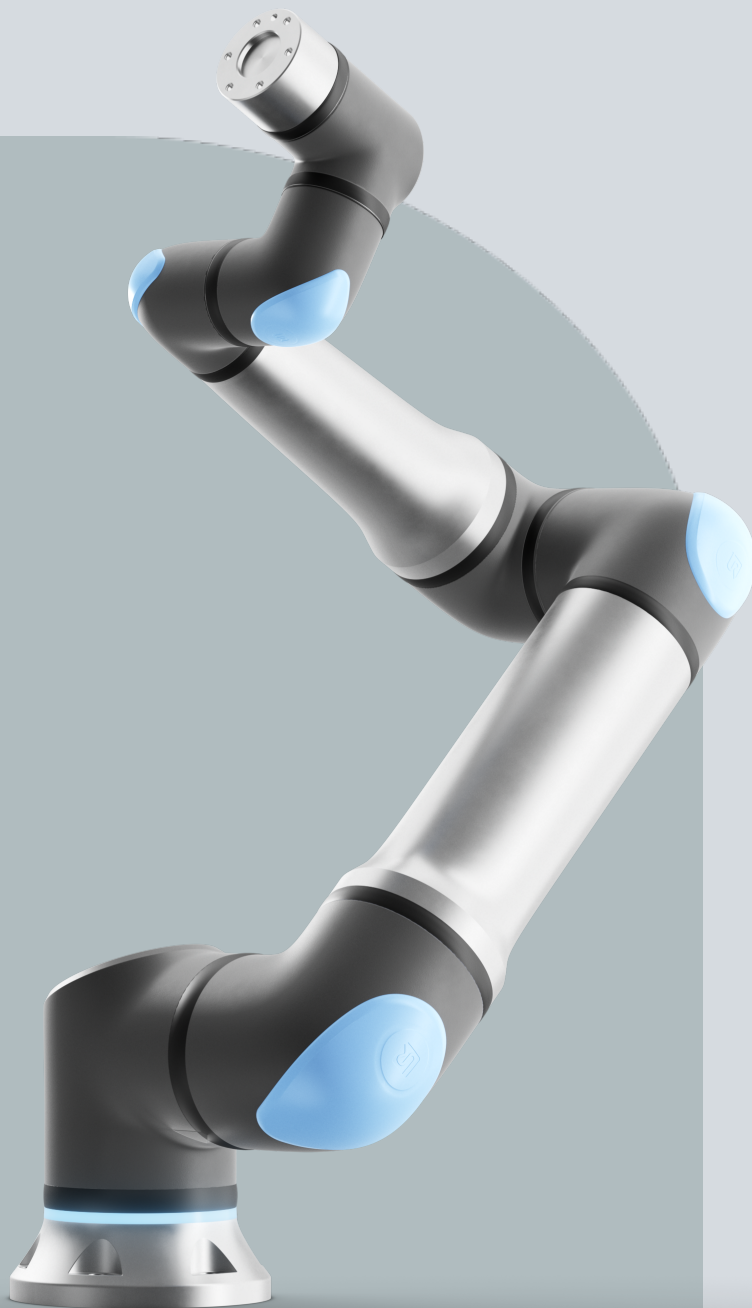




UNIVERSAL ROBOTS

# Uporabniški priročnik

## UR30 PolyScope X





Podatki iz tega dokumenta so last podjetja Universal Robots A/S in jih ni dovoljeno razmnoževati, v celoti ali delno, brez predhodnega pisnega dovoljenja podjetja Universal Robots A/S. Podatki v tem dokumentu se lahko spremenijo brez obvestila in niso zavezujoči za podjetje Universal Robots A/S. Ta priročnik se redno pregleduje in revidira.

Universal Robots A/S ne prevzema odgovornosti za morebitne napake ali pomanjkljivosti v tem dokumentu.

Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S.

Logotip Universal Robots je registrirana blagovna znamka podjetja Universal Robots A/S.



# 1. Predgovor

---

## Uvod

Čestitke za nakup vašega novega robota Universal Robots, ki ga sestavljajo robotova roka (manipulator), krmilna omarica in programirna enota.

Robotova roka je zasnovana tako, da posnema obseg gibanja človeške roke, narejena je iz aluminijastih cevi, na kateri je šest členov, kar omogoča visok razpon prilagodljivosti pri namestitvi avtomatizacije.

