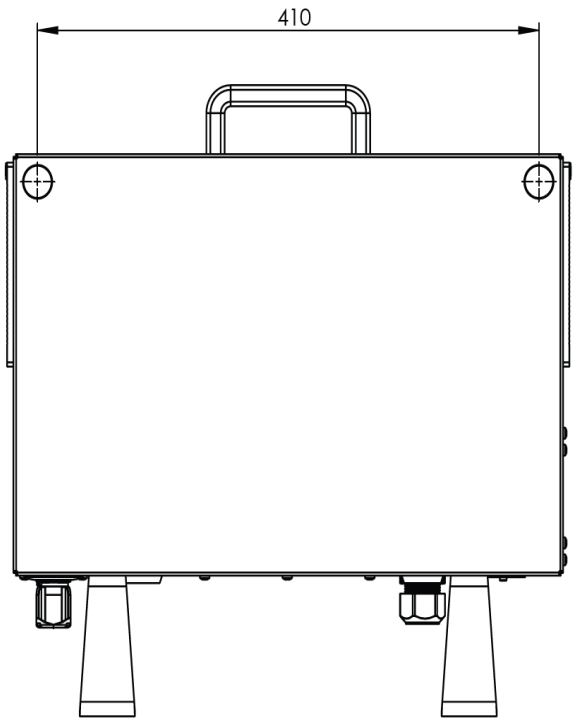
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.3.1. Montarea casetei de comandă

Pentru a monta o CB pe un perete

Utilizați consola, prezentată mai jos, inclusă împreună cu robotul pentru a monta caseta de comandă.
Montați consola pe un perete, apoi atârnați caseta de comandă pe consolă utilizând știfturile de montare.



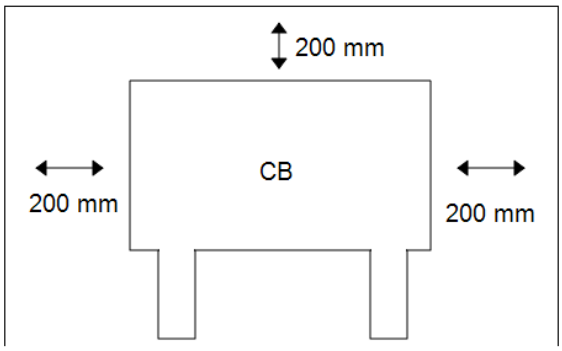


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.3.2. Spațiul liber în jurul casetei de comandă

Descriere

Fluxul de aer fierbinte din caseta de comandă poate duce la funcționarea defectuoasă a echipamentului. Pentru un flux de aer suficient de rece, distanța recomandată pentru caseta de comandă este de 200 mm pe fiecare parte.



AVERTISMENT

O casetă de comandă udă poate duce la accidente mortale.

- Asigurați-vă că atât caseta de comandă, cât și cablurile nu intră în contact cu lichide.
- Amplasați caseta de comandă (IP44) într-un mediu adecvat pentru clasificarea IP.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.4. Spațiul de lucru și Spațiul de operare

Descriere

Spațiul de lucru este zona acoperită de brațul robotului complet extins, pe orizontală și verticală. Spațiul de operare este locația preconizată pentru funcționarea robotului.

NOTIFICARE

Nerespectarea spațiului de lucru și a spațiului de operare al robotului poate duce la deteriorarea proprietății.

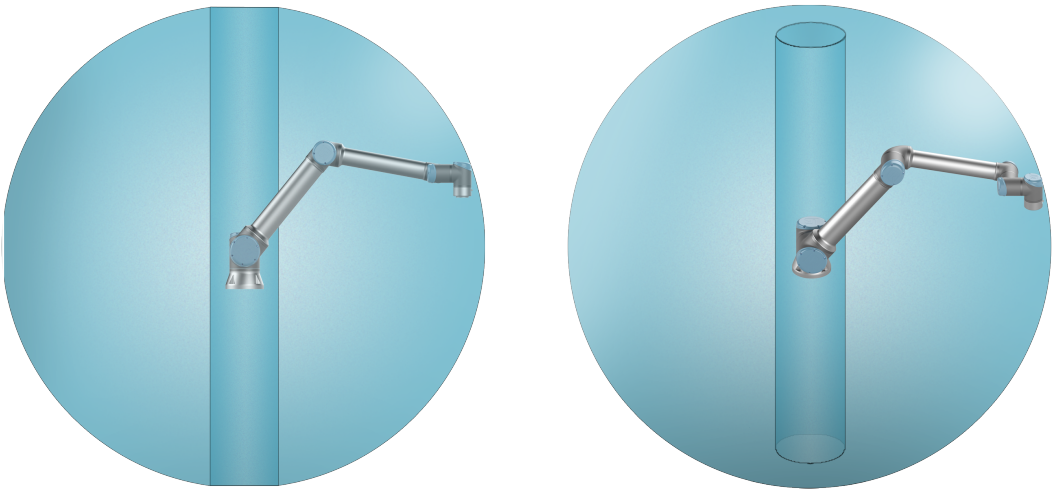
Este important să luați în calcul volumul cilindric de deasupra și dedesubtul bazei robotului la alegerea locului de montare a robotului. Trebuie evitată deplasarea sculei aproape de volumul cilindric, deoarece determină mișcarea rapidă a articulațiilor, chiar și atunci când scula se mișcă lent. Acest lucru poate face ca robotul să funcționeze ineficient și poate face dificilă efectuarea unei evaluări a riscurilor.

NOTIFICARE

Deplasarea sculei aproape de volumul cilindric poate determina mișcarea prea rapidă a articulațiilor, ceea ce duce la pierderea funcționalității și deteriorarea bunurilor.

- Nu aduceți scula aproape de volumul cilindric, chiar și atunci când aceasta se mișcă lent.

Volumul cilindric este direct atât deasupra, cât și sub baza robotului. Robotul se extinde cu 1300 mm de la articulația de bază.



Față	Înclinat

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.4.1. Singularitate

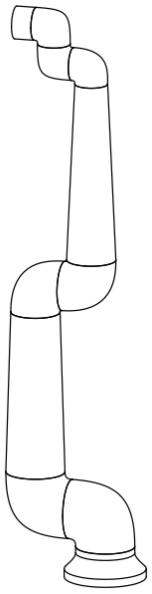
Descriere

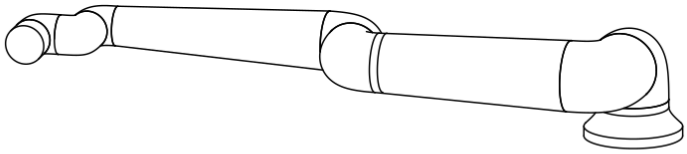
O singularitate este o poziție care restricționează mișcarea și capacitatea de a poziționa robotul. Brațul robot se poate opri din mișcare sau poate efectua mișcări foarte bruște și rapide când se apropie și se depărtează de o singularitate. În timpul amplasării robotului în spațiul de lucru și a definirii spațiului de operare, este important să se ia în considerare poziția de singularitate detaliată mai jos.

AVERTISMENT

Asigurați-vă că mișcarea robotului în apropierea unei singularități nu creează pericole pentru nimeni din raza de acțiune a brațului robot, a atașamentului final și a piesei de prelucrat.

- Setați limite de siguranță pentru viteza și accelerația articulației cotului.





Următoarele cauze conduc la singularități pentru brațul robot:

- Limita exterioară a spațiului de lucru
- Limita interioară a spațiului de lucru
- Alinierea încheieturii

Limita exterioară a spațiului de lucru

Singularitatea are loc deoarece robotul nu poate ajunge suficient de departe sau ajunge în afara zonei de lucru maxime.

De evitat: Aranjați echipamentul în jurul robotului pentru a evita ca acesta să ajungă în afara spațiului de lucru recomandat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Limita interioară a spațiului de lucru	Singularitatea apare deoarece mișcările sunt direct deasupra sau direct sub baza robotului. Acest lucru face ca multe poziții/orientări să fie inaccesibile. Pentru a evita situațiile: Programați sarcina robotului astfel încât să nu fie necesar să lucrați în sau aproape de cilindrul central. De asemenea, puteți lua în considerare montarea bazei robotului pe o suprafață verticală pentru a roti cilindrul central dintr-o orientare verticală într-una orizontală, îndepărtându-l astfel, eventual, de zonele critice ale sarcinii.
Alinierea încheieturii	Această singularitate apare deoarece articulația încheieturii 2 se rotește în același plan cu articulația umărului, cotului și încheieturii 1. Acest lucru limitează raza de mișcare a brațului robot, indiferent de spațiul de lucru. De evitat: Configurați sarcina robotului astfel încât să nu fie necesară alinierea articulațiilor încheieturii robotului în acest mod. De asemenea, puteți decala direcția sculei, astfel încât scula să poată fi îndreptată orizontal fără alinierea problematică a încheieturii.

6.4.2. Instalarea fixă și instalarea mobilă

Descriere	Indiferent dacă brațul robot este fix (montat pe un suport, perete sau podea) sau face parte dintr-o instalație mobilă (axă liniară, cărucior de împingere sau bază robot mobilă), acesta trebuie instalat în siguranță pentru a asigura stabilitatea în cazul tuturor tipurilor de mișcări. Proiectarea sistemului de fixare trebuie să asigure stabilitatea atunci când există mișcări ale: • brațului robot • bazei robotului • atât ale brațului robotului, cât și ale bazei robotului

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

6.5. Conexiuni robot: Cablu flanșă de bază

Descriere

Această subsecțiune descrie conexiunea pentru un braț robot configurat cu un conector pentru cablul flanșei de bază.

Cablu flanșă bază

Cablul de la flanșa de bază stabilește conexiunea dintre brațul robot și caseta de comandă.

Conector de cablu

Cablul robotului interconectează conectorul din flanșa bazei și conectorul din caseta de comandă.
Puteți bloca fiecare conector atunci când este stabilită conexiunea robotului.

ATENȚIE

Conectarea necorespunzătoare a robotului poate duce la pierderea alimentării în brațul robot.

- Este interzisă prelungirea unui cablu pentru robot de 12 m.

NOTIFICARE

Conectarea cablului de pe flanșa de bază direct la orice cutie de control poate duce la deteriorarea echipamentului sau la pagube materiale.

- Nu conectați cablul de la flanșa de bază direct la caseta de comandă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.6. Conexiuni robot: Cablu robot

Descriere

Această subsecțiune descrie conexiunea pentru un braț robot configurat cu un Cablu robot fix de 6 metri.

Pentru a conecta brațul la caseta de comandă

Rotiți conectorul la dreapta pentru a fi mai ușor de blocat după conectarea cablului.

- Efectuați conectarea robotului prin conectarea brațului robotului la cutia de control cu Cablu robot.
- Conectați și blocați cablul de la robot în conectorul din partea de jos a casetei de comandă, așa cum este ilustrat mai jos.
- Răsuciți conectorul de două ori pentru a vă asigura că este blocat adecvat înainte de a porni brațul robot.

ATENȚIE

Conectarea necorespunzătoare a robotului poate duce la pierderea alimentării în brațul robotului.

- Nu deconectați cablul robotului când brațul este pornit.
- Nu modificați cablul original al robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

6.7. Conexiuni principale

Descriere

Cablul de alimentare principal de la caseta de comandă are o fișă IEC standard la capăt. Conectați fișa sau cablul de alimentare specific țării la fișa IEC.

NOTIFICARE

- IEC 61000-6-4: Capitolul 1 domeniu de aplicare: “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: Capitolul 3.1.12 locația industrială: „Locații caracterizate printr-o rețea de alimentare separată, deservită de un transformator de înaltă sau medie tensiune, dedicată alimentării instalației”

Conexiuni principale

Pentru a alimenta robotul, caseta de comandă va fi conectată la rețea prin cablul de alimentare furnizat. Conectorul IEC C13 de pe cablul de alimentare se conectează la intrarea aparatului IEC C14 din partea inferioară a casetei de comandă.

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Plasarea incorectă a conexiunii la rețeaua de alimentare poate duce la răniri.

- Ștecherul de alimentare pentru conexiunea la rețea trebuie amplasat în afara razei de acțiune a robotului, astfel încât alimentarea să poată fi întreruptă fără a expune personalul la pericole potențiale.
- Dacă este implementată o protecție suplimentară, ștecherul de alimentare pentru conexiunea la rețea trebuie, de asemenea, amplasat în afara spațiului protejat, astfel încât alimentarea să poată fi întreruptă fără expunerea la pericole potențiale.

NOTIFICARE

Utilizați întotdeauna un cablu de alimentare cu un ștecher specific țării atunci când vă conectați la caseta de comandă.
Pentru țările cu <200 VAC, utilizați un cablu de alimentare cu o capacitate de 15 A.
Pentru țările cu >200 VAC, utilizați un cablu de alimentare cu o capacitate de 10 A.
Nu folosiți un adaptor.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Ca parte a instalației electrice, furnizați următoarele:

- Conexiune de împământare
- Siguranță principală
- Dispozitiv pentru curent rezidual
- Un comutator blocabil (în poziția OPRIT)

Trebuie instalat un comutator principal pentru a opri toate echipamentele din aplicația robot ca o metodă facilă de blocare. Specificațiile electrice sunt prezentate în tabelul de mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune input	90	-	264	VAC
Siguranță externă (90-200 V)	15	-	16	A
Siguranță externă (200-264 V)	8	-	16	A
Frecvență de intrare	47	-	440	Hz
Putere standby	-	-	<1,5	W
Tensiune în standby			5	V
Putere de funcționare nominală	90	250	500	W

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Nerespectarea oricăreia dintre cele de mai jos poate duce la vătămări grave sau deces din cauza pericolelor electrice.

- Asigurați-vă că robotul este împământat corect (conexiune electrică la împământare). Utilizați șuruburile nefolosite cu simboluri de împământare din interiorul casetei de comandă pentru a crea o împământare comună pentru toate echipamentele din sistem. Conductorul de împământare trebuie să aibă cel puțin curentul cel mai mare indicat în sistem.
- Asigurați-vă că puterea de intrare la caseta de comandă este protejată cu un dispozitiv de curent rezidual (RCD) și o siguranță corectă.
- Blocați toate sursele de alimentare pentru instalarea completă a robotului în timpul service-ului.
- Asigurați-vă că alte echipamente nu vor alimenta I/O robotului atunci când robotul este blocat.
- Asigurați-vă că toate cablurile sunt conectate corect înainte de a alimenta caseta de comandă. Folosiți întotdeauna un cablu de alimentare original și adecvat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

7. Prima pornire

Descriere

Prima pornire este secvența inițială de acțiuni pe care le puteți efectua cu robotul după asamblare.
Această secvență inițială necesită să faceți următoarele operații:

- Să porniți robotul
- Introduceți numărul de serie
- Verificați instalarea
- Inițializați brațul robot
- Testați suportul și sarcina utilă folosind deplasare liberă
- Opriți robotul

ATENȚIE

Neverificarea sarcinii utile și a instalării înainte de pornirea brațului robot poate duce la rănirea personalului și/sau daune materiale.

- Verificați întotdeauna dacă sarcina utilă curentă și instalarea sunt corecte înainte de pornirea brațului robot.

ATENȚIE

Setările incorecte privind sarcina utilă și instalarea împiedică funcționarea corectă a brațului robot și a casetei de comandă.

- Verificați întotdeauna dacă sarcinile utile și setările de instalare sunt corecte.

NOTIFICARE

Pornirea robotului la temperaturi scăzute poate duce la scăderea performanței sau la oprirea acestuia, din cauza vâscozității uleiului și a vaselinei, care depinde de temperatură.

- Pornirea robotului la temperaturi scăzute poate necesita o fază de încălzire.

7.1. Pornirea robotului

Pentru a porni robotul

Pornirea robotului pornește caseta de comandă și încarcă afișajul de pe ecranul TP.

1. Pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul de oprire de urgență.
2. Apăsați butonul de pornire de pe Dispozitivul de învățare pentru a porni robotul.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

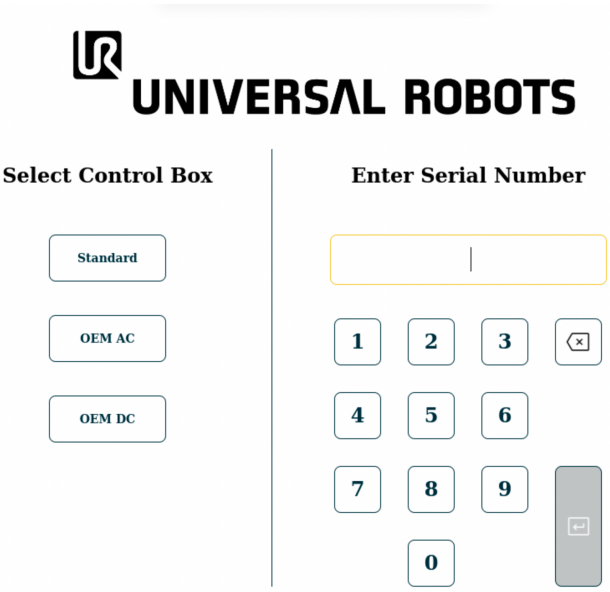
7.2. Introducerea numărului de serie

Pentru a introduce numărul de serie

Instalarea robotului pentru prima dată necesită introducerea numărului de serie pe brațul robot.
Această procedură este, de asemenea, necesară atunci când reinstalați software-ul. De exemplu, atunci când instalați o actualizare de software.

1. Selectați caseta de comandă.
2. Adăugați numărul de serie, așa cum este scris pe brațul robot.
3. Atingeți **OK** pentru a încheia.

Încărcarea ecranului de pornire poate dura câteva minute.



7.3. Verificarea instalării

Verificați montarea robotului

Setările de montare indică dacă robotul este montat vertical, orizontal sau înclinat. Acest lucru permite robotului să determine direcția gravitației, asigurând o mișcare lină și precisă. Acest ecran vă permite, de asemenea, să specificați orientarea bazei robotului în raport cu privitorul, conferind robotului un aspect precis în vizualizări.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Verificați întotdeauna dacă sarcina utilă curentă și instalarea sunt corecte înainte de pornirea brațului robot. Dacă aceste setări sunt incorecte, brațul robot și caseta de comandă nu vor funcționa corect și pot prezenta pericol pentru persoane și echipamente.

ATENȚIE

Asigurați-vă că brațul robot nu atinge un obiect (de exemplu, o masă), deoarece o coliziune între brațul robot și un obstacol ar putea deteriora mecanismele unei articulații.

Pentru a modifica setările de montare ale brațului robotului:

1. Pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul de oprire de urgență.
2. Pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul de alimentare și lăsați sistemul să pornească și să încarce PolyScope X.
3. Pe ecran, atingeți **OK** când apare fereastra de dialog **„Oprire de urgență robot** ”.
4. Atingeți pictograma **Aplicație** din bara de navigare principală din partea stângă a ecranului Dispozitivului de învățare.

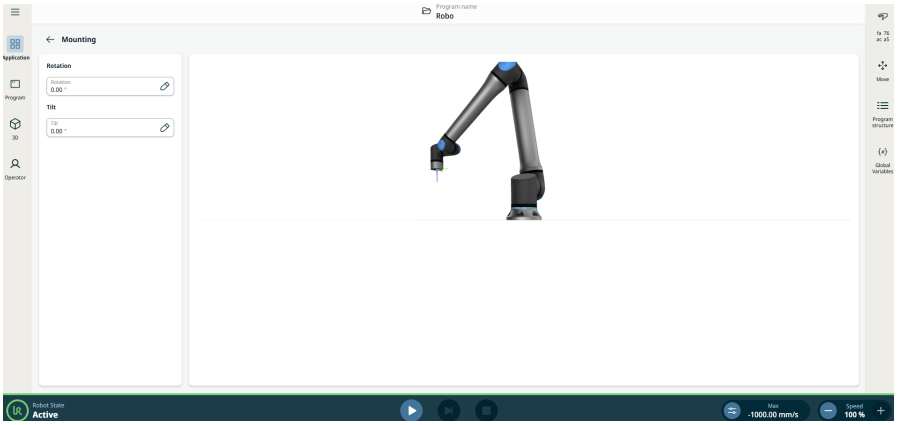
   Atingeți pictograma **Montare** .

   Apare un ecran cu două câmpuri în partea stângă:

   Rotație. Alinierea în raport cu cablul de alimentare.

   Înclinare. Unghiul bazei în grade: 0 corespunde montării pe podea în poziție orizontală, 90 corespunde montării pe perete, iar 180 corespunde montării pe tavan.

   Brațul robot este vizibil în centrul ecranului.



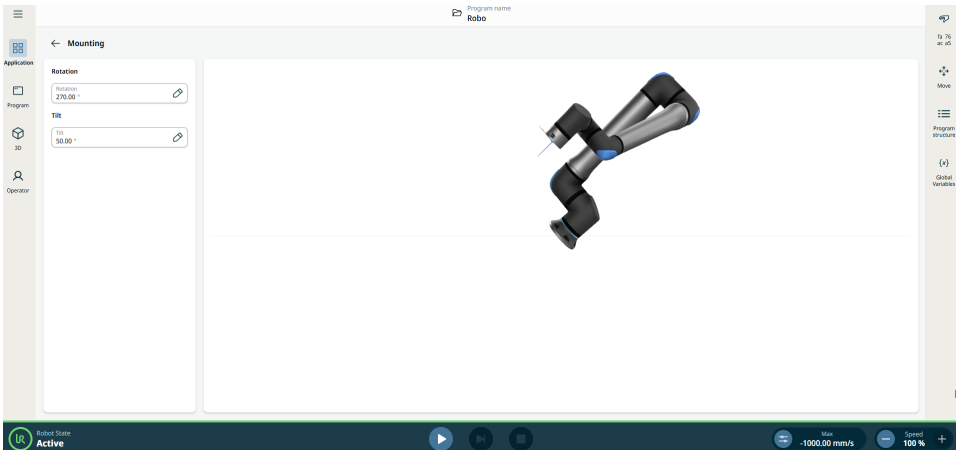
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

5. Puteți utiliza următoarele gesturi tactile pentru a regla vizualizarea brațului robotului. Se modifică doar vizualizarea curentă.
   - **Apăsați și rotiți** în sensul acelor de ceasornic sau în sens invers acelor de ceasornic.

     Funcție: Modifică direcția de vizualizare a robotului.
   - **Pinch .** Atingeți ecranul cu două degete și apropiați-le unul de celălalt.

     Funcție: Mărește imaginea robotului.
   - **Spread .** Atingeți ecranul cu două degete și îndepărtați-le unul de celălalt.

     Funcție: Mărește imaginea robotului.
6. Atingeți câmpul **Rotație**, introduceți valoarea în grade și **Confirmați**.
7. Atingeți câmpul **Tilt**, introduceți valoarea în grade și **Confirmați**. Vizualizarea curentă este actualizată pentru a afișa modificarea corespunzătoare a configurației brațului robotului.



8. Atingeți săgeata de înapoi pentru a reveni la ecranul anterior.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

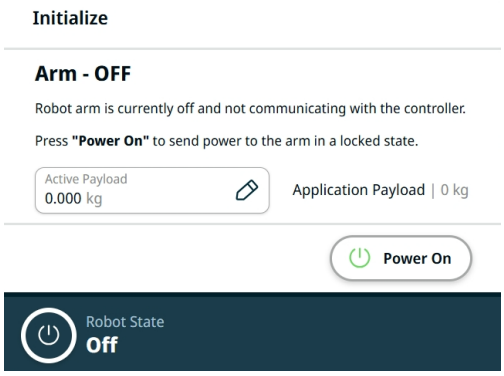
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Verificați sarcina utilă activă

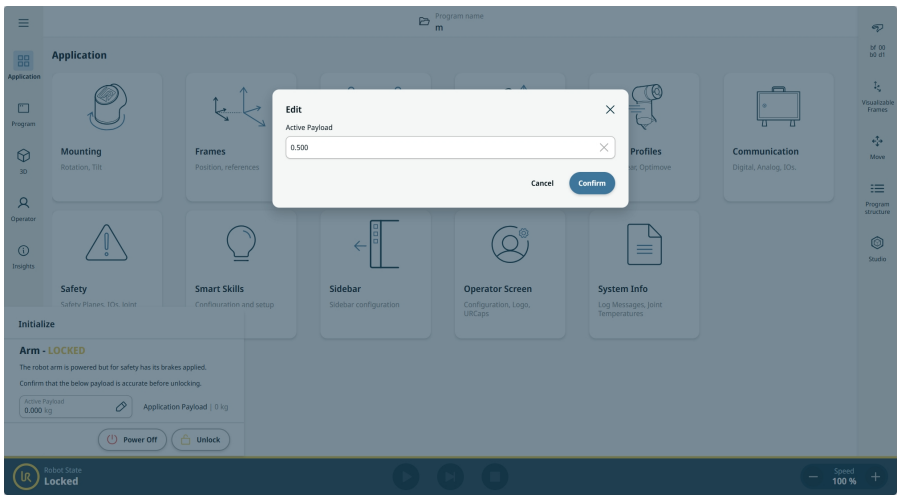
Pornirea brațului robot dezactivează sistemul de frânare, permițându-vă să începeți să mișcați brațul robotului și să utilizați PolyScope X. Înainte de a porni brațul robotului, trebuie să verificați dacă este configurată sarcina utilă activă corectă.

1. Verificați starea robotului în partea de jos a ecranului.

   Dacă starea este Oprire de urgență , țineți apăsat și rotiți butonul de oprire de urgență pentru a reseta. Brațul va fi atunci în starea **Oprit** .
2. Ieșiți din raza de acțiune (spațiul de lucru) a brațului robotului.
3. Atingeți butonul **de pornire** de pe ecran.



4. În caseta „Initialize”, atingeți **„Power** On” . La pornirea unui robot nou sau la prima pornire după actualizarea software-ului, este posibil să apară o fereastră de dialog **intitulată Actualizare firmware**. După finalizarea actualizării firmware-ului brațului robot, starea robotului va trece la **Blocat** .
5. În câmpul **Sarcină** utilă activă , verificați masa sarcinii utile.
6. Atingeți câmpul **Sarcină** utilă activă și pe ecranul principal va apărea un câmp **Editare**.
7. Introduceți sarcina utilă activă și atingeți **Confirmare** .



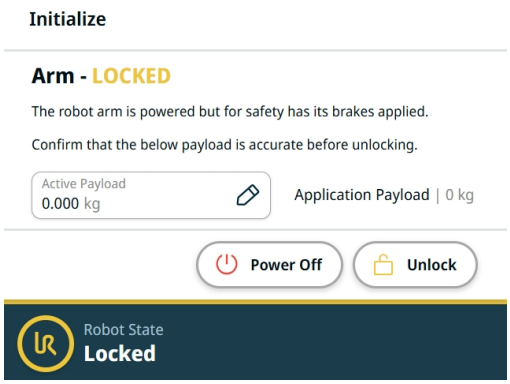
Acum puteți **debloca** frânele și începe să mișcați brațul robotului.

7.4. Pornirea brațului robot

Pentru a porni robotul

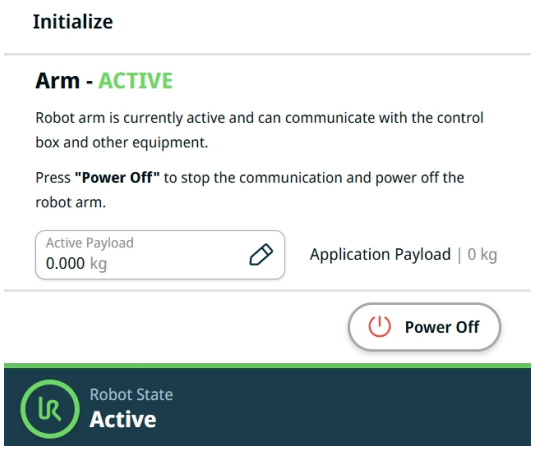
Pornirea brațului robot decuplează sistemul de frânare, permițându-vă să începeți mișcarea brațului robot și să începeți să utilizați PolyScope X.

1. În partea stângă a antetului, atinge pictograma de alimentare sau pictograma **„Starea robotului** ”.
2. Dacă starea brațului robotului este **„Oprit”**, atingeți opțiunea **„Pornire”** din caseta „Inițializare”. Starea brațului robot se va schimba în **„Booting** ” și **„Locked**”.
3. Atingeți **Deblocare** pentru a elibera frânele.



Inițializarea brațului robot este acompaniată de sunete și ușoare mișcări pe măsură ce frânele articulațiilor sunt eliberate.

4. Starea brațului robot este acum **Activ** și puteți începe să utilizați interfața.



5. Puteți atinge **opțiunea „Oprire”** pentru a opri brațul robotului sau puteți selecta **opțiunea „deplasare liberă”** pentru a verifica montarea brațului robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

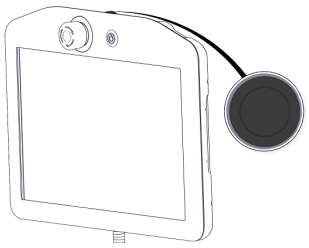
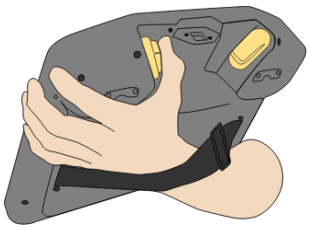
7.5. Testarea suportului de montare și a sarcinii utile folosind deplasare liberă

Descriere

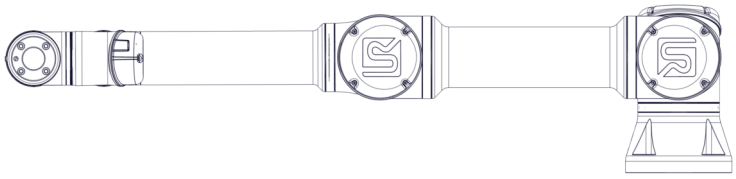
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

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

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

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



Elongated horizontal position of UR robot

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

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

7.6. Oprirea robotului

Pentru a opri alimentarea brațului robot

AVERTISMENT

Pornirea și/sau mișcarea neașteptată pot provoca vătămări.

- Opriți brațul robot pentru a preveni pornirea neașteptată în timpul montării și demontării.

1. În partea stângă a antetului, atingeți pictograma **Starea robotului** pentru a opri brațul robotului.

   Culoarea pictogramei se schimbă din verde în alb.
2. Apăsați butonul de pornire de pe dispozitivul de învățare pentru a opri caseta de comandă.
3. Dacă apare o fereastră de dialog **Oprire** , atingeți **Oprire**.

Acum puteți:

- Deconectați cablul de alimentare de la priza de perete.
- Așteptați 30 de secunde pentru ca robotul să descarce energia stocată.

7.7. Prezentare generală PolyScope X

Prezentare

PolyScope X este software-ul instalat pe dispozitivul de învățare care controlează brațul robot prin intermediul ecranului tactil. PolyScope X Interfața vă permite să creați, să încărcați și să executați programe.

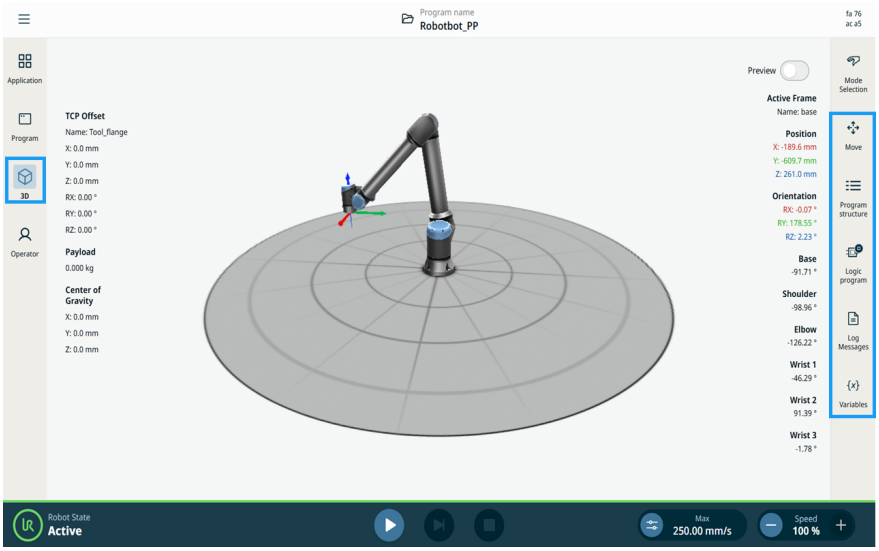
NOTIFICARE

Actualizați întotdeauna software-ul la cea mai recentă versiune.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a vizualiza ecranul principal

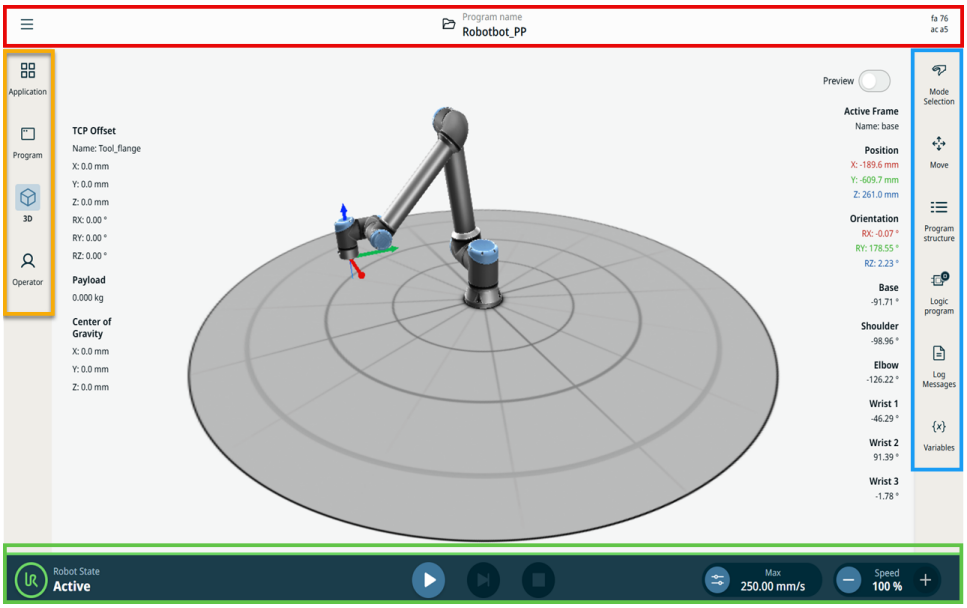
1. Atingeți pictograma Vizualizator 3D din bara de navigare principală. Aceasta vă oferă o vedere tridimensională a brațului robot în coordonatele X-Y-Z.
2. Pentru a maximiza zona de vizualizare 3D, reduceți ecranul multitasking folosind pictogramele din bara laterală: , , , .
   - Atingeți o dată pentru a comuta între panourile ecranului multitasking
   - Atingeți o pictogramă deja selectată pentru a închide ecranul multitasking



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Ecran Aspect

Interfața ecranului PolyScope X este împărțită așa cum se arată în ilustrația următoare:



- **Antet -** în caseta cu chenar roșu. Denumit și manager de sistem ,care conține un folder pentru încărcarea, crearea și editarea programelor, precum și pentru accesarea URCaps.

  Conține trei pictograme:

  - Pictograma hamburger
  - Administrator de sistem
  - Sumă de control de siguranță
- **Navigare principală -** în caseta cu chenar portocaliu. Numită și **centru de navigare**.

  Conține pictograma/câmpurile pentru a selecta un ecran principal:

  - Aplicație
  - Program
  - Vizualizator 3D
  - Ecran operator
- **Bara laterală -** în caseta cu margine albastră. Denumit și **ecran** multitasking .

  Conține pictograma/câmpurile pentru a selecta un ecran de multitasking:

  - Selectare mod
  - Mutare
  - Structura programului
  - Program logic
  - Mesaje de jurnal
  - Variabile
- **Subsol -** în caseta cu chenar verde. Numită și **bara de control a robotului**.

  Conține butoane pentru a controla starea robotului, viteza și rularea/redarea programului.

  - Inițializarea stării robotului
  - Redare/pauză/oprire
  - Mod Manual de viteză mare
  - Glisor viteză

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Combinații de ecrane

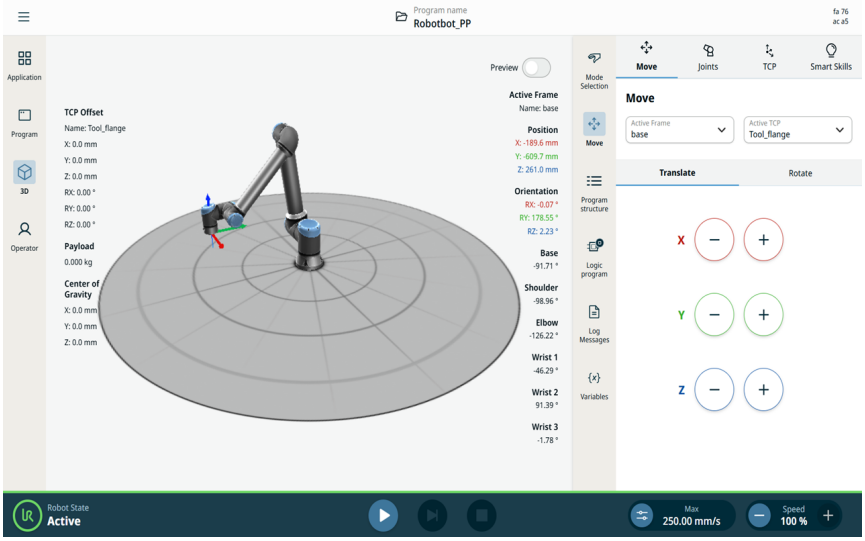
Ecranul principal și ecranul de multitasking alcătuiesc combinația ecranului de operare pentru robot.
Ecranul de multitasking este independent de ecranul principal, astfel încât să puteți efectua sarcini separate. De exemplu, puteți configura un program pe ecranul principal, în timp ce deplasați brațul robot din ecranul de multitasking. De asemenea, puteți ascunde ecranul de multitasking, dacă nu este necesar.

- **Ecran principal**

  Conține câmpuri și opțiuni pentru gestionarea și monitorizarea acțiunilor robotului.

- **Ecran de multitasking**

  Conține câmpuri și opțiuni care se referă adesea la ecranul principal.



Ecranul principal și ecranul Multitask

Pentru a afișa/ascunde ecranul de multitasking

1. În bara laterală, atingeți orice pictogramă pentru a afișa ecranul multitasking.

   Bara laterală se extinde către mijlocul ecranului, astfel încât ecranul de multitasking devine vizibil.

2. Atingeți pictograma selectată în prezent din bara laterală pentru a ascunde ecranul multitasking.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

7.8. Fila Aplicație

Fila Aplicație vă permite să configurați setările ce afectează performanțele generale ale robotului și ale PolyScope X.

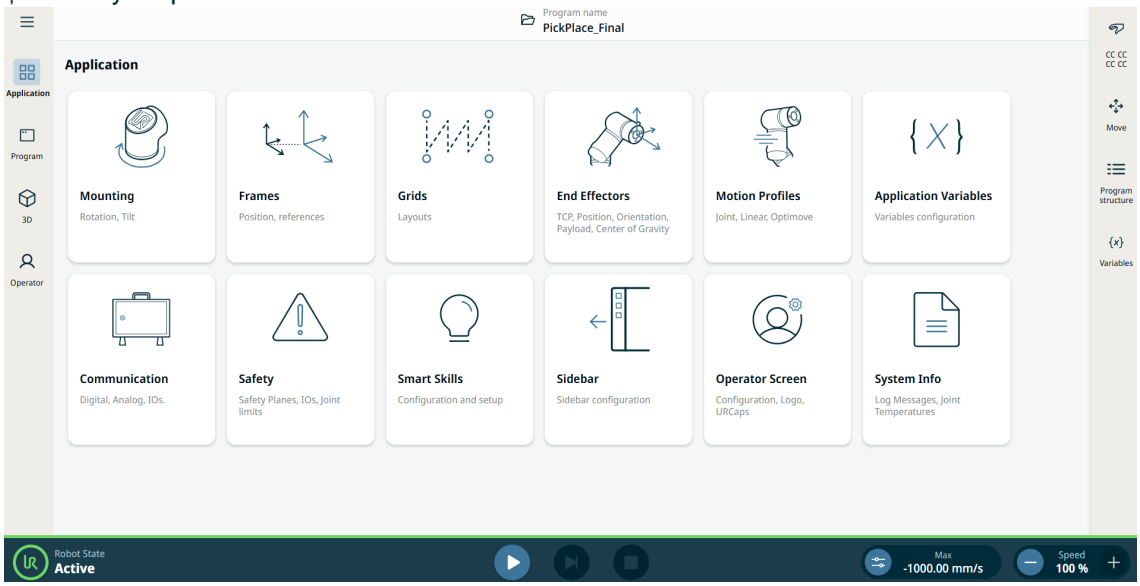


Figura 1.3: *Ecranul aplicației afișând butoanele aplicației.*

Utilizați fila Aplicație pentru a accesa următoarele ecrane de configurare.

- Montarea
- Cadre
- Aplicația Grids
- Aplicații ale efectorilor finali
- Profiluri de mișcare
- Variabilele aplicației
- Comunicare
- Siguranţă
- Aplicația Smart Skills
- Bara laterală din fila Aplicație
- Aplicația ecranului operatorului
- Informații sistem

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

7.9. Deplasarea robotului cu dispozitivul de învățare 3PE

Descriere

Modul Deplasare liberă permite brațului robot să fie tras manual în pozițiile dorite Pentru majoritatea dimensiunilor de roboți, cel mai tipic mod de a activa modul Deplasare liberă este să apăsați butonul Deplasare liberă de pe dispozitivul de învățare. Mai multe modalități de a activa și utiliza modul Deplasare liberă sunt descrise în secțiunile următoare. În modul Deplasare liberă, articulațiile brațului robot se mișcă cu o rezistență redusă, deoarece frânele sunt eliberate. Rezistența crește pe măsură ce brațul robot în modul Deplasare liberă se apropie de o limită sau un plan predefinit. Asta face ca tragerea robotului în poziție să pară greoaie.

AVERTISMENT

O mișcare neașteptată poate duce la rănirea personalului.

- Verificați dacă sarcina utilă configurată este sarcina utilă utilizată.
- Verificați dacă sarcina utilă corectă este bine atașată la flanșa sculei.

Activarea Deplasării libere

Puteți activa Freedrive în felurile următoare:

- Utilizați dispozitivul de învățare 3PE.
- Utilizați Deplasare liberă de pe robot.
- Utilizați acțiuni I/O.

NOTIFICARE

Activarea modului Deplasare liberă în timp ce mișcați brațul robot poate provoca devierea acestuia, ducând la defecțiuni.

- Nu activați modul Deplasare liberă în timp ce împingeți sau atingeți robotul.

Dispozitiv de învățare 3PE

Pentru a utiliza butonul 3PE TP la deplasarea liberă a brațului robot:

1. Apăsați rapid, eliberați, apoi apăsați din nou și țineți apăsat butonul 3PE în această poziție.

Acum puteți trage brațul robotului în poziția dorită, menținând apăsarea ușoară.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Freedrive pe robot

Utilizați **deplasare liberă pe robotul** pentru a mișca brațul robotului în PolyScope:

1. În meniul principal de navigare, atingeți **Aplicație**, apoi atingeți **Siguranță**.
2. Atingeți **Deblocare** și introduceți parola.
3. În I/O de siguranță, selectați **Intrări**.
4. În meniul derulant **Funcții** , derulați în jos până la **Intrare deplasare liberă activată**.
5. Atingeți **Aplicare** și **Aplicare și repornire** pentru a reporni brațul robot.
6. Apăsați **Confirmare configurație**.
7. Mișcați brațul robot după cum doriți.

Deplasare înapoi

În timpul inițializării brațului robot, se pot observa vibrații minore la eliberarea frânelor. În unele situații, cum ar fi atunci când robotul este aproape de o coliziune, aceste vibrații sunt nedorite. Folosiți modul Deplasare înapoi pentru a forța articulațiile specifice într-o poziție dorită fără a elibera toate frânele din brațul robot.

Deplasare liberă

Dacă brațul robotului este pornit și frânele sunt eliberate, articulațiile pot fi mișcate cu forța. Forța necesară pentru inițierea mișcării depinde de limitele de forță specificate în setările de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8. Instalare

Descriere Instalarea robotului poate necesita configurarea și utilizarea semnalelor de intrare și ieșire (I/O). Aceste tipuri diferite de intrări/ieșiri și utilizările lor sunt descrise în secțiunile următoare.

8.1. Avertismente și precauții electrice

Avertismente Respectați următoarele avertismente pentru toate grupurile de interfață, inclusiv atunci când proiectați și instalați o aplicație.

AVERTISMENT

Nerespectarea oricăruia dintre avertismentele de mai jos poate duce la vătămare corporală gravă sau deces pentru că funcțiile de siguranță pot fi anulate.

- Nu conectați niciodată semnale de siguranță la un PLC care nu este un PLC de siguranță cu nivelul corect de siguranță. Este important să mențineți semnalele de interfață de siguranță separate de semnalele de interfață I/O normale.
- Toate semnalele legate de siguranță sunt construite redundant (două canale independente).
- Mențineți cele două canale independente separate astfel încât o singură avarie să nu poată duce la pierderea funcției de siguranță.

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Nerespectarea oricăreia dintre cele de mai jos poate duce la vătămări grave sau deces din cauza pericolelor electrice.

- Asigurați-vă că toate echipamentele nerezistente la apă rămân uscate. Dacă apa pătrunde în produs, opriţi şi etichetaţi toate sursele de putere şi apoi conectaţi partenerul de service Universal Robots pentru asistenţă.
- Utilizați doar cablurile originale, livrate odată cu robotul. Nu folosiți robotul pentru aplicații în care cablurile sunt supuse flexiunii.
- Trebuie avut grijă la instalarea cablurilor de interfață la I/O robot. Placa de metal din partea de jos este pentru cablurile de interfață și conectori. Îndepărtați placa înainte de a da găurile. Asigurați-vă că toate resturile metalice sunt îndepărtate înainte de a reinstala placa. Nu uitați să folosiți fascicule cu dimensiuni corecte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

ATENȚIE

Semnale disturbante cu niveluri mai mari decât cele definite în standardele IEC specifice pot duce la comportamente neașteptate la robot. Aveți în vedere următoarele:

- Robotul a fost testat în conformitate cu standardele IEC internaționale pentru **EMC (compatibilitate electromagnetică)**. Nivelurile foarte mari de semnal sau expunerea excesivă poate defecta permanent robotul. Problemele EMC apar de obicei la procesele de sudură și sunt indicate de regulă de mesaje de eroare. Universal Robots nu poate fi făcută responsabilă pentru nicio pagubă cauzată de probleme EMC.
- Cablurile I/O ce merg de la caseta de comandă la alte utilaje și echipamente de fabrică nu trebuie să aibă peste 30m, decât dacă se fac teste extinse.

ÎMPĂMÂNTARE

Conexiunile negative sunt denumite GND și sunt conectate la ecranarea robotului și caseta controler. Toate conexiunile GND menționate sunt doar pentru alimentare și semnalizare. Pentru împământare folosiți conexiunile înșurubate M6 marcate cu simboluri de împământare din caseta de comandă. Conductorul de împământare trebuie să aibă cel puțin curentul cel mai mare indicat în sistem.

CITIȚI MANUALUL

Anumite I/O din interiorul casetei de comandă pot fi configurate pentru I/O normal sau de siguranță. Citiți și înțelegeți întregul capitol Interfață electrică.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.2. Porturi de conectare a casetei de comandă

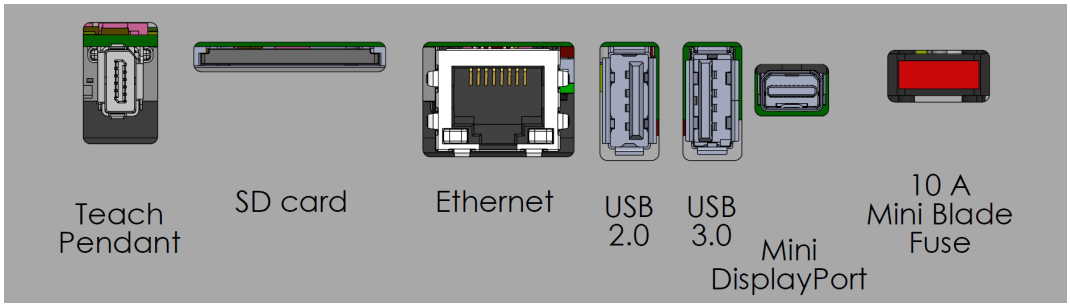
Descriere

Partea inferioară a grupurilor de interfețe I/O din caseta de comandă este echipată cu porturi de conectare externe și o siguranță fuzibilă, descrise mai jos. Există orificii cu capac în baza dulapului casetei de comandă pentru a trece cabluri de conectare externe către porturi.

Porturi de conectare dispozitive externe

Porturile pentru conexiuni externe sunt următoarele:

- Portul dispozitivului de învățare - pentru a utiliza dispozitivul de învățare la controlarea sau programarea brațului robot.
- Portul pentru card SD - pentru a introduce un card SD.
- Port Ethernet - pentru a permite conexiuni de tip Ethernet.
- Mini DisplayPort - pentru monitoare care utilizează DisplayPort. Acest port necesită un convertor activ pentru a accepta DVI sau HDMI.
- Siguranța mini-lamă - este utilizată atunci când este conectată o sursă de alimentare externă.



NOTIFICARE

Conectarea sau deconectarea unui dispozitiv de învățare în timp ce caseta de comandă este alimentată poate provoca daune echipamentelor.

- Nu conectați un dispozitiv de învățare în timp ce caseta de comandă este pornită.
- Opriți caseta de comandă înainte de a conecta un dispozitiv de învățare.

NOTIFICARE

Neconectarea adaptorului activ înainte de a porni caseta de comandă poate afecta funcționarea afișajului.

- Conectați adaptorul activ înainte de a porni caseta de comandă.
- În unele cazuri, monitorul extern trebuie pornit înainte de Caseta de comandă.
- Utilizați un adaptor activ care acceptă revizuirea 1.2, deoarece nu toate adaptoarele funcționează așa cum sunt livrate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

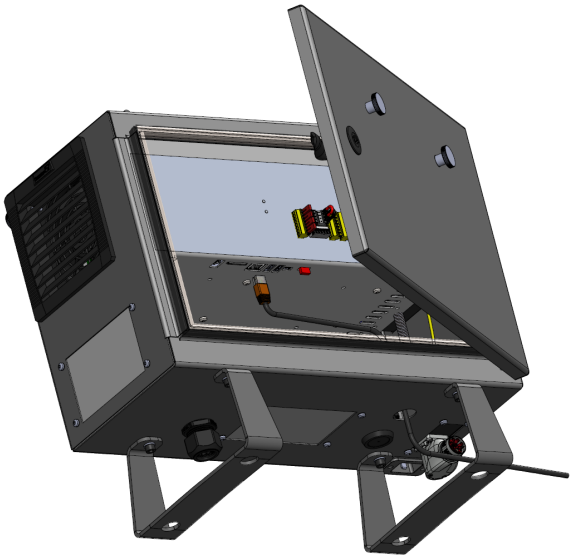
8.3. Ethernet

Descriere

Interfața Ethernet poate fi folosită pentru următoarele:

- MODBUS, EtherNet/IP și PROFINET.
- Acces și control de la distanță.

Pentru a conecta cablul Ethernet prin trecerea acestuia prin gaura din baza casetei de comandă și inserarea în portul Ethernet de pe partea inferioară a suportului.
Înlocuiți capacul de la baza casetei de comandă cu o presetupă adecvată pentru trecerea cablului pentru portul Ethernet.



Specificațiile electrice sunt prezentate în tabelul de mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Viteză de comunicare	10	-	1000	Mb/s

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.4. Instalarea dispozitivului de învățare 3PE

Descriere

Dispozitivul de învățare cu dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE TP) este o interfață esențială din punct de vedere al siguranței, concepută pentru a îmbunătăți controlul manual. Integrate direct în dispozitivul de învățare, butoanele 3PE asigură faptul că mișcarea robotului poate fi inițiată numai atunci când operatorul menține o prindere controlată.

8.4.1. Instalarea componentelor hardware

Pentru a elimina un dispozitiv de învățare

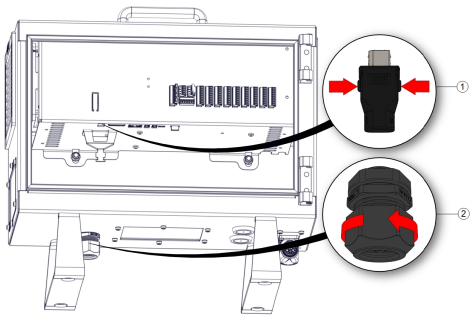
NOTIFICARE

Înlocuirea dispozitivului de învățare poate conduce la raportarea din partea sistemului a unei erori la pornire.

- Selectați întotdeauna configurația adecvată pentru fiecare tip de dispozitiv de învățare.

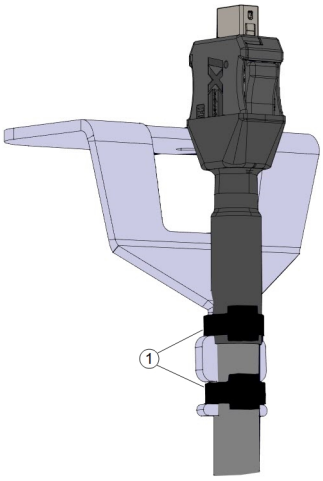
Pentru a elimina dispozitivul de învățare standard:

1. Opriți alimentarea de la caseta de comandă și deconectați cablul de alimentare principal de la sursa de alimentare.
2. Scoateți și aruncați cele două cleme de plastic utilizate la fixarea cablurilor pentru Dispozitivul de învățare.
3. Apăsați clemele de pe ambele părți ale mufei dispozitivului de învățare, așa cum este ilustrat în figură, apoi trageți în jos pentru a o deconecta de la portul de pe dispozitivul de învățare.
4. Deschideți/slăbiți complet garnitura de trecere din plastic din partea de jos a casetei de comandă și scoateți ștecherul și cablul pentru dispozitivul de învățare.
5. Îndepărtați cu grijă cablul dispozitivului de învățare și dispozitivul de învățare.



1	Cleme	2	Bridă din plastic

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.



1	Fașete pentru cabluri

Pentru a instala un dispozitiv de învățare 3PE

1. Introduceți ștecherul și cablul dispozitivului de învățare prin partea de jos a casetei de comandă și închideți/strângeți complet garnitura de trecere din plastic.
2. Împingeți conectorul dispozitivului de învățare în portul pentru dispozitivul de învățare pentru a-l conecta.
3. Utilizați două cleme de fixare noi pentru a fixa cablurile pentru Dispozitivul de învățare.
4. Conectați cablul de alimentare principal la sursa de alimentare și porniți alimentarea la caseta de comandă.

Cablul de la dispozitivul de învățare are o rezervă de lungime, care poate prezenta un pericol de împiedicare dacă nu este depozitat corespunzător.

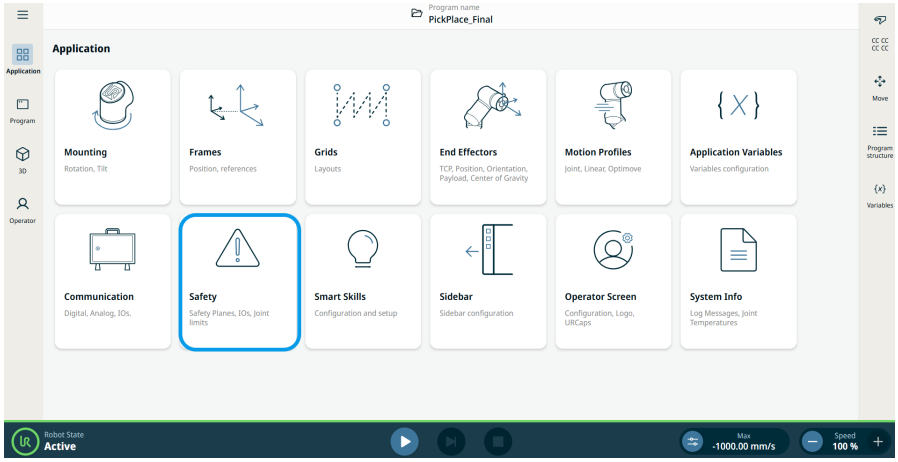
- Depozitați întotdeauna corect dispozitivul de învățare și cablul pentru a evita pericolele de împiedicare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

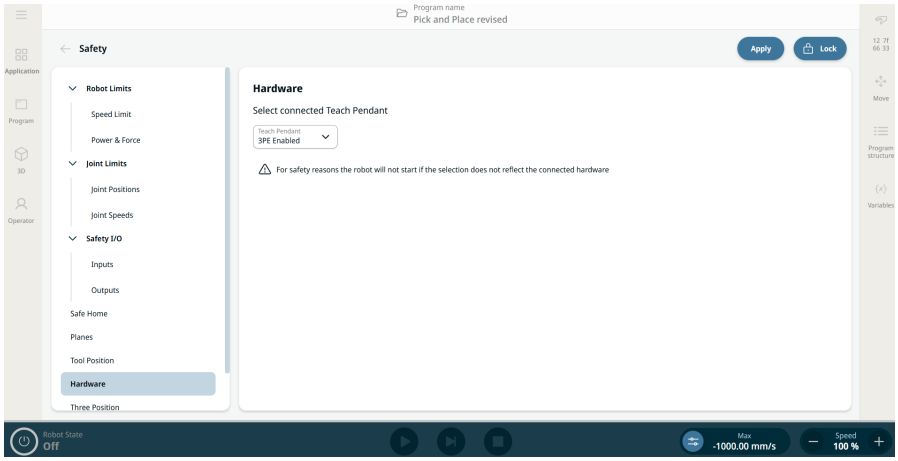
8.4.2. Instalarea software-ului

Pentru a configura software-ul TP 3PE

1. Din PolyScope, în meniul din stânga, apăsați **Aplicație** și selectați **Siguranță**.



2. Atingeți **Hardware** și butonul **Deblocare**.



3. Introduceți parola și atingeți **Confirmare**. Dispozitivul de învățare este acum activat.
4. Atingeți **Aplicare** pentru a reporni sistemul. PolyScope continuă să ruleze.
5. Atingeți **Aplicare și repornire**, apoi **Confirmare configurație** pentru a finaliza instalarea software-ului pentru Dispozitivul de învățare 3PE.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

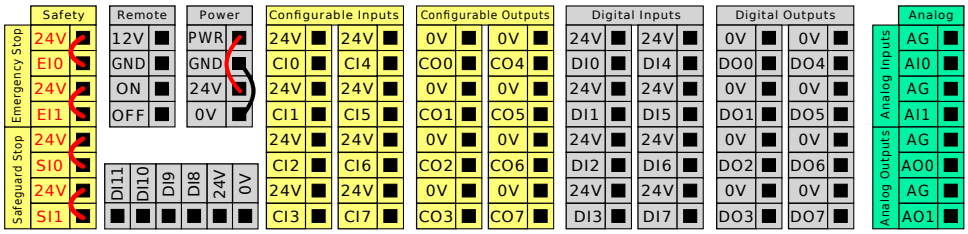
8.5. Controller I/O

Descriere

Interfața electrică din interiorul casetei de comandă constă din grupuri de inputuri și outputuri **I/O**, care permit comunicarea și configurațiile între brațul robot și diferite tipuri de echipamente. Grupurile I/O includ:

- Digital (24V)
- Configurabil (24V)
- Analog
- Siguranță (24V)

Ilustrația de mai jos arată layoutul interfeței electrice din interiorul casetei de comandă. Respectați și mențineți scopul schemei de culori, așa cum este ilustrat mai jos.



Galben cu text roșu	Semnale de siguranță dedicate
Galben cu text negru	Configurabil pentru siguranță
Gri cu text negru	I/O digital scop general
Verde cu text negru	I/O analogic scop general

Grupuri I/O

Instalați robotul în conformitate cu specificațiile electrice, ce sunt identice pentru toate cele trei inputuri listate.

- I/O de siguranță.
- I/O configurabil.
- I/O pentru uz general.

NOTIFICARE

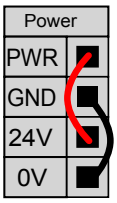
I/O configurabile sunt I/O configurate fie ca I/O legate de siguranță, fie ca I/O normale. Acestea sunt terminale galbene cu text negru.

I/O digitale e pot alimenta de la o sursă internă de 24V, sau de la o sursă externă, prin configurarea blocului de terminale inscripționat **Power**. Blocul este alcătuit din patru terminale. Cele două superioare (PWR și GND) sunt 24V și se împământează de la sursa internă de 24V. Cele două terminale inferioare (24V și 0V) din bloc sunt inputul de 24V pentru alimentarea I/O. Configurația implicită folosește sursa de alimentare internă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

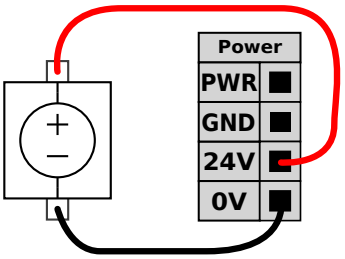
Sursa de alimentare implicită

În acest exemplu, configurația implicită utilizează sursa de alimentare internă



Sursă de alimentare externă

Dacă este necesar mai mult curent, puteți conecta o sursă externă, ca mai jos. Siguranța este de tip Mini Blade suportă un curent nominal maxim de 10 A și o tensiune nominală minimă de 32 V. Siguranța trebuie să fie marcată UL. Dacă siguranța este supraîncărcată, trebuie înlocuită.



În acest exemplu, configurația implicită utilizează o sursă de alimentare externă, ce oferă mai mult curent.

Specificații sursă de alimentare

Specificațiile electrice pentru sursa internă și externă sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Sursă electrică internă de 24V					
[PWR - GND]	Tensiune	23	24	25	V
[PWR - GND]	Curent	0	-	2*	A
Cerințe pentru intrarea 24V externă					
[24V - 0V]	Tensiune	20	24	29	V
[24V - 0V]	Curent	0	-	6	A

*3,5A pentru 500ms sau ciclu de utilizare de 33%.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Specificații I/O digitale

I/O digitale sunt construite în conformitate cu IEC 61131-2. Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Outputuri digitale					
[COx / DOx]	Curent*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Cădere tensiune	0	-	0.5	V
[COx / DOx]	Curent de scurgere	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Funcție	-	PNP	-	Tip
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	Tip
Inputuri digitale					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Tensiune	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Regiune OPRIT	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Regiune PORNIT	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Curent (11-30V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funcție	-	PNP +	-	Tip
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Tip

*Pentru sarcini rezistive sau inductive de maxim 1H.

8.5.1. Input și Output digital

Output sculă

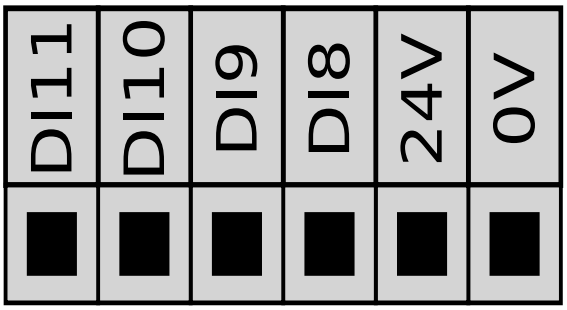
Outputul sculei conține două câmpuri de output digital, cele pentru tensiunea de output și indicatorul sursei de alimentare, precum și butonul de alimentare cu doi pini.

- **Output digital (DO)** - poate fi setat independent la High sau Low
- **Tensiune de ieșire sculă** - 0V, 12V și 24V, selectabile. Această setare este persistentă în cazul repornirii controlerului robotului
- **Sursă de alimentare** - indicator de consum de curent
- **Alimentare cu doi pini** - utilizat pentru a comuta între output-urile digitale și sursa de alimentare pentru sculă. Activarea alimentării cu două pini dezactivează outputurile digitale implicite ale sculei (DO)

După selectarea unei noi configurații de ieșire, modificările intră în vigoare. Instalarea încărcată curent este modificată pentru a reflecta noua configurație. După ce verificați dacă outputurile pentru sculă funcționează cum trebuie, asigurați-vă că ați salvat instalarea, pentru a preveni pierderea modificărilor.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Input digital Puteți utiliza blocul orizontal de inputuri digitale (DI8-DI11), ilustrat mai jos, pentru codificarea în cuadratura Urmărire bandă.



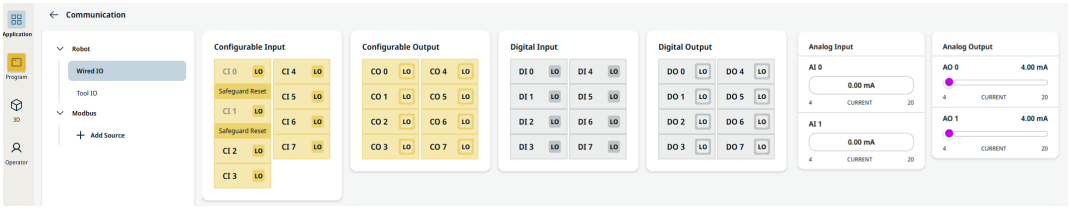
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.5.2. Utilizarea filei I/O cablate

Descriere

Utilizați ecranul cu fila I/O cablate pentru a monitoriza și a seta semnalele live I/O de la/către caseta de comandă.

Ecranul afișează starea curentă a I/O, inclusiv în timpul executării programului. Programul se oprește dacă se schimbă ceva în timpul execuției. La oprirea programului, toate semnalele de output își păstrează starea. Ecranul se actualizează la 10 Hz, așa că un semnal foarte rapid ar putea să nu fie afișat corect.



I/O configurabile

I/O configurabile pot fi rezervate pentru setările speciale de siguranță definite în Configurare I/O. Cele care sunt rezervate vor avea numele funcției de siguranță în locul numelui implicit sau definit de utilizator.

Input-urile configurabile ce sunt rezervate pentru setările de siguranță nu pot fi activate/dezactivate și vor fi afișate doar ca LED-uri.

Pentru I/O nerezervate, are următoarele opțiuni:

- Pornire program
- Oprire program
- Întrerupere program
- Deplasare liberă

I/O digitale

DI au următoarele opțiuni:

- Pornire program
- Oprire program
- Întrerupere program
- Deplasare liberă

Toate DI-urile sunt presetate la Low.
Toate DO-urile sunt setate independent, la High sau Low.

I/O analogice

I/O analogice pot fi setate fie la ieșirea de curent [4-20mA] , fie la ieșirea de tensiune [0-10V] . Aceste setări sunt persistente în cazul repornirii controlerului robotului și sunt salvate în instalare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.5.3. Indicator de alimentare cu energie

Descriere

Indicatorul de alimentare este o lampă care se aprinde atunci când brațul robot este pornit sau când există alimentare la cablul robotului. Când brațul robot este oprit, indicatorul de alimentare se stinge.

Indicatorul de alimentare este conectat prin outputurile digitale. Nu este o caracteristică de siguranță și nu utilizează I/O de siguranță.

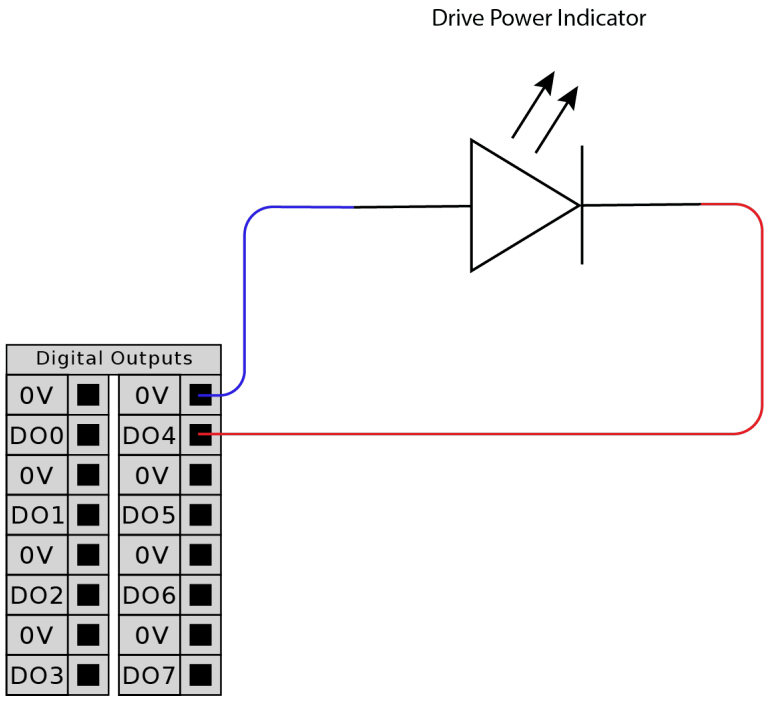
Indicator

Indicatorul de alimentare poate fi o lampă care poate funcționa la 24VDC.

Pentru a configura indicatorul

Configurarea indicatorului necesită o lampă și cabluri pentru outputuri.

1. Conectați indicatorul de alimentare la outputurile digitale, așa cum se arată în imaginea de mai jos.
2. Verificați dacă indicatorul de alimentare este conectat corect.
   - Puteți porni brațul robot și verifica dacă lampa se aprinde.
   - Puteți opri brațul robot și verifica dacă lampa se stinge.

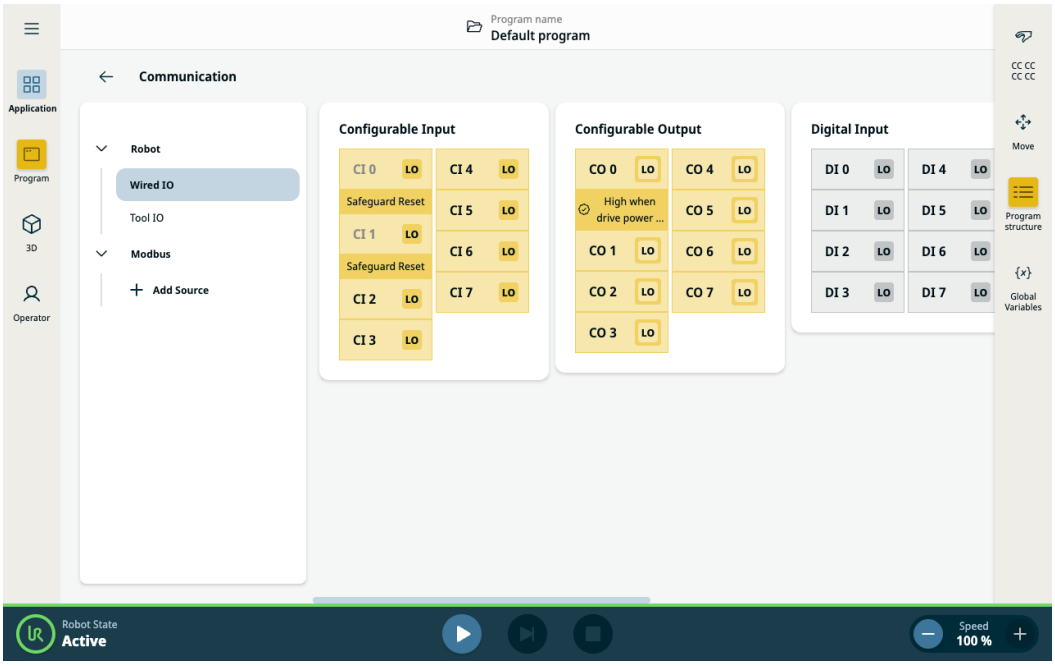


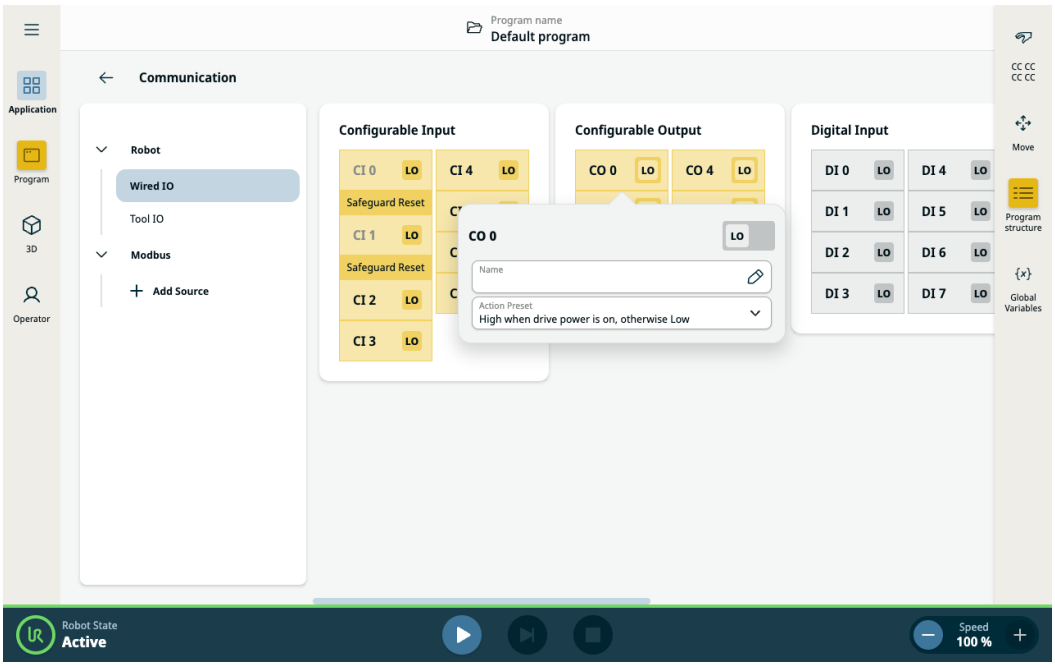
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a configura indicatorul

1. În meniul Navigare, atingeți **Aplicație**.
2. Selectați **Comunicații**.
3. În meniul lateral, selectați **IO prin cablu**.
4. Derulați până la tipul de output dorit și atingeți pentru a selecta una dintre următoarele opțiuni:
   - Output configurabil
   - Output digital
   - Output analogic
5. Selectați **Presetare acțiune**

   Puteți denumi outputul selectat
6. În meniul derulant selectați **High când alimentarea acționării este pornită, în caz contrar Low**.





Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.6. Siguranță I/O

Siguranţă I/O

Această secțiune descrie inputurile de siguranță dedicate (terminal galben cu text roșu) și I/O configurabile (terminale galbene cu text negru) când sunt configurate ca I/O de siguranță.
Dispozitivele de siguranță și echipamentele de siguranță trebuie instalate în conformitate cu instrucțiunile de siguranță și evaluarea de risc din capitolul Siguranță.
Toate I/O de siguranță sunt în pereche (redundante), deci o defecţiune la una din ele nu provoacă pierderea funcţiei de siguranţă. Cu toate acestea, I/O de siguranță trebuie păstrate ca două ramuri separate.

Cele două tipuri de inputuri de siguranță permanente sunt:

- **Oprire de urgenţă robot** doar pentru echipamente de oprire de urgență
- **Oprire de siguranţă** pentru dispozitive de protecție

Tabel

Diferența funcțională este prezentată mai jos.

	Oprire de urgenţă	Oprire de siguranţă	Oprire 3PE
Robotul nu se mai mișcă	Da	Da	Da
Executare program	Pauze	Pauze	Pauze
Puterea de antrenare	Oprit	Pornit	Pornit
Resetare	Manual	Automat sau manual	Automat sau manual
Frecvența de utilizare	Nefrecvent	La fiecare ciclu până la nefrecvent	La fiecare ciclu până la nefrecvent
Necesită reinițializarea	Doar eliberare frână	Nu	Nu
Categorie Oprire (IEC 60204-1)	1	2	2
Nivel de performanță al funcției de monitorizare (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

Precauţii de siguranţă

Utilizați I/O configurabil pentru a seta funcționalități suplimentare de siguranță ale I/O, de ex. ieșire oprire de urgență. Utilizați interfața PolyScope pentru a defini un set configurabil de I/O pentru funcțiile de siguranță.

ATENȚIE

Nerespectarea verificării și testării regulate a funcțiilor de siguranță poate duce la situații periculoase.

- Funcțiile de siguranță trebuie verificate înainte de punerea în funcțiune a robotului.
- Funcțiile de siguranță trebuie testate regulat.

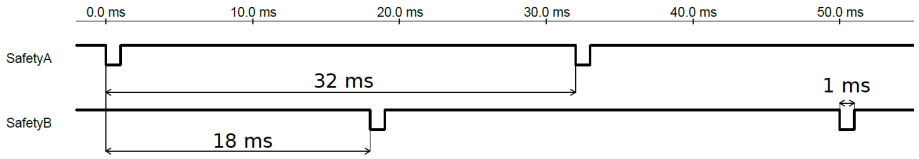
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Semnale OSSD

Toate intrările de siguranță configurate și permanente sunt filtrate pentru a permite utilizarea echipamentului de siguranță OSSD cu impulsuri de durată mai scurtă de 3ms. Intrarea de siguranță este eșantionată la fiecare milisecundă, iar starea intrării este determinată de cel mai frecvent semnal de intrare observat în ultimele 7 milisecunde.

Semnale de siguranță OSSD

Puteți configura caseta de control pentru a emite impulsuri OSSD atunci când o ieșire de siguranță este inactivă/ridicată. Impulsurile OSSD detectează capacitatea casetei de control de a activa/reduce ieșirile de siguranță. Când impulsurile OSSD sunt activate pentru o ieșire, un impuls scăzut de 1 ms este generat pe ieșirea de siguranță o dată la fiecare 32 ms. Sistemul de siguranță detectează când o ieșire este conectată la o sursă de alimentare și oprește robotul.
Ilustrația de mai jos arată: timpul dintre impulsurile pe un canal (32 ms), lungimea impulsului (1 ms) și timpul de la un impuls pe un canal la un impuls pe celălalt canal (18 ms)

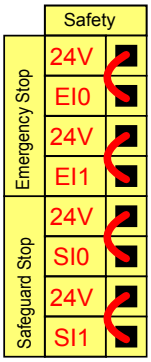


Activarea OSSD pentru Ieșirea de Siguranță

1. În Antet, atingeți **Instalare** și selectați **Siguranță**.
2. Sub **Siguranță**, selectați **I/O**.
3. Pe ecranul I/O, sub Semnal de ieșire, selectați caseta de validare OSSD dorită. Trebuie să atribuiți semnalul de ieșire pentru a activa casetele de selectare OSSD.

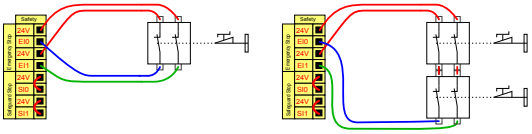
Configurația de siguranță implicită

Robotul este livrat cu o configurație implicită, ce permite operarea fără niciun echipament de siguranță suplimentar.



Conectarea butoanelor de oprire de urgență

Majoritatea aplicațiilor necesită unul sau mai multe butoane de oprire de urgență. Ilustrația de mai jos indică cum se pot conecta unul sau mai multe butoane de oprire de urgență.



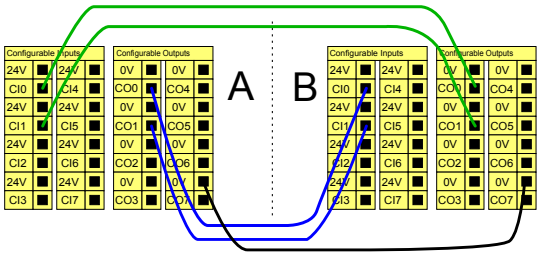
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Utilizarea în comun c opririi de urgență cu alte utilaje

Puteți seta o funcție comună de oprire de urgență între robot și alte utilaje prin configurarea următoarelor funcții I/O prin GUI. Dacă inputul de oprire de urgență a robotului nu poate fi folosit în scopuri comune. Dacă trebuie conectați mai mult de doi roboți UR sau alte utilaje, este necesar un PLC de siguranță pentru a controla semnalele de oprire de urgență.

- Pereche de inputuri configurabile: Oprire de urgență externă.
- Pereche de outputuri configurabile: Oprire sistem.

Ilustrația de mai jos arată cum roboții UR utilizează în comun funcțiile de oprire de urgență. În acest exemplu I/O-urile configurate folosite sunt CI0-CI1 și CO0-CO1.

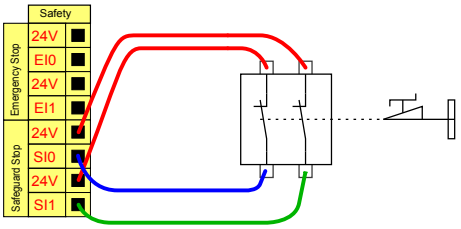


Oprire de siguranță cu repornire automată

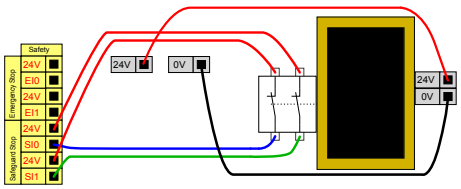
Această configurație este doar pentru aplicațiile în care operatorul nu poate trece de ușă și să o închidă în urma sa. I/O configurabil poate fi folosit pentru a configura un buton de resetare în afara ușii, pentru a reactiva mișcarea robotului. Robotul își reia mișcarea automat când semnalul de siguranță este restabilit.

AVERTISMENT

Nu folosiți această configurație dacă semnalul poate fi restabilit de la interiorul perimetrului de siguranță.



În acest exemplu este prezentat un comutator de ușă, care este un dispozitiv de protecție de bază; la acționarea sa, robotul este oprit atunci când ușa este deschisă.

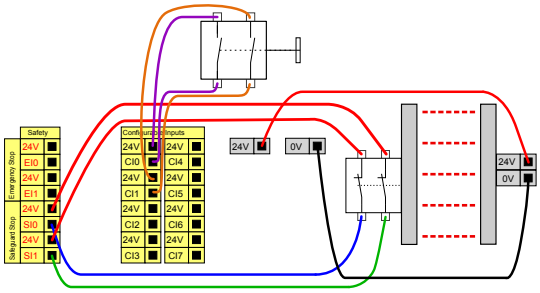


În acest exemplu, un covoraș de siguranță este un dispozitiv de siguranță în cazul în care reluarea automată este adecvată. Acest exemplu este valabil și pentru un scaner de siguranță cu laser.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Oprire de siguranță cu buton de resetare

Dacă interfața de siguranță este folosită pentru a interfața o barieră fotoelecric, este necesară o resetare a perimetrului de siguranță. Butonul de resetare trebuie să aibă două canale. În acest exemplu, I/O configurat pentru resetare este CI0-CI1.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.6.1. Semnale I/O de siguranță

Descriere

I/O sunt împărțite între inputuri și outputuri, ce sunt împerecheate astfel încât fiecare funcție asigură o capabilitate PLd de Categoria 3.

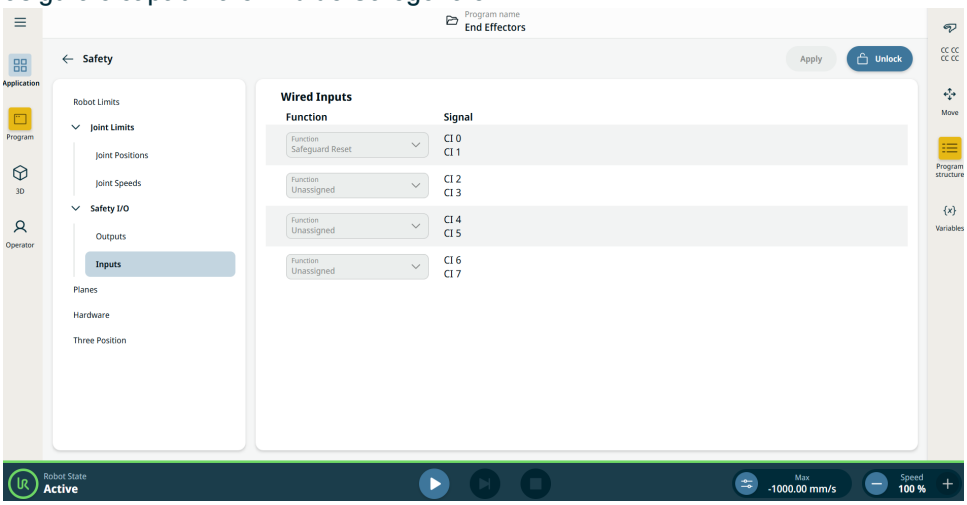
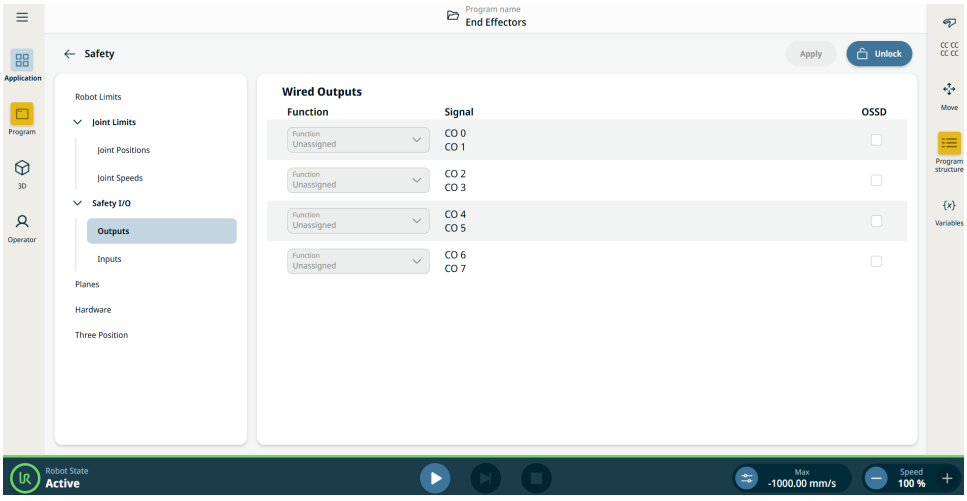


Figura 1.4: *Ecranul PolyScope X afișând semnalele de input.*



NOTIFICARE

La pornirea programelor de la o intrare I/O sau fieldbus, robotul poate începe mișcarea din poziția în care se află, nu va fi necesară nicio deplasare manuală în primul punct de trecere cu ajutorul PolyScope.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Inputuri casetă de comandă

Inputurile sunt descrise în tabelele de mai jos:

Buton de oprire de urgență	Efectuează o Oprire de categoria 1 (IEC 60204-1), informând alte utilaje utilizând output-ul Oprire sistem, dacă acest output este definit. O oprire este inițiată în orice modul conectat la ieșire.
Oprire de urgență robot	Efectuează o Oprire Categoria 1(IEC 60204-1) prin intermediul inputului de la caseta de comandă, informând alte utilaje utilizând outputul Oprire de urgență a sistemului, dacă acest output este definit.
Oprire de urgență externă	Efectuează o Oprire de categoria 1 (IEC 60204-1) numai pe robot.
Redus	Toate limitele de siguranță pot fi aplicate în timp ce robotul utilizează o configurație de mod **Normal** sau o configurație de mod **Redus**. Când este configurat, un semnal low trimis la inputuri face ca sistemul de siguranță să treacă în configurația pentru modul Redus. Brațul robot decelerează pentru a respecta parametrii pentru modul Redus. Sistemul de siguranță garantează că robotul este în limitele modului Redus mai puțin de 0,5s după declanșarea semnalului pe input. Dacă brațul robot continuă să încalce oricare din limitele modului Redus, este declanșată o Oprire Categoria 0. Planurile de declanșare pot de asemenea provoca trecerea la configurația pentru modul Redus. Sistemul de siguranță trece la configurația pentru modul Normal în același mod.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Inputuri casetă de comandă

Inputurile sunt descrise în tabelele de mai jos:

Mod de funcționare	Atunci când este utilizată o selecție a modului extern, acesta comută între modul **Automat** și modul **Manual**. Robotul este în modul Automat atunci când intrarea este *low* și în modul Manual atunci când intrarea este *high*.
Resetare salvgardare	Revine dintr-o stare Oprire de siguranță când apare un front crescător pe inputul de Resetare de siguranță. Când survine o Oprire de siguranță, acest output asigură continuarea stării de Oprire de siguranță până la declanșarea unei resetări.
Siguranță	O oprire declanșată de un input de siguranță. Efectuează o Oprire de categoria 2 (IEC 60204-1) în toate modurile, atunci când este declanșată de o Protecție.
Oprire automată a protecției modului	Efectuează o Oprire de categoria 2 (IEC 60204-1) NUMAI în modul Automat. Opțiunea *Oprire de siguranță în modul Automat* poate fi selectată numai când un dispozitiv de activare cu trei poziții este configurat și instalat.
Resetare automată a protecției modului	Revine dintr-o stare Oprire de siguranță în modul Automat când apare un front crescător pe inputul de Resetare de siguranță în modul Automat.
Freedrive pe robot	Puteți configura inputul pentru Deplasare liberă pentru a activa și utiliza modul Deplasare liberă fără a apăsa butonul Freedrive de pe un TP standard, sau fără a fi nevoie să apăsați și să mențineți apăsat oricare dintre butoanele de pe 3PE TP în poziția de apăsare ușoară.
Dispozitiv de activare cu 3 poziții	În modul Manual, pentru a deplasa robotul, trebuie apăsat butonul central de poziționare de pe un dispozitiv de activare extern cu 3 poziții și menținut în poziția intermediară. Dacă utilizați un dispozitiv de activare încorporat cu 3 poziții, butonul trebuie apăsat lung în poziția mediană pentru a muta robotul.

AVERTISMENT

Când resetarea de siguranță implicită este dezactivată, o resetare automată are loc atunci când protecția nu mai declanșează o oprire.
Acest lucru se poate întâmpla dacă o persoană trece prin câmpul de protecție.
Dacă o persoană nu este detectată de dispozitivul de protecție și persoana este expusă pericolelor, resetarea automată este interzisă de standarde.

- Utilizați resetarea externă pentru a asigura faptul că resetarea se poate face numai atunci când o persoană nu este expusă pericolelor.

AVERTISMENT

Când Oprire de siguranță în modul Automat este activată, oprirea de siguranță nu este declanșată în modul Manual.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Outputuri casetă de comandă

Toate outputurile de siguranță trec în low în cazul unei încălcări sau defecțiuni a sistemului de siguranță. Aceasta înseamnă că outputul Oprire sistem inițiază o oprire chiar și atunci când nu este declanșată o oprire de urgență E-stop.
Puteți aplica următoarele funcții de Siguranță pentru semnale de output. Toate semnalele revin la low când starea care a declanșat semnalul high s-a încheiat:

[1]Oprire sistem	Semnalul este *Low* când sistemul de siguranță a fost declanșat într-o stare de oprire de către inputul Oprire de urgență robot sau de butonul de Oprire de urgență. Pentru a evita blocajele, dacă starea Oprit de urgență este declanșată de inputul de Oprire sistem, semnalul low nu va fi emis.
Deplasarea robotului	Semnalul este *low* dacă robotul se mișcă, în rest este high.
Robotul nu se oprește	Semnalul este *high* când robotul este oprit sau pe cale de a se opri din cauza unei opriri de urgență sau a unei opriri de siguranță. Altfel logica va fi redusă.
Redus	Semnalul este *Low* atunci când parametrii reduși sunt activi sau dacă inputul de siguranță este configurat cu un input redus și semnalul este în prezent low. În celelalte cazuri, semnalul este high.
Neredus	Acesta este inversul modului Redus, definit mai sus.
Locuință sigură	Semnalul este *High* dacă brațul robot este oprit în Poziția inițială de siguranță configurată. În rest, semnalul este *Low*. Acest mod este adesea folosit atunci când roboții UR sunt integrați cu roboți mobili.
Oprit din dispozitivul de activare cu 3 poziții	Semnalul este slab atunci când este activă o oprire din dispozitivul cu 3 poziții, în caz contrar este puternic.
Nu este oprit din dispozitivul de activare cu 3 poziții	Semnalul este slab atunci când nu este activă o oprire din dispozitivul cu 3 poziții, în caz contrar este puternic.

NOTIFICARE

Un utilaj extern ce primește starea Oprire de Urgență de la robot prin outputul de Oprire de Urgență Sistem trebuie să fie conform cu ISO 13850. Acest lucru este necesar în special în configurațiile unde inputul de Oprire de Urgență Robot este conectat la un dispozitiv extern de Oprire de Urgență. În astfel de cazuri, outputul de Oprire sistem devine high când se eliberează dispozitivul extern de Oprire de urgență. Aceasta înseamnă că starea de oprire de urgență la utilajul extern va fi resetată fără a fi necesară nicio acțiune manuală de la operatorul robotului. De aceea, pentru a respecta standardele de siguranță, utilajul extern trebuie să impună o comandă manuală pentru a-și relua funcționarea.

[1]Oprire sistem a fost cunoscută anterior ca "Oprire de urgență sistem" pentru roboții Universal Robots. PolyScope poate afișa „Oprire de urgență sistem”.

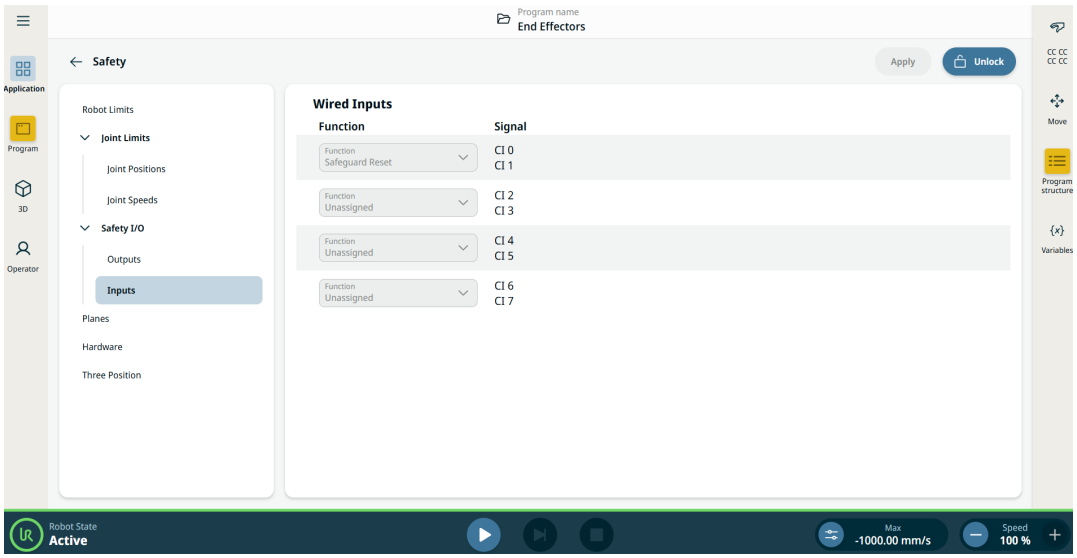
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.6.2. Configurare I/O

Descriere

Utilizați ecranul I/O Setup (Configurare I/O) pentru a defini semnalele I/O și pentru a configura acțiunile cu controlul filei I/O . Tipurile de semnale I/O sunt enumerate la **Intrare** și **Ieșire**.



NOTIFICARE

La pornirea programelor de la o intrare I/O sau fieldbus, robotul poate începe mișcarea din poziția în care se află, nu va fi necesară nicio deplasare manuală în primul punct de trecere cu ajutorul PolyScope.

Input-uri

1. Către fila Aplicație.
2. Mergeți la Siguranță.
3. Atingeți **Intrări** din secțiunea **I/O de siguranță**.
4. Deblocați setările.
5. Atribuiți o funcție grupului de semnale.

Vezi semnalele de Siguranță I/O pentru o descriere a funcției de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Acțiuni de intrare disponibile

Comandă	Acțiune
Start	Pornește sau reia programul curent de pe o margine în creștere (activat doar în Control de la distanță)
Stop	Oprește programul curent pe o margine în creștere
Pauză	Întrerupe programul curent pe o margine în creștere
Deplasare liberă	Când inputul este high, robotul intră în modul Deplasare liberă (similar butonului **Freedrive**). Inputul este ignorat dacă alte condiții nu permit modul Deplasare liberă.

AVERTISMENT

Dacă robotul este oprit în timpul utilizării acțiunii de intrare Start, robotul se deplasează încet la primul punct de trecere al programului înainte de a executa programul respectiv. Dacă robotul este pus în pauză în timpul utilizării acțiunii de intrare Start, robotul se deplasează încet în poziția din care a fost pus în pauză înainte de a relua programul.

Output-uri

1. Către fila Aplicație.
2. Mergeți la Siguranță.
3. Fila cu output-uri în secțiunea Siguranță I/O.
4. Deblocați setările.
5. Atribuiți o funcție grupului de semnale.

Puteți activa OSSD pentru fiecare semnal de output.
Vezi semnalele de Siguranță I/O pentru o descriere a funcției de siguranță.

Acțiuni de ieșire disponibile

Acțiune	Stare ieșire	Starea programului
Scăzut atunci când nu funcționează	Scăzută	Oprit sau întrerupt
Ridicat atunci când nu rulează	Ridicată	Oprit sau întrerupt
Ridicat în timpul funcționării, scăzut în timpul opririi	Scăzută Ridicată	Rulează, Oprit sau întrerupt
Scăzut la oprirea neprogramată	Scăzută	Program încheiat neprogramat
Scăzut la oprirea neprogramată, în caz contrar Ridicat	Scăzută Ridicată	Program încheiat neprogramat Alergare, oprire sau pauză
Impuls continuu	Alternează între ridicat și scăzut	Rularea (întrerupeți sau opriți programul pentru a menține starea de puls)

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Cauză închidere program	O încetare neprogramată a programului poate apărea din oricare dintre motivele enumerate mai jos: • Oprire robot • Defecțiune • Încălcare • Excepție privind timpul de funcționare

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.6.3. Utilizarea I/O pentru selectarea modului

Descriere

Robotul poate fi configurat pentru a comuta între modurile de funcționare fără a utiliza Dispozitivul de învățare. Acest lucru înseamnă că utilizarea TP este interzisă atunci când treceți de la modul Automat la modul Manual, sau de la modul Manual la modul Automat.

Comutarea modurilor fără utilizarea dispozitivului de învățare necesită configurarea I/O de siguranță și un dispozitiv secundar ca selector de mod.

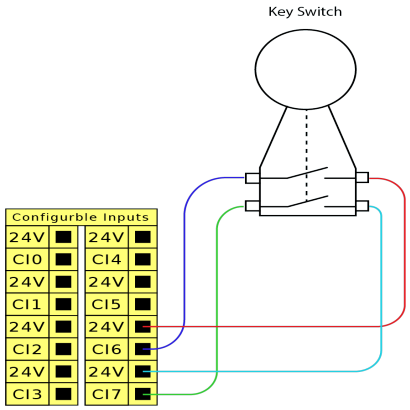
Selector mod

Selectorul de mod poate fi un comutator cu cheie cu o amplasare electrică redundantă sau cu semnale de la un PLC de siguranță dedicat.

Pentru a utiliza selectorul de mod

Utilizarea selectorului de mod, cum ar fi un comutator cu cheie, împiedică utilizarea TP pentru a comuta între moduri.

1. Conectați selectorul de mod la inputuri așa cum se arată în imaginea de mai jos.
2. Verificați dacă selectorul de mod este conectat și configurat corect.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a configura inputurile de siguranță conectate

Configurarea inputurilor de siguranță pentru conexiunea secundară a dispozitivului necesită deblocarea ecranului cu I/O de siguranță.

1. În meniul de navigare principal, atingeți **Aplicație**.
2. Selectați **Siguranță** și atingeți **Deblocare**.

   Când vi se cere, introduceți parola pentru a debloca ecranul Siguranță.

   Dacă nu ați definit anterior o parolă, utilizați parola implicită: `ursafe`.
3. La I/O Siguranță, selectați **Inputuri**.
4. Selectați unul dintre semnalele de input atingând una dintre opțiunile derulante din Input.
5. În lista derulantă, selectați **Mod operațional**.
6. Atingeți **Aplicare** și permiteți repornirea robotului.
7. Apăsați **Confirmare Configurație de siguranță**.

   Acum puteți utiliza doar dispozitivul secundar pentru a selecta și/sau comuta între modurile de funcționare.

Odată ce inputul este atribuit dispozitivului secundar, comutarea modurilor din TP este dezactivată. Dacă se încearcă utilizarea TP pentru a comuta modurile, apare un mesaj care confirmă că TP nu poate fi utilizat pentru a schimba modul de operare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

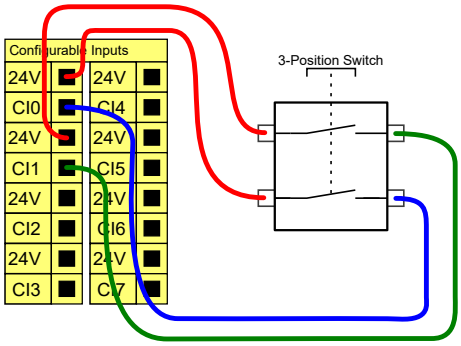
8.6.4. Dispozitiv de activare cu trei poziții

Descriere

Robotul este echipat cu un dispozitiv de activare de tip Dispozitiv de învățare 3PE. Caseta de comandă acceptă următoarele configurații de dispozitive de activare:

- Dispozitiv de învățare 3PE
- Dispozitiv de activare cu trei poziții extern
- Dispozitiv de activare cu trei poziții extern și 3PE TP

Ilustrația de mai jos arată cum se conectează un Dispozitiv de activare cu trei poziții.



Notă: Cele două canale de intrare pentru intrarea dispozitivului de activare cu trei poziții au o toleranță la deviație de 1 secundă.

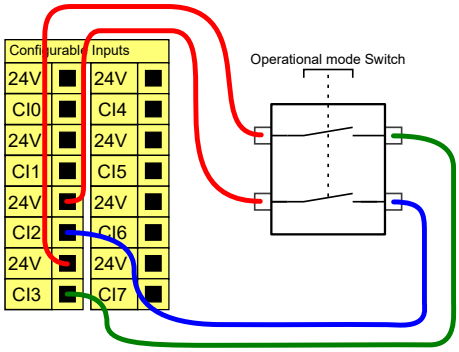
NOTIFICARE

Sistemul de siguranță de la roboții UR nu acceptă dispozitive de activare cu trei poziții externe multiple.

Comutator mod operațional

Utilizarea unui Dispozitiv de activare cu trei poziții necesită utilizarea unui comutator de Mod operațional.

Ilustrația de mai jos prezintă un comutator de mod operațional.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.7. I/O digital scop general

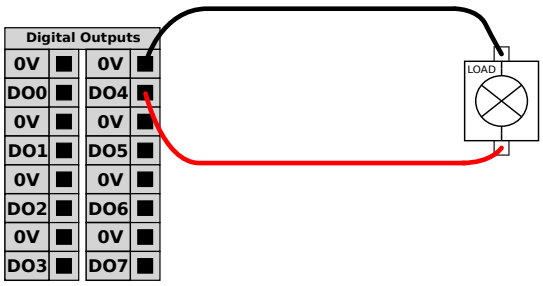
Descriere

Ecranul de pornire conține setările pentru încărcarea și pornirea automată a unui program implicit, și pentru auto-inițializarea brațului robot la pornire.

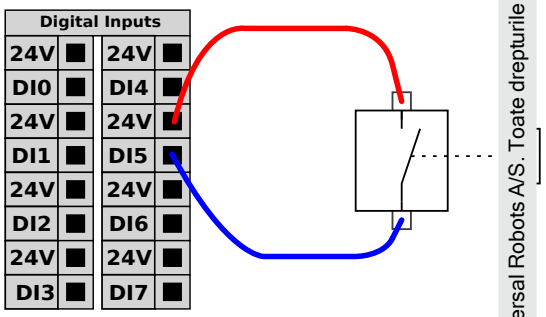
I/O digital scop general

Această secțiune descrie I/O 24V de scop general (terminale gri) și I/O configurabile (terminale galbene cu text negru) când nu sunt configurate ca I/O de siguranță.

I/O de scop general poate fi folosit pentru a antrena echipamente precum releele pneumatice direct sau pentru comunicarea cu alte sisteme PLC. Toate outputurile digitale pot fi dezactivate automat când executarea programului este oprită.
În acest mod, ieșirea este întotdeauna scăzută când programul nu rulează. Exemplele sunt prezentate în următoarele sub-secțiuni.
Aceste exemple folosesc ieșiri digitale obișnuite însă se pot folosi și ieșiri configurabile dacă nu sunt configurate să efectueze o funcție de siguranță.



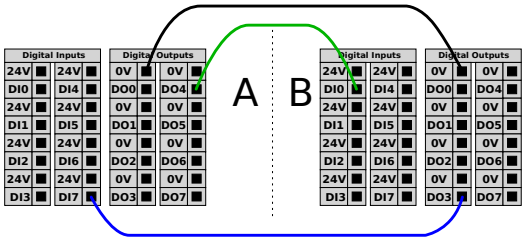
În acest exemplu se prezintă modul de controlare al sarcinii de la un output digital, dacă este conectat.



În acest exemplu, un buton simplu este conectat la un output digital.

Comunicațiile cu celelalte utilaje sau PLC-uri

I/O digital poate fi folosit pentru a comunica cu alte echipamente dacă s-a stabilit un GND comun (0V) și dacă utilajul folosește tehnologie PNP, vezi mai jos.



NOTIFICARE

Folosiți cabluri ecranate pentru a conecta I/O digitale.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.7.1. Control PORNIT/OPRIT de la distanță

Descriere

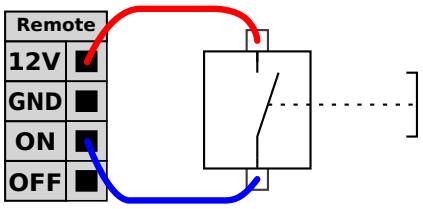
Folosiți controlul la distanță **PORNIT/OPRIT** pentru a porni și opri caseta de comandă fără a folosi dispozitivul de învățare. Este folosit de obicei:

- Când dispozitivul de învățare este inaccesibil.
- Când sistemul PLC trebuie să aibă control complet.
- Când mai mulți roboți trebuie porniți sau opriți simultan.

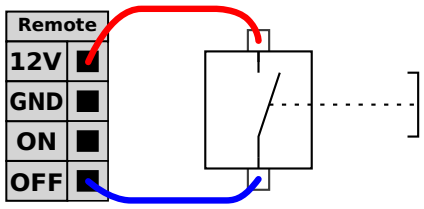
Control la distanță

Controlul **PORNIT/OPRIT** de la distanță asigură o sursă suplimentară de 12V care este ținută activă când caseta de comandă este oprită. Inputul **PORNIT** are doar scopul unei activări de scurtă durată și funcționează în același mod ca și butonul **PUTERE**. Inputul **OPRIT** poate fi apăsat cât se dorește. Folosiți o caracteristică software pentru a încărca și a porni automat programele.
Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
[12V - GND]	Tensiune	10	12	13	V
[12V - GND]	Curent	-	-	100	mA
[PORNIT / OPRIT]	Tensiune inactivă	0	-	0.5	V
[PORNIT / OPRIT]	Tensiune activă	5	-	12	V
[PORNIT / OPRIT]	Curent intrare	-	1	-	mA
[ON]	Timp activare	200	-	600	ms



Acest exemplu ilustrează conectarea unui buton **ON** la distanță.



Acest exemplu ilustrează conectarea unui buton **OFF** la distanță.

ATENȚIE

Menținerea apăsată a butonului de alimentare OPREȘTE caseta de comandă fără a salva.

- Nu apăsați și țineți apăsat inputul **PORNIT** sau butonul **PORNIRE** fără a salva.
- Trebuie să folosiți intrarea **OPRIT** pentru controlul de la distanță al opririi, pentru a permite casetei de comandă să salveze fișierele deschise și să realizeze oprirea corect.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8.8. I/O analogic scop general

Descriere

Interfața I/O analogic este terminalul verde. Poate fi folosită pentru a seta sau măsura tensiunea (0-10V) sau curentul (4-20mA) de la și la alt echipament.
Pentru o precizie maximă, sunt recomandate următoarele direcții.

- Folosiți terminalul AG cel mai apropiat de I/O. Perechea utilizează un filtru de mod comun.
- Folosiți același GND (0V) pentru echipament și caseta de comandă. I/O analogic nu este izolat galvanic de caseta de comandă.
- Folosiți un cablu ecranat. Conectați ecranarea de la terminalul GND la terminalul denumit **Putere**.
- Folosirea echipamentului ce funcționează în modul curent. Semnalele curente sunt mai puțin sensibile la interferențe.

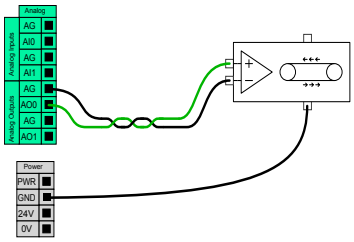
Specificaţii electrice

În interfața grafică (GUI) puteți selecta modurile de intrare. Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos.

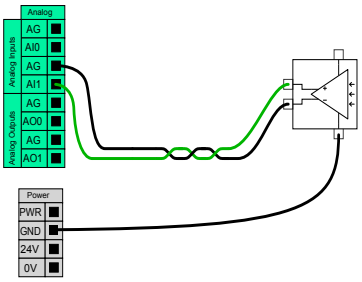
Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Input analogic în modul curent					
[AIx - AG]	Curent	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Rezistență	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Rezoluţie	-	12	-	bit
Input analogic în modul tensiune					
[AIx - AG]	Tensiune	0	-	10	V
[AIx - AG]	Rezistență	-	10	-	Kohm
[AIx - AG]	Rezoluţie	-	12	-	bit
Output analogic în modul curent					
[AOx - AG]	Curent	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Tensiune	0	-	24	V
[AOx - AG]	Rezoluţie	-	12	-	bit
Output analogic în modul tensiune					
[AOx - AG]	Tensiune	0	-	10	V
[AOx - AG]	Curent	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Rezistență	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Rezoluţie	-	12	-	bit

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Output analogic și Input analogic



Acest exemplu ilustrează controlarea unei benzi transportoare cu un input de control analogic al vitezei.



Acest exemplu ilustrează conectarea unui senzor analogic.

8.9. Modul Comandă de la distanță în Prezentarea generală a siguranței

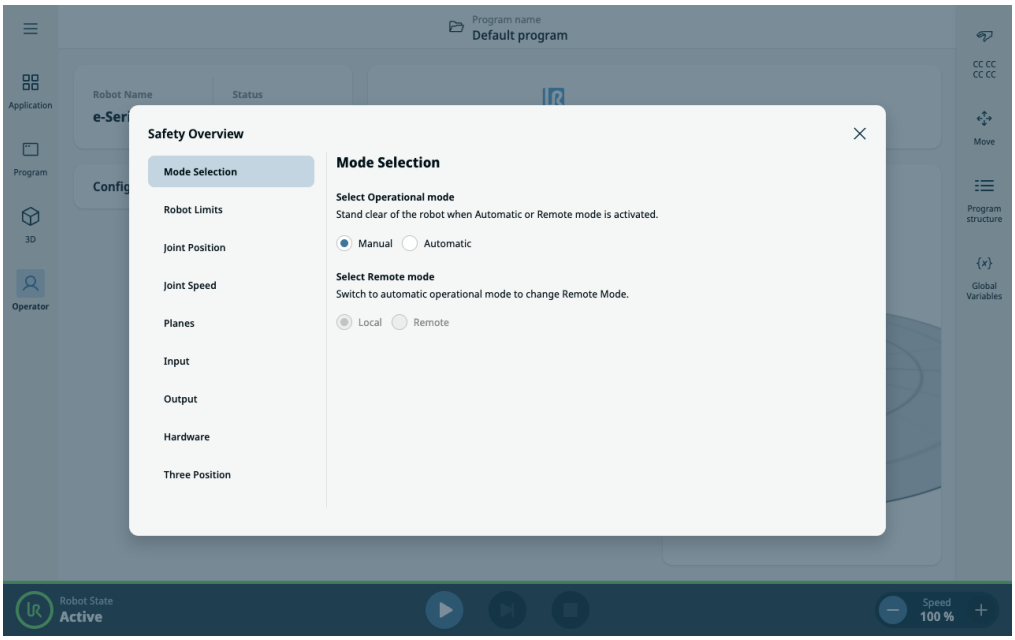
Descriere Când este activat, modul Comandă de la distanță permite dispozitivelor externe să se conecteze la servicii cheie, cum ar fi interfața principală.

Modul Comandă de la distanță poate fi comutat printr-un comutator dedicat din caseta de dialog Prezentare generală a siguranței.

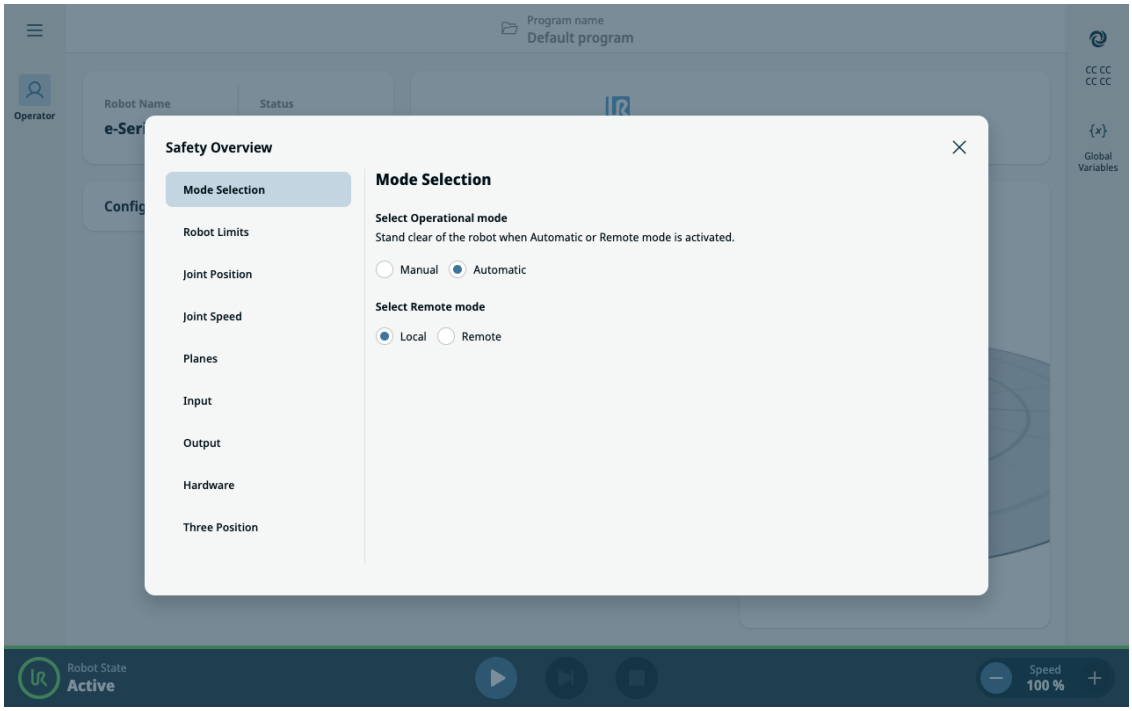
1. Accesați Prezentare generală a siguranței din ecranul principal.
2. Faceți clic pe Selectare mod.
3. Acum puteți selecta Automat și apoi Comandă de la distanță.

„Local” este activat ca setare implicită.
„De la distanță” este activ numai atunci când aplicația este în modul Automat.

Activare/dezactivare acces

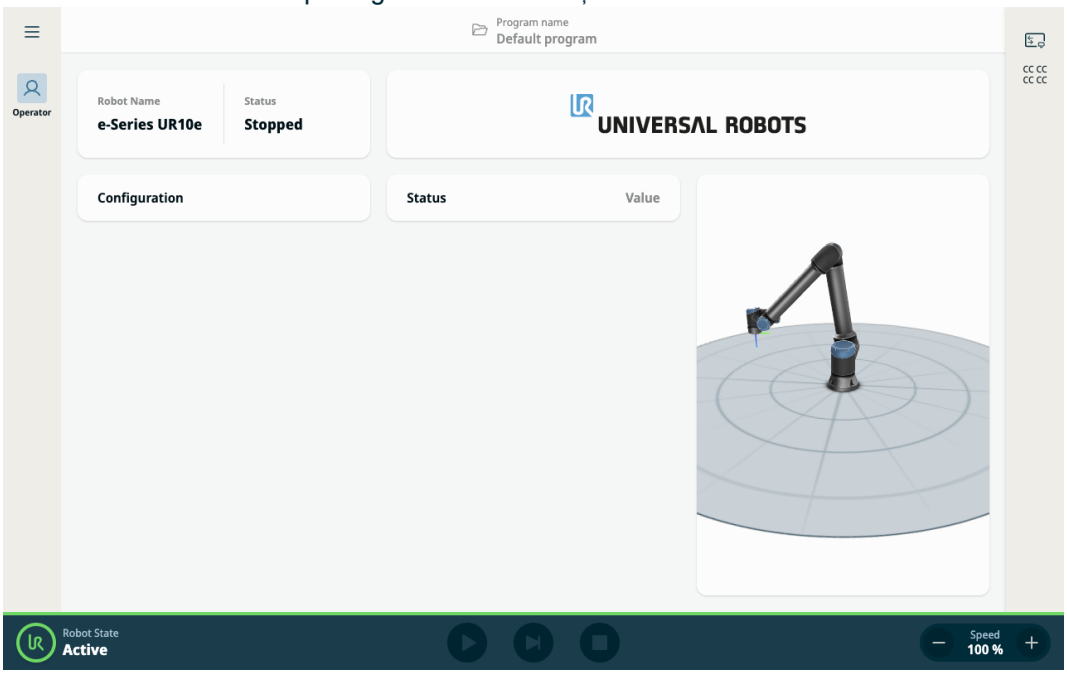


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.



Blocare securizată

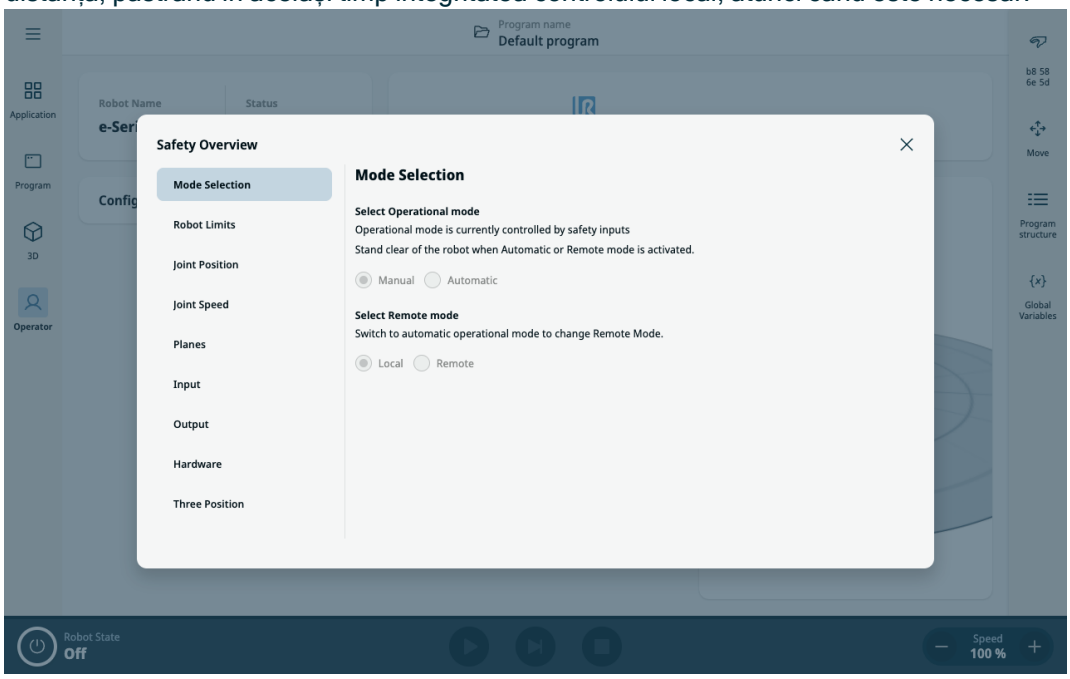
În modul Comandă de la distanță, interfața PolyScope X intră într-o stare securizată, numai citire. Toate acțiunile de editare și control sunt dezactivate și numai ecranul operatorului rămâne accesibil în modul numai vizualizare. În plus, o pictogramă de mod Comandă de la distanță este afișată deasupra Sumei de verificare de siguranță pentru a indica în mod clar că sistemul se află sub supraveghere de la distanță.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Siguranță controlată de I/O

Dacă modul de funcționare al robotului este guvernat de un semnal I/O, comutarea la modul Manual din I/O va readuce automat modul Comandă de la distanță înapoi la modul Local.
Această caracteristică asigură un mediu sigur și structurat pentru monitorizarea de la distanță, păstrând în același timp integritatea controlului local, atunci când este necesar.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9. Integrarea atașamentului final

Descriere Atașamentul final poate fi denumit și sculă sau piesa de prelucrat în acest manual.

NOTIFICARE

UR furnizează documentație pentru integrarea atașamentului final cu brațul robotului.

- Consultați documentația specifică atașamentului final/sculei/piesei de prelucrat pentru montare și conectare.

9.1. Sarcină utilă maximă

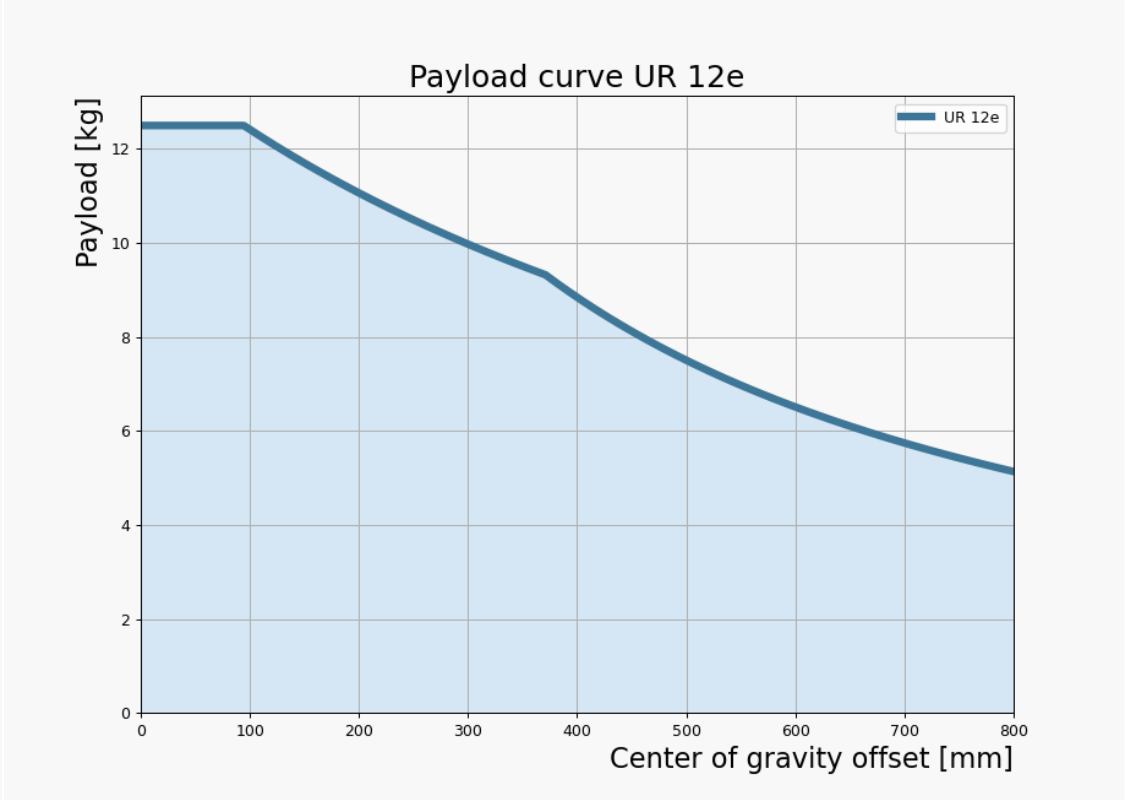
Descriere Sarcina utilă nominală a brațului robotului depinde de offsetul centrului de greutate (CoG) al sarcinii utile, așa cum se arată mai jos. Offsetul centrului de greutate este definit ca distanța dintre centrul flanșei sculei și centrul de greutate al sarcinii utile atașate.

Brațul robot poate permite un offset lung al centrului de greutate dacă sarcina utilă este plasată sub flanșa sculei. De exemplu, atunci când calculați masa sarcinii utile într-o aplicație de preluare și plasare, luați în considerare atât dispozitivul de prindere, cât și piesa de prelucrat.

Capacitatea robotului de a accelera poate fi redusă dacă CoG al sarcinii utile depășește raza de acțiune și sarcina utilă a robotului. Puteți verifica raza de acțiune și sarcina utilă a robotului în Specificații tehnice.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Sarcină utilă [kg]



Decalaj centru de greutate [mm]

Relația dintre sarcina utilă nominală și offsetul centrului de greutate.

Inerția sarcinii utile

Puteți configura sarcini utile cu inerție ridicată, dacă sarcina utilă este setată corect. Software-ul controlerului reglează automat accelerațiile atunci când sunt configurați următorii parametri:

- Masă sarcină utilă
- Centrul de greutate
- Inerția

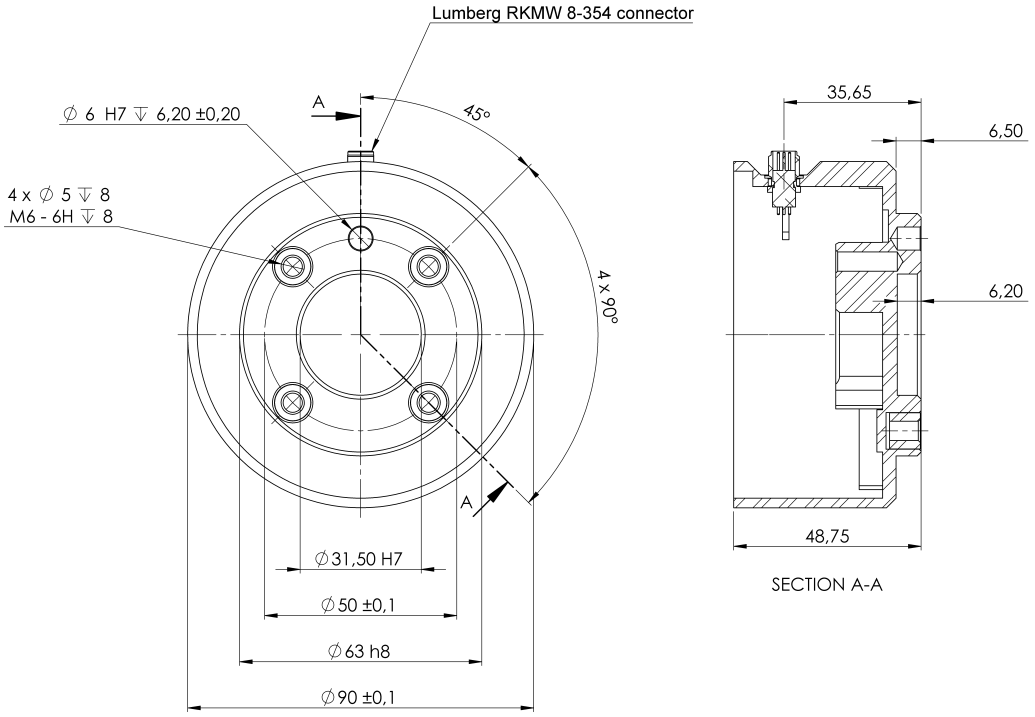
Puteți utiliza URSim pentru a evalua accelerațiile și perioadele de ciclu ale mișcărilor robotului cu o sarcină utilă specifică.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.2. Securizarea sculei

Descriere

Scula sau piesa de prelucrat este montată pe flanșa de ieșire a sculei (ISO), la vârful robotului.



Dimensiunile și șablonul pentru găurile de pe flanșa sculei. Toate cotele sunt în milimetri.

Flanșă sculă pentru instrument de performanță

Flanșa de ieșire a sculei (ISO 9409-1) este locul unde scula se montează la vârful robotului.

- ISO 9409-1-50-4-M6 pentru brațe robot de dimensiuni mici
- ISO 9409-1-80-6-M8 pentru brațe robot de dimensiuni mari

Se recomandă utilizarea unei găuri cu canelură radială pentru știftul de poziționare, pentru a evita suprasolicitarea, menținând în același timp o poziție precisă.

ATENȚIE

Șuruburile M6 foarte lungi pot apăsa pe partea inferioară a flanșei sculă și pot provoca un scurtcircuit la robot.

- Pentru montarea sculei, nu folosiți șuruburi mai lungi de 8 mm.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Strângerea necorespunzătoare a șuruburilor poate provoca vătămări corporale din cauza desprinderii flanșei adaptorului și/sau a efectorului final.

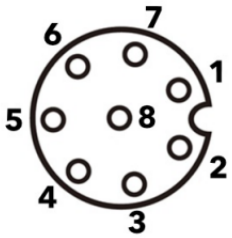
- Asigurați-vă că scula este fixată adecvat și asigurată.
- Asigurați-vă că scula este construită astfel încât să nu genereze situații periculoase prin scăparea neașteptată a piesei.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.3. I/O sculă

Conector sculă

Conectorul pentru sculă ilustrat mai jos asigură alimentarea și semnalele de comandă pentru dispozitivele de prindere și senzorii folosiți la o anumită sculă pentru robot. Conectorul pentru sculă este o mufă mamă cu opt pini și este situat lângă flanșa sculei de pe Încheietura 3. Cele opt fire din interiorul conectorului deservesc diferite funcții, după cum sunt enumerate în tabelul de mai jos:



Pin #	Semnal	Descriere
1	AI0 / RS485-	Analogic în 0 sau RS485-
2	AI1 / RS485+	Analogic în 1 sau RS485+
3	TO0/PWR	Ieșiri digitale 0 sau 0V/12V/24V
4	TO1/GND	Ieșiri digitale 1 sau Împământare
5	Tensiune	0V/12V/24V
6	TI0	Intrări digitale 0
7	TI1	Intrări digitale 1
8	GND	Împământare

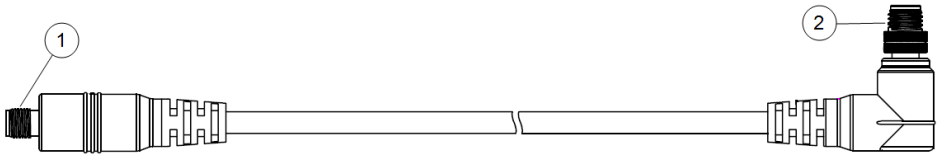
NOTIFICARE

Conectorul pentru sculă trebuie strâns de mână, la maxim 0,4 Nm.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Adaptor cablu sculă

Adaptorul pentru cablu sculă este accesoriul electronic care asigură compatibilitatea între interfața I/O a sculei și sculele pentru modelele e-Series.



1 Se conectează la scula/efectorul final.

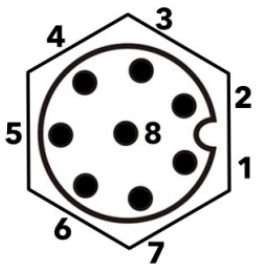
2 Se conectează la robot.

AVERTISMENT

Conectarea adaptorului pentru cablului sculei la un robot sub tensiune poate duce la răniri.

- Conectați adaptorul la sculă/efectorul final înainte de a conecta adaptorul la robot.
- Nu alimentați robotul dacă adaptorul pentru cablul sculei nu este conectat la sculă/efectorul final.

Cele opt fire din interiorul adaptorului pentru cablu sculă deservesc diferite funcții, după cum sunt enumerate în tabelul de mai jos:

	Pin #	Semnal	Descriere
	1	AI0 / RS485+	Analogic în 0 sau RS485+
	2	AI1 / RS485-	Analogic în 1 sau RS485-
	3	TI1	Intrări digitale 1
	4	TI0	Intrări digitale 0
	5	Tensiune	0V/12V/24V
	6	TO1/GND	Ieșiri digitale 1 sau Împământare
	7	TO0/PWR	Ieșiri digitale 0 sau 0V/12V/24V
	8	GND	Împământare

ÎMPĂMÂNTARE

Flanșa sculei este conectată la GND (împământare).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.3.1. Specificații instalare I/O sculă

Descriere

Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos. Accesați I/O sculă în fila Instalare pentru a seta sursa de alimentare internă la 0V, 12V sau 24V.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune de alimentare în modul 24V	23,5	24	24,8	V
Tensiune de alimentare în modul 12V	11,5	12	12,5	V
Curent de alimentare (un singur pin)*	-	1000	2000**	mA
Curent de alimentare (dublu pin)*	-	2000	2000**	mA
Sarcină capacitivă de alimentare	-	-	8000***	uF

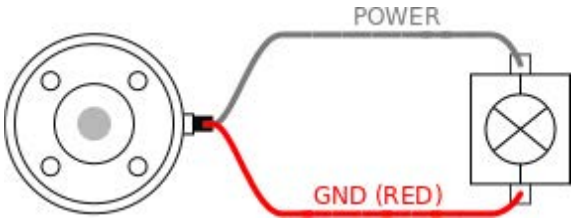
* Se recomandă insistent utilizarea unei diode de protecție pentru sarcinile inductive.
** Vârf pentru max 1 secundă, ciclu de funcționare max: 10%. Curentul mediu pe 10 secunde nu trebuie să depășească curentul tipic.
*** Când alimentarea cu energie electrică a sculei este activată, va exista un timp de pornire progresivă de 400 ms, permițând conectarea unei sarcini capacitive de 8000 uF la sursa de alimentare a sculei la pornire. Nu este permisă branșarea sarcinii capacitive la cald.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.3.2. Alimentare sculă electrică

Descriere

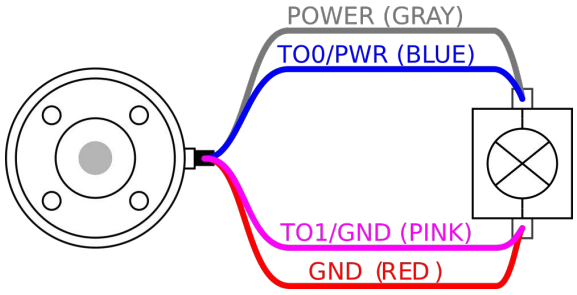
Accesați I/O sculă în fila Instalare



Alimentare electrică pin dublu

În modul de alimentare cu pin dublu, curentul de ieșire poate fi crescut conform listei din I/O sculă.

1. Din antet, atingeți **Instalare**.
2. În lista din stânga, apăsați **General**.
3. Apăsați **IO sculă** și selectați **Alimentare pe doi pini**.
4. Conectați firele Alimentare (gri) la TO0 (albastru) și Împământare (roșu) la TO1 (roz).



NOTIFICARE

Odată ce robotul efectuează o oprire de urgență, tensiunea este stabilită la 0 pentru ambii pini de alimentare (curentul este întrerupt).

9.3.3. Intrări digitale sculă

Descriere

Ecranul de pornire conține setările pentru încărcarea și pornirea automată a unui program implicit, și pentru auto-inițializarea brațului robot la pornire.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

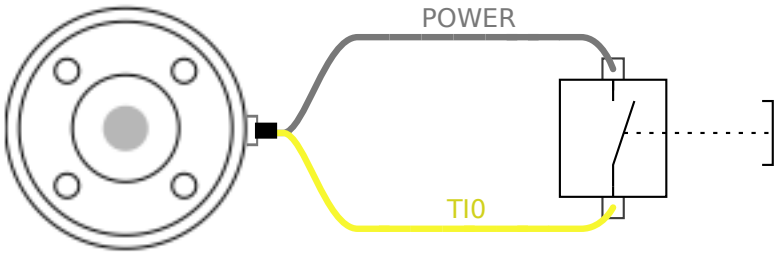
Tabel

Intrările digitale sunt implementate ca PNP cu rezistoare la masă. Aceasta înseamnă că o intrare flotantă va fi îmntotdeauna scăzută. Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune input	-0,5	-	26	V
Tensiune logică scăzută	-	-	2,0	V
Tensiune logică crescută	5,5	-	-	V
Rezistență intrare	-	47k	-	Ω

Utilizarea Intrărilor digitale ale instrumentului

Acest exemplu ilustrează conectarea unui simplu buton.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.3.4. Ieșiri digitale sculă

Descriere

Ieșirile digitale susțin trei moduri diferite:

Mod	Active (activ)	Inactive (Inactiv)
Sinking (NPN)	Scăzută	Deschidere
Sourcing (PNP)	Ridicată	Deschidere
Împinge / Trage	Ridicată	Scăzută

Accesați I/O sculă din tabul Instalare pentru a configura modul de ieșire al fiecărui pin. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune când e deschis	-0,5	-	26	V
Tensiune la coborâre 1A	-	-	0,09	V
Curent la alimentare/drenare, continuu	0	-	600	mA
Curent la alimentare/descărcare, vârf	0	-	1000*	mA
Curent prin GND, continuu	0	-	2000	mA
Curent prin GND, valoare de vârf	0	-	3000*	mA

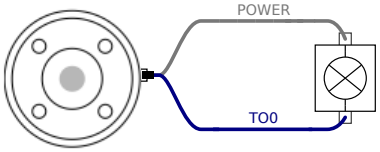
* Vârf de maxim 1 secundă, ciclu de funcționare maxim: 10%. Curentul mediu pe o perioadă de 10 secunde nu trebuie să depășească curentul continuu.

ATENȚIE

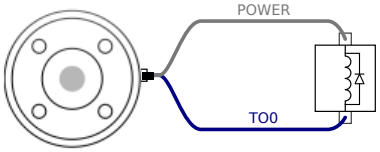
Ieșirile digitale din instrument nu sunt limitate de curent. Suprascrierea datelor specificate poate provoca daune permanente.

Utilizarea ieșirilor digitale ale sculei

Acest exemplu ilustrează pornirea unei sarcini utilizând sursa de alimentare internă de 12 V sau 24 V. Tensiunea de ieșire din fila I/O trebuie definită. Există tensiune între conexiunea POWER și ecranul/masa, chiar și atunci când sarcina este oprită.



La conectarea sarcinilor inductive, trebuie utilizată o diodă de protecție, așa cum se arată mai jos.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

9.3.5. Intrări analogice sculă

Descriere

Intrările analogice pentru sculă sunt nediferențiale și pot fi setate ca tensiune (0-10V) sau curent (4-20mA) din tabul I/O. Specificațiile elctrice sunt prezentate mai jos.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune de intrare în modul tensiune	-0,5	-	26	V
Rezistență de intrare @ intervalul 0V la 10V	-	10,7	-	kΩ
Rezoluţie	-	12	-	bit
Tensiune de intrare în modul curent	-0,5	-	5,0	V
Curent de intrare în modul curent	-2,5	-	25	mA
Rezistență de intrare @ intervalul 4mA la 20mA	-	182	188	Ω
Rezoluţie	-	12	-	bit

Două exemple despre cum se folosesc intrările analogice sunt prezentate în următoarele sub-secțiuni.

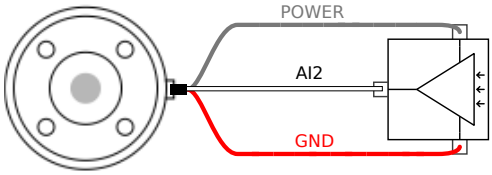
Atenţie

ATENȚIE

Intrările analogice nu sunt protejate împotriva supratensiunii în modul curent. Supracalibrarea limitei în specificația electrică poate produce pagube iremediabile la intrare.

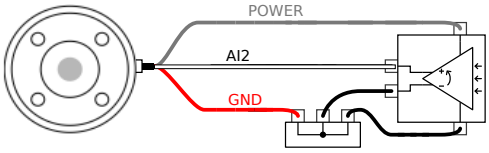
Folosirea intrărilor analogice sculă, nediferențial

Acest exemplu prezintă o conexiune la un senzor analogic cu o ieșire nediferențială. Ieșirea senzorului poate fi fie de curent, fie de tensiune, atâta timp cât modul de intrare al acelei intrări analogice este setat la același pe fila I/O.
Notă: Puteți verifica dacă un senzor cu ieșire de tensiune poate acționa rezistența internă a instrumentului sau dacă măsurarea ar putea fi nevalidă.



Folosirea intrărilor analogice sculă, diferențial

Acest exemplu prezintă o conexiune de senzor analogic cu o ieșire diferențială. Conectați partea de ieșire negativă la GND (0V) și funcționează în același mod ca și un senzor nediferențial.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

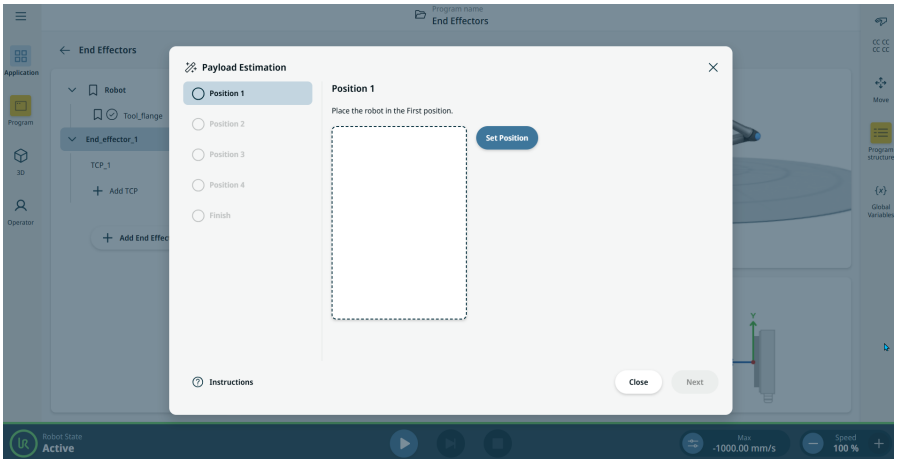
9.4. Setați Sarcina utilă

Descriere

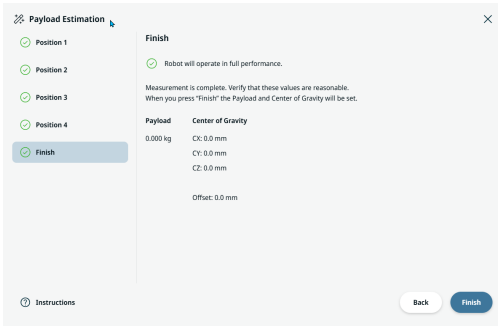
Noul asistent de estimare a sarcinii utile permite robotului să ajute utilizatorul să seteze corect sarcina utilă și centrul de greutate (CoG) al unei piese de lucru, cum ar fi o unealtă sau o combinație de accesorii atașate la flanșa sculă.

Asistentul pentru sarcină utilă și centrul de greutate (CoG)

1. În panoul din stânga, atingeți End_effector_1.
2. Pe panoul central, atingeți pictograma asistentului pentru sarcină utilă, Payload , iar ecranul pop-up Estimare sarcină utilă va apărea.



3. Prin învățarea de către utilizator a patru poziții diferite, robotul poate estima automat masa sarcinii utile și CoG. Ultimul pas al asistentului va indica dacă masa sarcinii utile calculată sau combinația dintre masa sarcinii utile și devierea CoG pot determina o scădere a performanței robotului.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

La fel ca în asistentul de poziționare TCP, utilizatorul va fi informat dacă este necesară reînvățarea pozițiilor, deoarece pozițiile învățate nu sunt suficient de diverse.
O fereastră pop-up cu instrucțiuni poate fi deschisă în orice moment, la fel ca în asistenții TCP.

NOTIFICARE

Urmați aceste indicații pentru cele mai bune rezultate la Estimarea sarcinii utile:

- Asigurați-vă că pozițiile TCP-ului sunt cât mai diferite posibil una de alta
- Efectuați măsurătorile într-un interval scurt de timp
- Evitați să trageți de sculă și/sau de sarcina atașată înainte sau în timpul estimării
- Montarea și unghiul robotului trebuie să fie corect definite în instalare

Redenumirea, duplicarea și ștergerea sarcinilor utile

Puteți începe să configurați o nouă Sarcină activă aplicând următoarele acțiuni:

- Atingeți pentru a redenumi o sarcină utilă.
- Atingeți pentru a duplica o sarcină utilă.
- Atingeți pentru a șterge o sarcină utilă selectată. Nu puteți elimina ultima Sarcină activă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

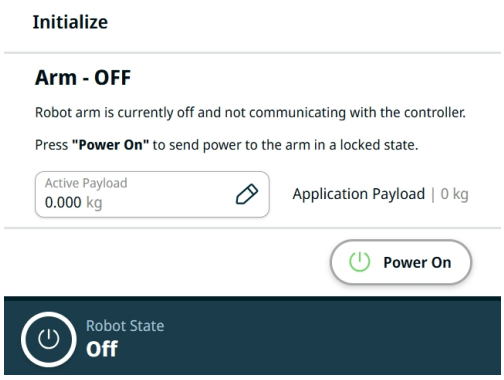
9.4.1. Setarea în siguranță a sarcinii utile active

Verificați sarcina utilă activă

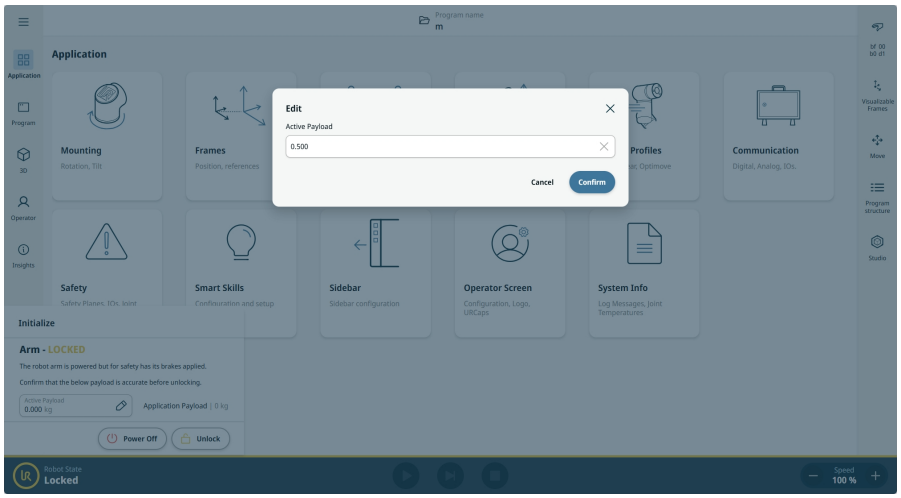
Pornirea brațului robot dezactivează sistemul de frânare, permițându-vă să începeți să mișcați brațul robotului și să utilizați PolyScope X. Înainte de a porni brațul robotului, trebuie să verificați dacă este configurată sarcina utilă activă corectă.

1. Verificați starea robotului **în** partea de jos a ecranului.

   Dacă starea este Oprire de urgență , țineți apăsat și rotiți butonul de oprire de urgență pentru a reseta. Brațul va fi atunci în starea **Oprit** .
2. Ieșiți din raza de acțiune (spațiul de lucru) a brațului robotului.
3. Atingeți butonul **de pornire** de pe ecran.



4. În caseta „Initialize”, atingeți **„Power** On” . La pornirea unui robot nou sau la prima pornire după actualizarea software-ului, este posibil să apară o fereastră de dialog **intitulată Actualizare firmware**. După finalizarea actualizării firmware-ului brațului robot, starea robotului va trece la **Blocat** .
5. În câmpul **Sarcină** utilă activă , verificați masa sarcinii utile.
6. Atingeți câmpul **Sarcină** utilă activă și pe ecranul principal va apărea un câmp **Editare**.
7. Introduceți sarcina utilă activă și atingeți **Confirmare** .



Acum puteți **debloca** frânele și începe să mișcați brațul robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10. Configurație de siguranță

DescriereAceastă secțiune descrie configurația de siguranță care este posibilă în fila aplicației.

10.1. Funcții legate de siguranță și interfețe

Descriere Roboții Universal Robots sunt echipați cu o gamă de funcții de siguranță integrate, precum și cu I/O de siguranță, semnale de control digitale și analogice spre sau dinspre interfața electrică, pentru a se conecta cu alte utilaje și dispozitive de protecție suplimentare. Fiecare funcție de siguranță și I/O este construită conform EN ISO13849-1 cu Nivel de Performanță d (PLd), ce utilizează o arhitectură din categoria 3.

AVERTISMENT

Utilizarea de parametri de configurare de siguranță diferiți față de cei definiți conform necesității pentru reducerea riscurilor poate duce la pericole ce nu sunt eliminate rezonabil sau riscuri ce nu sunt reduse suficient.

- Asigurați-vă că uneltele și dispozitivele de prindere sunt conectate corect pentru a evita pericolele cauzate de întreruperea alimentării.

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Erorile programatorului și/sau ale cablajului pot determina modificarea tensiunii de la 12 V la 24 V, ducând la deteriorarea echipamentului în caz de incendiu.

- Verificați utilizarea la 12 V și procedați cu prudență.

NOTIFICARE

- Utilizarea și configurația funcțiilor de siguranță și a interfețelor trebuie să respecte procedurile de evaluare a riscului pentru fiecare aplicație a robotului.
- Timpul de oprire trebuie luat în considerare ca parte a evaluării de risc pentru aplicație
- Dacă robotul detectează o avarie sau o încălcare a sistemului de siguranță (de ex. unul dintre firele din circuitul de oprire de urgență este tăiat sau o limită a unei funcții de siguranță a fost depășită), se inițiază o Oprire de categoria 0.

NOTIFICARE

Efectorul final nu este protejat de sistemul de siguranţă UR. Funcţionarea efectorului final şi-sau cablului de conexiune nu este monitoriyată

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.1.1. Funcție de siguranță configurabile

Descriere

Funcțiile de siguranță pentru roboții Universal Robots, așa cum apar în lista de mai jos, sunt incluse în robot, însă au scopul de a proteja întregul sistem al robotului, adică robotul cu scula/atașamentul final atașat. Funcţiile de siguranţă robot sunt folosite pentru a reduce riscurile sistemului robot determinate de evaluarea de risc. Poyiţiile şi viteyele sunt relative la baya robotului.

Funcții de siguranță

Funcţie de siguranţă	Descriere
Limită poziție articulație	Setează limita inferioară și superioară pentru pozițiile permise ale articulațiilor.
Limită viteză articulație	Setează o limită superioară pentru viteza articulației.
Planuri de siguranță	Definește planuri, în spațiu, ce limitează poziția robotului. Planurile de siguranță limitează fie doar scula/efectorul final fie scula/efectorul final și cotul.
Orientarea instrumentului	Definește limitele de orientare admise pentru sculă.
Limită de viteză	Limitează viteza maximă a robotului. Viteza este limitată la cot, la flanșa sculei/efectorului final și la pozițiile sculei/efectorului final definite de utilizator.
Limită de forță	Limitează forța maximă aplicată de scula robotului/efectorul final și cot în situațiile de prindere. Forța este limitată la sculă/efector final, flanșa cotului și la centrul pozițiilor sculei/efectorului final definite de utilizator.
Limită impuls	Limitează impulsul maxim al robotului.
Limită putere	Limitează lucrul mecanic efectuat de robot.
Limită de timp de oprire	Limitează timpul maxim folosit de robot pentru oprire după inițierea unei opriri de protecție.
Limită distanță de oprire	Limitează distanța maximă parcursă de robot după inițierea unei opriri de protecție.

Evaluarea riscului

La efectuarea unei evaluări de risc pentru aplicație, este necesar să se ia în calcul mișcarea robotului după inițierea unei opriri. Pentru a ușura acest proces, pot fi folosite funcțiile de siguranță *Limită timp oprire* și *Limită distanță oprire*.
Funcțiile de siguranță reduc dinamic viteza mișcării robotului astfel încât poate fi oprit întotdeauna în limite. Limitele de poziție ale articulațiilor, planurile de siguranță și limitele de orientare a sculei/atașamentului final iau în considerare distanța de oprire preconizată, adică mișcarea robotului va încetini înainte de atingerea limitei.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.2. Setări

Descriere Setările din PolyScope X pot fi accesate prin intermediul meniului hamburger din secțiunea de navigare principală.
Puteți accesa următoarele secțiuni:

- Generalități
- Parolă
- Conexiune
- Securitate

Setări generale În setările generale, puteți schimba limba preferată, unitățile de măsură etc. De asemenea, puteți să actualizați software-ul din setările generale.

Setări parolă În setările parolei, puteți găsi parolele implicite și cum să le schimbați cu parolele preferate și sigure.

Setări conexiune În setările de conexiune, puteți seta setările de rețea, cum ar fi adresa IP, serverul DNS etc. Tot aici sunt și setările legate de UR Connect.

Setări de securitate Setările de securitate legate de SSH, permisiunile pentru parola de administrator și activarea/dezactivarea diferitelor servicii din software.

10.2.1. Parolă

Descriere În setările parolei din PolyScope X, puteți găsi trei tipuri diferite de parolă.

- Mod de funcționare
- Siguranţă
- Admin

Este posibilă setarea aceleiași parole în toate cele trei cazuri, dar este posibilă și setarea a trei parole diferite pentru a separa accesul și opțiunile.

Parola - Administrator

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Descriere

Toate opțiunile din secțiunea Securitate sunt protejate cu o parolă de administrator. Ecranele protejate cu parolă de administrator sunt blocate de o suprapunere transparentă, care face setările indisponibile. Accesarea secțiunii Securitate vă permite să configurați setările în următoarele ecrane:

- Secure Shell
- Permisiuni
- Servicii

Setările pot fi modificate numai de administratorii desemnați.
Deblocarea oricăreia dintre opțiunile din Securitate deblochează și celelalte opțiuni până când ieșiți din meniul Setări.

Parola implicită

Parola implicită pentru parola de administrator este: easybot

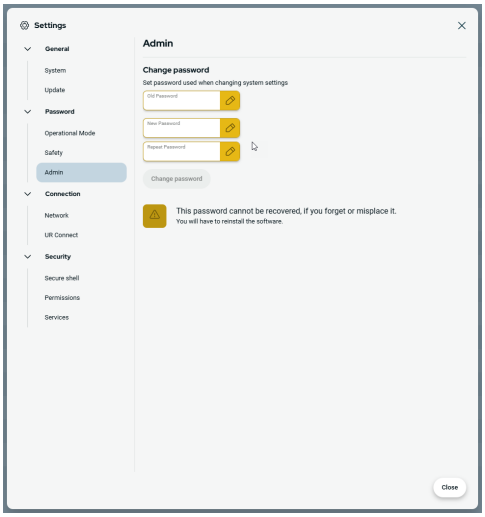
NOTIFICARE

Dacă uitați parola de administrator, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată.
Va trebui să reinstalați software-ul.

Pentru a seta parola de Administrator

Înainte de a putea utiliza parola de administrator pentru a debloca ecranele protejate, trebuie să schimbați parola implicită.

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**.
2. La Parolă, atingeți **Administrator**.
3. Schimbați parola curentă de administrator cu una nouă.
   - Dacă aceasta este prima dată când accesați setarea, schimbați parola implicită de administrator de la „easybot” la o parolă nouă. Noua parolă trebuie să conțină cel puțin 8 caractere.
4. Utilizați noua parolă pentru a debloca meniul Setări și accesa opțiunile din secțiunea Securitate.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a ieși din meniul Setări

Când una dintre opțiunile din Securitate este deblocată, butonul Închidere din partea dreaptă jos a meniului Setări se modifică. Butonul Închidere este înlocuit cu butonul Blocare și închidere, care indică deblocarea secțiunii Securitate.

1. În meniul Setări, localizați și atingeți butonul **Blocare și închidere**.

Parolă - Mod operațional

Parola implicită

Parola implicită pentru modul de funcționare: operator

NOTIFICARE

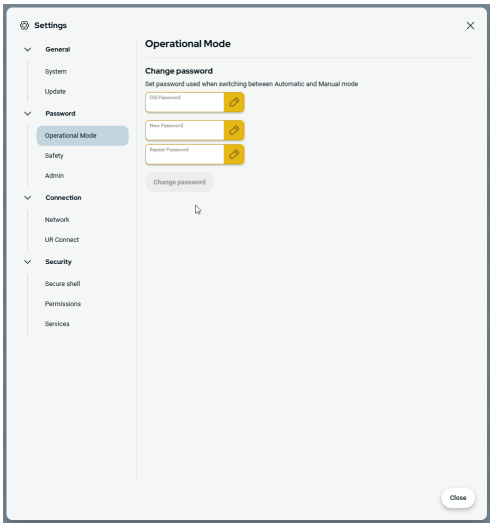
Dacă uitați parola, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată. Va trebui să reinstalați software-ul.

Trebuie să utilizați parola implicită atunci când schimbați parola pentru prima dată.

Schimbare parolă mod operațional

Acesta este modul în care schimbați parola pentru modul operațional în setările PolyScope X.

1. Atingeți meniul hamburger din navigarea principală.
2. Atingeți Setări.
3. Atingeți Mod operațional în secțiunea Parolă.
4. Introduceți parola implicită, dacă schimbați parola pentru prima dată.
5. Adăugați parola preferată, din cel puțin 8 caractere.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Parolă - Siguranță

Parola implicită

Parola implicită pentru siguranță: **ursafe**

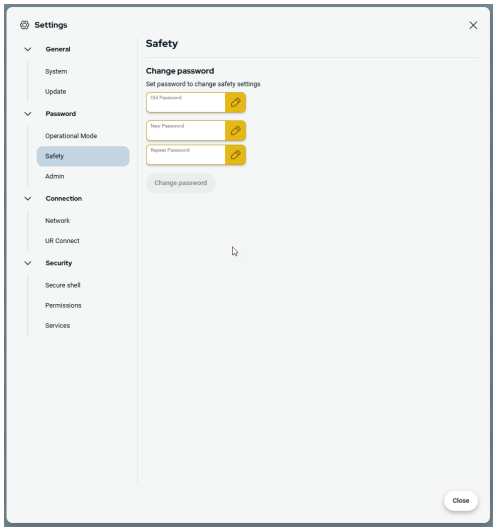
> **NOTIFICARE**
> Dacă uitați parola, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată. Va trebui să reinstalați software-ul.

Trebuie să utilizați parola implicită atunci când schimbați parola pentru prima dată.

Schimbare parolă de siguranță

Acesta este modul în care schimbați parola de siguranță în setările PolyScope X.

1. Atingeți meniul hamburger din navigarea principală.
2. Atingeți Setări.
3. Atingeți Siguranță în secțiunea Parolă.
4. Introduceți parola implicită, dacă schimbați parola pentru prima dată.
5. Adăugați parola preferată, din cel puțin 8 caractere.



10.2.2. Acces prin Secure Shell (SSH)

Descriere

Puteți gestiona accesul de la distanță la robot utilizând protocolul Secure Shell (SSH). Ecranul cu setările de securitate Secure Shell permite administratorilor să activeze sau să dezactiveze accesul SSH la robot.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a activa/dezactiva SSH

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**.
2. În fila Securitate, apăsați **Secure Shell**.
3. Introduceți parola pentru a **debloca** setările.
4. Glisați **Activare acces SSH** în poziția pornit.

În extrema dreaptă a butonului de activare a accesului prin SSH, ecranul afișează portul utilizat pentru comunicarea SSH.

Autentificare SSH

Autentificarea se poate face cu o parolă și/sau cu o cheie pre-partajată, autorizată. Cheile de securitate pot fi adăugate atingând butonul **Adăugare cheie** și selectând un fișier cu cheia de securitate. Cheile disponibile sunt listate împreună. Utilizați pictograma coș de gunoi pentru a elimina o cheie selectată din listă.

10.2.3. Permisiuni

Descriere

Pentru a preveni modificările neautorizate ale sistemului, accesul la ecranele Rețelistică, Gestionare URCap și Actualizare PolyScope X este restricționat în mod implicit. Puteți modifica setările pentru permisiuni pentru a permite accesul la aceste ecrane. Este necesară o parolă de administrator pentru a accesa secțiunea Permisiuni.

Pentru a accesa Permisiuni

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**.
2. Accesați secțiunea Securitate și atingeți **Permisiuni**.

Permisiuni de sistem suplimentare

De asemenea, puteți bloca câteva ecrane/funcționalități importante cu parola de administrator. În ecranul Permisiuni din secțiunea Securitate din meniul Setări, este posibil să specificați ce ecrane suplimentare trebuie protejate de parola de administrator și ce ecrane sunt disponibile tuturor utilizatorilor. Următoarele ecrane/funcționalități pot fi blocate opțional:

- Setările pentru rețea
- Setările pentru actualizări
- Secțiunea URCaps din Manager sistem
- UR Connect

Pentru a activa/dezactiva permisiunile de sistem

1. Accesați secțiunea Permisiuni așa cum a fost descris anterior. Ecranele protejate sunt listate pe ecranul Permisiuni.
2. Pentru ecranul dorit, glisați comutatorul On/Off în poziția On pentru a-l activa.
3. Pentru a dezactiva ecranul dorit, glisați comutatorul On/Off în poziția Off.

Ecranul se blochează din nou odată ce comutatorul este în poziția Off.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.2.4. Servicii

Descriere

Serviciile permit administratorilor să activeze sau să dezactiveze accesul de la distanță la serviciile UR standard care rulează pe robot, cum ar fi interfețele Client principal/secundar, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 etc.

Utilizați ecranul Servicii pentru a restricționa accesul de la distanță la robot, permițând doar accesul extern la serviciile oferite de robot pe care aplicația specifică a robotului le utilizează efectiv. Pentru a oferi securitate maximă, toate serviciile sunt dezactivate în mod implicit. Porturile de comunicații pentru fiecare serviciu se află în dreapta butonului de comutare On/Off din lista de servicii.

Activare ROS2

Când serviciul ROS2 este activat pe acest ecran, puteți specifica ID-ul de domeniu ROS (valorile 0-9). După modificarea ID-ului de domeniu, sistemul repornește pentru a aplica modificarea.

10.3. Deblocarea setărilor de siguranță

Descriere

Trebuie să deblocați setările de siguranță pentru a le modifica.

NOTIFICARE

Setările de siguranță sunt protejate prin parolă.

Parola implicită pentru siguranță: **ursafe**.

Deblocarea setărilor de siguranță

1. În secțiunea principală de navigare din PolyScope X, atingeți fila Aplicație.
2. Pe ecranul Celulă de lucru, atingeți pictograma Siguranță.
3. Observați că se afișează ecranul Limite Robot, însă setările sunt inaccesibile.
4. Introduceți parola de siguranță și atingeți DEBLOCARE pentru a face setările accesibile.
5. Apăsați BLOCARE sau părăsiți meniul Siguranță pentru a bloca din nou toate setările elementelor de la Siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.4. Setări meniu de siguranță

Descriere Limitele sistemului de siguranță sunt definite în Configurația de siguranță. Sistemul de siguranță primește valorile de la câmpurile de input și detectează orice depășire a acestor valori. Controlerul robotului previne orice încălcare prin efectuarea unei opriri a robotului sau prin reducerea vitezei.

ATENȚIE

Utilizarea parametrilor de Configurare de Siguranță diferiți față de cei definiți de evaluarea de risc făcută de integrator poate duce la pericole ce nu sunt eliminate rezonabil sau riscuri ce nu sunt reduse suficient.

10.4.1. Limite Robot

Descriere Limite robot restricționează mișcările generale ale robotului.

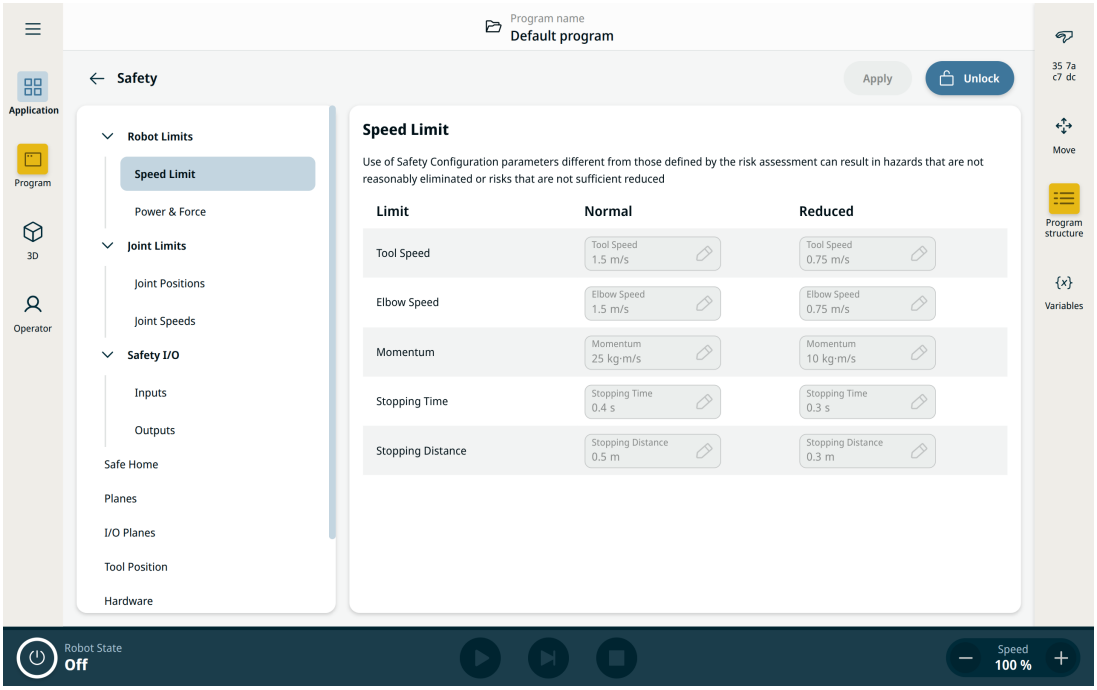
- Modifică valorile de la limitele roboților (Normal și Redus) și aplică pentru a vedea modificările aplicate în suma de verificare de siguranță.
- Valorile pentru modul Redus trebuie să fie întotdeauna mai mici decât valorile din modul Normal.

NOTIFICARE

Limitele de siguranță restricționează forțele și mișcările la flanșa sculei și centrul celor două poziții pentru sculă definite de utilizator

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Limite de viteză



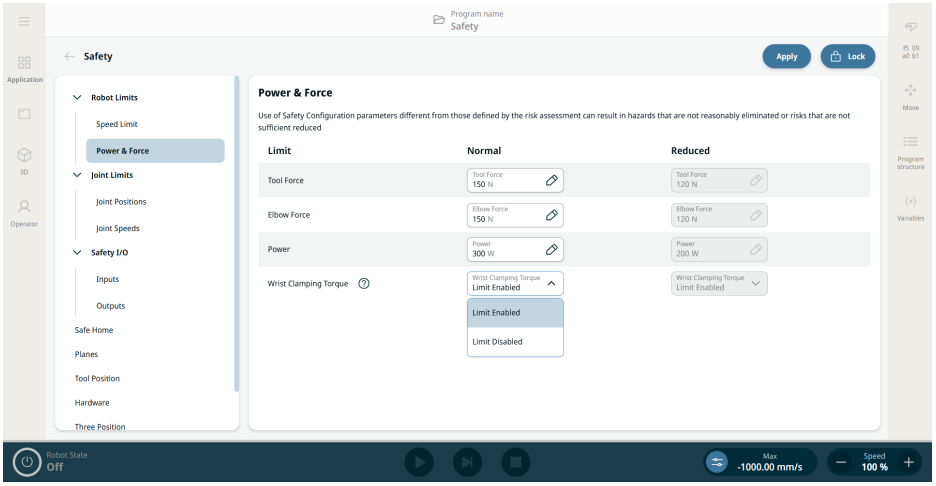
NOTIFICARE

Restricționarea timpului de oprire și a distanței afectează viteza generală a robotului. De exemplu, dacă timpul de oprire este setat la 300 ms, viteza maximă a robotului este limitată, permițând robotului să se oprească în decurs de 300 ms.

Limită	Descriere
Viteză unealtă	Limitează viteza maximă a sculei robotului.
Viteză cot	Limitează viteza maximă a cotului robotului.
Impuls	Limitează impulsul maxim al robotului.
Timp de oprire	Limitează timpul maxim pentru oprirea robotului, de ex. când se activează o oprire de urgență.
Distanța de oprire	Limitează distanța maximă pe care scula robotului sau cotul o poate parcurge la oprire.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Putere și Forță



NOTIFICARE

Forțele sculei și cotului pot fi depășite de cele trei articulații ale încheieturii dacă funcția de siguranță „cuplu prindere încheietură” este dezactivată

Limită	Descriere
Forța uneltei	Limitează forța maximă exercitată de scula robotului în situații de prindere.
Forța cotului	Limitează forța maximă pe care cotul o exercită asupra mediului.
Putere	Limitează forța mecanică maximă produsă de robot în mediul de lucru. Această limită consideră sarcina utilă o parte a robotului și nu a mediului.
Cuplu prindere încheietură	Limitează cât cuplu poate aplica încheietura pentru a împinge. Activat în mod implicit.

Modul de siguranță

Atunci când nu există o oprire de protecție, sistemul de siguranță operează în modul de siguranță asociat cu un set de limite de siguranță:

Modul de siguranță	Efect
Normal	Această configurație este activă în mod implicit.
Redus	Această configurație se activează atunci când punctul central al sculei (TCP) este poziționat dincolo de un plan de declanșare a modului Redus, sau atunci când acesta este declanșat utilizând un input configurabil.

Limită pentru cuplul de prindere al încheieturii

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Descriere

Limita cuplului de prindere a încheieturii este o setare care activează sau dezactivează limitarea cuplului maxim de strângere pentru articulațiile încheieturii robotului. Limitarea este activată în mod implicit. Această funcție de siguranță limitează cuplul care se poate aplica pe încheietură pentru împingere.

Detalii Limita cuplului de prindere a încheieturii

Când este **activată**, robotul limitează cuplul în articulațiile încheieturii pentru a preveni prinderea între încheietură, sarcina utilă și brațul inferior al robotului.

NOTIFICARE

Atunci când setarea este activată, aceasta definește, de asemenea, o limită superioară care nu este evaluată în funcție de siguranță pentru ferestrele cuplului aplicate la articulațiile bază, umăr și cot. În aplicațiile de control al forței, forțele de contact realizabile pot fi semnificativ mai mici decât forțele specificate în funcțiile de siguranță **Limită forță sculă** și **Limită forță cot**.

Când este **dezactivată**, robotul poate folosi o forță de împingere mai mare la articulațiile încheieturii pentru, de ex. aplicații cu forță controlată. Când funcția este dezactivată, riscurile de prindere între încheietură, sarcina utilă și brațul inferior al robotului trebuie atenuate prin alte mijloace.

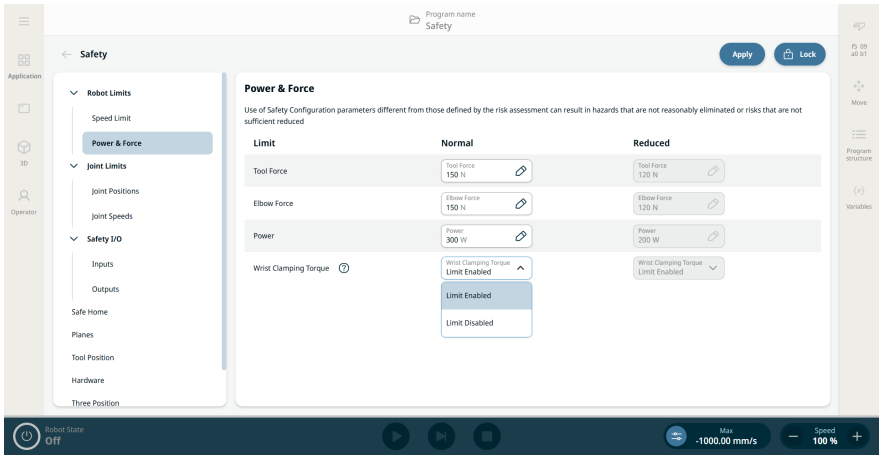
NOTIFICARE

Această funcție de siguranță este activată în mod implicit pentru toți roboții. În PolyScope X versiunea 10.12 și mai recentă, este posibil să dezactivați această funcție de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Activare și dezactivare Limită cuplu prindere încheietură

1. Mergeți la fila **Aplicație** și selectați **Siguranță**.
2. Sub **Limite robot**, apăsați **Putere și forță**. Deblocați, introduceți parola de siguranță și confirmați.
3. Acum puteți selecta **Limită activată** sau **Limită dezactivată** pentru modul Normal sau Redus.



4. Atingeți **Aplicare** pentru a aplica configurația de siguranță și reporni sistemul de siguranță.
5. Este afișată o casetă pop-up, unde puteți reveni sau confirma configurația.

10.4.2. Limite articulație

Descriere

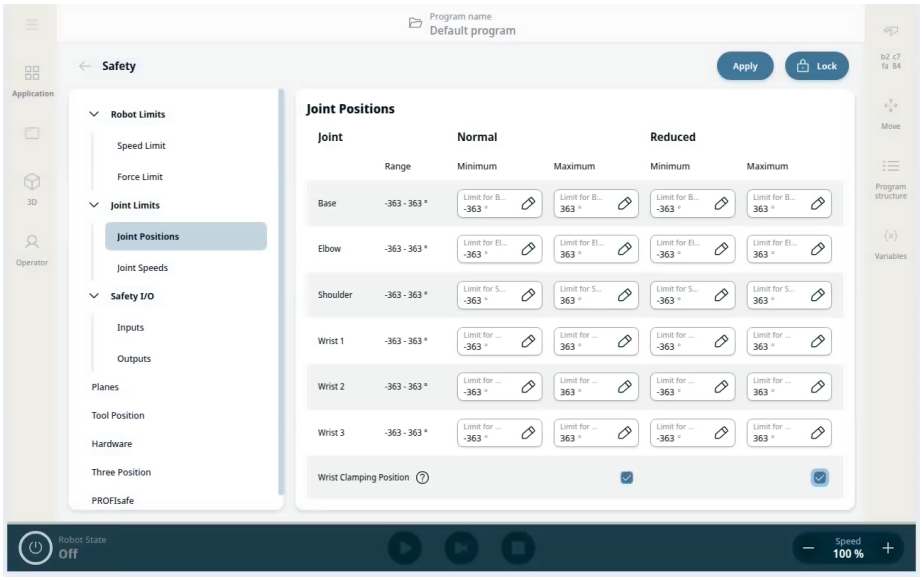
Limite articulație vă permite să restricționați mișcările individuale ale articulației robotului în spațiul articulației, de ex. poziția rotațională și viteza rotațională a articulației. Limită articulație poate fi numită și limitare software a axei.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

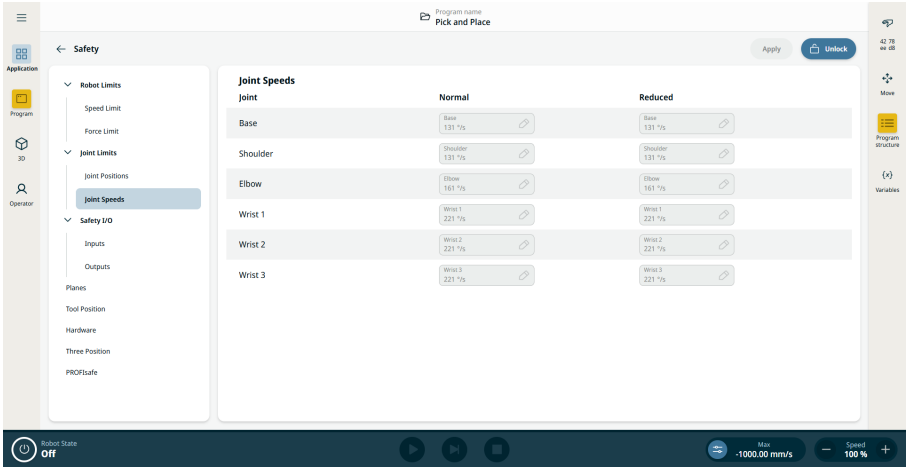
Poziții comune

Iată cum găsiți pozițiile și vitezele articulațiilor.

1. Mergeți la aplicație.
2. Mergeți la Siguranță.
3. Selectați setările din meniul din stânga.



Viteze articulație



10.4.3. Restricții pentru poziția sculei

Descriere

Ecranul Poziția sculei le oferă utilizatorilor o restricționare mai controlată a sculelor și/sau accesoriilor de la capătul brațului robotic, lăsându-vă să definiți pozițiile sculelor cu o rază care va interacționa cu planurile de siguranță fie prin detectarea coliziunii cu Poziția sculei și plan, fie prin activarea modului redus la accesarea planului de către sculă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Detalii

Poziția sculei are două beneficii esențiale:

- Susține două configurații personalizate pentru a specifica unde să reacționeze cu planurile de siguranță.
- Vizualizează pozițiile sculelor sub forma unui model 3D.

NOTIFICARE

Puteți defini, configura și gestiona până la două poziții de scule.

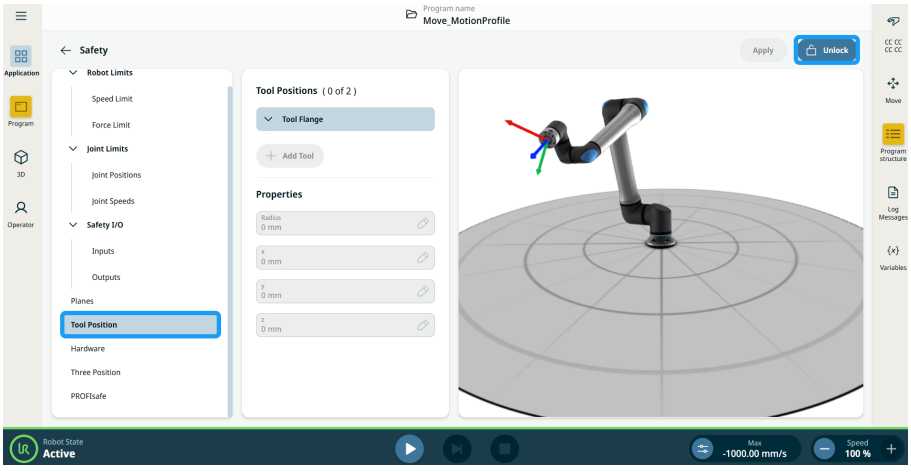
Scule definite de utilizator

Pentru instrumentele definite de utilizator, utilizatorul poate modifica:

- Rază pentru a schimba raza sferei sculei. Raza este luată în considerare atunci când se utilizează planuri de siguranță.
- Pozițiile X, Y, Z pentru a schimba poziția sculei față de flanșa sculei robotului. Poziția este analizată pentru funcțiile de siguranță din punct de vedere al vitezei scule, forței sculei, distanței de oprire și planurilor de siguranță.

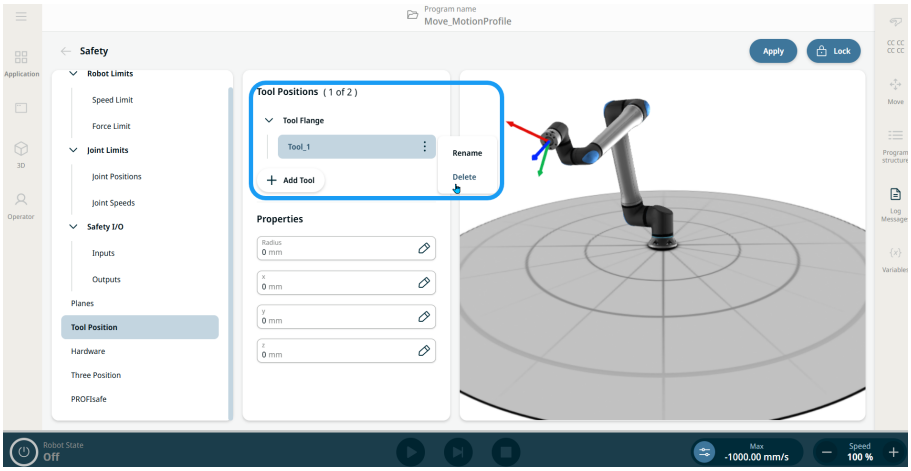
Pentru a accesa poziția sculei

1. Navigați la aplicația de **siguranță**.
2. Atingeți **Poziția sculei** din panoul din stânga. În partea dreaptă sus a ecranului principal, atingeți **Deblocare** pentru a activa adăugarea de scule. Introduceți parola de siguranță și atingeți **Confirmare**.

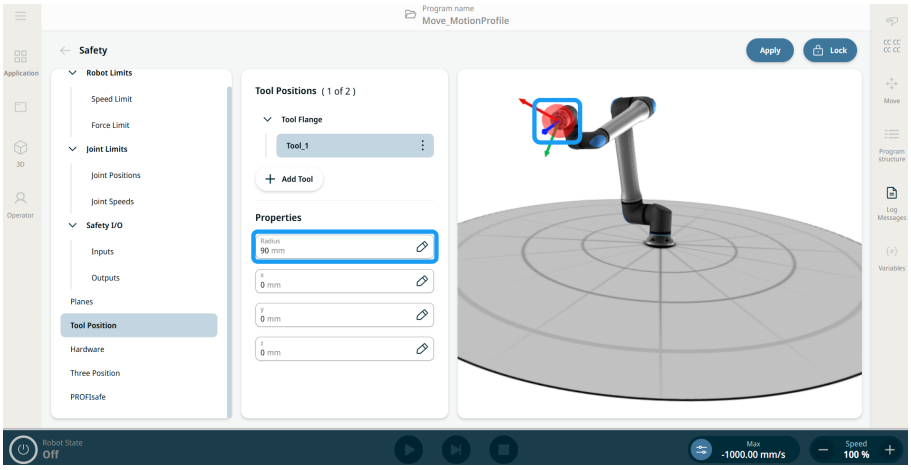


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

3. În coloana **Poziții scule** din panoul central, atingeți **+ Adăugare sculă**. Scula adăugată, **Scula_1**, apare în **arborele flanșei sculei**.
4. Atingeți **cele trei puncte verticale** aferente sculei adăugate pentru a o redenumi într-un mod mai ușor de identificat. Puteți, de asemenea, să o ștergeți.



5. În coloana **Proprietăți** de pe panoul central, puteți găsi patru câmpuri editabile pentru **rază și pozițiile x, y și z**. Atingeți câmpurile pentru a modifica raza și coordonatele x ,y, z în funcție de nevoi. Sfera din panoul din dreapta se actualizează în timp real în modelul 3D pentru a contribui la plasarea exactă.
6. Atingeți **Aplicare** din partea din dreapta sus a ecranului principal.



7. Robotul va interacționa acum cu planurile de siguranță atunci când sferele pentru poziția sculei intră în contact cu acestea.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.4.4. Planuri de siguranță

Descriere

Planurile de siguranță restricționează spațiul de lucru al robotului, scula și cotul.

> **AVERTISMENT**
>
> Definirea planurilor de siguranță limitează numai sferele și cotul sculei definite, nu limita generală pentru brațul robotului.
>
> Definirea planurilor de siguranță nu garantează faptul că alte părți ale brațului robot vor respecta acest tip de restricție.

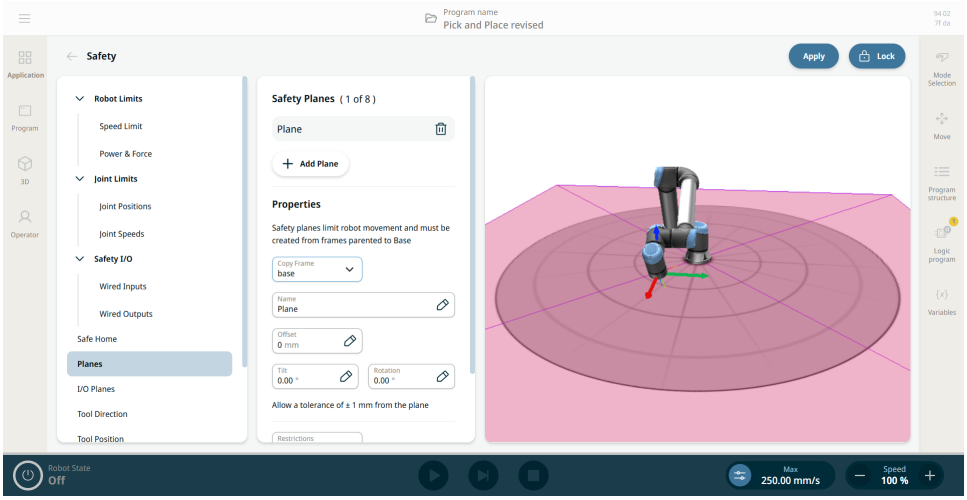


Figura 1.5: *Ecranul PolyScope X care afișează planurile de siguranță.*

Configurarea unui plan de siguranță

Puteți configura planuri de siguranță cu proprietățile enumerate mai jos:

- **Nume**. Acesta este numele utilizat pentru a identifica planul de siguranță.
- **Decalaj față de bază**. Aceasta este înălțimea planului față de bază, măsurată în direcția Y.
- **Înclinare**. Aceasta este înclinarea planului, măsurată de la cablul de alimentare.
- **Rotație**. Aceasta este rotația planului, măsurată în sensul acelor de ceasornic.

Puteți configura fiecare plan cu restricțiile enumerate mai jos:

- **Normal**. Când sistemul de siguranță este în modul Normal, un plan normal este activ și acționează ca o limită strictă a poziției.
- **Redus**. Când sistemul de siguranță este în modul Redus, un plan de mod redus este activ și acționează ca o limită strictă a poziției.
- **Ambele**. Când sistemul de siguranță este fie în modul normal, fie în modul redus, un plan de mod normal și redus este activ și acționează ca o limită strictă a poziției.
- **Declanșare mod Redus**. Planul de siguranță face ca sistemul de siguranță să treacă în modul Redus dacă instrumentul robotului sau cotul sunt poziționate dincolo de acesta.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Restricționarea articulației cotului

Caracteristica este activată în mod implicit.
Puteți utiliza Restricționare cot pentru a preveni articulația umărului robotului să treacă prin vreunul din planurile definite.
Dezactivați Restricționați cotul pentru ca cotul să treacă prin planuri.

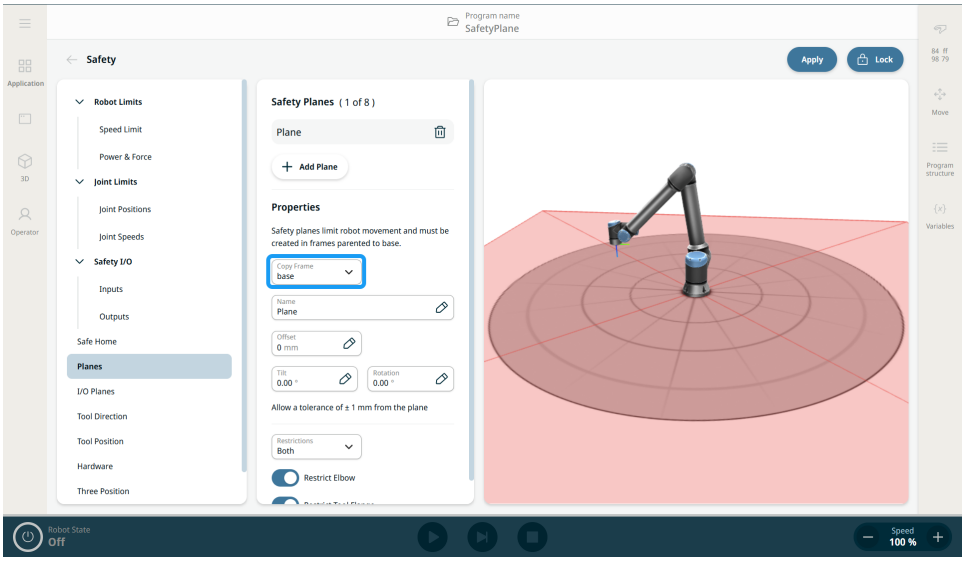
Restricție flanșă sculă

Restricționarea flanșei sculei împiedică flanșa sculei și unealta atașată să traverseze un plan de siguranță. Când restricționați flanșa sculei, zona nerestricționată este zona din interiorul planului de siguranță, unde flanșa sculei poate opera normal.
Flanșa sculei nu poate traversa zona restricționată, în afara planului de siguranță.
Eliminarea restricției permite flanșei sculei să treacă dincolo de planul de siguranță, către zona restricționată, în timp ce scula atașată rămâne în interiorul planului de siguranță.
Puteți elimina restricția pentru flanșa sculei atunci când lucrați cu un offset pentru o sculă de mari dimensiuni. Acest lucru va permite o distanță suplimentară pentru deplasarea sculei.
Restricționarea pentru flanșa sculei necesită crearea unei caracteristici a planului.
Caracteristica planului este utilizată pentru a configura un plan de siguranță ulterior în setările de siguranță.

Crearea unui plan de siguranță folosind un cadru

Descriere

Puteți utiliza un cadru existent pentru a defini un plan de siguranță. Aceasta oferă o modalitate mai intuitivă de a specifica parametrii planului pornind de la o poziție și o rotație predefinite (X, Y, Z, RX, RY, RZ). Selectați cadrul din meniul derulant **Copiere cadru**.



Meniul derulant **Copiere cadru** se găsește în parametrii definiției unui plan de siguranță din ecranul **Planuri**. Această listă include cadrele definite în ecranul **Cadre**. Atunci când selectați un cadru, acesta este utilizat ca definiție a planului de siguranță.
Dacă specificați parametrii de decalaj, înclinare și rotație, aceștia se aplică cadrului selectat (consultați „Configurarea unui plan de siguranță”). Planul de siguranță rezultat combină toți parametrii.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

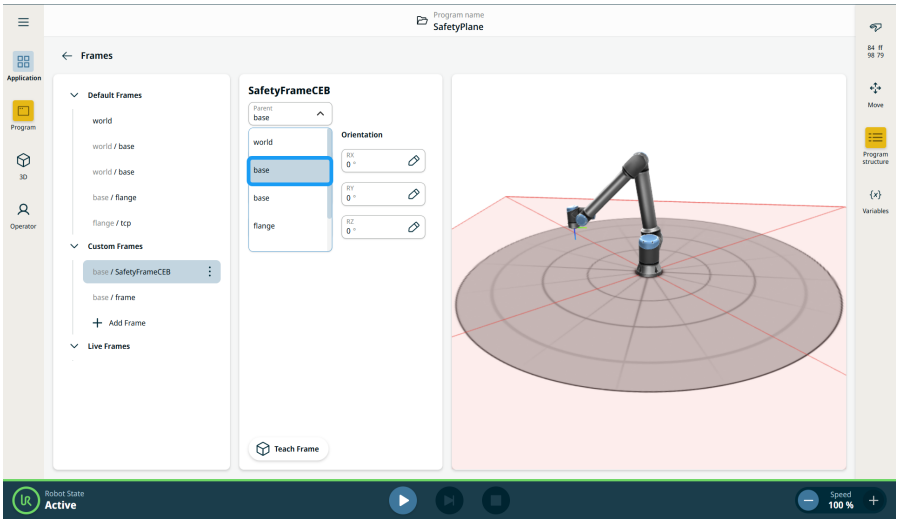
Consultați secțiunea „Cadru” din Manualul software.

Crearea planurilor de siguranță folosind cadre

1. În fila **Aplicație** , selectați **Cadre**.
2. Atingeți **+ Adăugați cadru** sub **Cadre personalizate**, apoi redenumiți cadrul folosind **cele trei puncte verticale** (**pictograma kebab**).

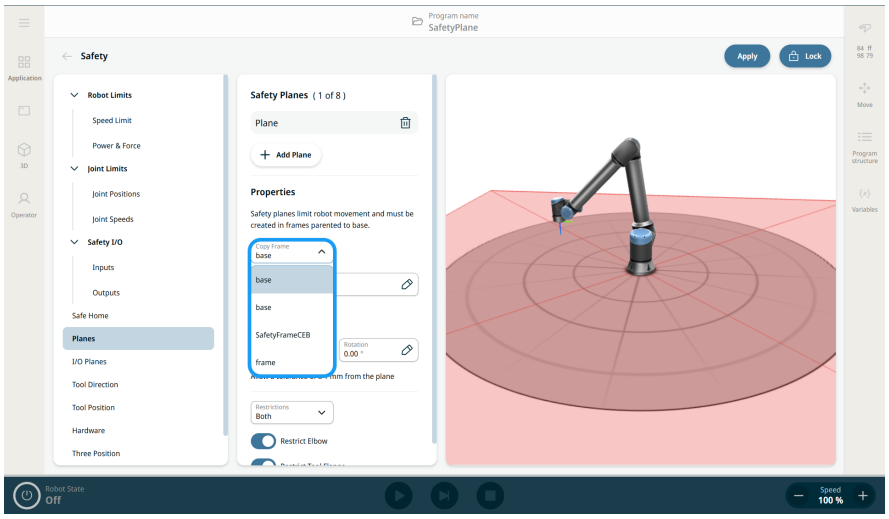
> **NOTIFICARE**
> Cadrele sunt create relativ la **bază** .

3. În câmpul **Părinte** , selectați **Bază**.



Selectarea cadrului de referință în planul de siguranță

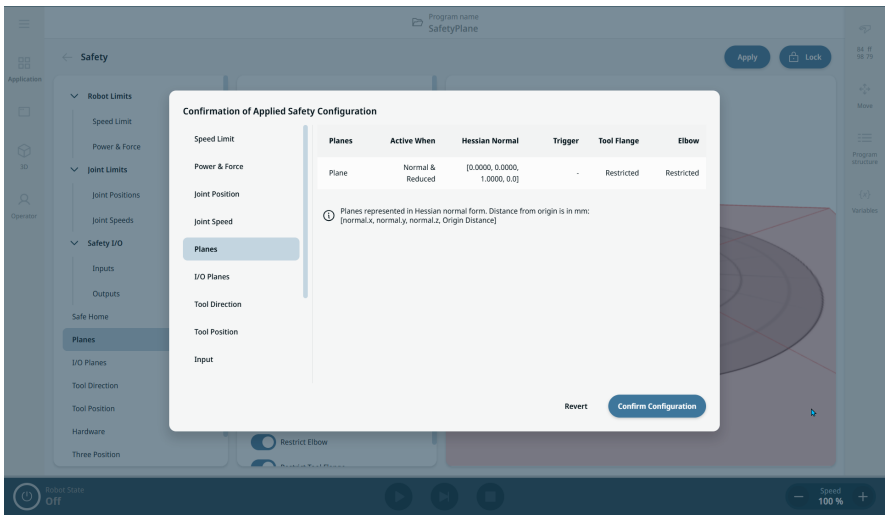
1. În **Aplicație**, accesați **Siguranță**, selectați **Planuri**și atingeți **Deblocați** .
2. În ecranul **„Safety Planes ”**, selectați un cadru din meniul derulant **„Copy Frame ”**. De asemenea, puteți aplica decalaj, înclinare și rotație.



3. Atingeți butonul **Aplicați**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4. Planurile configurate sunt listate în tabelul de alocare a funcțiilor din fereastra de dialog de **prezentare generală Confirmarea configurației** de siguranță aplicate .



NOTIFICARE

Un cadru utilizat pentru un plan de siguranță poate fi inversat față de ceea ce vă așteptați. Dacă robotul este poziționat pe partea care încalcă planul, adăugați o înclinare de 180 de grade.

Pentru restricții privind configurațiile planelor, restricțiile articulației cotului și restricțiile flanșei sculă, consultați „Planuri de siguranță”.

10.4.5. Planuri I/O

Descriere

Funcția **Planuri I/O** oferă o utilizare mai flexibilă a planurilor de siguranță în comparație cu cea standard Planuri de siguranță standard. Acesta vă permite să activați și să dezactivați planurile de siguranță utilizând intrările terminale și/sau să generați un semnal de ieșire atunci când sferele de siguranță traversează un plan de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

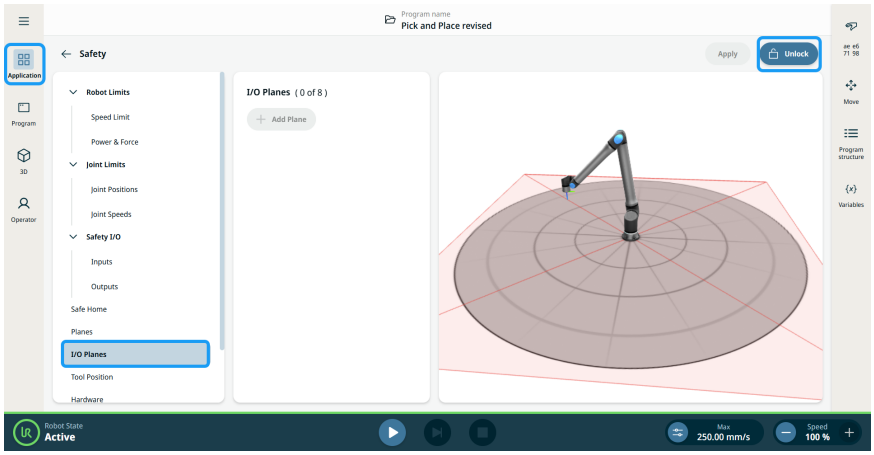
Plan de intrare/oprire

Trigger Stop declanșează o oprire a planului I/O. Acesta poate fi dezactivat utilizând o intrare de siguranță.
Dacă nu este dezactivată, mișcarea către avion determină oprirea robotului și așteptarea până când intrarea de siguranță dezactivează avionul.

NOTIFICARE

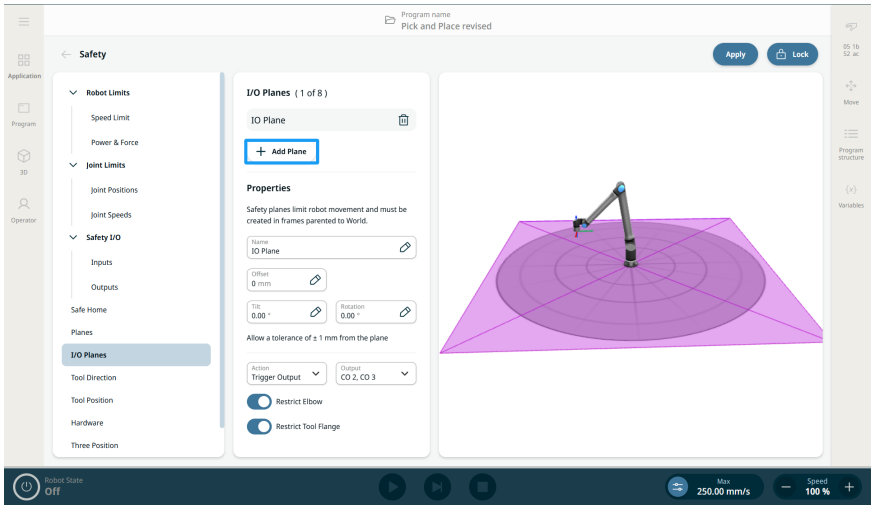
Atunci când planul este inactiv, robotul se poate deplasa liber.
Atunci când planul este activ și robotul nu a traversat planul, robotul se va opri înainte de a traversa planul. Dacă planul este activat, în timp ce robotul se deplasează pe marginea planului, robotul poate ajunge să traverseze planul și, în cel mai rău caz, se va opri în conformitate cu limitele de distanță și timp de oprire configurate.
Atunci când planul este activat și robotul a traversat planul, robotul se va opri în funcție de limitele configurate pentru distanța de oprire și timpul de oprire.

1. Accesați Siguranță în fila Aplicație **și** atingeți Planuri I/O **.**

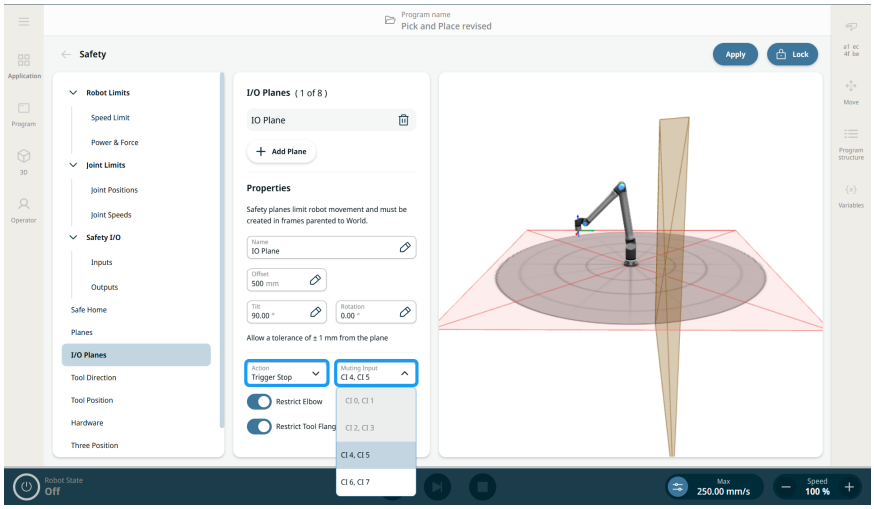


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

2. **Deblocați** și atingeți **Add Plane (Adăugare avion)**. Apar mai multe câmpuri și file din proprietățile Planurilor I/O.



3. Introduceți valoarea **Offset** și **Tilt**.
4. În câmpul **Acțiune**, selectați **Oprire declanșare**.
5. În câmpul **Muting Input**, selectați **CI4** și **CI5**. Atingeți ușor **Aplicați**.



6. Atunci când activați un comutator fizic conectat la intrare, avionul dispare din vizualizatorul 3D. Atingeți butonul „ **” (Redare)** , iar robotul se va deplasa liber de la o parte a planului la cealaltă.
7. Comutați din nou comutatorul pentru a scoate avionul din surdină, iar robotul intră în oprirea I/O .

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

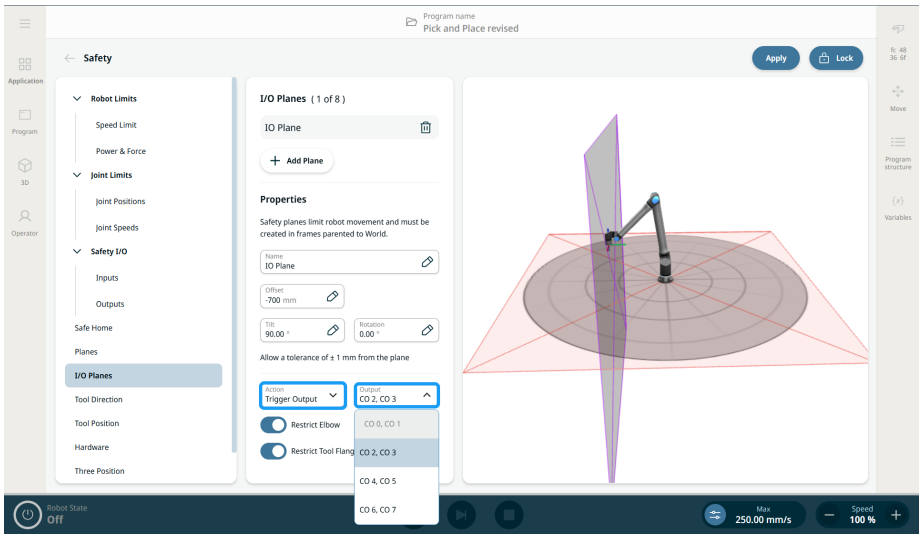
Planul de ieșire

Trigger Output generează o ieșire de siguranță în funcție de faptul dacă una sau mai multe sfere de siguranță au traversat planul.
Atunci când una sau mai multe sfere de siguranță au traversat un plan definit ca ieșire de declanșare, este activată ieșirea de siguranță corespunzătoare planului respectiv. "Activat" înseamnă că ieșirile de siguranță sunt setate electric "Low".

NOTIFICARE

Atunci când oricare dintre sferele de siguranță a traversat un plan definit ca ieșire de declanșare, se activează ieșirea de siguranță corespunzătoare planului respectiv.

1. Introduceți valoarea **Offset** și **Tilt**.
2. În câmpul **Action (Acțiune)**, selectați **Trigger Output (Declanșare ieșire)**.
3. În câmpul **Output**, selectați **CO2, CO3**. Atingeți ușor **Aplicați**.



4. Când redați programul robotului, puteți vedea ieșirile "LOW" și "HIGH" în de comunicare .

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.4.6. Hardware

Descriere

Secțiunea **Hardware** permite utilizatorilor să selecteze tipul de dispozitiv de învățare (TP) conectat la robotul lor. Opțiunile disponibile sunt:

- **3PE activat**. Dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE TP)
- **Niciunul**. Aceasta permite ca robotul să fie alimentat în siguranță fără a avea conectat un dispozitiv de învățare la caseta de comandă.

NOTIFICARE

Din motive de siguranță, robotul nu va porni dacă selecția nu reflectă hardware-ul conectat.

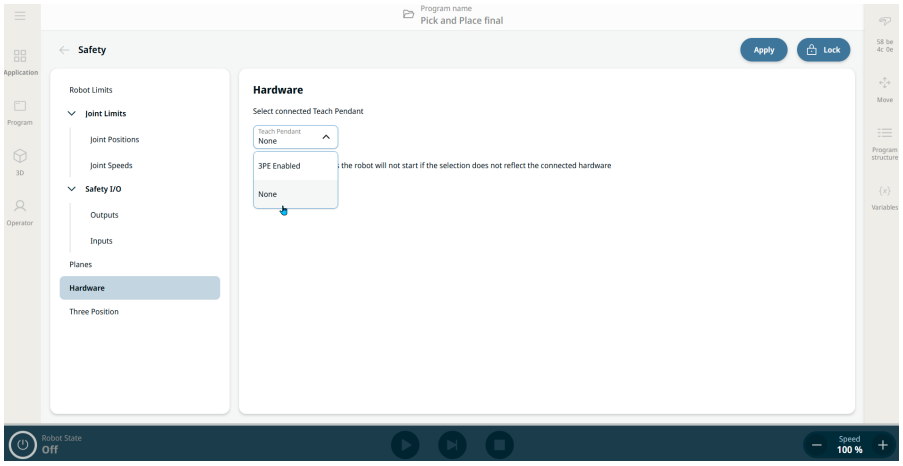
Scopul opțiunii Niciunul

Opțiunea **Niciunul** acceptă configurări în cazul în care un dispozitiv de învățare nu este obligatoriu sau fizic prezent, facilitarea unor implementări mai raționalizate și mai flexibile, în special în medii automatizate sau controlate de la distanță.
Oferă utilizatorilor trei avantaje principale:

- Suportă configurații fără cap în cazul în care nu este utilizat niciun dispozitiv de învățare.
- Simplifică cerințele hardware pentru configurări minimale.
- Îmbunătățește flexibilitatea la pornire prin eliminarea dependenței de prezența dispozitivului de învățare.

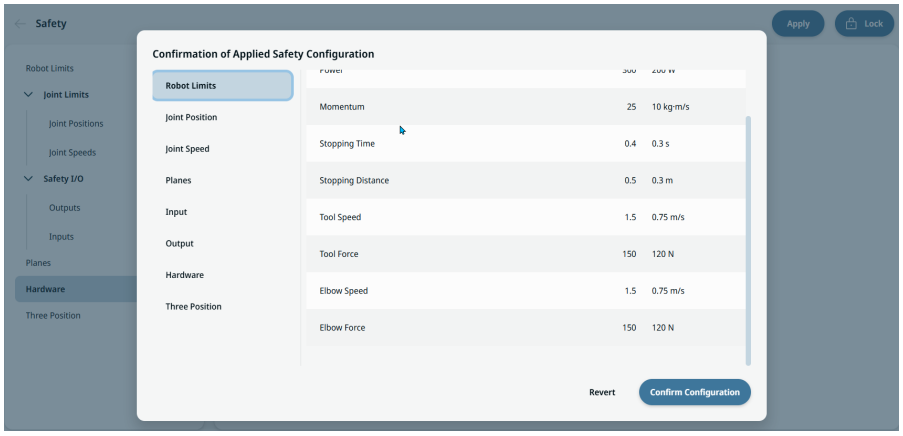
Pentru a accesa opțiunea Niciunul

1. Apăsați **Hardware** pe panoul din stânga de pe ecranul Siguranță al aplicației.
2. Deblocați ecranul principal în partea de sus dreapta, introduceți parola de siguranță și **Confirmați**.
3. Pe panoul central, atingeți câmpul **Dispozitiv de învățare** și alegeți **Niciunul**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4. Atingeți **Aplicare** de lângă butonul Blocare de pe ecranul principal.
5. Atingeți **Aplicați și reporniți** în mesajul pop-up Aplicați configurația de siguranță.
6. Apare un ecran pop-up de confirmare a configurației de siguranță aplicate și puteți fie să atingeți **Revenire**, fie să **Confirmați configurația**.



10.4.7. Trei poziții

Descriere

Modul manual de viteză mare permite ca atât viteza sculei, cât și viteza cotului să depășească temporar 250 mm/s. Această funcție este disponibilă numai atunci când robotul se află în mod Manual și este configurat un Dispozitiv de activare cu trei poziții. Dacă nu are loc nicio interacțiune cu dispozitivul de activare cu trei poziții în cinci minute, valorile crescute vor fi resetate la 250 mm/s.

Pentru a accesa Trei poziții

1. În panoul din stânga, atingeți **Trei poziții**.
2. Atingeți **Deblocați** în partea dreaptă sus a ecranului principal.
3. Introduceți parola de siguranță și atingeți **Confirmare**.
4. Pe panoul central, glisați butonul la **Permiteți viteza mare manuală**.
5. Atingeți **Aplicați** în partea dreaptă sus a ecranului principal.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

10.4.8. PROFIsafe

Descriere

Protocolul de rețea PROFIsafe (implementat ca versiunea 2.6.1) permite robotului să comunice cu un PLC de siguranță în conformitate cu cerințele ISO 13849, Cat 3 PLd. Robotul transmite informații legate de siguranță către un PLC de siguranță și primește informații legate de siguranță.
Comunicațiile legate de siguranță pot fi mesaje de stare sau pot declanșa o funcție de siguranță (de exemplu, setări reduse, oprire). Comandele de oprire sunt descrise conform IEC 60204-1, unde oprirea de urgență este o oprire de categoria 1, iar oprirea de siguranță este o oprire de categoria 2.

Interfața PROFIsafe oferă o alternativă sigură, bazată pe rețea, la conectarea firelor la pinii IO de siguranță ai cutiei de comandă a robotului.
Utilizarea interfeței PROFIsafe menține specificațiile de siguranță funcțională ale robotului UR (PL, categorie și PFH). Pentru detalii, consultați secțiunea „Tabelul funcțiilor de siguranță” din manualul UR. De exemplu, „oprirea de siguranță” este de categoria PLd 3, cu o valoare PFH mai mică de 1,8E-07 (1,8 x 10-7).

PROFIsafe este disponibil numai pentru roboții care au o licență de activare, pe care o puteți obține contactând reprezentantul local de vânzări. După ce obțineți licența, descărcați-o din myUR.
Vă rugăm să consultați secțiunea „Înregistrarea robotului și fișierele de licență URCap” pentru informații privind înregistrarea robotului și activarea licenței.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Ieșire PLC de siguranță

Un mesaj de control pe care PLC de siguranță îl trimite robotului conține informațiile prezentate în următorul tabel.

Semnal	Descriere
Oprire electronică prin sistem	• 0: Aplică oprirea de urgență de la sistem • 1: Anulează oprirea de urgență de la sistem.
Oprire de siguranță	• 0: Aplică oprirea de protecție. • 1: Stare normală de funcționare. **Nota**: Consultați și descrierea semnalului „Resetare oprire de protecție”.
Resetați opritorul de siguranță	Resetează starea de oprire de protecție, făcând tranziția de la 0 la 1, atunci când semnalul pentru „oprire de protecție” este setat deja la 1.
Oprire automată de siguranță	• 0: Aplică oprirea de protecție dacă robotul operează în modul Automat. • 1: Stare normală de funcționare. Oprirea automată de siguranță trebuie utilizată numai atunci când este configurat un dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE). Dacă nu este configurat niciun dispozitiv 3PE, oprirea automată de siguranță acționează ca o intrare normală de oprire de siguranță. **Nota**: Consultați și descrierea semnalului „Resetare automată oprire de protecție”.
Resetare oprire automată protecție	Resetează starea de oprire de protecție, făcând tranziția de la 0 la 1, atunci când semnalul pentru „oprire de protecție automată” este setat deja la 1.
Redus	• 0: Activează limitele de siguranță pentru modul Redus. • 1: Activează limitele de siguranță pentru „modul Normal”. Sistemul de siguranță garantează că robotul este în limitele modului Redus mai puțin de 0,5s după activarea semnalului pe input. Dacă brațul robot continuă să încalce oricare din limitele modului Redus, este declanșată o Oprire Categoria 0.
Mod de funcționare	• 0: Activează modul de operare manual. • 1: Activează modul automat de funcționare. Dacă configurația de siguranță „Selectarea modului operațional prin PROFIsafe” este dezactivată, acest câmp va fi omis din mesajul de control PROFIsafe.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Intrare PLC de siguranță

Un mesaj de stare pe care robotul îl trimite către PLC de siguranță conține informațiile prezentate în următorul tabel.

Semnal	Descriere
Oprește-te, pisică. 0	• 0: Robotul efectuează, sau a finalizat, o oprire de siguranță de categorie 0; o oprire bruscă prin tăierea imediată a alimentării de la braț și motoare. • 1: Stare normală de funcționare.
Oprește-te, pisică. 1	• 0: Robotul efectuează, sau a finalizat, o oprire de siguranță de categorie 1; o oprire controlată, după care motoarele sunt lăsate într-o stare de oprire cu frânele cuplate. • 1: Stare normală de funcționare.
Oprește-te, pisică. 2	• 0: Robotul efectuează, sau a finalizat, o oprire de siguranță de categorie 2; o oprire controlată, după care motoarele sunt lăsate într-o stare cu alimentarea pornită. • 1: Stare normală de funcționare.
Încălcare	• 0: Robotul este oprit, deoarece sistemul de siguranță nu a respectat limitele de siguranță active definite. • 1: Stare normală de funcționare.
Defecțiune	• 0: Robotul este oprit din cauza unei erori excepționale neașteptate în sistemul de siguranță. • 1: Robotul nu întâmpină o eroare excepțională neașteptată în sistemul de siguranță.

E-stop prin sistem	• 0: Robotul este oprit datorită uneia dintre următoarele cauze:
	  • Un PLC de siguranță conectat prin PROFIsafe a impus o oprire de urgență la nivel de sistem.
	  • Un modul IMMI conectat la caseta de comandă a impus o oprire de urgență la nivel de sistem.
	  • O unitate conectată la inputul configurabil de oprire de urgență a sistemului al casetei de comandă a impus o oprire de urgență la nivel de sistem.
	• 1: Robotul nu este în oprirea de urgență inițiată de sistem.

Oprire electronică cu ajutorul robotului	• 0: Robotul este oprit din cauza uneia dintre următoarele condiții:
	  • Butonul e-stop al pandantivului de învățare este apăsat.
	  • Se apasă un buton e-stop conectat la intrarea de siguranță neconfigurabilă a cutiei de comandă a robotului.
	• 1: Robotul nu este într-o oprire de urgență inițiată de robot.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Semnal	Descriere

Oprire de siguranță	• 0: Robotul este oprit din cauza uneia dintre următoarele condiții:
	  • Un PLC de siguranță conectat prin PROFIsafe a confirmat oprirea de siguranță.
	  • O unitate conectată la inputul neconfigurabil de oprire de protecție al casetei de comandă a impus o oprire de protecție.
	  • O unitate conectată la opritorul de siguranță configurabil al cutiei de comandă a confirmat opritorul de siguranță.
	• 1: Robotul nu este oprit în urma unei opriri de protecție.
	Nota: Consultați și descrierea semnalului „Resetare oprire de protecție”. PROFIsafe impune utilizarea funcției de resetare a protecției.

Oprire automată de siguranță	0: Robotul este oprit deoarece funcționează în modul Automat și din cauza uneia dintre următoarele condiții: • Un PLC de siguranță conectat prin PROFIsafe a afirmat oprirea automată de siguranță. • O unitate conectată la o intrare de siguranță configurabilă automat pentru oprirea de siguranță a cutiei de control a afirmat oprirea de siguranță automată. 1: Robotul nu este oprit din cauza opririi automate de protecție. **Nota**: Consultați și descrierea semnalului „Resetare automată oprire de protecție”. PROFIsafe impune utilizarea funcției de resetare a protecției.

Oprire 3PE	• 0: Robotul este oprit deoarece funcționează în modul Manual și din cauza uneia dintre următoarele condiții:
	  • Oricare comutator 3PE este apăsat în poziția de mijloc, iar inputul Deplasare liberă este activ.
	  • Nu toate comutatoarele de pe dispozitivele 3PE sunt apăsate în poziția de mijloc.
	• 1: Robotul nu este oprit din cauza unui dispozitiv de activare cu 3 poziții.

Mod de funcționare	O indicație a modului de funcționare activ al robotului. • 0: Dezactivat • 1: Automat • 2: Manual
Redus	• 0: Limitele de siguranță pentru modul Redus sunt active. • 1: Limitele de siguranță pentru modul Normal sunt active.

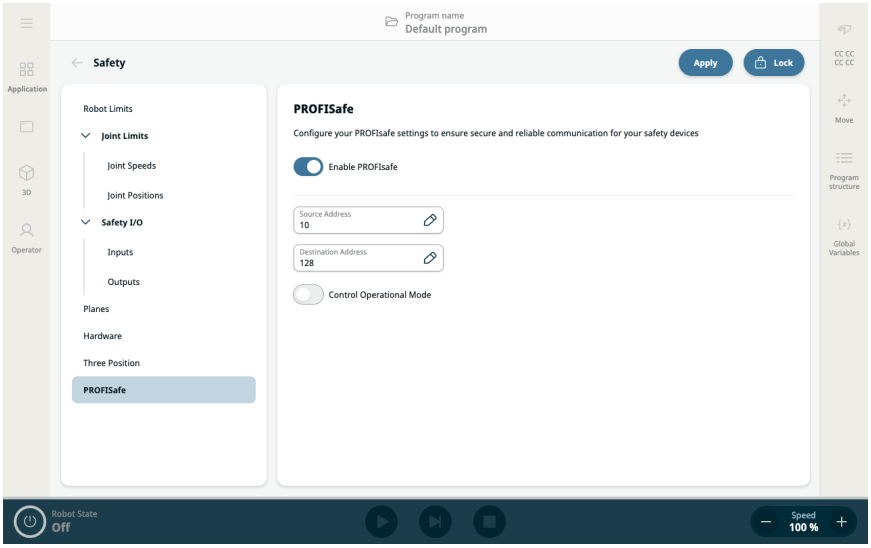
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Semnal	Descriere
Setare limită activă	Setul activ de limite de siguranță. • 0: Normal • 1: Redus • 2: Recuperare
Robot în mișcare	• 0: Robotul se mișcă. Dacă oricare dintre articulații se mișcă cu o viteză de 0,02 rad/s sau mai mare, robotul este considerat în mișcare. • 1: Robotul este staționar.
Poziție sigură acasă	• 0: Robotul este retras (nu se mișcă) și în poziția definită ca Poziție inițială de siguranță. • 1: Robotul nu este retras sau nu este în poziția definită ca Poziție inițială de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Configurarea PROFIsafe

1. În ecranul aplicației Siguranță, atingeți **PROFIsafe** de pe panoul din stânga.
2. Atingeți **Deblocare** din ecranul principal din dreapta sus pentru a activa PROFIsafe. Introduceți parola de siguranță și atingeți **Confirmare**.



Panoul din dreapta afișează două câmpuri și două butoane pentru configurarea PROFIsafe:

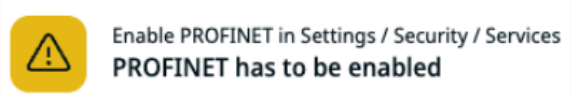
- Butonul Activare PROFIsafe
- Câmpul Adresă sursă
- Câmpul Adresă de destinație
- Control mod operațional

3. Glisați spre dreapta butonul **Activare PROFIsafe**.
4. Atingeți câmpurile **Adresă sursă** și **Adresă de destinație** pentru a specifica adresele de utilizat de către robot și PLC-ul de siguranță pentru a se identifica reciproc.
5. Atingând **Control mod operațional**, puteți avea opțiunea de a activa PLC-ul PROFIsafe pentru a controla modul operațional al robotului.

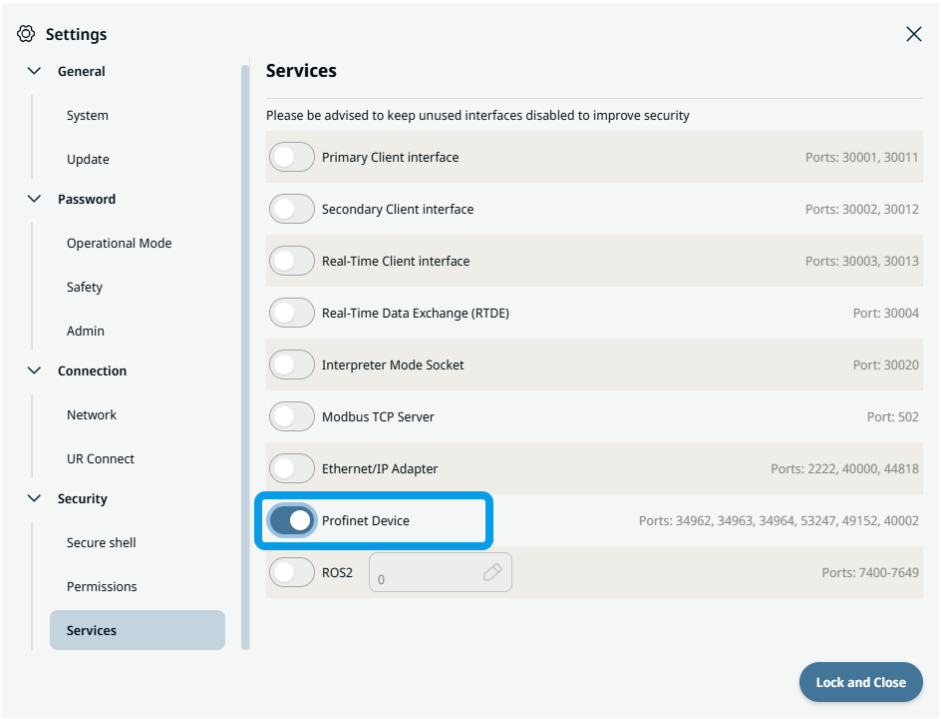
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

NOTIFICARE

Pentru a configura și utiliza PROFIsafe, **dispozitivul Profinet** trebuie activat în meniul de setări pentru serviciile de securitate.



Citiți pentru detalii și localizarea interfeței „Profinet”.



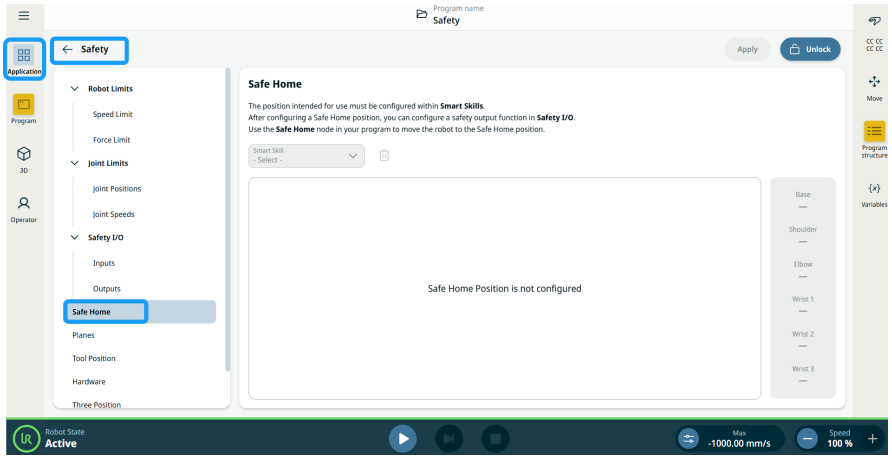
10.4.9. Locuință sigură

Descriere **Acasă în siguranță** este o caracteristică PolyScope X care permite utilizatorilor să definească un output legat de siguranță care se activează atunci când robotul ajunge în poziția de acasă configurată. Utilizatorul alege **Acasă** din meniul derulant al pozițiilor disponibile pentru abilități inteligente, care pot fi atribuite ca referință pentru poziția Acasă în siguranță.

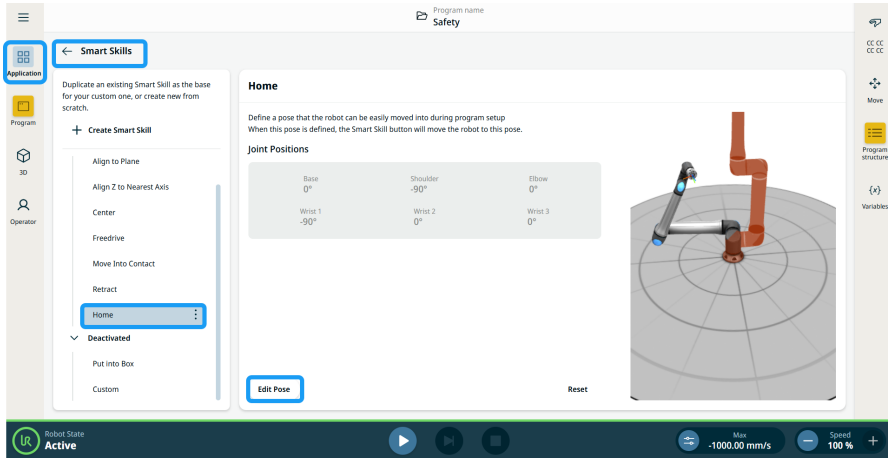
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Accesarea opțiunii Acasă în siguranță

1. Atingeți fila **Aplicație** și alegeți **Aplicație de siguranță**. În panoul din stânga, alegeți **Acasă în siguranță**.

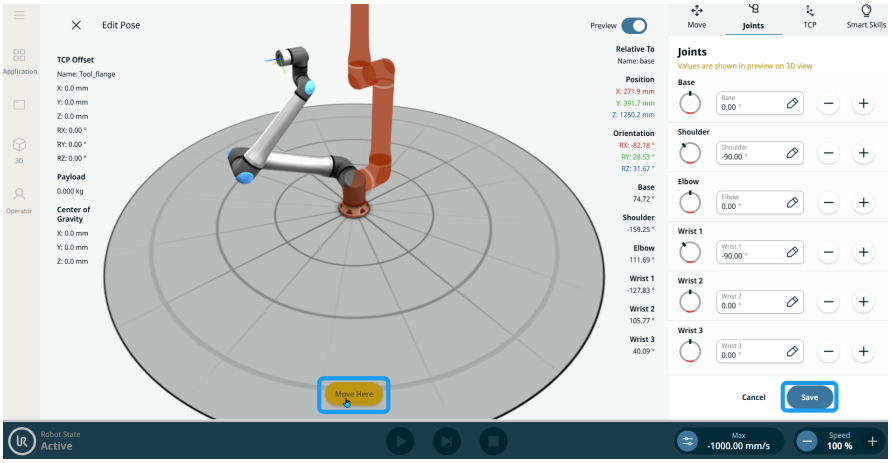


2. Pentru a configura poziția robotului, mergeți la **Aplicație pentru competențe inteligente** și alegeți **Acasă**.
3. Apăsați butonul **Editare postură** și apare vizualizarea 3D a brațului robot.

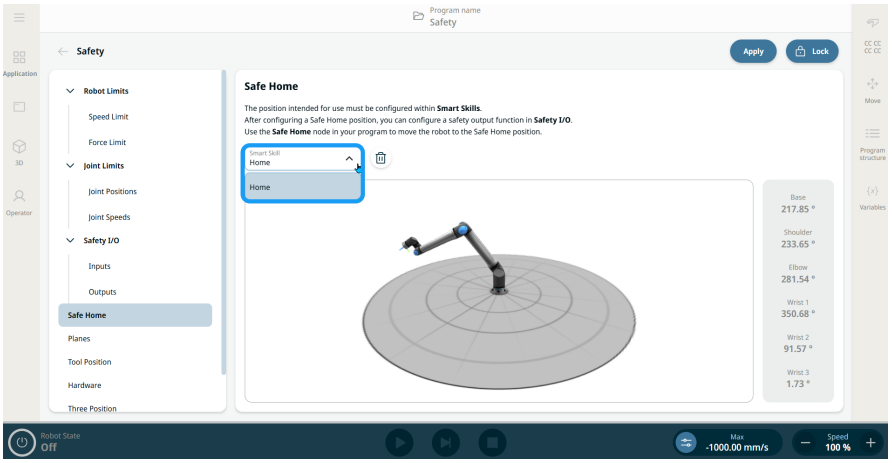


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

4. Deplasați robotul în poziția dorită folosind butoanele **Mișcare**, **Articulații**, **TCP**.
5. Apăsați lung butonul **Mutare aici** până când imaginea previzualizată este poziționată pe noua configurație.
6. Atingeți **Salvare** pentru a finaliza configurația.



7. Mergeți înapi la **Acasă în siguranță** în **Aplicația de siguranță** și introduceți parola de siguranță.
8. În câmpul **Abilitate inteligentă** activat, selectați **Acasă**, iar poziția configurată a robotului apare în ecranul principal.
9. Atingeți **Aplicare** și alegeți **Aplicare și repornire**. Apoi atingeți **Confirmați configurația**.



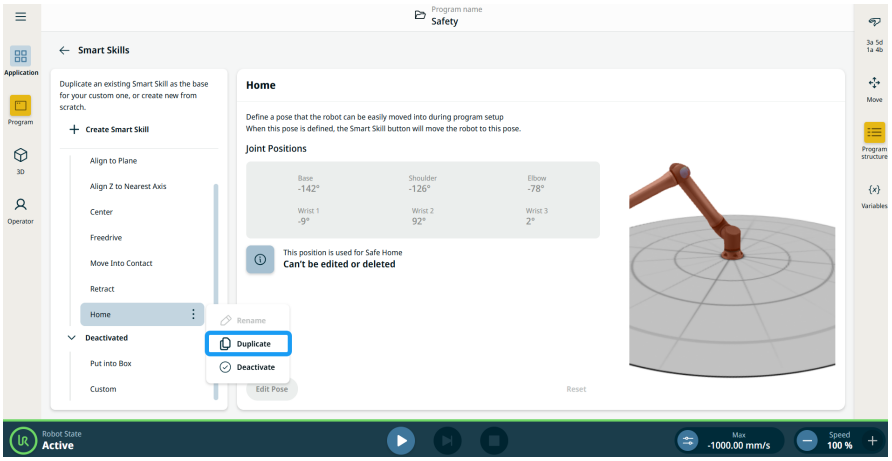
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

NOTIFICARE

Dacă funcția Position Smart Skill este selectată ca referință de poziție pentru Safe Home:

- Caseta de mesaje este afișată pe pagina Position Smart Skill.
- Funcția Position Smart configurată ca Safe Home nu poate fi redenumită, editată sau ștearsă decât dacă utilizatorul șterge sau anulează atribuirea Safe Home din ecranul **Safety > Safe Home**.

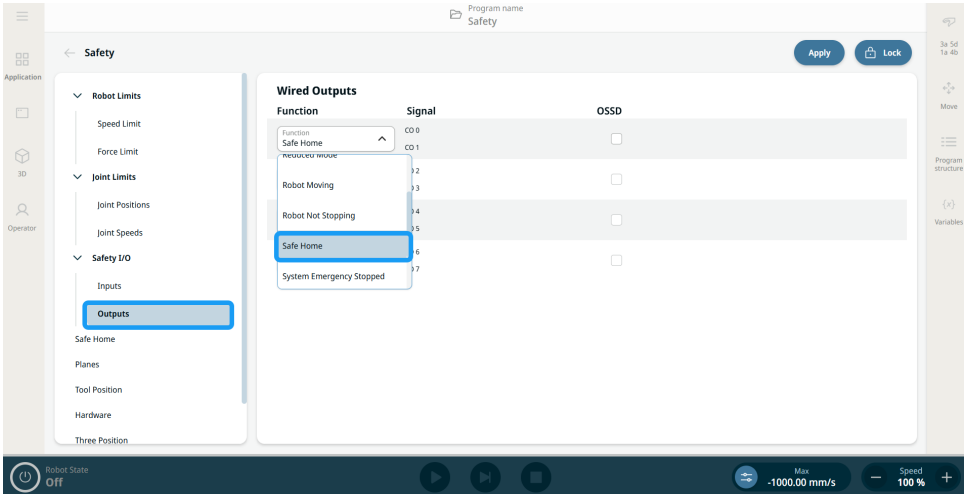
10. În ecranul „Abilități inteligente”, poziția pentru Acasă poate fi duplicată și editată. Toate abilitățile inteligente nou create sunt, de asemenea, disponibile pentru a fi configurate ca Acasă în siguranță.



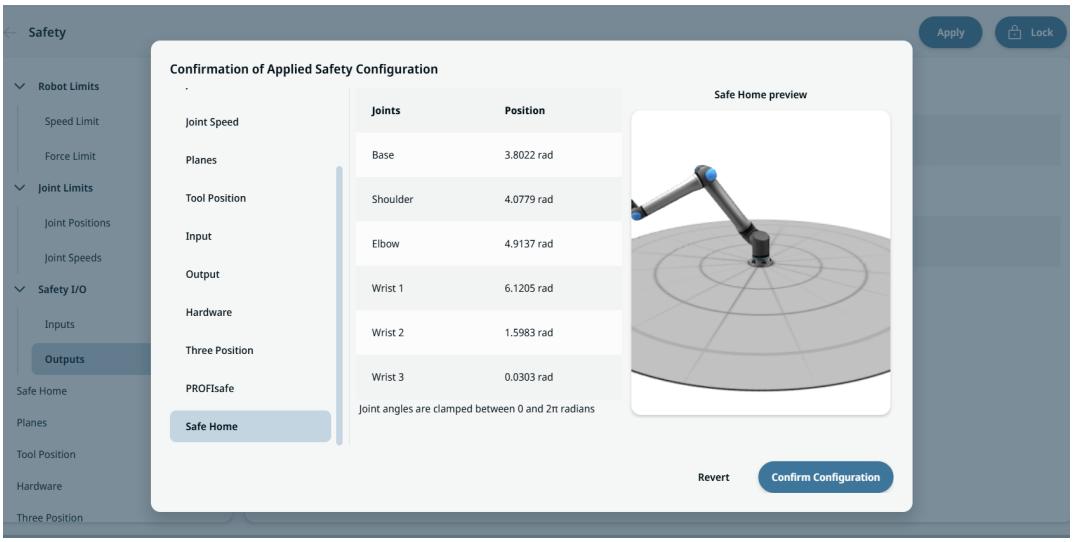
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Funcția Acasă în siguranță în outputuri

În cazul în care poziția **Acasă** este atribuită unei poziții de abilitate inteligentă în fila **Siguranță**, meniul derulant pentru funcția de output de siguranță conține **Acasă în siguranță** ca atribuire de funcție nouă.
Alegeți o poziție de Acasă în siguranță în câmpurile **Funcție** din **Outputuri** de la I/O de siguranță.



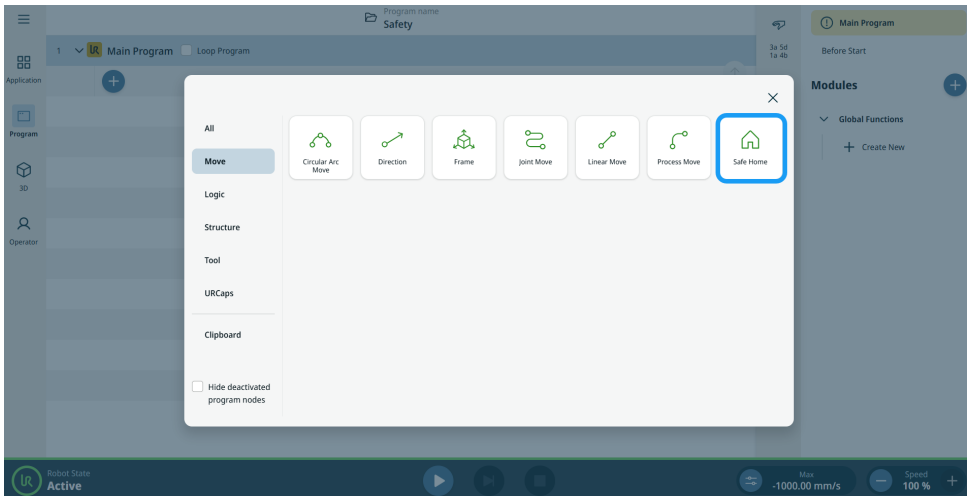
Poziția **Acasă în siguranță** poate fi văzută în tabelul de atribuire a funcției din conținutul dialogului **Confirmare configurație de siguranță aplicată**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

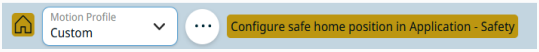
Acasă în siguranță ca nod de program

Nodul de program **Acasă în siguranță** este situat sub categoria **Noduri mișcare** în cadrul secțiunii **Noduri de comandă**. Acest nod este folosit pentru a comanda robotul să se miște în poziția sa Acasă în siguranță predefinită, așa cum a fost configurată în setările de siguranță ale aplicației pentru această poziție.

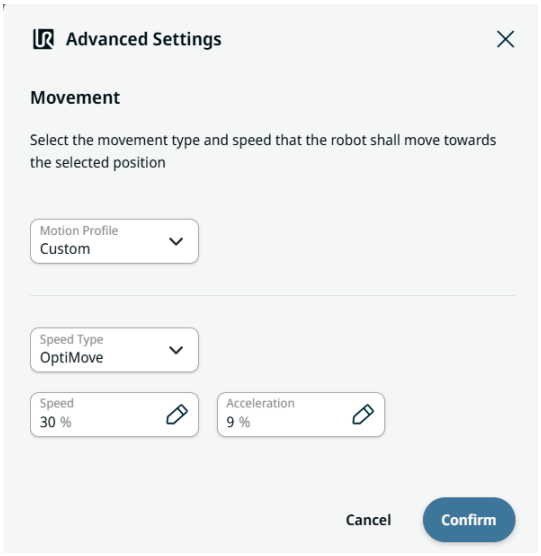


NOTIFICARE

Adăugarea nodului fără o poziție Acasă în siguranță configurată în fila Siguranță va marca nodul cu galben.



Nodul de comandă Acasă în siguranță are opțiuni de profiluri de mișcare și alte setări avansate atunci când pictograma elipsă este apăsată.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Setări avansate

Utilizatorii pot crea profiluri de mișcare în Setări avansate folosind cele două file și două câmpuri:

- Profil de mișcare
- Tip viteză
- Fila Viteză
- Fila Accelerare

Profilul de mișcare este o caracteristică care permite utilizatorilor să seteze profiluri de mișcare predefinite în nodurile de mișcare: Mișcare articulație, Mișcare liniară, Mișcare circulară, Proces mișcare și Direcție. Profilul de mișcare **personalizat** permite utilizatorilor să definească datele de mișcare în nodul de mișcare.
În câmpul **Tip viteză**, opțiunea implicită este **OptiMove**. Alegeți opțiunea „Mișcare **clasică** ” dacă doriți să introduceți viteza și accelerația în grade pe secundă sau milimetri pe secundă. Setările OptiMove sunt specificate în procente pentru a simplifica utilizarea și configurarea.
Utilizatorii pot configura procentajul de viteză preferat în fila **Viteză**, care stabilește viteza de deplasare vizată ca procent din viteza maximă a robotului.
Utilizatorii pot configura procentajul accelerației preferate în fila **Accelerație**, care stabilește limitele cuplului țintă în timpul accelerării și decelerării ca procent din puterea maximă a robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

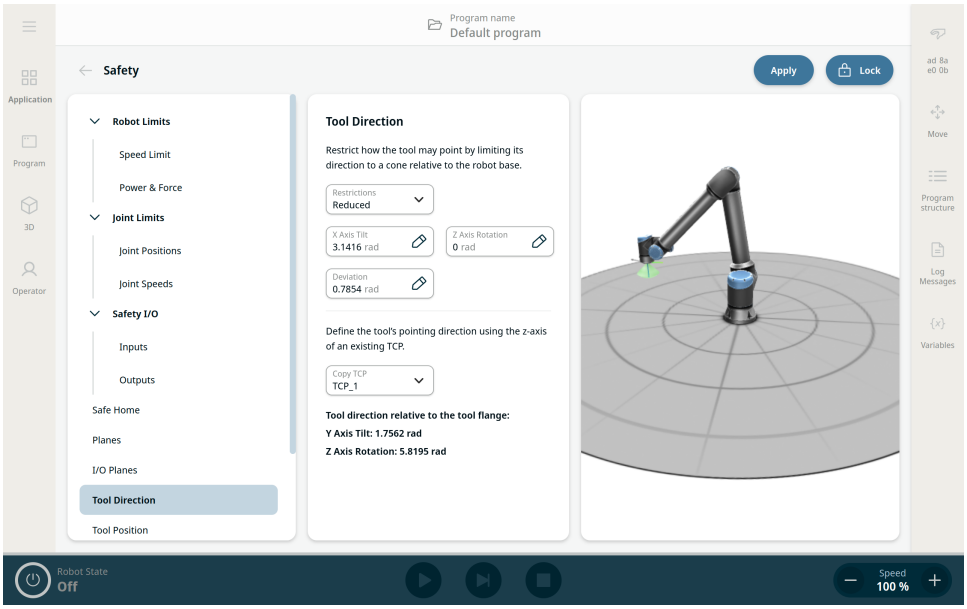
10.4.10. Direcția sculei

Descriere

Ecranul de direcție a unealtei vă permite să configurați o funcție de siguranță care limitează unghiul în care poate fi orientată unealta. Puteți vedea limita de direcție a sculei, care este adăugată la setările de siguranță. Limita este definită de un con care are o orientare fixă față de sistemul de referință de bază al brațului robotului. Pe măsură ce brațul robotului se mișcă, direcția sculei este limitată, astfel încât aceasta să rămână în interiorul conului definit.

NOTIFICARE

Restricțiile pot fi dezactivate sau configurate pentru a se aplica în mod Redus, în modul Normal sau în ambele moduri.



NOTIFICARE

Funcția „Tool Direction” vă permite să sporiți siguranța unei aplicații atunci când utilizați o unealtă care poate provoca daune sau vătămări atunci când este orientată într-o anumită direcție.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Proprietăți limită

Limita pentru Direcție sculă are trei proprietăți configurabile:

1. **Înclinare**: Puteți defini unghiul de deschidere al conului față de direcția centrală (de referință).
2. **Rotație**: Puteți defini modul în care conul se rotește în jurul axei sale centrale.
3. **Abatere**: Puteți defini abaterea unghiulară maximă permisă între direcția dorită și orice direcție din interiorul conului.

Limită direcție Sculă Dezactivată	Nu este niciodată activ
Limită direcție Sculă Normală	Este activ numai când sistemul de siguranță este în modul **Normal**
Limită direcție Sculă Redusă	Este activ numai când sistemul de siguranță este în modul **Redus**
Ambele (limită normală și redusă a direcției sculei)	Este activ când sistemul de siguranță este atât în modul **Normal** cât și în modul **Redus**.

Direcția de orientare a sculei este specificată folosind un TCP configurat în **setările aplicației End Effectors**.

Proprietăți sculă

În mod implicit, scula indică în aceeași direcție ca și axa Z a flanșei de ieșire a sculei. Puteți modifica acest lucru specificând două unghiuri:

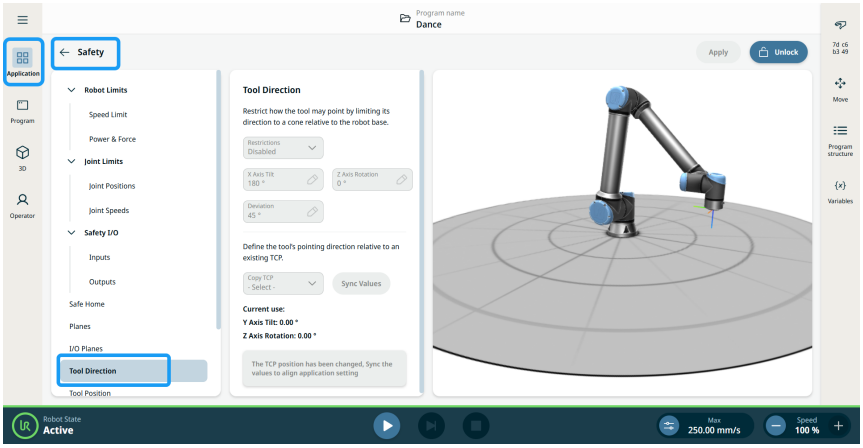
- **Unghi înclinare**: Cât de mult se înclină axa Z a flanșei de ieșire spre axa X a flanșei de ieșire.
- **Rotația axei Z**: Cât de mult se rotește axa Z înclinată în jurul axei Z a flanșei de ieșire originale.

Alternativ, puteți copia axa Z a unui TCP existent selectând acel TCP din meniul derulant.

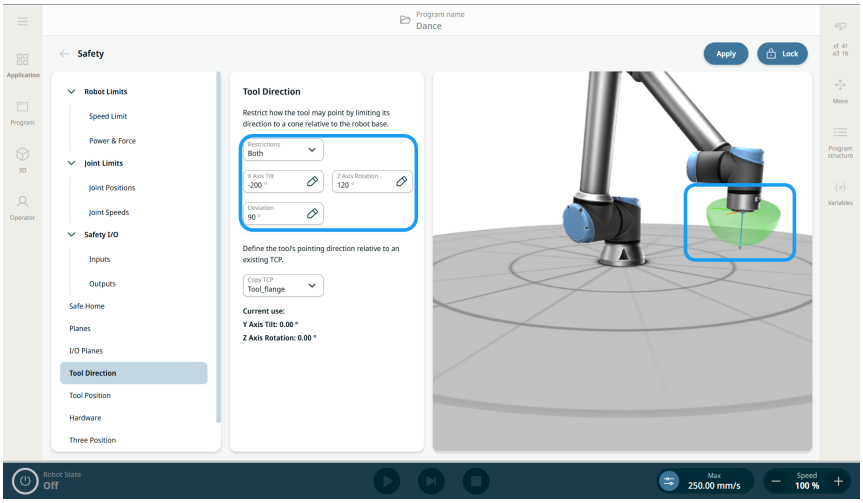
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pentru a accesa Direcția de lucru a instrumentului

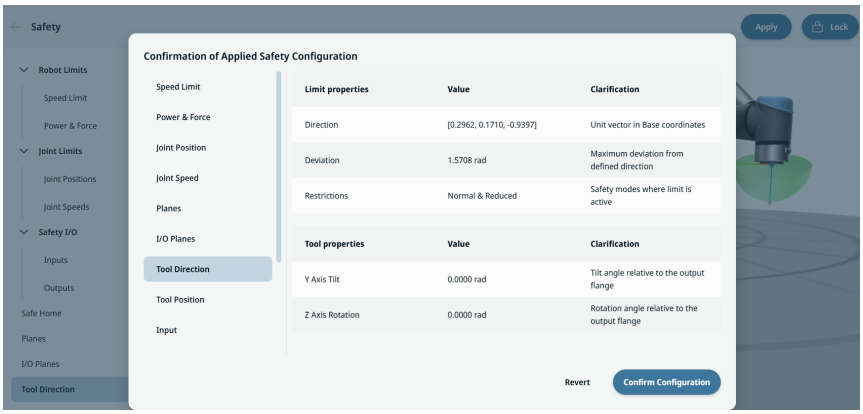
1. Atingeți fila Aplicație și selectați Aplicație de siguranță . În panoul din stânga, selectați **Direcția sculei**.



2. **Deblocați** și introduceți parola de siguranță.
3. Când bifați câmpul **Restricții** , celelalte câmpuri devin disponibile. În TCP apare un con verde, care indică direcția de orientare a sculei.



4. Atingeți butonul **Aplicați**.
5. Puteți vedea **Direcția sculei** în tabelul de alocare a funcțiilor din **Confirmarea configurației de siguranță aplicate** fereastra de dialog de prezentare generală.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

11. Primul program

Descriere

Prima creație de program în PolyScope X vă permite să învățați brațul robot cum să se miște folosind o serie de puncte de trecere pentru a configura o traiectorie pe care acesta să o urmeze. La capătul brațului trebuie atașat un instrument de tip „efector final”. Consultați secțiunea Aplicații ale efectorilor finali **din** Manualul de software pentru a afla cum se configurează uneltele de la capătul brațului.

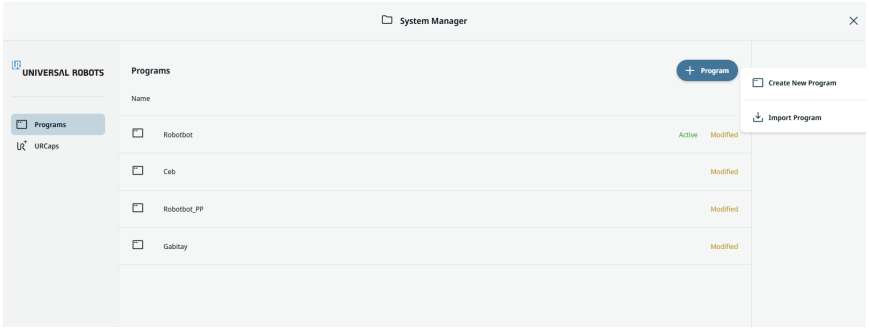
Pentru a crea un program simplu

Iată etapele acestui prim program:

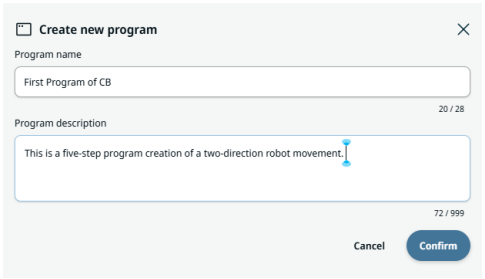
1. Deplasați-vă la poziția A.
2. Setați un IO.
3. Așteptați 3 secunde.
4. Dezactivați IO.
5. Deplasați-vă la poziția B.

Acces la managerul de sistem

1. În ecranul principal, atingeți **antetul** pentru a deschide System Manager.
2. Atingeți pictograma **Adăugare program** din ecranul **Manager** de sistem și selectați **Creare program** nou .



3. Introduceți **numele programului** și **descrierea** în cele două câmpuri furnizate din caseta **Creare program nou**. Atingeți **Confirmare** .

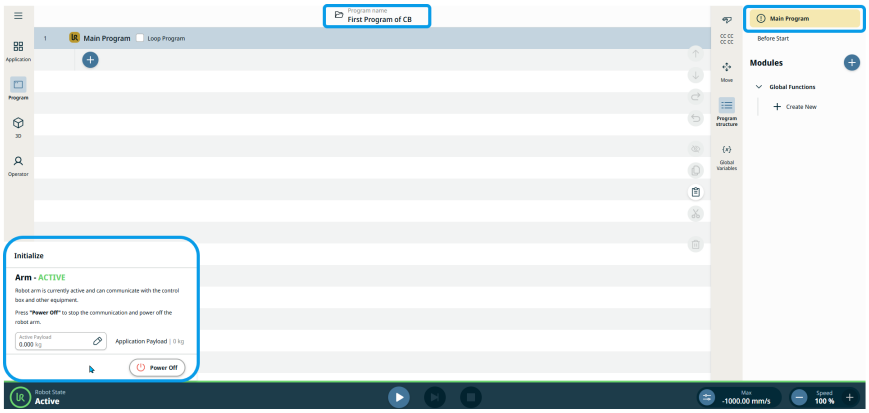


Pe ecranul principal este afișat acum numele programului. În ecranul de multitasking, fila **„Program principal** ” apare în galben, indicând faptul că trebuie să înceapă crearea programului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Inițializare robot

4. În partea stângă a antetului, atingeți Starea robotului pentru a inițializa.
5. Atingeți **Pornire**, apoi **Deblocare** . Apoi veți vedea starea robotului ca **fiind Activ**, iar butonul/glisorul activat pentru **Redare**, **Mod**Manual și **Viteză** .



6. În meniul principal de navigare, atingeți pictograma meniului **Program** .

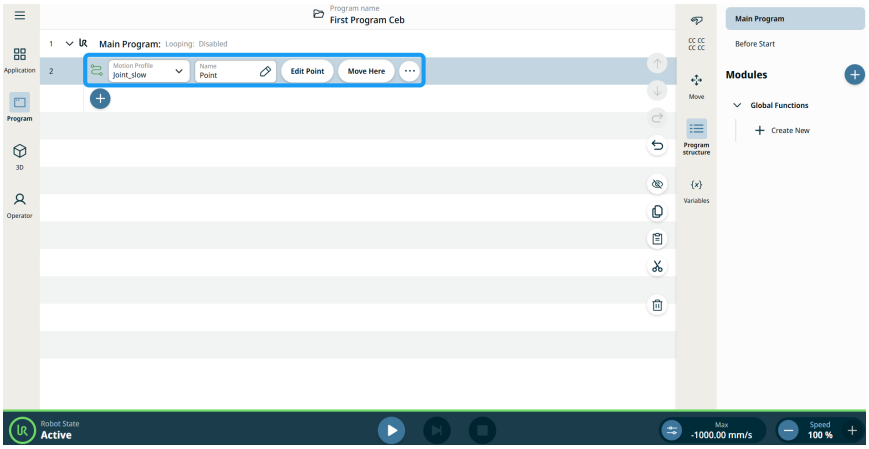
   Consultați descrierea **nodurilor de comandă de bază** din Manualul software-ului.

Prima comandă: Mișcare a articulației

Acțiune: deplasare la Poziția A

7. Atingeți comanda **„Joint Move** ”. Rețineți că în PolyScope X, nodul pentru puncte de trecere este inclus în această comandă.

   Consultați descrierea nodului de **comandă mișcarea** articulației din Manualul software.

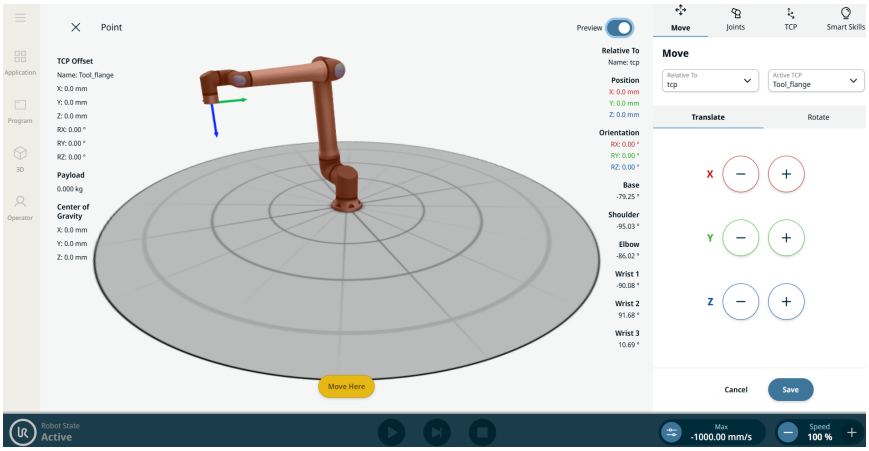


În arborele programului sunt inserate două câmpuri editabile, două file și o pictogramă cu trei puncte:

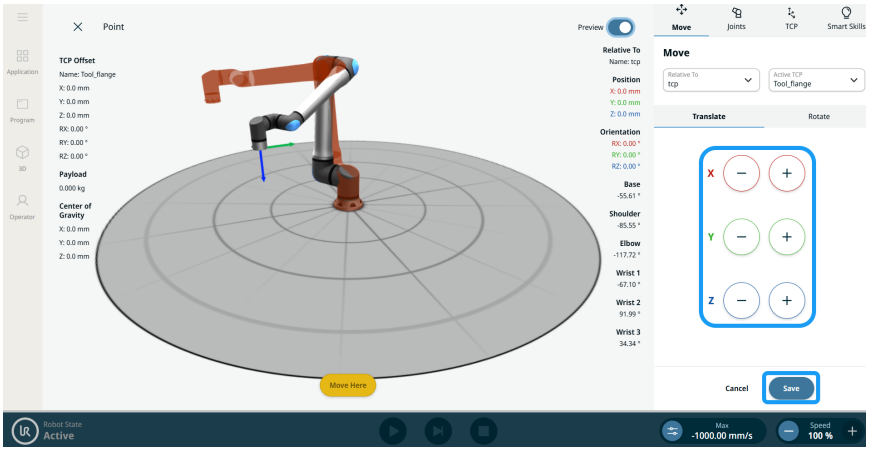
- Profil de mișcare
- Nume
- Editare punct
- Mutare aici

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

8. Atingeți fila **Editare punct** . Va fi afișat ecranul cu brațul robot în 3D. În dreapta ecranului, vedeți meniul Mutare

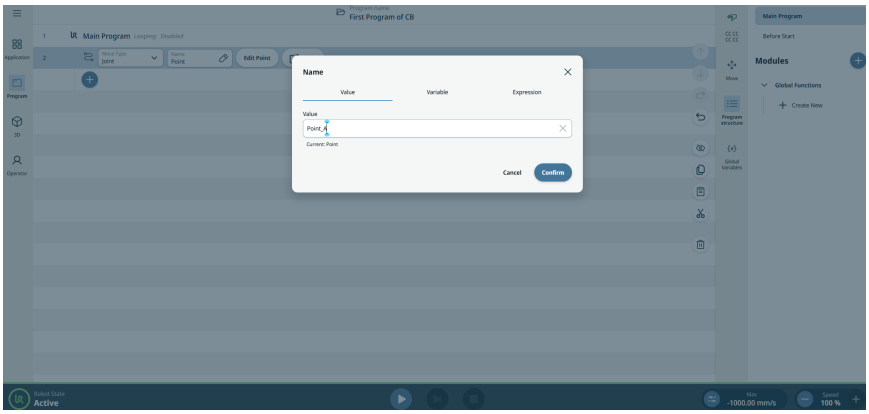


9. Utilizați butonul plus-minus **al** axelor X, Y, Z pentru a deplasa robotul și a seta poziția punctului de trecere, apoi apăsați butonul **„Salvare”.**



Denumiți primul punct de trecere

10. În câmpul **Nume** , introduceți **Point_A** ca nume în fila **Valoare** a editorului și **Confirmați** .

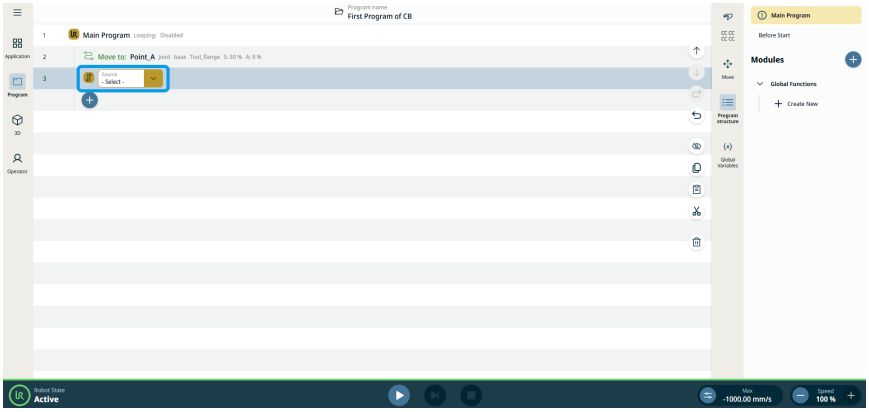


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

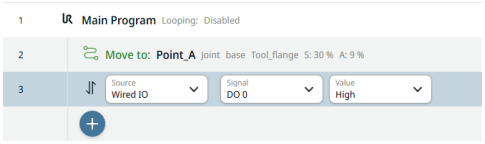
A doua comandă: Set

Acțiune: Configurarea unui IO pentru efectorul final

11. Atingeți pictograma de adăugare din arborele programului și pictograma **comenzii Set** .



12. Atingeți câmpul **Sursă** și selectați **Wired IO** .
13. Se adaugă un câmp **„Semnal”**. Selectați **DO 0** . Se adaugă un câmp **„Valoare** ” în partea dreaptă și se selectează **„Ridicat”**.

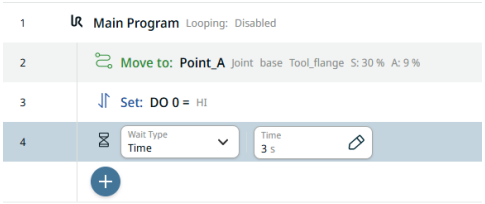


A treia comandă: Așteptă

Acțiune: robotul așteaptă un număr specificat de secunde

14. Atingeți pictograma de adăugare și selectați comanda **Așteptă** .

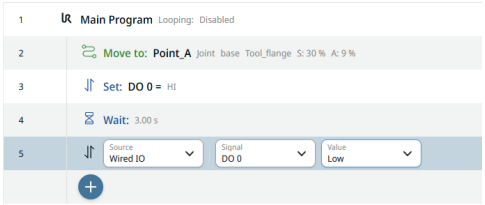
    Consultați descrierea nodului **de comandă „Wait”** din Manualul software.
15. În câmpul **Tip** de așteptare , selectați **Timp**, pentru ca robotul să aștepte un număr specificat de secunde.
16. Atingeți câmpul **Timp** și introduceți **3** (trei secunde) în fila **Valoare** , apoi **apăsați Confirmare** .



A patra comandă: Set

Acțiune: Dezactivarea unui IO pentru efectorul final

17. Pentru a crea un al doilea nod Set, repetați pașii 11-13.
18. În câmpul **Signal** , selectați **DO 0** . Se adaugă un câmp **„Valoare** ” în partea dreaptă și se selectează **„Scăzut”**.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

A cincea comandă: Mișcare a articulației

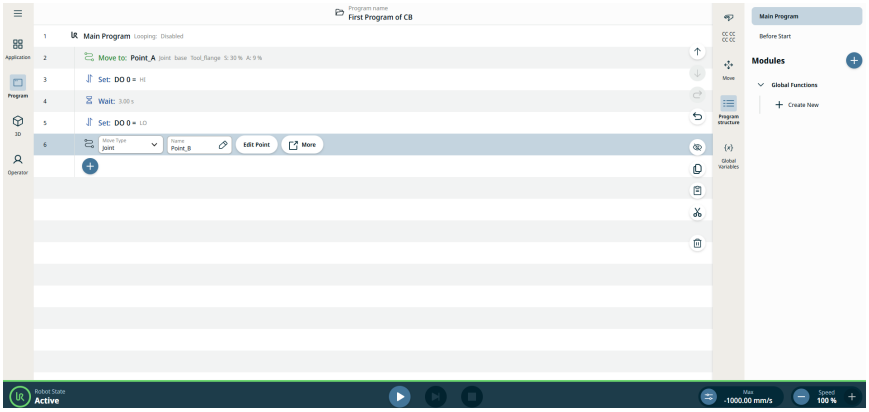
Acțiune: deplasare la Poziția B

19. Atingeți pictograma din arborele de programe. Repetați pașii 7-9 pentru a crea un al doilea punct de trecere. Mutați poziția brațului robotic într-o direcție clar diferită de Point_A.

Denumiți al doilea punct de trecere

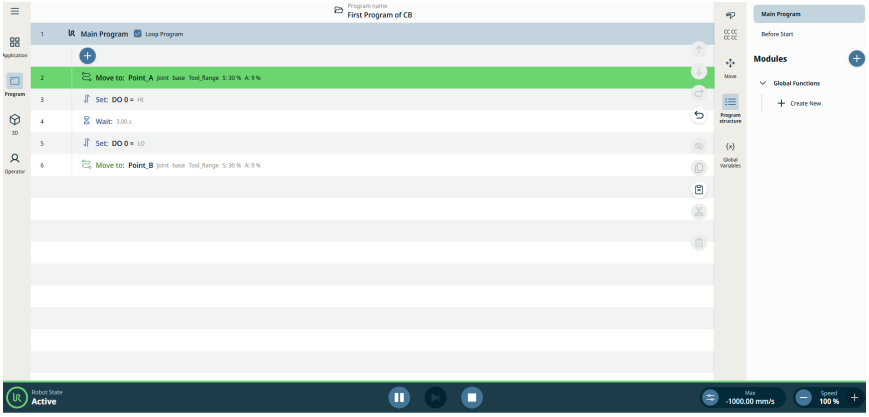
20. În câmpul **Nume** , introduceți **Point_B** ca nume în fila **Valoare** a editorului și **Confirmați** .

    Ecranul principal vă arată primul program creat.



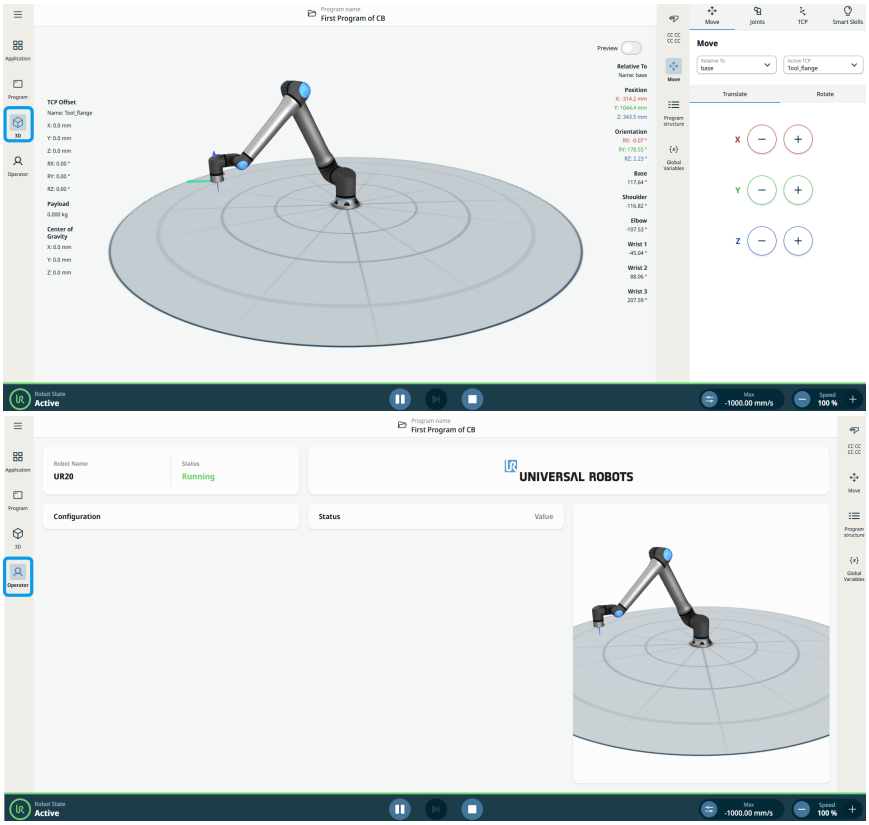
Verificați programul în vizualizatorul 3D

21. **Atingeți pictograma Vizualizator** 3D din meniul principal de navigare.
22. În subsol, atingeți butonul **Redare** . Când vă aflați în ecranul arborelui de programe, programul în culoarea verde semnalizează că este programul executat în prezent.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

23. Când vă aflați în vizualizatorul 3D și pe ecranul operatorului, vedeți cum se mișcă robotul. În partea laterală a imaginii tridimensionale, puteți vedea detaliile numerice ale componentelor robotului, poziției și orientării.



Verificați programul din secțiunea Comunicare

24. Accesați fila **Aplicație** și atingeți pictograma **Comunicare**. Observați cum starea ieșirii **digitale 0 (DO 0)** alternează între **„Low”** și **„High”** atunci când atingeți butonul **„Play”** din subsolul paginii.

Pentru mai multe detalii, consultați descrierea **filei Comunicare** din Manualul software.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

12. Evaluarea amenințărilor la adresa securității cibernetice

12.1. Securitate cibernetică generală

Descriere

Conectarea unui robot Universal Robots la o rețea poate introduce riscuri de securitate cibernetică.
Aceste riscuri pot fi atenuate prin utilizarea de personal calificat și implementarea de măsuri specifice de protecție a securității cibernetice a robotului.
Implementarea măsurilor de securitate cibernetică necesită efectuarea unei evaluări a amenințărilor la adresa securității cibernetice.
Scopul este de a:

- Identifică amenințările
- Definiți zone de încredere și comportamente
- Specificați cerințele fiecărei componente din aplicație

AVERTISMENT

Neefectuarea unei evaluări a riscurilor privind securitatea cibernetică poate pune robotul în pericol.

- Integratorul sau personalul competent și calificat va efectua o evaluare a riscurilor de securitate cibernetică.

NOTIFICARE

Numai personalul competent și calificat va fi responsabil pentru determinarea necesității unor măsuri specifice de securitate cibernetică și pentru furnizarea măsurilor de securitate cibernetică necesare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Arhitectura de securitate

PolyScope X implementează mai multe niveluri independente de securitate (apărare în profunzime), astfel încât compromiterea unui singur nivel să nu permită accesul nelimitat la sistem.

- Setări implicite sigure. Serviciile de rețea sunt dezactivate la livrare. Doar serviciile activate în mod explicit de un administrator sunt accesibile din rețea. Începând cu versiunea PolyScope X 10.14, traficul HTTP/HTTPS de intrare pe porturile 80 și 443 este blocat în mod implicit și rămâne blocat chiar și după repornire, până când un administrator îl activează.
- Perimetrul rețelei. Un firewall configurabil restricționează traficul la porturile și adresele IP specificate.
- Autentificare. Trei parole independente (Admin, Mod operațional, Siguranță) protejează domeniile funcționale distincte. SSH acceptă autentificarea bazată pe chei ca alternativă la parole.
- Autorizare. Ecranele de permisiuni blocate de administrator restricționează accesul la setările de rețea, actualizările de software, gestionarea URCap și configurarea serviciilor. Separarea modurilor de funcționare împiedică modificarea programului în timpul execuției automate.
- Identitate criptografică. Robotul deține un certificat digital pentru identificarea securizată. Certificatele autosemnate și cele semnate de autorități de certificare (CA) sunt acceptate prin intermediul funcționalității integrate de gestionare a certificatelor.
- Jurnal de audit. Modificările de configurare și evenimentele relevante pentru securitate sunt înregistrate, păstrate și pot fi verificate folosind instrumente standard de audit.

Integratorul va efectua o evaluare a amenințărilor la adresa securității cibernetice pentru a determina eventuala necesitate de consolidare suplimentară pentru aplicația specifică.

12.2. Cerințe privind securitatea cibernetică

Descriere

Configurarea rețelei și securizarea robotului necesită implementarea măsurilor de evitare a amenințărilor de securitate cibernetică.
Respectați toate cerințele înainte de a începe configurarea rețelei, apoi verificați dacă configurația robotului este sigură.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Securitate cibernetică

- Personalul operator trebuie să aibă o înțelegere aprofundată a principiilor generale de securitate cibernetică și a tehnologiilor avansate, așa cum sunt utilizate în robotul UR.
- Trebuie implementate măsuri de securitate fizice, pentru a permite numai personalului autorizat accesul fizic la robot.
- Trebuie să existe un control adecvat al tuturor punctelor de acces. De exemplu: încuietori pe uși, ecusoane, control fizic al accesului în general.

AVERTISMENT

Conectarea robotului la o rețea care nu este securizată adecvat poate introduce riscuri de securitate și siguranță.

- Conectați-vă robotul numai la o rețea de încredere și securizată corespunzător.

Cerințe de configurare a rețelei

- Numai dispozitivele de încredere trebuie conectate la rețeaua locală.
- Nu trebuie să existe conexiuni de intrare de la rețelele adiacente la robot.
- Conexiunile de ieșire de la robot trebuie să fie restricționate, pentru a permite cel mai mic set relevant de porturi, protocoale și adrese specifice.
- Numai URCap-urile și scripturile magice de la parteneri de încredere pot fi folosite, dar numai după verificarea autenticității și integrității acestora

Cerințe de securitate pentru configurarea robotului

- Schimbați parola implicită cu o parolă nouă, puternică.
- Dezactivați „Fișiere magice” atunci când nu sunt utilizate în mod activ (PolyScope 5).
- Dezactivați accesul SSH atunci când nu este necesar. Autentificarea bazată pe chei este de preferat față de autentificarea bazată pe parolă
- Configurați firewall-ul robotului la cele mai restrictive setări posibile și dezactivați toate interfețele și serviciile neutilizate, închideți porturile și restricționați adresele IP.
- Închideți accesul HTTP/HTTPS neutilizat folosind comutatorul **HTTP** din **Setări** > **Securitate** > **Servicii** (PolyScope X 10.14 și versiuni ulterioare). Mențineți porturile 80 și 443 închise, cu excepția cazului în care sunt necesare pentru accesul web la PolyScope, API-ul REST/Robot sau URCaps disponibile extern.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

12.3. Ghid de consolidare a securității cibernetice

Descriere

Deși PolyScope include multe funcții pentru menținerea securității conexiunii de rețea, puteți întări securitatea respectând următoarele instrucțiuni:

- Înainte de a conecta robotul la orice rețea, schimbați întotdeauna parola implicită cu o parolă puternică.

  NOTIFICARE

  Nu puteți recupera sau reseta o parolă uitată sau pierdută.

  - Stocați toate parolele în siguranță.

- Utilizați setările încorporate pentru a restricționa cât mai mult accesul în rețea către robot.
- Dezactivați comutatorul **HTTP** din **Setări** > **Securitate** > **Servicii** atunci când robotul nu are nevoie de trafic web de intrare (PolyScope X 10.14 și versiuni ulterioare). După actualizarea la versiunea 10.14 sau o versiune ulterioară, verificați starea comutatorului; portul 80 nu se mai redeschide automat la pornire.
- Unele interfețe de comunicare nu dispun de nicio metodă de autentificare și criptare a comunicațiilor. Acesta reprezintă un risc de securitate. Luați în considerare măsurile de atenuare adecvate, pe bază evaluării amenințărilor la adresa securității cibernetice.
- Tunelarea SSH (redirecționarea porturilor locale) trebuie utilizată pentru a accesa interfețele robotului de pe alte dispozitive, dacă conexiunea depășește limita zonei de încredere.
- Eliminați datele sensibile din robot înainte ca acesta să fie scos din funcțiune. Acordați o atenție deosebită fișierelor URCaps și datelor din folderul programului.
  - Pentru a asigura ștergerea în condiții de siguranță a datelor extrem de sensibile, ștergeți definitiv sau distrugeți cardul SD.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

13. Rețele de comunicații

Fieldbus

Puteți utiliza opțiunile pentru Fieldbus pentru a defini și configura familia de protocoale de rețea pentru calculatoare industriale utilizate pentru controlul distribuit în timp real acceptat de PolyScope:

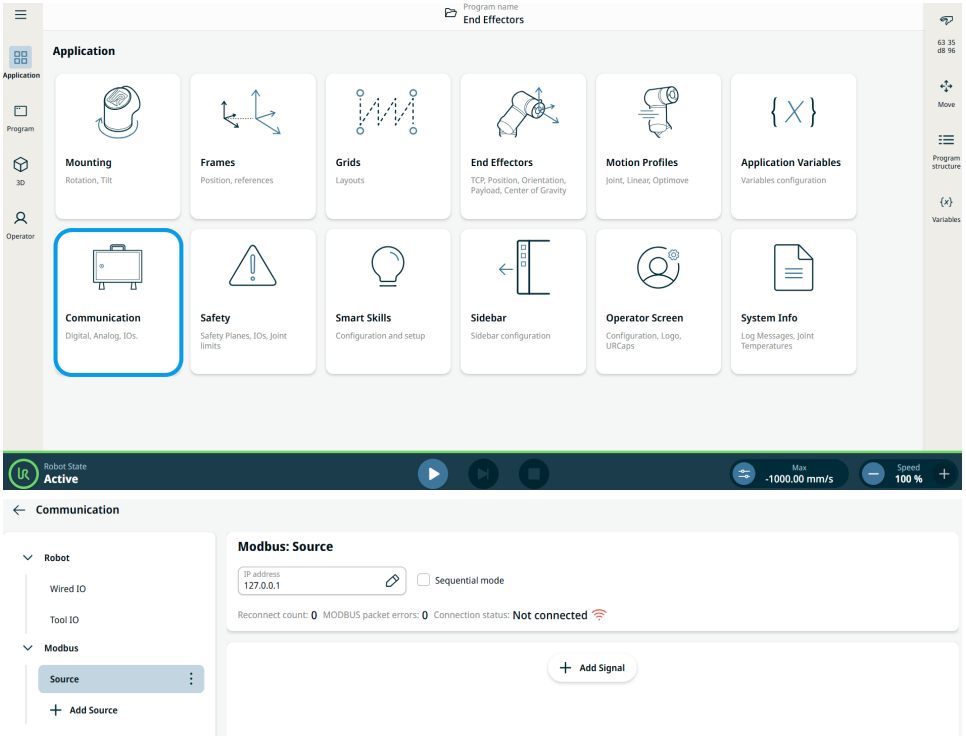
- MODBUS
- Ethernet/IP
- PROFINET
- PROFIsafe
- UR Connect

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

13.1. MODBUS

Descriere

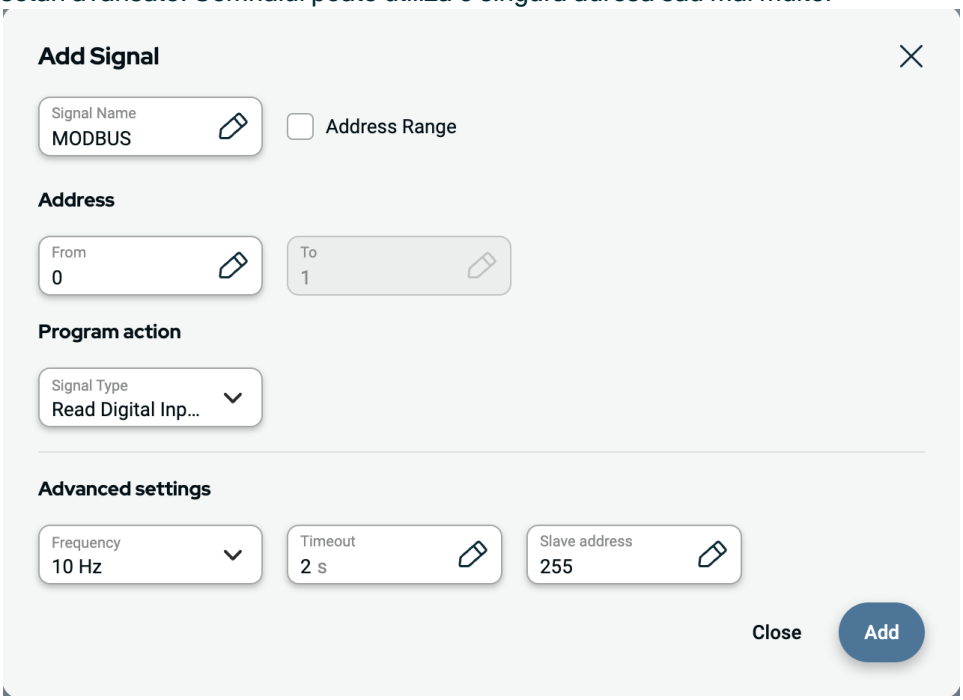
Aici pot fi configurate semnalele client (master) MODBUS . Conexiunile la serverele MODBUS (sau slave) pe adresele IP specificate pot fi create cu semnale de intrare/ieșire (registre sau digitale). Fiecare semnal are un nume unic, astfel încât să poată fi utilizat în programe.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

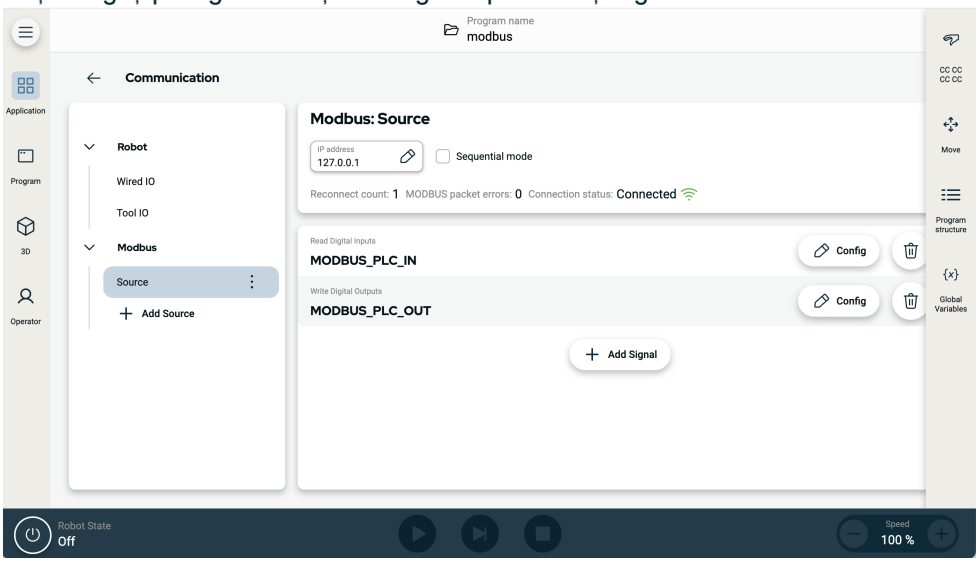
Adăugare semnal

Puteți personaliza un nume de semnal când adăugați un semnal. Selectați tipul de semnal, direcția semnalului și specificați frecvența, timpul de expirare și alte setări avansate. Semnalul poate utiliza o singură adresă sau mai multe.



Sursă semnal

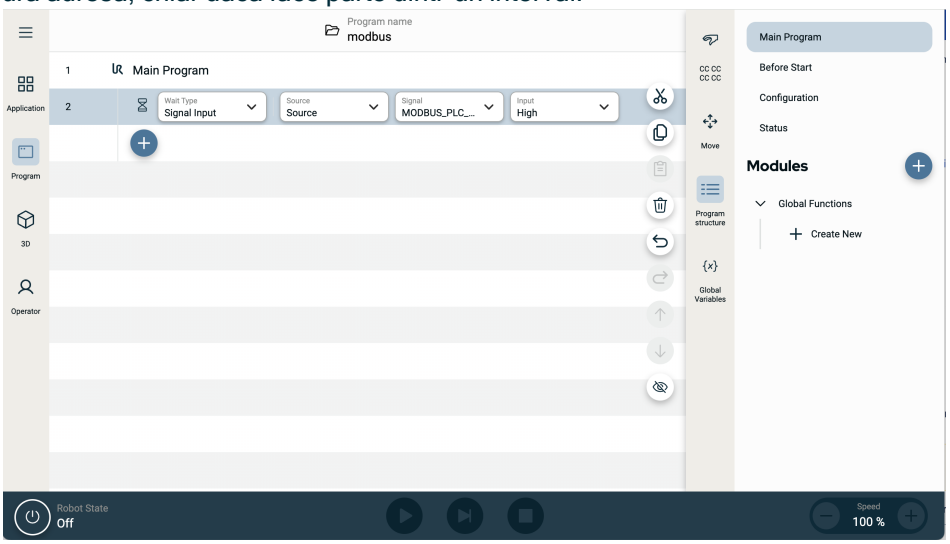
Setările sursei de semnal Modbus pot fi editate și șterse. Atingeți butonul **Configurare** pentru a edita și atingeți pictograma coșului de gunoi pentru a șterge.



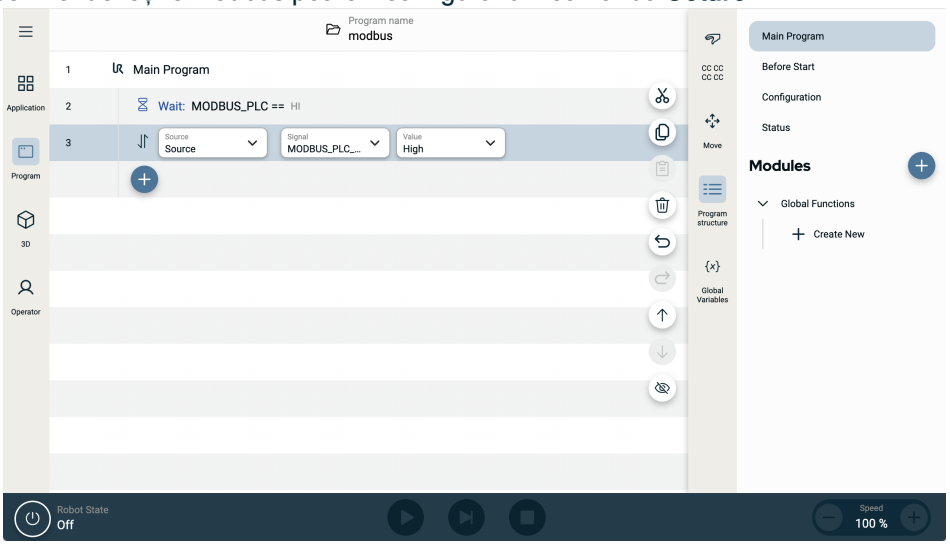
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Programare

Similar cu alte semnale de intrare, semnalele Modbus pot fi monitorizate. În program, la comanda **Așteptare**, selectați **Intrare semnal** din **Tip așteptare**. Apoi alegeți sursa Modbus, semnalul de intrare specific și starea de așteptat.
Intervalele de adrese nu pot fi utilizate în expresii logice. Programul poate utiliza doar o singură adresă, chiar dacă face parte dintr-un interval.



Un semnal de ieșire Modbus poate fi configurat din comanda **Setare**.



13.2. Ethernet/IP

Descriere

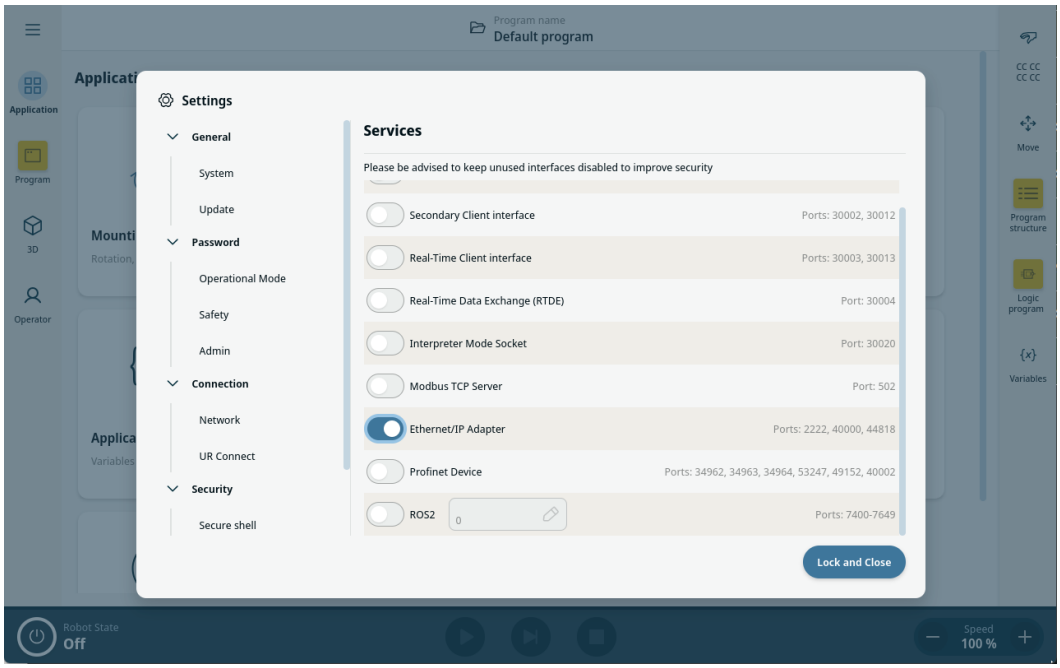
EtherNet/IP este un protocol de rețea care permite conectarea robotului la un dispozitiv de scanare industrial EtherNet/IP. Dacă conexiunea este activată, puteți selecta acțiunea care are loc atunci când un program pierde conexiunea cu dispozitivul de scanare EtherNet/IP.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Activare Ethernet/IP

Acesta este modul în care activați funcția Ethernet/IP în PolyScope X.

1. În partea stânga sus a ecranului, apăsați pe meniul Hamburger.
2. Atingeți Setări.
3. În meniul din stânga, la Securitate, apăsați Servicii.
4. Introduceți parola de administrator.
5. Atingeți butonul Adaptor Ethernet/IP pentru a activa comutatorul.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Utilizarea Ethernet/IP

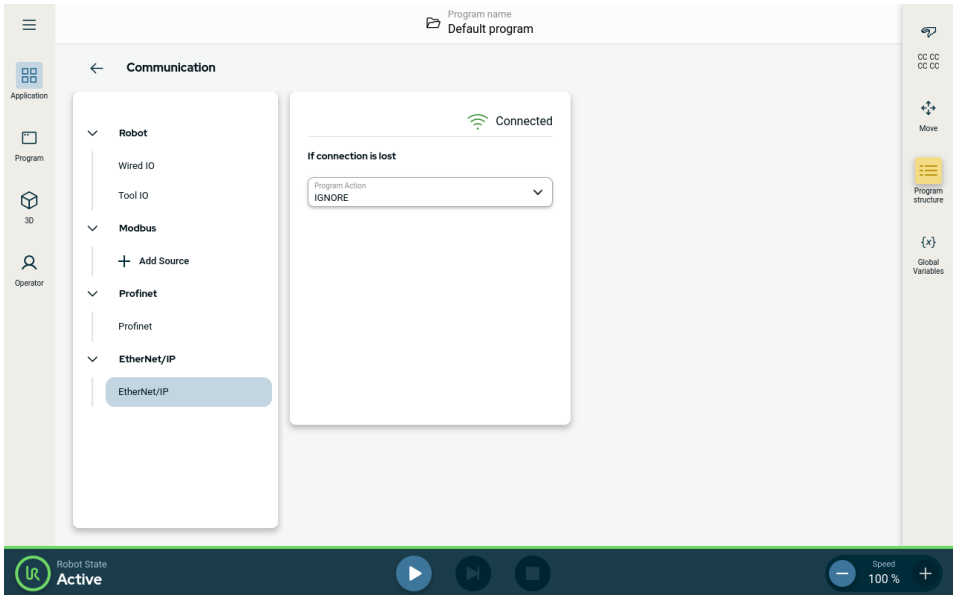
Acesta este modul în care găsiți funcțiile Ethernet/IP în PolyScope X:

În antetul din stânga al PolyScope X.

1. Atingeți pictograma Aplicație.
2. Sub Comunicare, selectați Ethernet/IP în meniul din stânga.

Selectați acțiunea relevantă din listă:

Ignorare	PolyScope X va ignora pierderea conexiunii EtherNet/IP și va continua să ruleze programul principal.
Pauză	PolyScope X va întrerupe programul principal. Programul se reia de unde s-a oprit.
Stop	PolyScope X va opri programul principal.



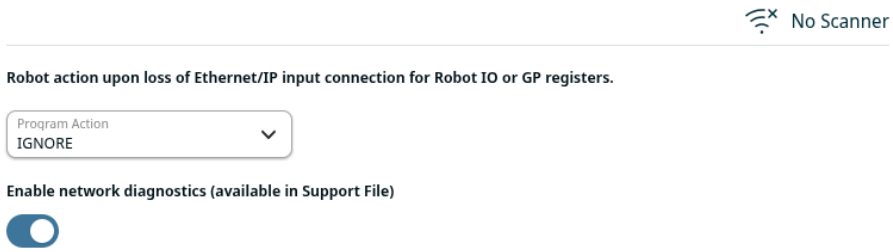
În colțul din dreapta sus al acestui ecran, puteți vedea starea conexiunii Ethernet/IP.

Conectat	Robotul este conectat la dispozitivul de scanare Ethernet/IP.
Niciun scaner	Ethernet/IP Dispozitiv rulează, dar niciun dispozitiv de scanare nu este conectat la robot prin Ethernet/IP.
Dezactivat	Ethernet/IP Dispozitiv nu este activat.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Suport pentru diagnosticare prin Ethernet

A fost adăugat un suport pentru activarea diagnosticării rețelei Ethernet. Când această opțiune este activată, traficul dintre adaptorul Ethernet/IP al robotului și scanerul Ethernet/IP va fi înregistrat într-un fișier **pcap**. Datele colectate sunt disponibile ca parte a fișierului de asistență.



13.3. Profinet

Descriere

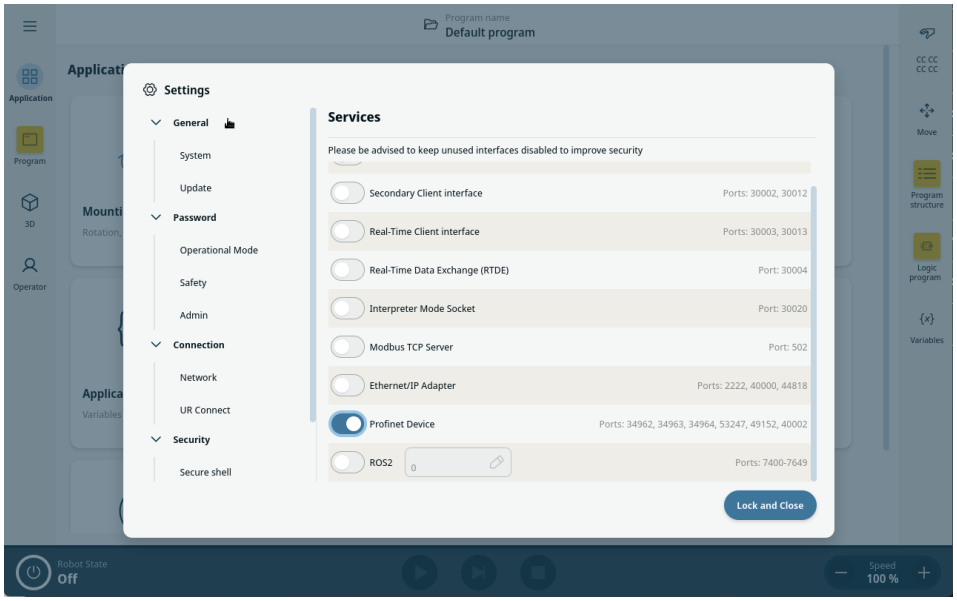
Protocolul de rețea PROFINET activează sau dezactivează conexiunea robotului la un controler IO PROFINET industrial. Dacă conexiunea este activată, puteți selecta acțiunea care are loc atunci când un program pierde conexiunea PROFINET IO-Controller.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Activarea PROFINET

Acesta este modul în care activați funcția PROFINET în PolyScope X.

1. În partea din stânga sus a ecranului, apăsați pe meniul Hamburger, apoi pe Setări.
2. În meniul din stânga, la Securitate, apăsați Servicii.
3. Introduceți parola de administrator.
4. Atingeți butonul PROFINET pentru a porni PROFINET.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Utilizarea PROFINET

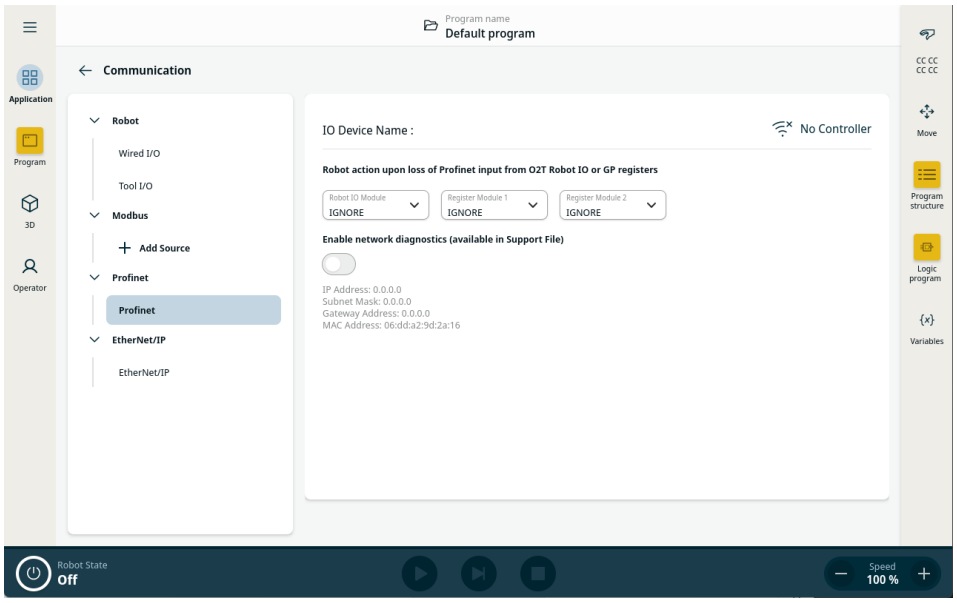
Găsiți funcțiile PROFINET în PolyScope X:

Pe pagina de navigație principală a PolyScope X.

1. Atingeți pictograma Aplicație.
2. La Comunicații, selectați PROFINET din meniul din stânga.

Selectați acțiunea relevantă din listă:

Ignorare	PolyScope X va ignora pierderea conexiunii PROFINET și va continua să ruleze programul principal.
Pauză	PolyScope X va întrerupe programul principal. Programul se reia de unde s-a oprit.
Stop	PolyScope X va opri programul principal.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

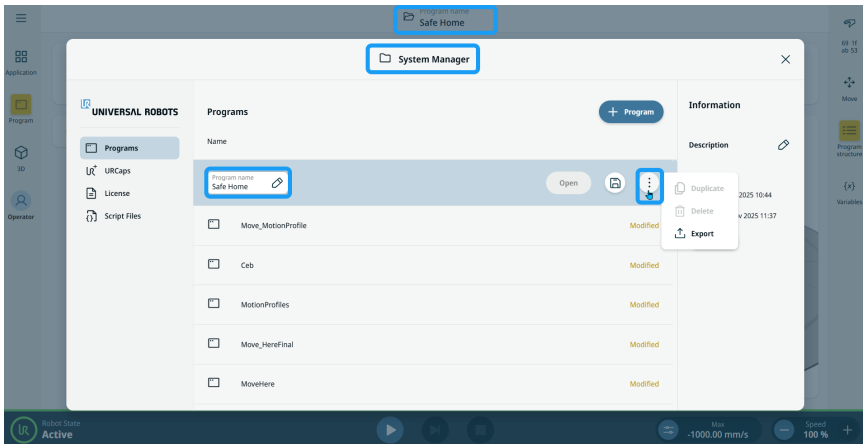
Diagnosticare

PolyScope X are opțiunea de a înregistra traficul din rețea între robot și controlerul I/O PROFINET. Această opțiune poate fi utilizată pentru diagnosticare în cazul unor probleme de conectivitate.

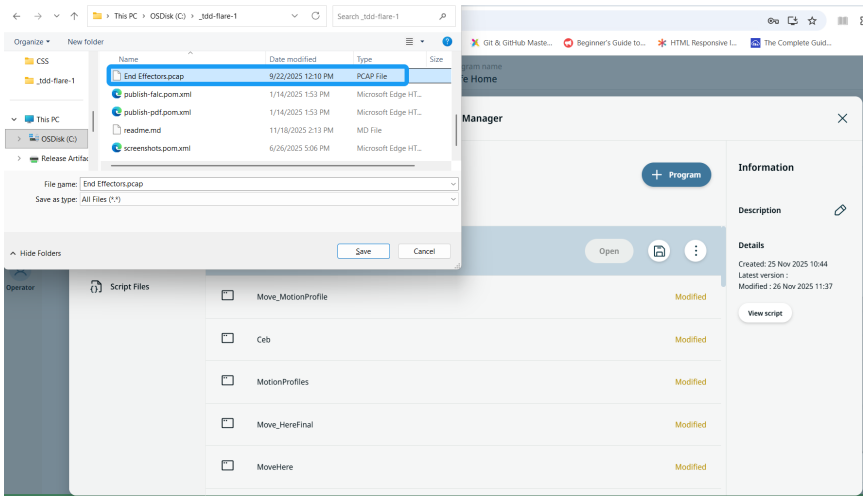
- Pentru a activa această opțiune, apăsați butonul „Activare diagnosticare rețea”.

Datele despre comunicații vor fi salvate într-un fișier .pcap.
Fișierul este salvat în Fișier asistență din Managerul de Sistem. Pot fi înregistrate până la 50 MB de date de diagnosticare.

1. Mergeți la **Antet**, unde va fi afișat **Manager sistem**.
2. Alegeți programul la care lucrați.
3. Atinge pictograma cu trei puncte verticale (pictograma kebab) și selectați **Export**.



4. Alegeți datele despre comunicații din fișierul pcap și apăsați Salvare.



5. Pe ecranul principal apare o notificare pop-up, care confirmă că ați exportat cu succes fișierul în program.

Starea portului Ethernet

Când dispozitivul PROFINET este activat, va fi creat un nou port ethernet virtual.
Configurația portului ethernet virtual afișează informații despre adresa IP configurată în prezent, masca subnet, gateway-ul și adresa MAC.
Rețineți că acest port virtual este diferit de portul configurat în setările de rețea ale robotului.

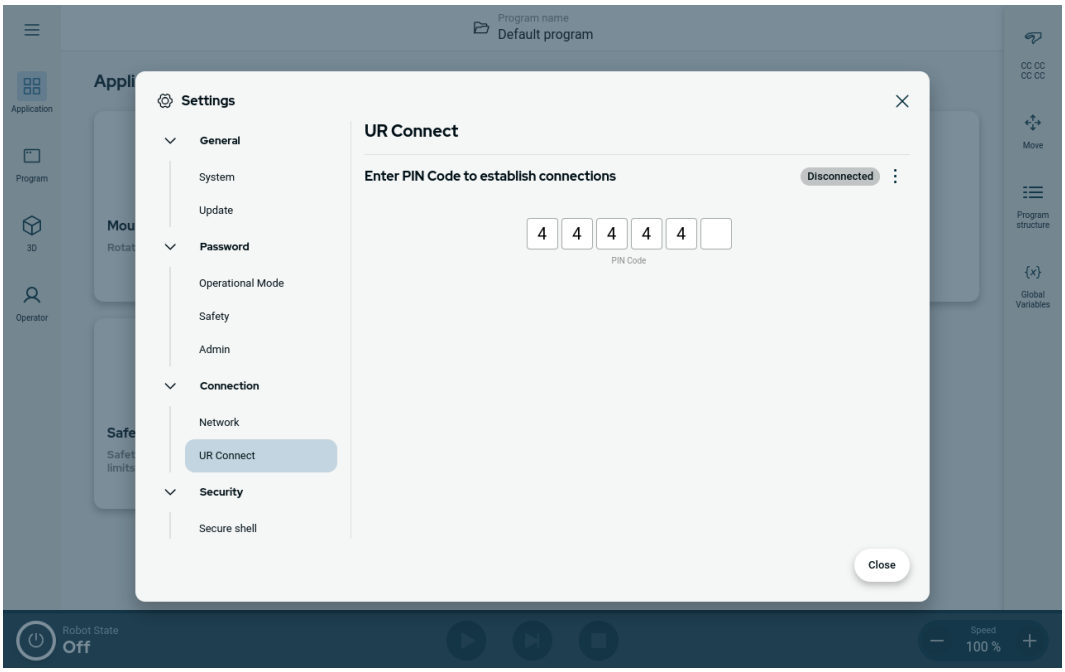
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

13.4. UR Connect

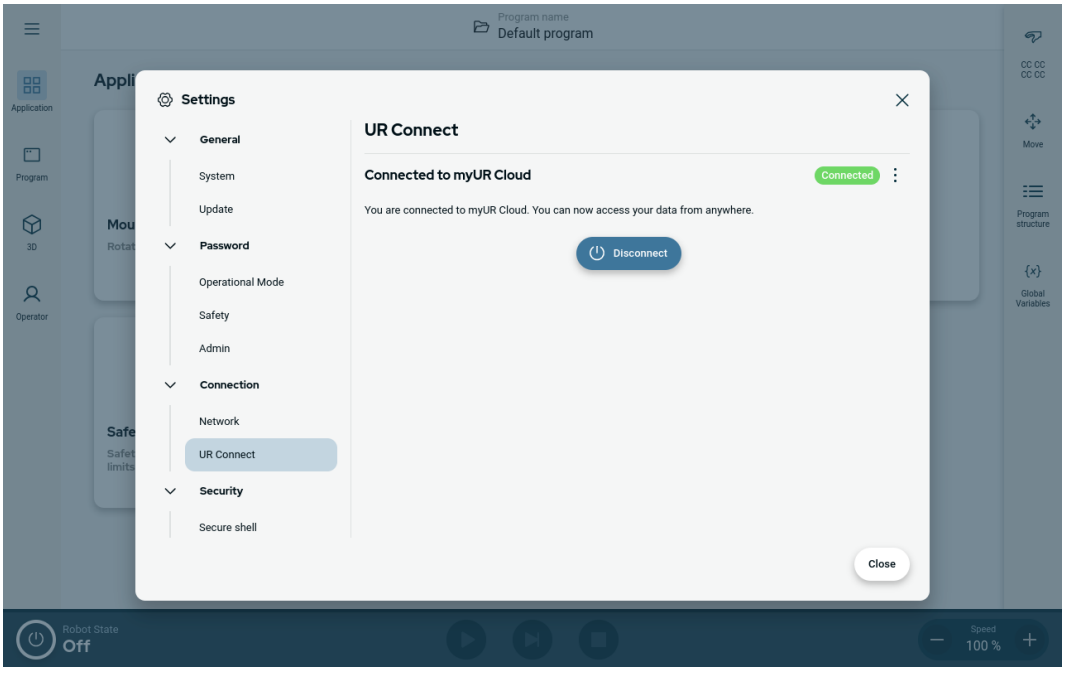
Conectare PolyScope X la myUR Cloud

Trebuie să conectați software-ul PolyScope X la serviciul myUR Cloud.
Trebuie să găsiți codul PIN în contul dvs. myUR.

1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apăsați butonul „Conectare” de pe pagina principală UR Connect.
4. Adăugați codul dvs. PIN din myUR.



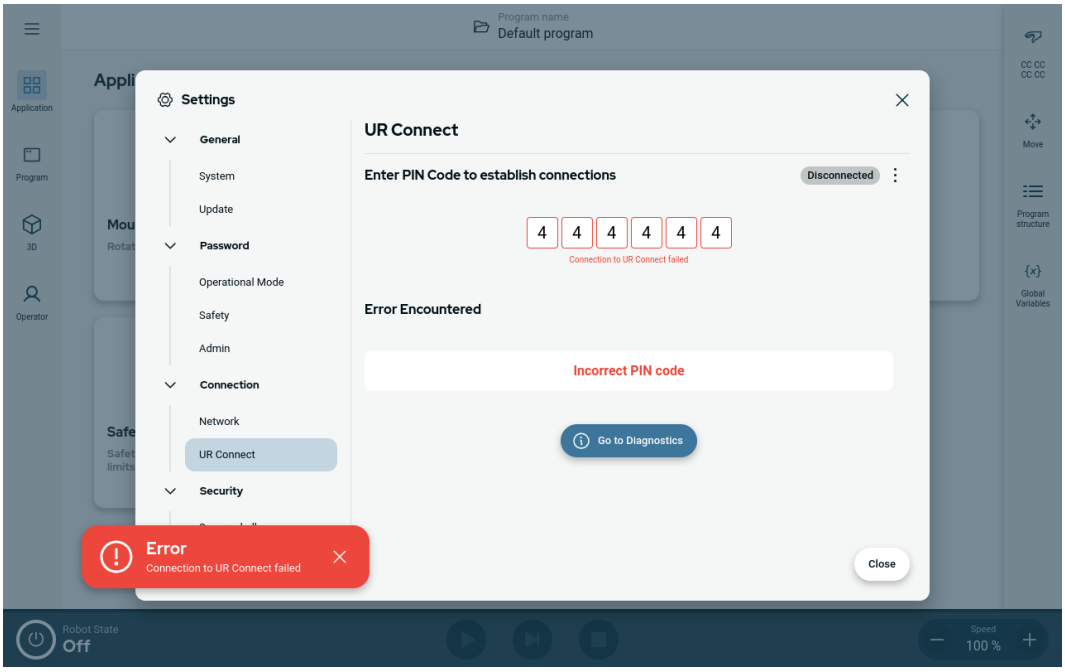
Când pictograma verde apare în colțul din dreapta al ferestrei, sunteți conectat la myUR Cloud.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Conectare nereușită

Dacă vedeți mesajul „Cod PIN incorect”, vă rugăm să reverificați codul PIN din myUR.

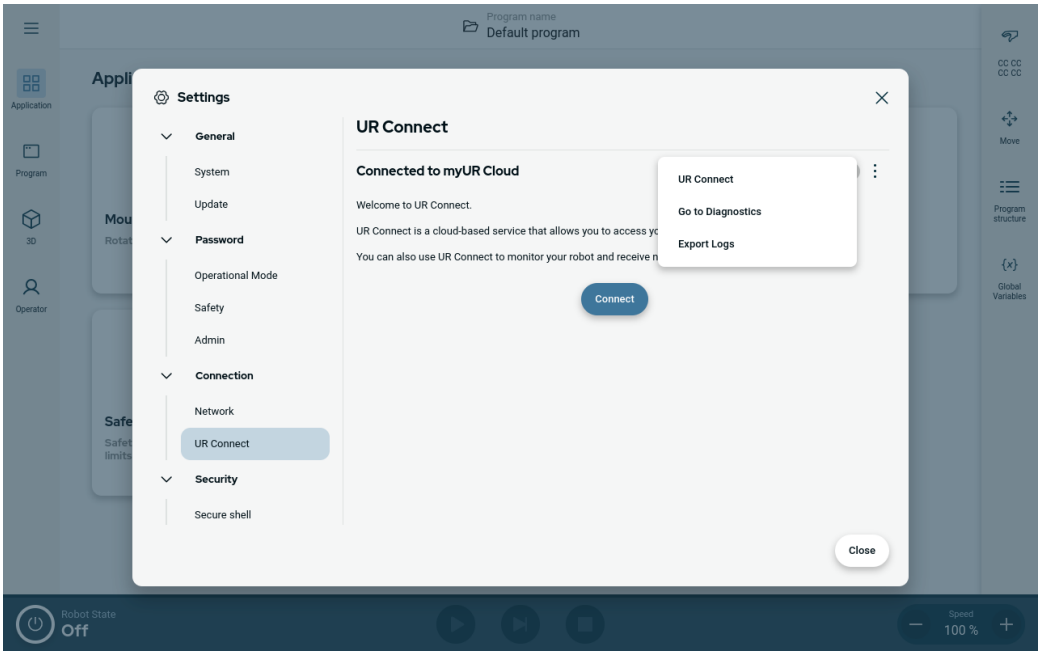


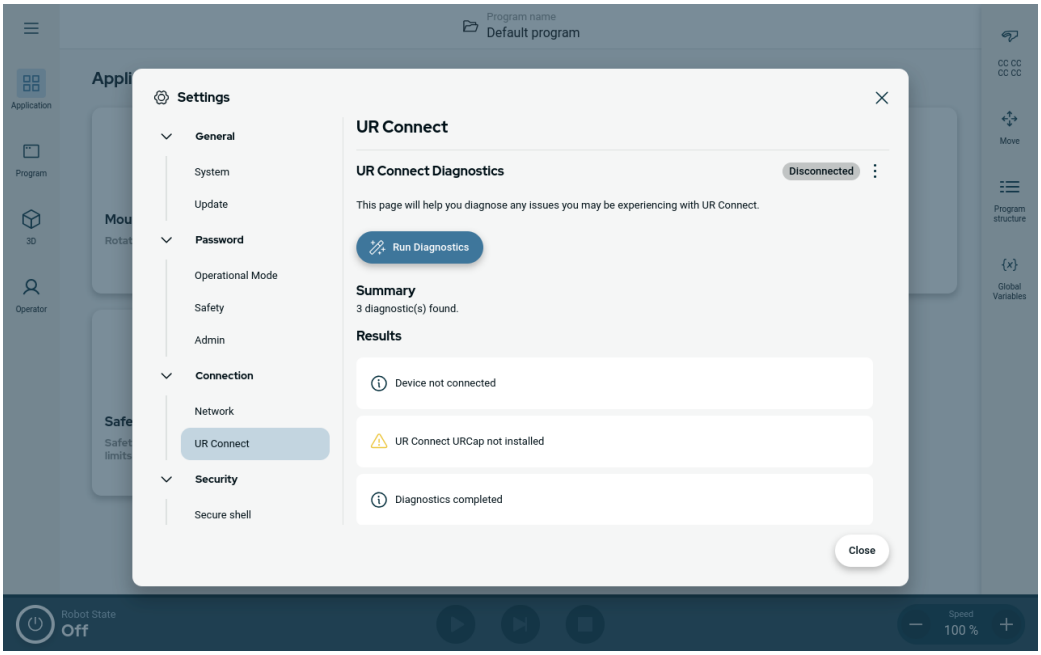
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Diagnosticare

Dacă vă confruntați cu situații neașteptate atunci când UR Connect este activ, puteți accesa secțiunea Diagnosticare.

1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apasă pe meniul Hamburger din colțul din dreapta sus.
4. Selectați „Diagnosticare”.



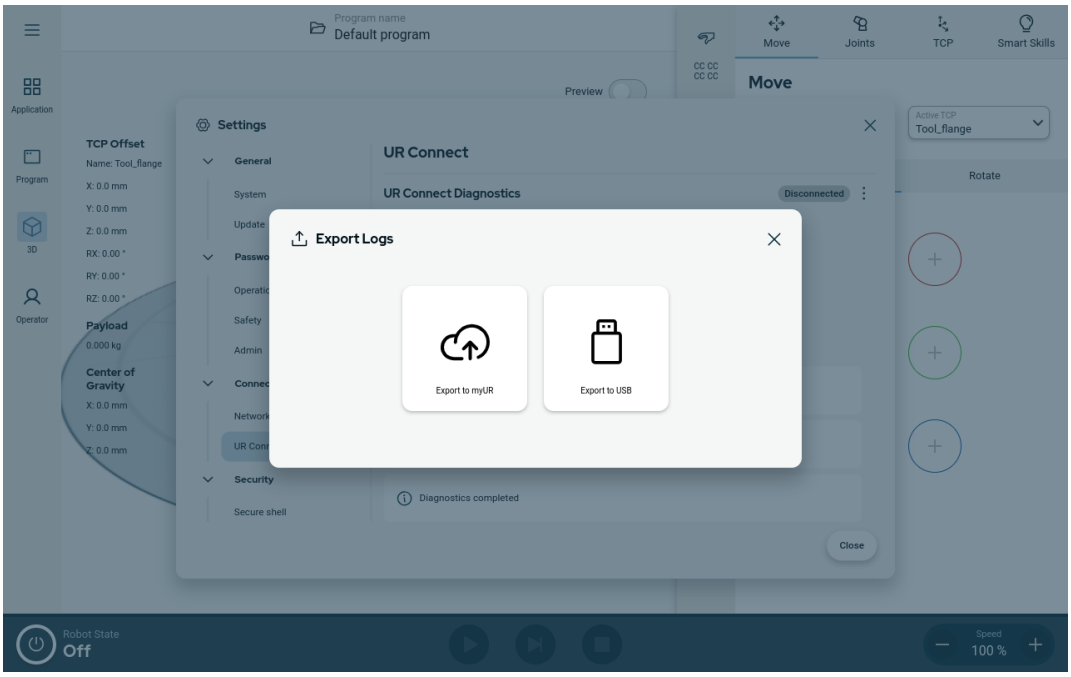


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Exportare jurnale

Este posibil să exportați jurnalele UR Connect din software-ul PolyScope X.

1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apasă pe meniul Hamburger din colțul din dreapta sus.
4. Selectați „Exportare jurnale”
5. Selectați „Export în myUR” sau „Export pe USB”.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

14. Evaluarea riscului

Descriere

Evaluarea riscurilor este o cerință care va fi efectuată obligatoriu pentru aplicație. Evaluarea riscurilor aplicației este responsabilitatea integratorului. Utilizatorul poate fi și integrator.

Robotul este o mașină parțial finalizată, astfel încât siguranța aplicației robotului depinde de scula/atașamentul final, obstacole și alte mașini. Partea care efectuează integrarea trebuie să respecte ISO 12100 și ISO 10218-2 la evaluarea riscurilor. Specificația tehnică ISO/TS 15066 poate oferi îndrumări suplimentare pentru aplicațiile colaborative. Evaluarea riscurilor trebuie să analizeze sarcinile de lucru pe toată durata de viață a aplicației robotului, inclusiv dar fără a se limita la:

- Învățarea robotului în timpul configurării și dezvoltării aplicației robotice
- Depanarea şi întreţinerea
- Operarea normală a aplicației robotice

O evaluare de risc trebuie efectuată **înainte** ca brațul robot să fie pornit pentru prima dată. Evaluarea riscurilor este un proces iterativ. După instalarea fizică a robotului, verificați conexiunile, apoi finalizați integrarea. O parte a evaluării riscurilor este determinarea configurației setărilor de siguranță, precum și necesitatea unor opriri de urgență suplimentare și/sau a altor măsuri de protecție necesare pentru aplicația specifică a robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Configurarea setărilor de siguranță

Identificarea setărilor de siguranță corecte este extrem de importantă în cadrul dezvoltării de aplicații robot. Accesul neautorizat la configurația de siguranță trebuie împiedicat prin activarea și setarea protecției prin parolă.

AVERTISMENT

Ignorarea setării protecției prin parolă poate duce la vătămări corporale sau deces din cauza modificărilor intenționate sau accidentale ale setărilor de configurare.

- Setați întotdeauna protecția prin parolă.
- Configurați un program pentru gestionarea parolelor, astfel încât accesul să fie permis doar persoanelor care înțeleg efectul modificărilor.

Anumite funcții de siguranță au fost concepute special pentru aplicații robot colaborative. Acestea pot fi configurate din setările configurației de siguranță. Ele sunt utilizate pentru a aborda riscurile identificate în evaluarea riscurilor aplicației.

Următoarele setări limitează robotul și, ca atare, pot afecta transferul de energie către o persoană de către brațul robot, atașamentul final și piesa de prelucrat.

- **Limitare de forță și putere**: folosită pentru reducerea forțelor de prindere și a presiunilor exercitate de robot în direcția de mișcare în caz de coliziuni între robot și operator.
- **Limitare a momentului**: utilizată pentru a reduce energia tranzientă mare și forțele de impact în caz de coliziuni între robot și operator prin reducerea vitezei robotului.
- **Limitare viteză**: utilizată pentru a asigura faptul că viteza este mai mică decât limita configurată.

Următoarele setări de orientare sunt utilizate pentru a evita mișcările și pentru a reduce expunerea unei persoane la margini sau proeminențe ascuțite.

- **Limitarea poziției articulației, cotului și sculei/atașamentului final**: utilizată pentru a reduce riscurile asociate cu anumite părți ale corpului; evită mișcarea spre cap și gât.
- **Limitarea orientării sculei/atașamentului final**: utilizată pentru a reduce riscurile asociate cu anumite zone și caracteristici ale sculei/atașamentului final și ale piesei de prelucrat; evită ca marginile ascuțite să fie îndreptate spre operator, prin rotirea marginilor ascuțite spre interior, spre robot.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Riscuri de performanță la oprire

Anumite funcții de siguranță au fost concepute special pentru orice aplicație a robotului. Aceste funcții pot fi configurate din setările configurației de siguranță. Ele sunt utilizate pentru a aborda riscurile asociate cu performanța la oprire a aplicației robotului.

Următoarele setări limitează timpul de oprire și distanța de oprire a robotului pentru a asigura oprirea înainte de a atinge limitele configurate. Ambele setări afectează automat viteza robotului pentru a se asigura că limita nu este depășită.

- **Limitarea timpului de oprire**: utilizată pentru a limita timpul de oprire al robotului.
- **Limitarea distanței de oprire**: utilizată pentru a limita distanța de oprire a robotului.

Dacă se utilizează oricare dintre setările de mai sus, nu este necesară testarea periodică a performanței de oprire manual. Sistemul de control de siguranță al robotului efectuează o monitorizare continuă.

Dacă robotul este instalat într-o aplicație pentru robot în care pericolele nu pot fi eliminate în mod rezonabil sau riscurile nu pot fi reduse suficient prin utilizarea funcțiilor încorporate legate de siguranță (de ex. când se utilizează o sculă/atașament final periculos, sau un proces periculos), atunci sunt necesare apărători de protecție.

AVERTISMENT

Neefectuarea unei evaluări a riscului aplicației poate crește riscurile.

- Efectuați întotdeauna o evaluare a riscurilor aplicației pentru a detecta riscurile previzibile și utilizarea necorespunzătoare previzibilă în mod rezonabil.

  În cazul aplicațiilor colaborative, evaluarea riscurilor include riscurile previzibile datorate coliziunilor și utilizării necorespunzătoare previzibile în mod rezonabil.

  Evaluarea riscurilor trebuie să abordeze:

  - Gravitatea vătămării
  - Probabilitatea de apariție
  - Posibilitatea de a evita situația periculoasă

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Pericole potențiale

Universal Robots a identificat potențialele pericole semnificative, enumerate mai jos, ce trebuie luate în considerare de către integrator. Alte pericole semnificative pot fi asociate cu o anumită aplicație pentru robot.

- Penetrarea pielii de către muchiile și punctele ascuțite de pe sculă/efectorul final sau de pe conectorul sculei/efectorului final.
- Penetrarea pielii de muchii ascuțite și puncte ascuțite de pe obstacolele din apropiere.
- Vânătăi în urma contactului.
- Entorsă sau fractură osoasă din cauza impactului.
- Accidente din cauza șuruburilor slăbite de la brațul robot sau scula/efectorul final.
- Elemente care cad sau zboară de pe sculă/atașamentul final, de exemplu din cauza unei fixări slabe sau a întreruperii alimentării.
- Înțelegerea greșită a ceea ce este controlat din butoane de oprire de urgență multiple.
- Setarea incorectă a parametrilor configurației de siguranță.
- Setări incorecte ca urmare a modificărilor neautorizate a parametrilor configurației de siguranță.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

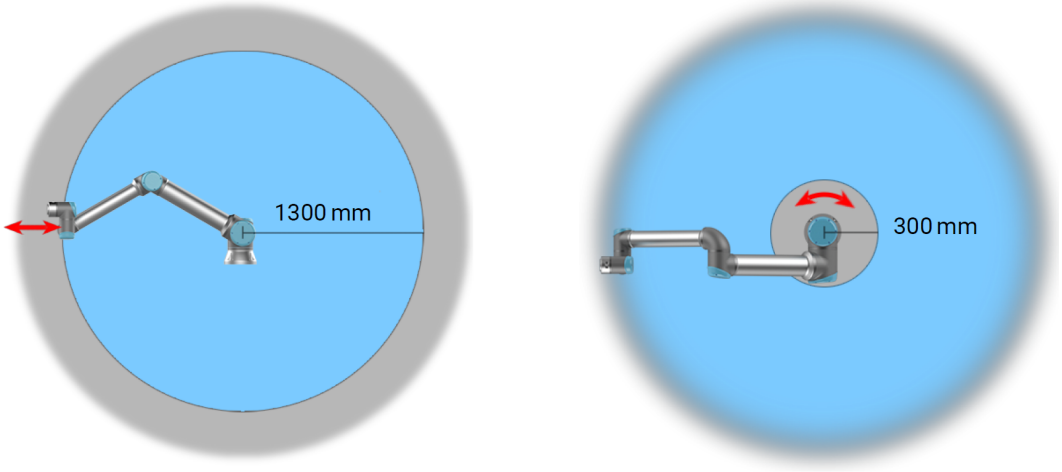
14.1. Pericol de înțepare

Descriere

Pericolele de înțepare pot fi evitate prin îndepărtarea obstacolelor din aceste zone, prin plasarea robotului în mod diferit sau prin utilizarea unei combinații de planuri de siguranță și limite pentru articulații pentru a elimina pericolele prin împiedicarea mișcării robotului în această zonă din spațiul său de lucru.

ATENȚIE

Plasarea robotului în anumite zone poate crea pericole de prindere care pot duce la răniri.



Datorită proprietăților fizice ale brațului robot, anumite zone din spațiul de lucru necesită atenție din cauza riscurilor de ciupire. O zonă (în stânga) este definită pentru mișcări radiale, când articulația încheieturii 1 este la o distanță de cel puțin 1300 mm față de baza robotului. Cealaltă zonă (în dreapta) este la cel mult 300 mm de baza robotului când se mișcă în direcție tangențială.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

14.2. Timp și distanță de oprire

Descriere

NOTIFICARE

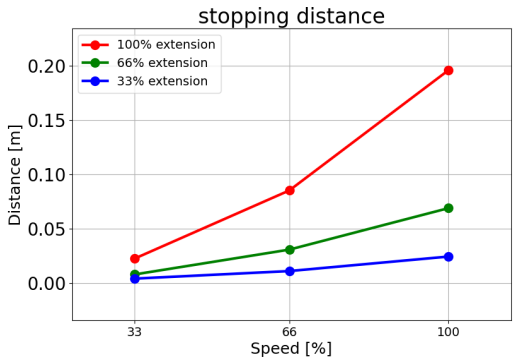
Se pot seta durate și distanțe maxime de oprire sigure, definite de utilizator.
Dacă se utilizează setări definite de utilizator, viteza programului este ajustată dinamic pentru a respecta întotdeauna limitele selectate.

Datele grafice furnizate pentru **Articulația 0 (bază)**, **Articulația 1 (umăr)** și **Articulația 2 (cot)** sunt valabile pentru distanța și durata de oprire:

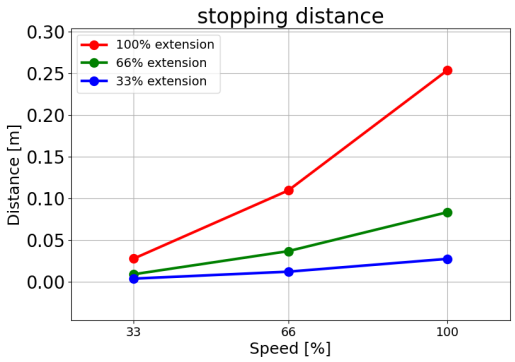
- Categoria 0
- Categoria 1
- Categoria 2

Testul pentru **Articulația 0** a fost efectuat prin realizarea unei mișcări orizontale, la care axa de rotație a fost perpendiculară pe sol. La testele pentru **Articulația 1** și **Articulația 2**, robotul a urmat o traiectorie verticală, la care axele de rotație au fost paralele cu solul, iar oprirea s-a efectuat în timp ce robotul se mișca în jos.
Pe axa Y este distanța dintre punctul în care a fost inițiată oprirea și poziția finală de oprire.
CoG pentru sarcina utilă se află pe flanșa pentru sculă.

Îmbinarea 0 (BAZĂ)
Distanța de oprire în metri la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg

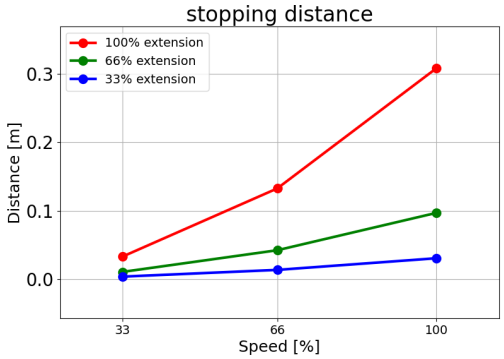


Distanța de oprire în metri la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg



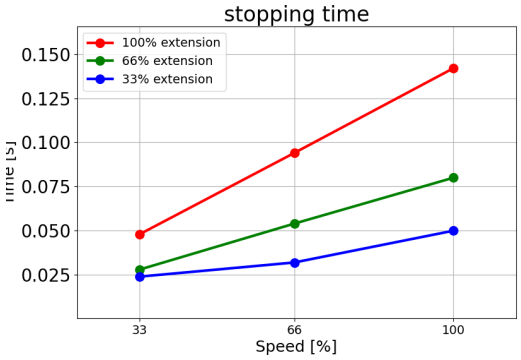
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Distanța de oprire în metri la sarcina utilă maximă de 12,5 kg

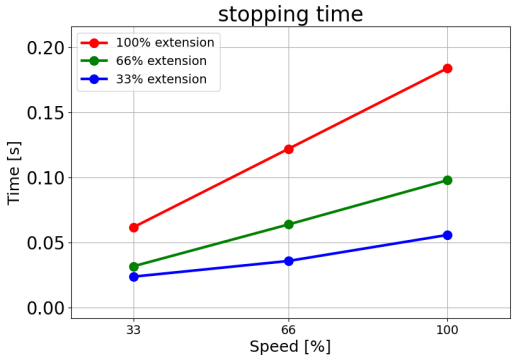


Îmbinarea 0 (BAZĂ)

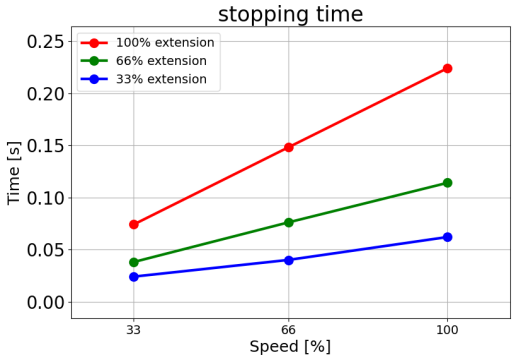
Durata de oprire în secunde la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg



Durata de oprire în secunde la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg



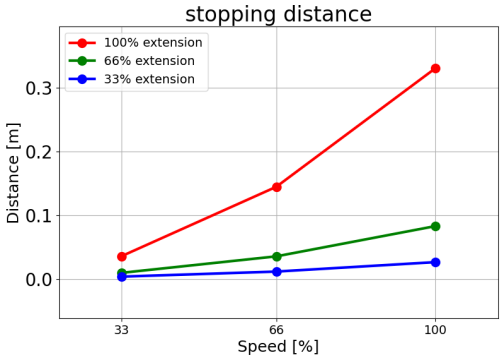
Durata de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 12,5 kg



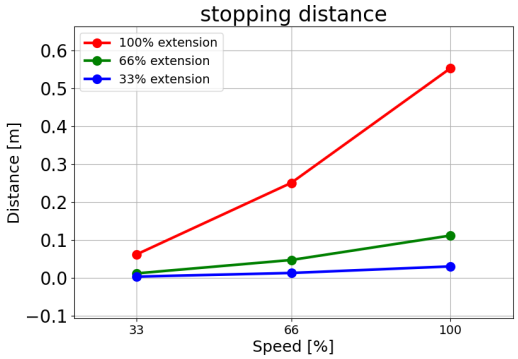
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Articulația 1 (UMĂR)

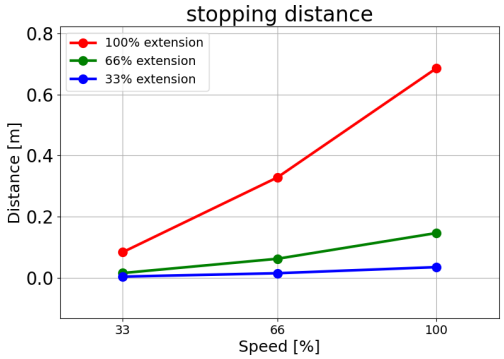
Distanța de oprire în metri la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg



Distanța de oprire în metri la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg

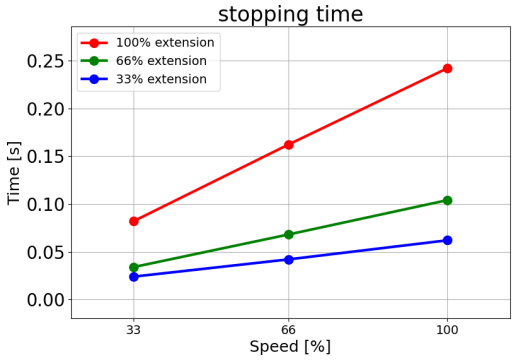


Distanța de oprire în metri la sarcina utilă maximă de 12,5 kg



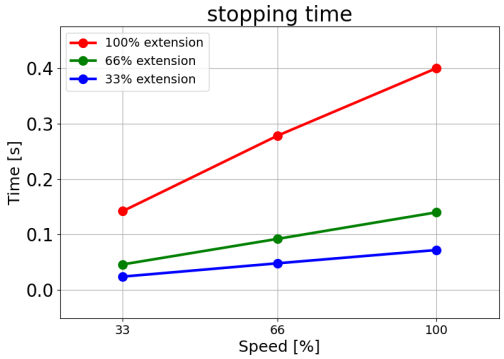
Articulația 1 (UMĂR)

Durata de oprire în secunde la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg

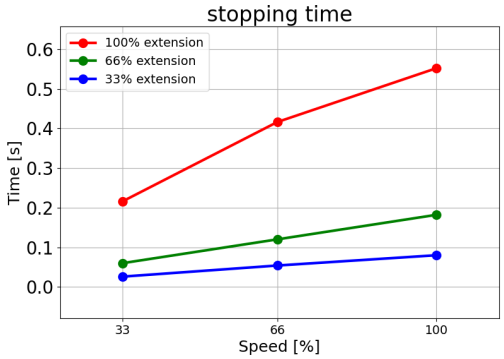


Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Durata de oprire în secunde la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg

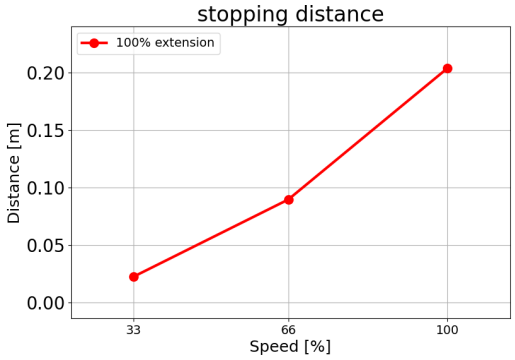


Durata de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 12,5 kg

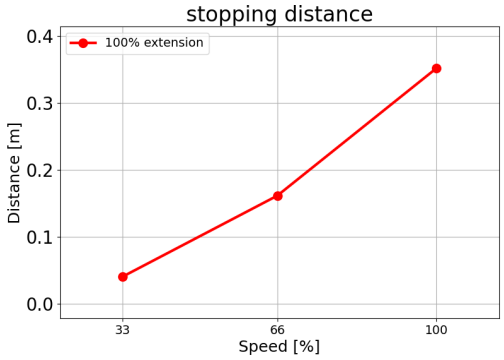


Articulația 2 (COT)

Distanța de oprire în metri la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg

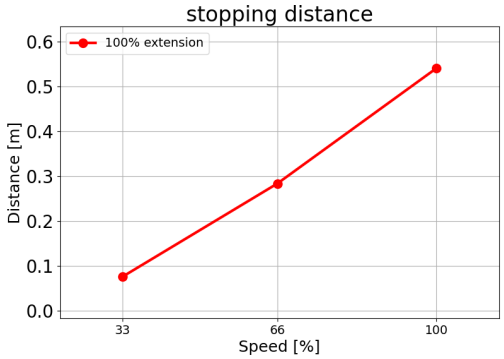


Distanța de oprire în metri la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg



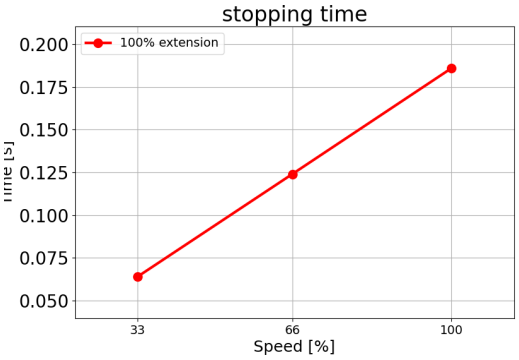
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Distanța de oprire în metri la sarcina utilă maximă de 12,5kg

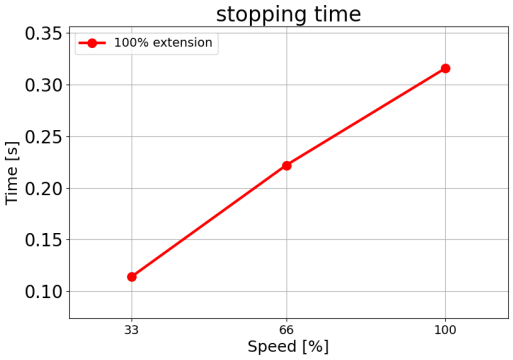


Articulația 2 (COT)

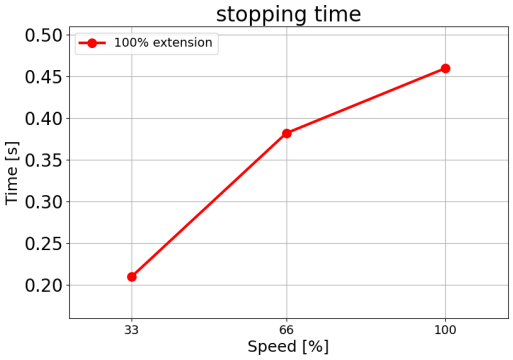
Durata de oprire în secunde la 33% din sarcina utilă de 12,5 kg



Durata de oprire în secunde la 66% din sarcina utilă de 12,5 kg



Durata de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 12,5kg



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

14.3. Categorii de oprire

Descriere

În funcţie de circumstanţe, robotul poate iniţia trei tipuri de categorii de oprire definite în conformitate cu IEC 60204-1). Aceste categorii sunt definite în tabelul următor.

Categorii de oprire	Descriere
0	Opriți robotul prin decuplarea imediată a alimentării.
1	Opriţi robotul într+un mod normal, controlat. Curentul este îndepărtat după ce robotul este oprit.
2	*Opriţi robotul cu puterea disponibilă la motoare, menţinând traiectoria. Puterea la motoare este menţinută după ce robotul este oprit.

*Opririle din categoria 2 pentru roboții Universal Robots sunt descrise ca opriri de tipul SS1 sau SS2, în conformitate cu IEC 61800-5-2.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

15. Evenimente de urgență

Descriere Urmați instrucțiunile de aici pentru a gestiona situațiile de urgență, cum ar fi activarea opririi de urgență utilizând butonul roșu. Această secțiune descrie, de asemenea, modul de deplasare manuală a sistemului fără alimentare.

15.1. Oprire de urgență

Descriere Oprire de urgență sau E-stop este butonul roșu situat pe dispozitivul de învățare. Apăsați butonul de oprire de urgență pentru a opri imediat toate mișcările robotului. Activarea butonului de oprire de urgență determină o oprire de categoria unu (IEC 60204-1).
Opririle de urgență nu sunt măsuri de protecție (ISO 12100).
Nu utilizați oprirea de urgență pentru opriri de rutină sau ca substitut pentru procedurile normale de oprire sau de deconectare de la sursa de alimentare.

Opririle de urgență sunt măsuri de protecție complementare care nu previn rănirea. Evaluarea riscului asociat utilizării robotului determină dacă sunt necesare butoane suplimentare de oprire de urgență. Funcția de oprire de urgență și dispozitivul de acționare trebuie să fie conforme cu standardul ISO 13850.
După activarea unei opriri de urgență, butonul rămâne blocat în acea poziție. Prin urmare, de fiecare dată când se activează o oprire de urgență, aceasta trebuie resetată manual folosind butonul care a declanșat oprirea.
Înainte de a reseta butonul de oprire de urgență, trebuie să identificați vizual și să evaluați motivul pentru care a fost activată inițial oprirea de urgență. Este necesară evaluarea vizuală a tuturor echipamentelor din aplicație. Odată ce problema a fost rezolvată, resetați butonul de oprire de urgență.

Pentru a reseta butonul de oprire de urgență

1. Apucați butonul și răsuciți-l în sensul acelor de ceasornic până când dispozitivul de blocare se decuplează.

   Ar trebui să simțiți când sistemul de blocare este decuplat, indicând faptul că butonul a fost resetat.
2. Verificați situația și dacă este cazul să resetați oprirea de urgență.
3. După resetarea opririi de urgență, restabiliți alimentarea robotului și reluați operarea.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

15.2. Mișcarea cu și fără alimentare la motorul de antrenare

Descriere

În cazul unei situații de urgență, atunci când alimentarea robotului este fie imposibilă, fie nedorită, puteți utiliza mișcarea înapoi forțată pentru a deplasa brațul robot.

Deplasarea forțată înapoi necesită împingerea sau tragerea brațului robot pentru a mișca articulația. Brațele robot mai mari pot necesita mai mult de o persoană pentru a deplasa articulația.

Fiecare frână pentru articulație are un ambreiaj cu frecare, ce permite mișcarea la aplicarea unui cuplu ridicat. Deplasarea forțată înapoi necesită o forță mare și pot fi necesare una sau mai multe persoane pentru a deplasa robotul.

În situațiile în care apar blocaje, sunt necesare două sau mai multe persoane pentru a efectua deplasarea înapoi forțată. În unele situații, sunt necesare două sau mai multe persoane pentru a demonta brațul robot.

Personalul care utilizează robotul UR trebuie să fie instruit pentru acțiunile în cazul unui eveniment de urgență. Se vor furniza informații suplimentare la momentul integrării.

AVERTISMENT

Riscurile datorate ruperii sau căderii unui braț robot neacceptat pot provoca vătămări corporale sau deces.

- Nu dezasamblați robotul în timpul unui eveniment de urgență.
- Sprijiniți brațul robot înainte de a opri alimentarea.

NOTIFICARE

Mișcarea manuală a brațului robot este destinată doar situațiilor de urgență și operațiilor de service. Deplasarea inutilă a brațului robot poate duce la daune materiale.

- Nu deplasați articulația cu mai mult de 160 de grade, pentru a vă asigura că robotul își poate găsi poziția fizică inițială.
- Nu mișcați o articulație mai mult decât este necesar.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

15.3. Mod de funcționare

Descriere

Accesați și activați diferite moduri utilizând Dispozitivul de învățare sau Serverul tabloului de bord. Dacă este integrat un selector de mod extern, acesta controlează modurile - nu și PolyScope sau Serverul tabloului de bord.

Modul Automat Când acest mod este activat, robotul poate executa doar un program cu sarcini predefinite. Nu puteți modifica sau salva programe și instalații.

Modul Manual Când acest mod este activat, puteți programa robotul. Puteți modifica și salva programe și instalații. Vitezele utilizate în modul Manual trebuie să fie limitate pentru a preveni rănirea. Când robotul funcționează în Modul manual, o persoană ar putea fi poziționată în raza de acțiune a robotului. Viteza trebuie limitată la valoarea adecvată pentru evaluarea riscului aplicației.

AVERTISMENT

Pot apărea vătămări corporale dacă viteza utilizată, în timp ce robotul funcționează în modul Manual, este prea mare.

Modul Recuperare Acest mod se activează când o limită de siguranță din setul de limite active este încălcată, iar brațul robot execută o Oprire Categoria 0. Dacă o limită de siguranță activă, cum ar fi o limită de poziție de articulație sau o limită de siguranță sunt încălcate deja când se pornește brațul robot, acesta pornește în modul Recuperare. Acest lucru face posibilă deplasarea brațului robotului înapoi în limitele de siguranță. În modul Recuperare, mișcarea brațului robot este restricționată de o limită fixă, pe care nu o puteți personaliza.

Modul manual de **mare viteză** Când acest mod este activat, puteți depăși temporar limitele de viteză implicite ale sculei și cotului.
Robotul efectuează o Oprire de siguranță în modul Manual, dacă este configurat un dispozitiv de activare cu trei poziții și fie este eliberat (nu este apăsat), fie este apăsat complet.

Trecerea între modurile automat şi manual cere ca dispozitivul de activare cu trei poziții să fie complet eliberat şi apăsat din nou pentru a permite robotului să se mişte. Când utilizați modul Viteză mare manual, utilizați limitele de siguranță pentru articulații sau planurile de siguranță pentru a restricționa spațiul de mișcare al robotului.

NOTIFICARE

După cinci minute de inactivitate, limita de viteză se resetează la valoarea implicită.

Pentru a activa modul Manual de mare viteză

1. Atingeți **Aplicație** și selectați **Siguranță**.
2. Accesați opțiunile pentru dispozitivul cu **Trei poziții**.
3. Pe pagină, glisați butonul **Permite viteză ridicată manuală**.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Comutarea între moduri

Mod de funcționare	Manual	Automat
Mișcare robot cu +/- din fila Mișcare	x	
Deplasare liberă	x	
Executare programe	Viteză redusă*	x
Editare & salvare program	x	

*Dacă este configurat un dispozitiv de activare cu trei poziții, robotul funcționează la o viteză redusă manual, cu excepția cazului în care este activat modul manual de viteză ridicată.

AVERTISMENT

- Orice măsuri de protecție suspendate trebuie repuse complet în funcțiune înainte de selectarea modului Automat.
- Ori de câte ori este posibil, modul Manual va fi utilizat numai când nu există personal în interiorul spațiului protejat.
- Dacă se utilizează un selector de mod extern, acesta trebuie amplasat în afara spațiului protejat.
- Nimeni nu trebuie să intre sau să se afle în spațiul protejat în modul Automat, cu excepția cazului în care se utilizează metode de protecție sau aplicația colaborativă este validată pentru limitarea puterii și a forței (PFL).

Dispozitiv de activare cu trei poziții

Când se utilizează un dispozitiv de activare cu trei poziții și robotul este în modul Manual, mișcarea necesită apăsarea dispozitivului de activare cu trei poziții în poziția de centrare. Dispozitivul de activare cu trei poziții nu are nici un efect în modul Automat.

NOTIFICARE

- Este posibil ca unele modele de roboți UR să nu fie echipate cu un dispozitiv de activare cu trei poziții. Dacă evaluarea riscurilor impune un dispozitiv de activare, trebuie utilizat un dispozitiv de învățare 3PE.

Pentru programare, este recomandată utilizarea unui dispozitiv de învățare 3PE (3PE TP). Dacă o altă persoană se poate afla în spațiul protejat când se utilizează modul Manual, poate fi integrat și configurat un dispozitiv suplimentar pentru utilizarea de către acea persoană.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Comutarea între moduri

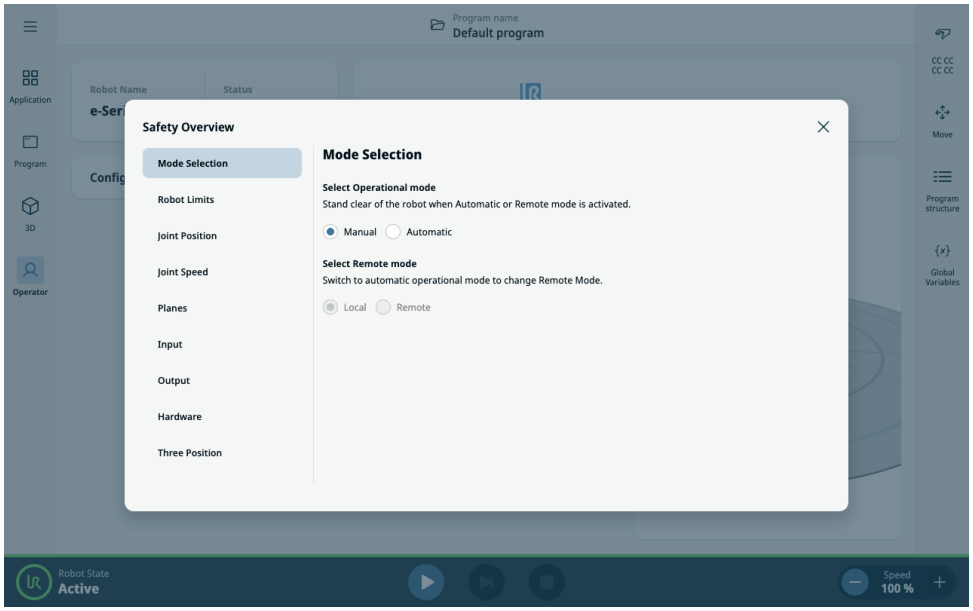
Pentru a comuta între moduri, în antetul din dreapta, selectați pictograma profilului pentru a afișa selectarea modului.

- Automat indică faptul că modul operațional al robotului este setat la Automat.
- Manual indică faptul că modul operațional al robotului este setat la Manual.

PolyScope X intră automat în modul Manual când configurația de la I/O siguranță cu un dispozitiv de activare cu trei poziții este activată.

Selectați modul De la distanță

Modul de la distanță poate fi schimbat numai când ați schimbat modul operațional la „Automat”.
Dacă schimbați modul din „de la distanță” în „local”, modul operațional va reveni la „manual”.



Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

16. Punerea în funcțiune

Descriere

Următoarele teste trebuie efectuate înainte de a utiliza aplicația robotului pentru prima dată, sau după efectuarea oricăror modificări.

- Verificați dacă toate intrările și ieșirile de siguranță sunt conectate corect.
- Testați dacă toate intrările și ieșirile de siguranță conectate, inclusiv dispozitivele comune mai multor utilaje sau roboți, funcționează conform proiectării.
- Testați butoanele și intrările de oprire de urgență pentru a verifica dacă robotul se oprește și dacă frânele se cuplează.
- Testați intrările de protecție pentru a verifica dacă mișcarea robotului se oprește. Dacă este configurată resetarea protecției, verificați dacă funcționează conform proiectării.
- Uitați-vă la ecranul de inițializare, activați intrarea redusă și verificați modificările ecranului.
- Schimbați modul de operare pentru a verifica modificările pictogramei modului în colțul din dreapta sus al ecranului PolyScope.
- Testați dispozitivul de activare cu 3 poziții pentru a verifica dacă apăsarea pe centrarea poziției permite mișcarea în modul manual la o viteză redusă.
- Dacă sunt utilizate ieșirile de oprire de urgență, apăsați butonul de oprire de urgență și verificați dacă se produce o oprire a întregului sistem.
- Testați sistemul conectat la semnalele I/O de siguranță din secțiunea Instalare pentru a verifica sunt detectate modificările la nivel de ieșiri.
- Determinați cerințele de punere în funcțiune ale aplicației robotului.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

17. Transportul

Descriere

Transportați robotul doar în ambalajul original. Păstrați ambalajele într-un loc uscat dacă intenționați să mutați robotul mai târziu.
Când mutați robotul din ambalajul său spre locul de instalare, țineți simultan de ambele tuburi ale brațului robot. Sprijiniți robotul în timp ce plasați și strângeți toate bolțurile de montaj pentru baza robotului.
Ridicați caseta de comandă de mâner.

AVERTISMENT

Tehnicile de ridicare incorecte sau utilizarea unui echipament de ridicare necorespunzător pot duce la vătămări corporale.

- Evitați suprasolicitarea spatelui sau a altor părți ale corpului la ridicarea echipamentului.
- Utilizați echipamente de ridicare adecvate.
- Se vor respecta toate regulamentele naționale și regionale pentru ridicare.
- Asigurați-vă că montați robotul în conformitate cu instrucțiunile din capitolul Interfața mecanică.

NOTIFICARE

Dacă robotul este atașat la o aplicație/ instalare terță parte în timpul transportului, vă rugăm să consultați următoarele:

- Transportul robotului fără ambalajul său original va anula toate garanțiile oferite de Universal Robots A/S.
- Dacă robotul este transportat ca parte a unei soluții prefabricate, montat în siguranță și în deplină conformitate cu recomandările prezentate mai jos, nu este considerat o încălcare a garanției.

Precizări legale

Universal Robots nu poate fi făcută responsabilă pentru niciun fel de deteriorări survenite în timpul transportării echipamentului.
Consultați recomandările pentru transport fără ambalaj pe: universal-robots.com/manuals

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

17.1. Transportarea fără ambalaj

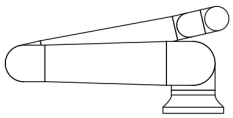
Descriere

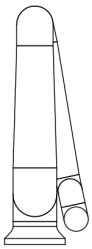
Universal Robots recomandă ca transportul robotului să se facă întotdeauna în ambalajul original.
Aceste recomandări sunt oferite pentru a reduce vibrațiile nedorite în articulații și sistemele de frânare și pentru a reduce rotația articulațiilor.
Dacă robotul este transportat fără ambalajul său original, consultați următoarele instrucțiuni:

- Pliați robotul cât mai mult posibil – nu transportați robotul în poziția de singularitate.
- Mutați centrul de greutate al robotului cât mai aproape de bază.
- Fixați fiecare conductă de o suprafață solidă, în două puncte diferite de pe fiecare.
- Fixați rigid orice atașament final atașat pe 3 axe.

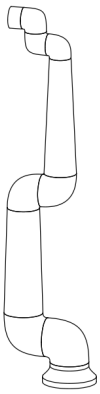
Transportul

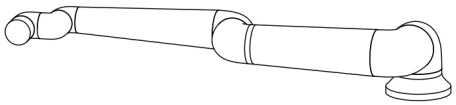
Pliați robotul cât mai mult posibil.



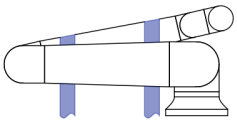


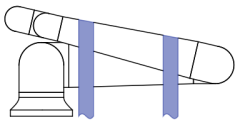
Nu-l transportați desfășurat. (poziție de singularitate)





Fixați conductele pe o suprafață solidă.
Fixați atașamentul final atașat pe 3 axe.





Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

17.2. Păstrarea dispozitivului de învățare

Descriere

Operatorul trebuie să înțeleagă clar ce afectează apăsarea butonului e-Stop de pe dispozitivul de învățare. De exemplu, pot exista confuzii în cazul unei instalări multi-robot. Ar trebui să fie clar dacă butonul e-Stop de pe dispozitivul de învățare oprește întreaga instalație sau numai robotul la care este conectat.
Dacă pot exista confuzii, depozitați dispozitivul de învățare astfel încât butonul e-Stop să nu fie vizibil sau utilizabil.

17.3. Depozitarea pe termen lung

Descriere

Această secțiune descrie îndrumările generale pentru depozitarea pe termen lung a roboților și pieselor de schimb.
Acest lucru se aplică pentru toate generațiile de roboți și toate piesele de schimb.

Un robot este considerat ca fiind depozitat pe termen lung atunci când este depozitat pentru o perioadă de cel puțin 6 luni.

Îndrumări

Pentru a păstra robotul și piesele de schimb în cele mai bune condiții, este recomandat să respectați următoarele cele mai bune practici normale:

- Temperatura de depozitare: 10°C - 30°C
- Umiditate: 20-60% umiditate relativă
- Universal Robots recomandă să despachetați și să porniți roboții cel puțin **anual** și să îi lăsați să ruleze un program cu sarcină ușoară prin care să rotească toate articulațiile la cel puțin 90 de grade de 5 ori în fiecare direcție pentru a distribui lubrifianții.
  Dacă este posibil, montați și articulațiile de schimb pe un braț pentru a efectua aceeași operație de rutină.
- În cazuri rare poate fi necesară ștergerea roboților după depozitare sau îndepărtarea excesului de lubrifiant care a migrat de la garnituri.
- Bateria este proiectată să funcționeze pe toată durata de viață a robotului și nu va fi încărcată la alimentarea sistemului. Durata de viață a bateriei este de 8 până la 10 ani, dar aceasta poate fi înlocuită pentru e-Series și UR Series.
- Memoria flash își poate pierde capacitatea de păstrare a datelor în timp, prin urmare este posibil să fie necesară rescrierea datelor de pe cardul SD, de exemplu.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

18. Mentenanţa şi reparaţiile

Descriere

Orice lucrări de întreținere, inspecție și calibrare trebuie efectuate în conformitate cu toate instrucțiunile de siguranță din acest manual, site-ul URService Manual și în conformitate cu cerințele locale.
Lucrările de reparații trebuie efectuate de Universal Robots. Persoanele desemnate și instruite aparținând clientului pot efectua lucrări de reparații, cu condiția să respecte Manualul de service.

Siguranţa pentru întreținere

Scopul lucrărilor de întreținere și reparație este de a se asigura că sistemul funcționează conform așteptărilor.
Când lucrați la brațul robot sau la caseta de comandă, trebuie să respectați procedurile și avertismentele de mai jos.

AVERTISMENT

Nerespectarea oricăreia dintre practicile de siguranță enumerate mai jos poate duce la vătămări corporale.

- Deconectați cablul de alimentare din partea de jos a casetei de comandă pentru a vă asigura că este complet scos de sub tensiune. Opriți orice altă sursă de energie conectată la brațul robot sau la caseta de comandă. Luați măsurile necesare pentru a preveni alte persoane să alimenteze sistemul în timpul reparațiilor.
- Verificați împământarea înainte de a reporni sistemul.
- Respectați regulamentele ESD când părți ale brațului robot sau ale casetei de comandă se dezasamblează.
- Preveniți pătrunderea apei și a prafului în brațul robot sau în caseta de comandă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Siguranţa pentru întreţinere

AVERTISMENT

Nerespectarea cerinței de a lăsa spațiu pentru deschiderea completă a ușii de la caseta de comandă poate conduce la răniri.

- Asigurați cel puțin 915 mm de spațiu liber, pentru a permite ușii casetei de comandă să se deschidă complet pentru acces și service.

AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Demontarea sursei de alimentare a casetei de comandă imediat după oprire poate duce la vătămări corporale din cauza pericolelor electrice.

- Evitați demontarea sursei de alimentare din interiorul casetei de comandă, deoarece în interiorul acestor surse de alimentare pot fi tensiuni ridicate (până la 600 V) timp de câteva ore după oprirea casetei de comandă.

După lucrările de depanare, întreținere și reparații, asigurați-vă că sunt îndeplinite cerințele de siguranță. Respectați reglementările naționale sau regionale privind siguranța muncii. Funcționarea corectă a tuturor setărilor funcției de siguranță trebuie, de asemenea, testată și validată.

18.1. Testarea performanței la oprire

Descriere

Testați periodic pentru a determina dacă performanța de oprire s-a degradat. Timpii de oprire măriți pot necesita modificarea protecției, eventual cu modificări ale instalației. Dacă se utilizează funcțiile de siguranță pentru timpul de oprire și/sau distanța de oprire și acestea sunt factori pentru strategia de reducere a riscului, nu este necesară monitorizarea sau testarea performanței la oprire. Robotul efectuează o monitorizare continuă.

18.2. Curățarea și inspecția brațului robotului

Descriere

Ca parte a întreținerii regulate, brațul robot poate fi curățat în conformitate cu recomandările din acest manual și cu cerințele locale.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Metode de curățare

Pentru a îndepărta praful, murdăria sau uleiul de pe brațul robot și/sau de pe dispozitivul de învățare, pur și simplu utilizați o lavetă și unul dintre agenții de curățare furnizați mai jos.

Pregătirea suprafeței: Înainte de a aplica soluțiile de mai sus, poate fi necesar ca suprafețele să fie pregătite prin îndepărtarea murdăriei sau a resturilor.

Agenți de curățare:

- Apă
- Alcool izopropilic 70%
- Alcool etilic 10%
- Kerosen 10% (pentru a îndepărta grăsimea.)

Aplicare: Soluția este aplicată de obicei pe suprafața care necesită curățare folosind o sticlă cu pulverizator, o perie, un burete sau o lavetă. Poate fi aplicată direct sau diluată mai mult, în funcție de nivelul de contaminare și de tipul de suprafață care trebuie curățată.
Agitare: Pentru petele persistente sau zonele foarte murdare, soluția poate fi agitată folosind o perie, burete rugos sau alte mijloace mecanice pentru a ajuta la desprinderea contaminanților.
Perioada de aplicare: Dacă este necesar, soluția poate fi lăsată aplicată pe suprafață timp de până la 5 minute pentru a penetra și dizolva contaminanții în mod eficient.
Clătire: După ce perioada de aplicare s-a încheiat, suprafața va fi clătită bine cu apă pentru a îndepărta contaminanții dizolvați și orice reziduu de agent de curățare rămas. Este esențial să se asigure o clătire temeinică, pentru a evita ca reziduurile să provoace daune sau să prezinte un pericol pentru siguranță.
Uscarea: La final, suprafața curățată poate fi lăsată să se usuce liber sau să fie ștearsă cu laveta.

AVERTISMENT
NU FOLOSIȚI ÎNĂLBITOR în nicio soluție de curățare diluată.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

AVERTISMENT

Unsoarea este un produs iritant și poate provoca o reacție alergică. Contactul, inhalarea sau ingestia acesteia poate provoca afecțiuni medicale sau răni. Pentru a preveni îmbolnăvirea sau rănirea, respectați următoarele:

- PREGĂTIREA:
  - Asigurați-vă că zona este bine ventilată.
  - Nu există alimente sau băuturi în apropierea robotului și a agenților de curățare.
  - Asigurați-vă că în apropiere există o unitate de spălare a ochilor.
  - Procurați EPP-ul necesar (mănuși, protecție pentru ochi)
- PURTAȚI:
  - Mănuși de protecție: Mănuși rezistente la ulei (nitril) impermeabile și rezistente la produs.
  - Este recomandată purtarea echipamentelor de protecție pentru ochi pentru a preveni contactul accidental al unsorii cu ochii.
- NU INGERAȚI.
- În cazul
  - contactului cu pielea, se spală cu apă și un agent de curățare ușor
  - apariției unei reacții cutanate, solicitați asistență medicală
  - contactului cu ochii, folosiți o stație de spălare a ochilor, solicitați asistență medicală.
  - inhalării vaporilor sau ingestiei de unsoare, solicitați asistență medicală
- După ce ați lucrat cu unsoare
  - curățați suprafețele de lucru contaminate.
  - eliminați în mod responsabil orice lavetă sau hârtie folosite la curățare.
- Contactul cu copiii și animalele este interzis.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Planul de inspecție a brațului robotului

Tabelul de mai jos conține o listă de verificare pentru tipurile de inspecții recomandate de Universal Robots. Efectuați inspecțiile în mod regulat, așa cum este indicat în tabel. Orice componentă listată considerată a fi într-o stare inacceptabilă trebuie remediată sau înlocuită.

Tipul acțiunii efectuate la inspecție			Interval de timp		
			Lunar	Bianual	Anual
1	Verificare inele plate de teflon	V		✗	
2	Verificare cablu robot	V		✗	
3	Verificare conexiune cablu robot	V		✗	
4	Verificați șuruburile de montare ale brațului robotului *	F	✗		
5	Verificați șuruburile de montare ale sculei *	F	✗		
6	Chingă rotundă	F			✗

Planul de inspecție a brațului robotului

NOTIFICARE

Utilizarea aerului comprimat pentru a curăța brațul robotului poate deteriora componentele acestuia.

- Nu folosiți niciodată aer comprimat pentru a curăța brațul robotului.

Planul de inspecție a brațului robotului

1. Mutați brațul robotului în poziția ZERO, dacă este posibil.
2. Opriți și deconectați cablul de alimentare de la caseta de comandă.
3. Inspectați cablul dintre caseta de comandă și brațul robotului pentru urme de deteriorare.
4. Verificați dacă șuruburile de montare ale bazei sunt strânse adecvat.
5. Verificați dacă șuruburile flanșei sculei sunt strânse adecvat.
6. Verificați dacă inelele plate de teflon prezintă urme de uzură sau deteriorare.
   - Înlocuiți inelele plate dacă sunt uzate sau deteriorate.

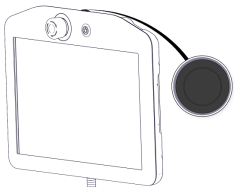
NOTIFICARE

Dacă se observă defecțiuni la un robot în perioada de garanție, contactați distribuitorul de la care a fost achiziționat robotul.

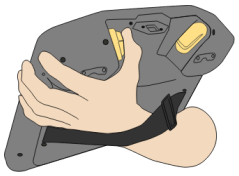
Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Inspecția

1. Demontați orice instrument sau atașament sau setați TCP/Sarcină utilă/CoG în conformitate cu specificațiile instrumentului.
2. Pentru a mișca brațul robotului în modul Freedrive:
   - Pe un dispozitiv de învățare 3PE, apăsați ușor, eliberați, apoi apăsați ușor și mențineți apăsat butonul 3PE în această poziție.

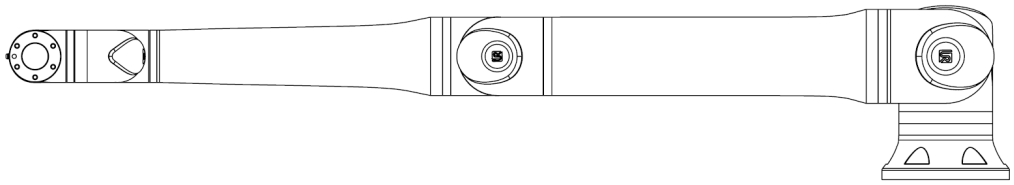


Buton de alimentare



Buton 3PE

3. Trageți/împingeți robotul într-o poziție alungită orizontal și eliberați.



4. Verificați dacă brațul robotului își poate menține poziția fără susținere și fără activarea deplasării libere.

18.3. Curățarea CP și casetei de comandă

Curățarea ecranului tactil al dispozitivului de învățare

Utilizați un agent de curățare industrială ușor, fără agenți de subțiere sau aditivi agresivi. Nu utilizați un material abraziv, pentru a șterge ecranul. Universal Robots nu promovează un anumit agent de curățare.

Curățarea casetei de comandă

Ștergeți Caseta de comandă cu o lavetă umedă, dacă este cazul.
Folosiți recomandările de curățare din manualul de utilizare.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Înlocuiți filtrele casetei de comandă

Există un filtru pe fiecare latură a casetei de comandă.

1. Îndepărtați ușor cadrul exterior din plastic, trăgând de zonele indicate de săgețile roșii din imaginile de mai jos, din figura 3.7. Cadrul este înclinat spre exterior.
2. Înlocuiți filtrele.

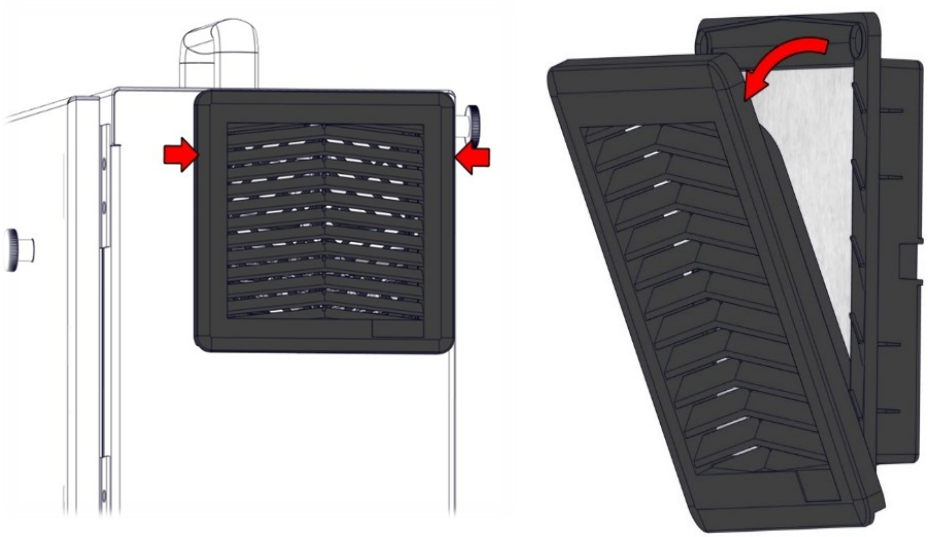


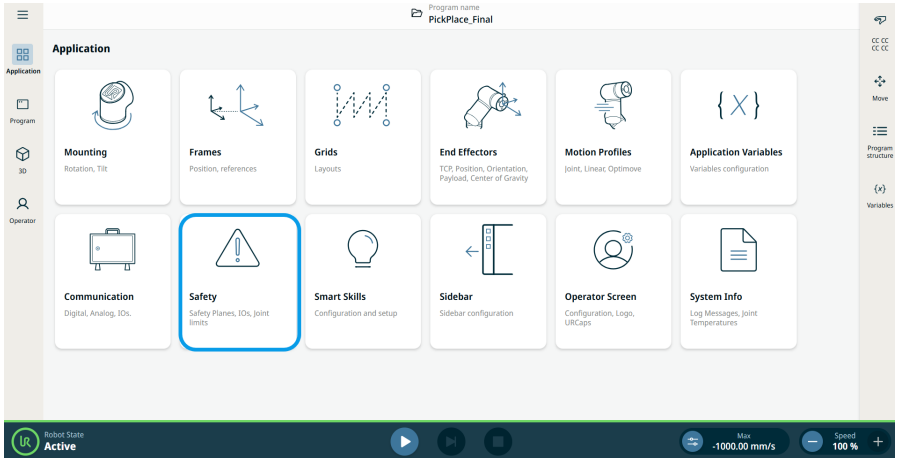
Figura 3.7. Înlocuiți filtrele casetei de comandă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

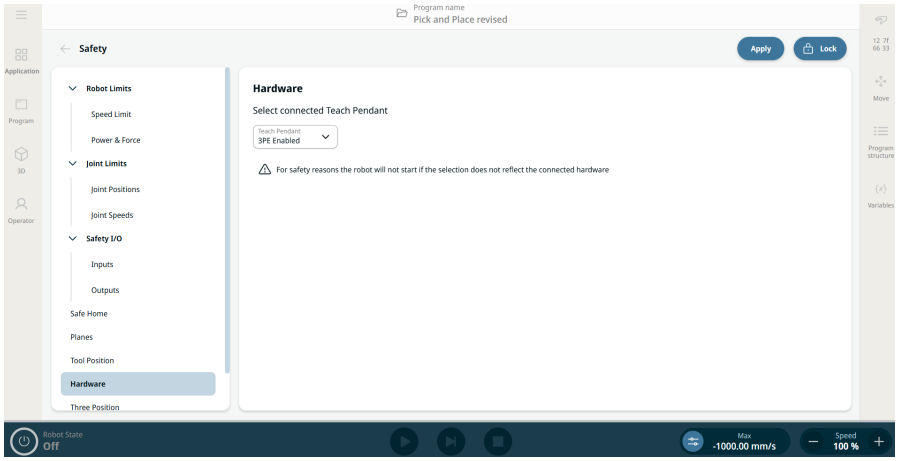
18.4. Instalarea software-ului

Pentru a configura software-ul TP 3PE

1. Din PolyScope, în meniul din stânga, apăsați **Aplicație** și selectați **Siguranță**.



2. Atingeți **Hardware** și butonul **Deblocare**.



3. Introduceți parola și atingeți **Confirmare**. Dispozitivul de învățare este acum activat.
4. Atingeți **Aplicare** pentru a reporni sistemul. PolyScope continuă să ruleze.
5. Atingeți **Aplicare și repornire**, apoi **Confirmare configurație** pentru a finaliza instalarea software-ului pentru Dispozitivul de învățare 3PE.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

19. Dezafectarea și mediul

Descriere

Roboții Universal Robots trebuie dezafectați în conformitate cu legile, regulamentele și standardele naționale aplicabile. această responsabilitate revine proprietarului robotului.

Roboții UR sunt fabricați ținând cont de restricțiile privind utilizarea substanțelor periculoase pentru a proteja mediul; așa cum sunt definite de directiva europeană RoHS 2011/65/UE. Dacă roboții (brațul robot, caseta de comandă, dispozitivul de învățare) sunt returnați către Universal Robots Denmark, atunci eliminarea va fi aranjată de Universal Robots A/S.

Taxa de eliminare pentru roboții UR vânduți pe piața din Danemarca este plătită în avans sistemului DPA de către Universal Robots A/S. Importatorii din țările acoperite de Directiva europeană WEEE 2012/19/UE trebuie să își facă singuri înregistrarea în registrul național WEEE din propria țară. Taxa este de regulă de sub 1€/robot.

Puteți găsi o listă a registrelor naționale aici: https://www.ewrn.org/national-registers. Căutați informații despre conformitate globală aici: https://www.universal-robots.com/download.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Substanțe conținute de robotul UR

Braț robot

- Tuburi, flanșă de bază, suport de montare a sculei: aluminiu anodizat
- Carcase articulații: aluminiu acoperit cu pulberi
- Inele de etanșare cu bandă neagră: cauciuc AEM
  - inel suplimentar de alunecare sub banda neagră: plastic negru turnat
- Capace/clapete: plastic PC/ASA
- Componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)
- Mănunchiuri de cabluri cu conductor de cupru și componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)

Articulații braț robot (intern)

- Angrenaje: Oțel și vaselină (detalii în Manualul de service)
- Motoare: Miez de fier cu conductor de cupru
- Cablaje cu conductor de cupru, PCB-uri, diverse componente electronice și componente mecanice minore
- Garniturile pentru articulații și o-ringurile conțin o cantitate mică de PFAS, care este un compus derivat din PTFE (cunoscut sub denumirea de Teflon™).
- Vaselină: ulei sintetic + mineral cu un agent de îngroșare, fie cu săpun complex de litiu, fie cu uree. Conține molibden.
  - În funcție de model și de data de fabricație, culoarea vaselinei poate fi galben, magenta, roz închis, roșu, verde.
  - Manualul de service detaliază măsurile de precauție privind manipularea și fișele tehnice de securitate pentru vaselină

Caseta de comandă

- Dulap (carcasă): Oțel acoperit cu pulberi
  - Caseta de comandă standard
- Carcasă din tablă de aluminiu (în interiorul dulapului). Aceasta este și carcasa controlerului OEM.
  - Casetă de comandă standard și Controler OEM.
- Pachete de cabluri cu conductor de cupru, PCB-uri, diverse componente electronice, conectori din plastic și componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)
- Pe PCB este montată o baterie cu litiu. Consultați Manualul de service pentru modul de înlocuire.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

20. Declarații și certificări

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

20.1. Declarație de încorporare (original)

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

UNIVERSAL ROBOTS

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator with standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).
Model:	**UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e** (e-Series) **with the standard control box** *(model CB5 v5.X, where X is 5 or higher)* *Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).* *Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.*
Serial Number:	**Starting XY 24 5 0 00000 and higher** *Factory year* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year* *e-Series* — *3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12kg payload), 6 = UR16e* ***NOTE**: This DOI is NOT applicable for use with the OEM Controller, See controller markings.*
Incorporation:	**Universal Robots' e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives**.

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives & Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 Ж	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN 61000-3-3: 2013
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)(II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-6-1:2007 & 2019 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13732-1:2008 as *applicable*	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(III)** EN 61000-6-2:2005 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 Ж *2023 edition has no relevant changes*	**(II)** EN IEC 60664-1:2006 & 2020	**(III)** EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I)(II)** EN 60947-5-5:1997+A2:2017	
Ж *See TÜV Rheinland Certificates*	**(II)** EN IEC 60947-5-8:2021	

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN 61326-3-1: 2017 *[Industrial locations SIL 2]*
(III) EN 60068-2-1: 2007	**(II)** EN 60529:1991/A2/AC:2019	**(II)** IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026 — **Roberta Nelson Shea** *Global Technical Compliance Officer*

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

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60
www.universal-robots.com

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

20.2. Declarații și certificate

Traducerea instrucțiunilor originale

Declarația de Încorporare UE (DOI) (în conformitate cu 2006/42/CE Anexa II B)	
Producător	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Danemarca
Persoana din comunitate autorizată să compileze fișierul tehnic	David Brandt Vicepreședinte și director tehnic, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Descrierea și identificarea mașinii (mașinilor) parțial finalizate:	
Produs și funcție:	Robot industrial multifuncțional, manipulator multiaxial cu casetă de comandă standard (CB5 v5.X, unde X este 5 sau o versiune superioară), cabluri & de lungime standard, cu sau fără Dispozitiv de învățare UR 3PE. Funcționarea este determinată de mașina completă (aplicație robot sau celulă cu atașament final, în scopul declarat de utilizare și program pentru aplicație).
Model:	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (seria e) cu casetă de comandă standard (modelul CB5 v5.X, unde X este 5 sau o valoare mai mare) • În vigoare din octombrie 2020: Dispozitive de învățare cu dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE TP) & Dispozitive de învățare (TP) standard. • În vigoare din mai 2021: Îmbunătățire la specificațiile pentru UR10e, constând în mărirea sarcinii utile maxime la 12,5kg.
Notă:	Acest DOI NU este valabil pentru utilizarea cu controlerul OEM; Consultați marcajele de pe controler
Număr de serie:	Începând cu XY 24 5000000 și versiuni ulterioare Fabrican seria e 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (sarcină utilă de 12 kg), 6 = UR16e numerotare secvențială , care reîncepe de la 0 în fiecare an
Incorporare:	Seria e de la Universal Robots (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e și UR16e) cu CB5 v5.X trebuie pusă în funcțiune numai după integrarea într-o mașină finală completă (aplicație robotizată sau celulă), care respectă prevederile Directivei privind echipamentele tehnice și ale altor directive aplicabile.
S-a declarat că produsele de mai sus, cu tot ce cuprinde pachetul, sunt conforme cu următoarele Directive, așa cum este detaliat mai jos: Atunci când această mașină parțial finalizată este integrată și devine o mașină completă, integratorul este responsabil ca mașina finalizată să respecte toate directivele aplicabile, să aplice marcajul CE și să furnizeze Declarația de conformitate (DOC).	
I. Directiva pentru mașini-unelte 2006/42/CE	**Au fost îndeplinite următoarele cerințe esențiale:** 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 cu 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, anexa VI. Se declară că documentația tehnică relevantă a fost compilată conform Părții B a Anexei VII a Directivei pentru mașini-unelte.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Declarația de Încorporare UE (DOI) (în conformitate cu 2006/42/CE Anexa II B)	
II. Directiva 2014/35/UE pentru joasă tensiune	Consultați LVD și standardele armonizate folosite mai jos.
III. Directiva 2014/30/UE privind EMC	Consultați Directiva EMC și standardele armonizate folosite mai jos.

Consultați standardele armonizate utilizate, menționate la articolul 7 alineatul (2) din Directivele MD & LV și la articolul 6 din Directiva EMC:		
(I) EN ISO 10218-1:2011 * (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13732-1:2008, după caz (I) EN ISO 13849-1:2015 * Ediția 2023 nu are modificări relevante (I) EN ISO 13849-2:2012 * Vezi certificatele TÜV Rheinland	(I) EN ISO 13850:2015 (I)(II) EN IEC 60204-1:2018, după caz (II) EN IEC 60320-1:2021 (II) EN IEC 60664-1:2006 și 2020 ((I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017 (II) EN IEC 60947-5-8:2021	(III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2007 & 2019 UR3e, UR5e & DOAR UR7e (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 DOAR UR3e, UR5e și UR7e
Consultați celelalte standarde și specificații tehnice folosite:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Tip 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016, după caz (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60529:1991/A2/AC:2019 (III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	(III) EN IEC 61000-6-4:2023 (III) EN 61326-3-1: 2017 [Locații industriale SIL 2] (II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]
Producătorul sau reprezentantul autorizat al acestuia va transmite informații relevante cu privire la echipamentele tehnice parțial finalizate ca răspuns la o cerere motivată din partea autorităților naționale.		
Aprobarea sistemului complet de asigurare a calității de către organismul notificat Bureau Veritas: certificatul ISO 9001 nr. DK019348, certificatul ISO 14001 nr. DK019349 și certificatul ISO 45001 nr. DK019350.		

Odense, Danemarca, 30 martie 2026

NOTIFICARE

Acest DOI poate fi modificat fără preaviz. Pentru cel mai recent DOI, cele mai recente versiuni ale manualului de utilizare și DOI sunt disponibile pe site-ul UR.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

20.3. Certificări UR12e

Descriere

Certificarea de la terți este opțională. Totuși, pentru a oferi cele mai bune servicii integratorilor de roboți, Universal Robots a ales să își certifice roboții la următoarele instituții de testare recunoscute de mai jos.
Puteți găsi copii ale tuturor certificatelor în capitolul: Certificate.

Certificare

EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 TÜVRheinland CERTIFIED www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	Certificate emise de TÜV Rheinland conform EN ISO 10218-1 și EN ISO 13849-1. Certificarea TÜV Rheinland reprezintă siguranță și calitate în aproape toate domeniile de afaceri și de viață. Fondată în urmă cu 150 de ani, compania este unul dintre cei mai importanți furnizori de servicii de testare din lume.
C	TÜV Rheinland	Marcajul cTUV arată că un produs respectă standardele de siguranță din Canada, dovedind că sunt conforme cu standardele de siguranță electrică din Canada.
25	CHINA RoHS	Produsele Universal Robots sunt conforme cu cerințele RoHS din China privind controlul poluării generate de produsele electronice de informații. Se furnizează un tabel cu declarațiile de conformitate ale produsului.
KC S	KCs	Produsele Universal Robots au fost evaluate și sunt conforme cu standardele de siguranță KOSHA .
KC	KC	Produsele Universal Robots au fost evaluate în vederea conformității cu cerințele EMC din Coreea.
	Fraunhofer	Produsele Universal Robots sunt testate din punct de vedere al performanței de către Fraunhofer.

Certificare furnizori de la terți

	Mediu	Așa cum sunt livrați de furnizorii noștri, paleții de transport pentru roboții Universal Robots e-Series respectă cerințele standardului danez ISMPM-15 pentru producția de materiale de ambalare din lemn și sunt marcați în conformitate cu această schemă.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Certificare test producător

	Universal Robots	Roboții Universal Robots e-Series sunt supuși unor teste interne continue și unor proceduri de testare la final de linie. Procesele de testare UR unt revizuite și îmbunătățite permanent.

Declarații conform directivelor UE

Deși directivele UE sunt relevante pentru Europa, anumite țări din afara Europei recunosc și/sau solicită declarații UE. Directivele europene sunt disponibile pe pagina de internet oficială: http://eur-lex.europa.eu.
În conformitate cu Directiva privind echipamentele tehnice, roboții Universal Robots sunt mașini parțial complete, drept urmare nu este necesară atașarea unei mărci CE.
Puteți găsi Declarația de încorporare (DOI) conform Directivei privind echipamentele tehnice în capitolul Declarații și certificate.

EU REACH

Produsul nostru include componente, în special capacele albastre din plastic (cupe) și părțile gri din plastic, care conțin substanțe enumerate în Lista substanțelor candidate EU REACH (>0,1% g/g).
Pentru referință, vă rugăm să consultați Documentul global de conformitate disponibil pentru descărcare pe site-ul nostru.
Aceste informații sunt furnizate pentru a respecta obligațiile impuse de EU REACH în cazul articolelor introduse pe piața UE. Vă rugăm să utilizați produsul nostru conform destinației declarate și să urmați toate instrucțiunile operaționale și de siguranță furnizate în acest manual. Pentru detalii suplimentare, consultați Regulamentul REACH oficial (Text consolidat: 32006R1907). Dacă aveți întrebări legate de siguranța produsului, vă rugăm să ne contactați la: ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

20.4. Certificate UR12e

TÜV Rheinland

Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:

1- Emergency Stop;	2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit;	4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit;	6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit;	8- Momentum Limit
9- Power Limit;	10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit;	12- System Emergency Stop Output

13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

China RoHS

Management Methods for Controlling Pollution by Electronic Information Products
Product Declaration Table For Toxic or Hazardous Substances
表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式

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

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

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

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Înregistrare KC

43A7-212A-D7CC-2089

방송통신기자재등의 적합등록증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 Trade Name or Registrant	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) Equipment Name	Industrial Robot
기기부호/추가 기기부호 Equipment code /Additional Equipment code	IND
기본모델명 Basic Model Number	UR12e
파생모델명 Series Model Number	
등록번호 Registration No.	R-R-URK-UR12e
제조자/제조국가 Manufacturer/Country of Origin	Universal Robots A/S/덴마크
등록연월일 Date of Registration	2025-10-23
기타 Others	

위 기자재는「전파법」제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2025년(Year) 10월(Month) 23일(Day)

국립전파연구원장 국립전파연구원장인

Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.
위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Siguranța KC

자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Jean-Pierre Hathout
	소재지	Energivej51, 5260 Odense SDenmark		

자율안전인증대상 기계 · 기구명	산업용로봇		
형식(규격)	UR12e	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호	25-AB2EQ-02417		
제조자	Universal Robots A/S		
소재지	Energivej51, 5260 Odense SDenmark		

「산업안전보건법」 제89조제1항 및 같은 법 시행규칙 제120조제3항에 따라 자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2025년 11월 25일

한국산업안전보건공단 이사장

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

21. Tabel cu funcţii de siguranţă

Descriere

Funcțiile de siguranță și I/O de siguranță de la roboții Universal Robots sunt PLd Categoria 3 (ISO 13849-1), unde fiecare funcție de siguranță are o valoare a PFH mai mică de 1.8E-07.
Valorile PFH sunt actualizate pentru a include o mai mare flexibilitate la proiectare și pentru reziliența lanțului de aprovizionare.
Pentru I/O de siguranță, funcția de siguranță rezultată, inclusiv dispozitivul sau echipamentul extern, este determinată de arhitectura generală și de suma tuturor valorilor PFH, incluzând indicele PFH al funcției de siguranță de la roboții UR.
Dacă orice limită a funcției de siguranță este depășită sau este detectată o defecțiune într-o funcție de siguranță sau o parte legată de siguranță a sistemului de control, UR definește starea de siguranță ca pe o oprire cu decuplarea alimentării motorului (categoria 1 sau 0[4], decuplarea imediată a alimentării).

SF1 [1, 2, 3, 4] Oprire de urgență (ISO 13850)	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Apăsarea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare[1] sau a unui buton Estop extern (dacă se folosește intrarea de siguranță Estop) are ca rezultat o oprire de Cat 1[4] cu decuplarea alimentării cu energie de la dispozitivele de acționare ale robotului și de la I/O sculei. I/O-ul controlerului trece în stare „low”. Comandă[1] oprirea tuturor articulațiilor, iar după ce toate articulațiile ajung într-o stare de repaus monitorizată, alimentarea cu energie este întreruptă. Consultați secțiunea „Funcții de siguranță: Durata de oprire și Distanța de oprire” [5]. **A SE UTILIZA EXCLUSIV ÎN SITUAȚII** DE URGENȚĂ; nu trebuie utilizat pentru asigurarea siguranței, deoarece acționarea necesită o intervenție manuală.	Categorie de oprire 1 (IEC 60204-1)	N/A	Robot, I/O scule robot și I/O controler
SF2 [3, 5] Oprire de siguranță (Oprire de protecție conform ISO 10218-1*)	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Această funcție de siguranță este inițiată de un dispozitiv de protecție extern folosind intrări de siguranță care vor iniția o oprire Cat 2[4]. Scopul este de a proteja persoanele împotriva vătămării, față de protejarea robotului, a echipamentului sau a produselor. I/O sculă nu este afectat de o oprire de siguranță. Dacă este conectat un dispozitiv de activare, este posibil să configurați oprirea de siguranță pentru a funcționa DOAR în modul automat. Consultați funcțiile de siguranță Timp de oprire și Distanță de oprire[5]. *Înainte de 2006, această funcție se numea „oprire de siguranță” sau „oprire de protecție”.	Categorie Oprire 2 (IEC 60204-1) Oprire SS2 (conform descrierii din IEC 61800-5-2)	N/A	Robot
Resetare oprire de siguranță	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Atunci când este configurat pentru resetarea sistemului de siguranță și conexiunile de resetare externă trec de la nivel scăzut la nivel ridicat, oprirea de siguranță se resetează. Input de siguranță pentru inițierea unei resetări a SF2.	Resetare intrare la SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF3 Poziție articulație (limitarea axelor bazată pe software)	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Setează limita inferioară și superioară pentru pozițiile permise ale articulațiilor. Durata de oprire în funcție de timp și distanță nu este luată în considerare, deoarece limitele nu vor fi depășite. Fiecare articulație poate avea propriile limite. *Limitează direct setul de poziții articulații permise în care articulațiile se pot mișca. Este prevăzută cu limitarea axelor și a spațiului cu grad de siguranță, conform standardului ISO 10218-1:2011, 5.12.3.*	**Nu va permite ca mișcarea să depășească setările limitelor .** Viteza poate fi redusă astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Se va iniția o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite.	5°	Articulație (fiecare)
SF4 Limita de viteză a articulației	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Setează o limită superioară pentru viteza articulației. Fiecare articulație poate avea propria limită. Această funcție de siguranță are cea mai mare influență asupra transferului de energie la contact (prindere sau tranzitoriu). *Limitează direct setul de viteze permise pe care articulațiile sunt autorizate să le atingă. Se utilizează pentru a limita mișcările rapide ale articulațiilor, de exemplu, riscurile legate de singularități.*	**Nu va permite ca mișcarea să depășească setările limitelor .** Viteza poate fi redusă astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Se va iniția o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite.	1,15°/s	Articulație (fiecare)
Limita cuplului articulației	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Depășirea limitei de cuplu intern a articulației (la fiecare articulație) are ca rezultat o oprire Cat 0[4]. Această funcție de siguranță nu este accesibilă utilizatorului; este o setare din fabrică. NU este afișată aici, deoarece nu există setări ale utilizatorului.	N/A	N/A	N/A
SF5 Denumită în diverse moduri: Limită de poziție, Limită de sculă, Limită de orientare , Planuri de siguranță , Limite de siguranță	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Monitorizează TCP **Postură** (poziția și orientarea) și va împiedica depășirea unui plan de siguranță sau a limitei TCP Postură . Sunt posibile mai multe limite de poziție (flanșa sculă, cotul și până la 2 puncte de decalaj configurabile ale sculei cu o rază). Orientarea este restricționată de abaterea față de direcția Z a caracteristicii flanșei sculă SAU a TCP. *Două părți: (1) reprezintă planurile de siguranță pentru limitarea pozițiilor posibile ale TCP. (2) reprezintă limita de orientare TCP, care se introduce sub forma unei direcții permise și a unei toleranțe. Aceasta oferă zone de includere/excludere TCP și la nivelul încheieturii mâinii, datorită planurilor de siguranță.*	**Nu va permite ca mișcarea să depășească niciuna dintre limitele setate.** Viteza sau cuplurile ar putea fi reduse astfel încât mișcarea să nu depășească niciuna dintre limitele setate pentru SF5, SF6, SF7 sau SF8.	3° 40 mm	TCP, flanșă sculă , cot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF6 Limită de viteză TCP și cot	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Monitorizează viteza **TCP** și viteza **de cot** pentru a preveni depășirea limitei de viteză. Echivalent cu monitorizarea întregului braț, deoarece secțiunile dintre TCP și cot nu se pot mișca mai repede decât punctele finale ale acestor secțiuni.	Se va iniția o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. **Nu va permite ca mișcarea să depășească setările limitelor.**	50 mm/s	TCP
SF7 **Limită de forță (TCP)**	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Limita de forță reprezintă forța exercitată de robot la TCP (Punct centru sculă) și la **cot**. Funcția de siguranță calculează continuu cuplurile permise pentru fiecare articulație, pentru a se menține în limita de forță definită atât pentru TCP , cât și pentru cot. Articulațiile își controlează cuplul pentru a rămâne în intervalul de cuplu permis. Aceasta înseamnă că forțele la TCP sau la cot vor rămâne în limitele de forță definite . Când este inițiată o oprire de către funcția de siguranță Limită forță, robotul de va opri. Controlerul standard UR va determina mișcarea să se „retragă” la poziția anterioară depășirii limitei de forță. Această „retragere” nu face parte din funcția de siguranță, deoarece este realizată de controlerul standard. Controlerul de siguranță are un interval de timp fix (parte a timpului de răspuns) permis înainte de inițierea opririi robotului.	Se va iniția o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. **Nu va permite ca mișcarea să depășească setările limitelor .**	25 N	TCP
SF8 **Limită de impuls**	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Limita de impuls este foarte utilă pentru limitarea impacturilor tranzitorii. *Limita de impuls afectează întregul robot.*	Se va iniția oprirea robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. *Nu va permite ca mișcarea să depășească setările limitelor.*	3 kg m/s	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF9 Limită de putere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Această funcție monitorizează munca mecanică (suma cuplurilor articulațiilor înmulțită cu vitezele unghiulare ale articulațiilor) efectuată de robot, care influențează atât curentul furnizat brațului robotului, cât și viteza robotului. Această funcție de siguranță limitează dinamic curentul/cuplul, menținând însă viteza.	Limitarea dinamică a curentului/cuplului	10 W	Robot
SF10 Ieșiri de oprire ale robotului UR	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Atunci când este configurat pentru o ieșire de oprire a robotului și are loc o oprire a robotului, cele două ieșiri sunt la nivel LOW. Dacă nu este inițiată nicio oprire a robotului, cele două ieșiri sunt la nivel înalt. Pulsațiile nu sunt folosite, dar sunt tolerate. Pentru o funcție de siguranță integrată, consultați nota de subsol.[6] Aceste ieșiri duale își schimbă starea pentru orice dispozitiv extern de Oprire de urgență (Estop) conectat la intrările de siguranță configurabile, în cazul în care această intrare este configurată ca intrare de Oprire de urgență. Pentru ieșirea de oprire, validarea se efectuează la nivelul echipamentului extern , deoarece ieșirea UR reprezintă o intrare pentru această funcție externă de siguranță de oprire a echipamentului extern. **NOTIFICARE** Acest output de oprire nu este conectat la IMMI (Interfață mașină de modelat prin injecție), pentru a preveni o oprire nerecuperabilă.	Ieșirile duale trec în stare „low” în cazul unei opriri, dacă sunt setate ieșiri configurabile .	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente
SF11 Funcție de siguranță „deplasare” cu ieșiri digitale	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Ori de câte ori robotul se mișcă (mișcare în derulare), output-urile digitale duale sunt LOW. Output-urile sunt HIGH atunci când nu există mișcare. Siguranța funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR. Pentru o funcție de siguranță integrată, consultați nota de subsol[6].	Ieșirile duale sunt la nivel scăzut în timpul mișcării și la nivel ridicat când nu există mișcare.	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente
SF12 Funcția de siguranță „Fără oprire” cu ieșiri digitale	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Când robotul se OPREȘTE (în proces de oprire sau în stare de imobilitate) ieșirile digitale duale sunt HIGH. Când output-urile sunt LOW, robotul NU se află în curs de oprire și NU se află într-o stare de staționare. Pentru o funcție de siguranță integrată, consultați nota de subsol[6].	Ieșirile duale sunt la nivel ridicat atunci când robotul se află fie în proces de oprire, fie în stare de repaus.	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF13 Funcție de siguranță „Redusă activă” cu ieșiri digitale	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Atunci când setările reduse sunt active (sau inițiate) pentru funcțiile de siguranță, outputurile digitale duale sunt LOW. Siguranța funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR. Pentru funcția de siguranță integrată, consultați nota de subsol[6].	Ieșirile duale sunt la nivel scăzut atunci când setările reduse sunt active.	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente
SF14 „Redusă Inactivă” Funcție de siguranță cu ieșiri digitale	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Ori de câte ori setările reduse ale robotului pentru funcțiile de siguranță NU sunt active (sau nu sunt inițiate), outputurile digitale sunt LOW. Clasificarea de siguranță funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR. Pentru funcția de siguranță integrată, consultați nota de subsol de mai jos.[6]	Ieșirile duale sunt la nivel scăzut atunci când setările reduse NU sunt active.	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente
Modificare setări parametru SF pentru intrarea „Redus activ”	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Reduse nu este un mod. Este o modificare a setărilor inițiată: • intern, printr-un plan de siguranță/limită de siguranță (se activează la 2 cm de plan și setările reduse sunt atinse la o distanță de 2 cm de plan) sau • extern, prin utilizarea unei intrări externe, ceea ce va permite realizarea setărilor reduse în termen de 500 ms de la intrarea de declanșare. Când conexiunile externe sunt la nivel Scăzut, este inițiat Modul redus. „Reduced Active” activează toate limitele reduse. Reduse nu este o funcție de siguranță. „Reduced” este o metodă de parametrizare a funcțiilor de siguranță. „Redus” este o schimbare de stare care afectează setările următoarelor funcții de siguranță: poziția articulației, viteza articulației, poziția TCP, viteza TCP, forța TCP, impulsul, puterea, durata de oprire și distanța de oprire. Verificați și validați toți parametrii și toate setările pentru aplicația robotului.	N/A	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF15 Durata de oprire	Ce se întâmplă?	Toleranţă	Afectează
Monitorizare în timp real a condițiilor astfel încât limita de timp pentru oprire să nu fie depășită. Viteza robotului este limitată pentru a se asigura că nu se depășește limita de timp de oprire.[7]	**Nu va permite ca timpul real de oprire să depășească valoarea limită setată.** Provoacă o scădere a vitezei sau oprirea robotului, astfel încât să NU se depășească limita .	50 ms	Robot
SF16 Limita distanței de oprire	**Ce se întâmplă?**	**Toleranţă**	**Afectează**
Monitorizare în timp real a condițiilor astfel încât limita pentru distanța de oprire să nu fie depășită. Viteza robotului este limitată pentru a se asigura că limita pentru distanța de oprire nu va fi depășită. [7]	**Nu va permite ca timpul real de oprire să depășească valoarea limită setată.** Provoacă o scădere a vitezei sau oprirea robotului, astfel încât să NU se depășească limita .	40 mm	Robot
SF17 Poziție de siguranţă „Poziție monitorizată”	**Ce se întâmplă?**	**Toleranţă**	**Afectează**
Funcție de siguranță care monitorizează o ieșire clasificată ca fiind de siguranță, astfel încât să se asigure că ieșirea poate fi activată numai atunci când robotul se află în „poziția inițială de siguranță” configurată și monitorizată. Se inițiază o oprire de categoria 0 dacă ieșirea este activată atunci când robotul nu se află în poziția configurată.	„Ieșirea în poziția inițială de siguranță” este activată numai atunci când robotul se află în „poziția inițială de siguranță” configurată	1,7 °	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente
Comutator de mod INPUT	**Ce se întâmplă?**	**Toleranţă**	**Afectează**

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Când conexiunile externe sunt Low, modul automat (în funcțiune) este activ. Când indicatorul este aprins, modul este de programare/învățare. **Recomandare**: A se utiliza împreună cu un dispozitiv de activare, adică UR Dispozitiv de învățare cu un dispozitiv de activare integrat cu 3 poziții. În modul de învățare/programare, viteza TCP este limitată inițial la 250 mm/s. Viteza poate fi mărită manual folosind „glisorul de viteză” TP, dar la activarea dispozitivului de activare, limitarea de viteză se va reseta la 250 mm/s.	Intrare în SF2	N/A	Robot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF18 (Activare în 3 poziții) Funcție de siguranță [8] intrări	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Un dispozitiv de activare cu 3 poziții [9] are 3 poziții de comutare: oprire, pornire, oprire (în ordinea acționării atunci când apăsați). Când este eliberat complet, dispozitivul este oprit. Când este apăsat sau strâns în poziția centrală, este pornit. Apăsarea (împingerea) completă determină o stare de oprire. Când dispozitivul de activare cu 3 poziții este „PORNIT”, mișcarea este activată. **Atunci când este în modul manual** și când un dispozitiv de activare extern este OPRIT, pe plan intern sistemul de siguranță inițiază SF2, care este o oprire de categoria 2. **Recomandare:** utilizați cu un comutator de mod ca input de siguranță.[10]	**În mod Manual, când intrarea SF18 este în stare LOW, SF2 este declanşat intern.** Oprire Categoria 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Robot și conexiune externă la SF19 și SF20
SF19 **Funcţia de siguranţă 3PE (3-Position Enabling) [8] cu ieşiri digitale**	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**

În modul Automat („funcționare”), outputurile SF19 sunt HIGH.
În mod Manual și atunci când orice dispozitiv de activare [11] se află în starea OFF (nu în poziția centrală ON, ceea ce înseamnă că dispozitivul de activare este eliberat sau apăsat complet), se declanșează un SF2, provocând o oprire de categoria 2 (SS2), iar ieșirile SF19 sunt la nivel scăzut. [8]
În modul Manual, atunci sunt utilizate deplasarea liberă şi activarea cu 3 poziţii:
• **Dacă Deplasare liberă** este activată și
  • TOATE 3PE sunt în starea OFF, ieșirile SF19 sunt la nivel HIGH.
  • Atunci când orice 3PE se află în starea ON, ieșirile SF19 sunt în starea LOW.
• **Dacă Deplasare liberă nu este** activată și
  • TOATE 3PE sunt în starea ON, ieșirile SF19 sunt la nivel HIGH.
  • Oricare dispozitiv de activare cu 3 poziții este în starea OPRIT, outputurile SF19 sunt LOW.
	În mod Manual, când 3PE se află în starea Oprit , ieşirile sunt la nivel LOW, iar SF2 este declanşat intern.
	Oprire Categoria 2 (IEC 60204-1)
	SS2 (IEC 61800-5-2)
		N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF20 3PE (activare în 3 poziții) „stare NOT" Funcție de siguranță [8] cu ieșiri digitale	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează

În modul Automat („funcționare"), outputurile SF20 sunt LOW.
În mod Manual și atunci când orice[dispozitiv] de activare[11] se află în starea OFF (nu în poziția centrală ON, adică dispozitivul de activare este eliberat sau apăsat complet), ieșirile SF20 sunt la nivel High.[7]
În modul Manual, atunci sunt utilizate deplasarea liberă și activarea cu 3 poziții:
• **Dacă Deplasare liberă este** activată și:
  • TOATE 3PE sunt în starea OFF, ieșirile SF20 sunt LOW.
  • Dacă orice 3PE se află în starea ON, atunci ieșirile SF20 sunt la nivel HIGH.
• **Dacă Deplasare liberă nu este** activată și:
  • TOATE 3PE sunt în starea ON, ieșirile SF20 sunt în starea LOW.
  • Oricare dispozitiv de activare cu 3 poziții este în starea OPRIT, outputurile SF20 sunt HIGH.
Notă: SF20 este o versiune inversată a modelului SF19, în care starea de ieșire este inversată logic față de SF19.
	În mod Manual, când 3PE se află în starea Oprit , ieșirile sunt la nivel HIGH.	N/A	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente

SF21 **Limita cuplului de strângere la încheietură**	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Monitorizează cuplul articulațiilor încheieturii pentru a evita cuplurile mari de strângere. Nu va permite ca cuplul de strângere al articulației încheieturii să depășească limita. **NOTIFICARE** Această funcție de siguranță poate fi configurată pentru a fi dezactivată.	Provoacă oprirea robotului astfel încât să NU se depășească limita .	N/A	Robot
SF22 **Ieșiri Activate de un plan de siguranță (SF5)**	**Ce se întâmplă?**	**Toleranță**	**Afectează**
Ori de câte ori postura TCP monitorizată a depășit planul de siguranță, cele două ieșiri sunt la nivel LOW. Mai multe posturi pot declanșa ieșirile duale (flanșa sculă , cotul și până la 2 puncte de decalaj configurabile ale sculei cu o rază). Consultați secțiunea Restricții privind poziția sculei pentru mai multe detalii.	Ieșirile sunt la nivel LOW atunci când postura TCP monitorizată traversează planul de siguranță.	40 mm la fel ca SF5	Conexiune externă la sistemul logic și/sau la echipamente

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

SF23 Planul de siguranță (SF5) Activat de intrări	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează

Când ambele INTRĂRI sunt:
• HIGH.
  • Postura TCP monitorizată se poate mișca liber.
• LOW.
  • Rezultatul dorit al funcției de siguranță este de a împiedica postura TCP monitorizată să traverseze planul de siguranță. Totuși, acest lucru nu este posibil dacă timpul sau distanța de frânare sunt insuficiente.
  • Dacă postura TCP monitorizată a traversat deja planul de siguranță sau este pe punctul de a-l traversa, robotul se va opri conform setărilor privind timpul de oprire și limita distanței de oprire.
Consultați secțiunea Restricții privind poziția sculei pentru mai multe detalii.
	Când
	• ambele intrări sunt LOW, și
	• postura TCP monitorizată se deplasează spre planul de siguranță, și
	• dacă există suficient timp sau distanță pentru a opri robotul înainte de a ajunge la planul de siguranță, se inițiază oprirea robotului pentru a preveni depășirea planului de siguranță.
	Dacă timpul sau distanța nu sunt suficiente pentru a opri robotul înainte de a ajunge la planul de siguranță, se inițiază o oprire a robotului care va respecta setările configurate pentru timpul de oprire și limita distanței de oprire. Cu toate acestea, postura TCP monitorizată va depăși planul de siguranță.
		40 mm la fel ca SF5	TCP, flanșă sculă , cot

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Tabelul 1- Note de subsol

[1]**Comunicațiile** între dispozitivul de învățare, controler și în interiorul robotului sunt SIL 2 pentru datele de siguranță (conform IEC 61784-3).
[2]**Validare Oprire de urgență:** starea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare este evaluată de acesta, apoi comunicată[1] controlerului de siguranță prin comunicații SIL2. Pentru a valida funcționalitatea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul Estop și verificați dacă rezultă o oprire de urgență. Acest lucru validează faptul că butonul Oprire de urgență este conectat în dispozitiv, funcționează așa cum s-a prevăzut și că dispozitivul de învățare este conectat la controler.
[3]**Dacă funcția de siguranță a robotului** este „integrată” sau „conectată” la echipamente, dispozitive sau logici externe, funcția de siguranță integrată rezultată are un PFH determinat de suma tuturor valorilor PFH, inclusiv valoarea PFH a funcției de siguranță a robotului.
[4]**Categorii de opriri** conform IEC 60204-1 (NFPA79). Pentru Estop, sunt permise numai opririle de categorie 0 și 1.

- **Opririle de categoria 0 și 1** duc la decuplarea alimentării motorului, categoria de oprire 0 fiind de tip IMEDIAT și categoria de oprire 1 fiind o oprire controlată (de exemplu, decelerare până la oprire, apoi decuplarea alimentării motorului).
- **O oprire de categorie 2** este o oprire la care alimentarea motorului NU este decuplată. Oprirea de Categorie 2 este definită în IEC 60204-1. Descrierile STO, SS1 și SS2 sunt în IEC 61800-5-2. Pentru UR, o oprire de categorie 2 menține traiectoria și lasă motoarele alimentate după oprire.

[5] Trebuie utilizate funcțiile de siguranță pentru **timpul de oprire și distanța de oprire**. Când sunt utilizate, nu mai este necesară verificarea periodică a performanței de oprire.
[6] **Dacă funcția de siguranță a robotului** este „integrată” sau „conectată” la echipamente, dispozitive sau logici externe, funcția de siguranță integrată rezultată are un PFH determinat de suma tuturor valorilor PFH, inclusiv valoarea PFH a funcției de siguranță a robotului.
[7] Capacitatea de oprire a robotului din mișcarea(ările) dată(e) este monitorizată continuu pentru a preveni mișcările care ar depăși limita de oprire. Dacă timpul necesar pentru oprirea robotului riscă depășirea limitei de timp, viteza de mișcare este redusă pentru a se asigura că limita nu este depășită. Va fi inițiată o oprire pentru a preveni depășirea limitei.
[8] Pentru clasificarea de siguranță funcțională integrată cu un sistem de control extern legat de siguranță, adăugați PFH-ul acestei ieșiri legate de siguranță la PFH-ul sistemului de control extern legat de siguranță. Funcția de siguranță și declanșarea de către aceasta a unei opriri sunt incluse în valoarea PFH pentru această SF.
[9] Dispozitivul de activare se poate afla pe dispozitivul de învățare sau poate fi conectat extern la inputul funcției de activare (SF18).
[10] Este recomandată utilizarea unui comutator de mod extern atunci când se folosește un dispozitiv de activare cu 3 poziții. Dacă un comutator de mod extern nu este utilizat și conectat la inputurile de siguranță, modul robotului va fi stabilit de Interfața utilizatorului. Dacă interfața utilizatorului este în

- „mod automat”, funcția de activare nu va fi activă.
- „modul manual”, funcția de activare va fi activă. Se poate configura protecția prin parolă pentru schimbarea modului.

[11] Dacă orice dispozitiv de activare cu 3 poziții este eliberat sau complet apăsat, funcția de securitate de activare cu 3 poziții este OPRITĂ (nu în poziția centrală PORNIT).

Copyright © 2009-2026 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Nume software: PolyScope X
Versiune software: 10.14
Versiune document: 20.18.120

744-701-00

744-701-00