Patentirani programski vmesnik PolyScope podjetja Universal Robots omogoča ustvarjanje, nalaganje in zagon aplikacij za avtomatizacijo.

---

## O priročniku

Ta priročnik vsebuje varnostne informacije, smernice za varno uporabo in navodila za namestitev robotove roke, krmilne omarice in programirne enote. V priročniku najdete tudi navodila, kako začeti z namestitvijo in kako začeti s programiranjem robota.

Preberite napotke in upoštevajte predvideno uporabo. Opravite oceno tveganja. Namestite in uporabljajte v skladu z električnimi in mehanskimi specifikacijami v tem uporabniškem priročniku.

Ocena tveganja zahteva razumevanje nevarnosti, tveganj in ukrepov za zmanjšanje tveganja pri uporabi robota. Integracija robota zahteva osnovno stopnjo mehanskega in električnega usposabljanja.

---

## Izjava o omejitvi odgovornosti za vsebino

Universal Robots A/S še naprej izboljšuje zanesljivost in učinkovitost svojih izdelkov, zato si pridržuje pravico do nadgradnje izdelkov in dokumentacije o izdelku, brez predhodnega opozorila. Podjetje Universal Robots A/S si prizadeva, da je vsebina teh priročnikov natančna in pravilna, vendar ne prevzema odgovornosti za morebitne napake ali manjkajoče informacije.

Priročnik ne vsebuje informacij o garanciji.

---

## Spletni priročniki

Navodila, vodnike in priročnike lahko najdete na spletu. Na spletnem mestu <https://www.universal-robots.com/manuals> smo zbrali veliko število dokumentov

- Priročnik programske PolyScope z opisi in navodili za programsko opremo
  - Servisni priročnik z navodili za odpravljanje napak, vzdrževanje in popravila
  - Priročnik za skripte s skripti za poglobljeno programiranje
-

- 
- UR+** Spletno razstavišče UR+ [www.universal-robots.com/plus](http://www.universal-robots.com/plus) ponuja najsodobnejše izdelke, s katerimi lahko prilagodite uporabo vašega robota UR. Na enem mestu lahko najdete vse, kar potrebujete - od orodij in dodatkov do programske opreme.
- Izdelki UR+ se povezujejo in delujejo z roboti UR in s tem zagotavljajo preprosto nastavitvev in nemoteno uporabniško izkušnjo. Podjetje UR preizkusi vse izdelke UR+.
- Do partnerskega programa UR+ lahko dostopate prek naše platforme za programsko opremo ([plus.universal-robots.com](http://plus.universal-robots.com)), kjer lahko sami oblikujete uporabniku prijazne izdelke za robote UR.
- 
- Akademija** Spletno mesto akademije UR [academy.universal-robots.com](http://academy.universal-robots.com) ponuja različne možnosti usposabljanja.
- 
- myUR** Portal myUR omogoča registracijo robotov, sledenju servisnih posegov ter odgovore podpore na splošna vprašanja.
- Prijavite se v [myur.universal-robots.com](http://myur.universal-robots.com) za dostop do portala.
- V portalu myUR bo odprte primere obravnaval vaš zastopnik ali pa bodo poslani skupini za pomoč strankam Universal Robots.
- Prav tako se lahko naročite na nadzor robota in upravljate z dodatnimi uporabniškimi računi v vašem podjetju.
- 
- Zbirka za razvijalce** Zbirka za razvijalce UR [universal-robots.com/products/ur-developer-suite](http://universal-robots.com/products/ur-developer-suite) je zbirka vseh orodij, potrebnih za izgradnjo celostne rešitve, vključno z razvojem URCaps, prilagajanjem končnih efektorjev in integracijo strojne opreme.
- 
- Podpora** Spletno mesto [www.universal-robots.com/support](http://www.universal-robots.com/support) vsebuje druge jezikovne različice tega priročnika
- 
- Forumi UR** Spletno mesto forumov UR [forum.universal-robots.com](http://forum.universal-robots.com) nudi navdušencem nad roboti vseh stopenj možnost povezovanja z ekipo UR in drugimi uporabniki, možnost zastavljanja vprašanj, izmenjave informacij. Forum UR je ustvaril UR+, skrbniki foruma so naši zaposleni UR, večino vsebin ustvarijo uporabniki foruma UR.
- 
- Obvestilo o podatkih** V skladu z Uredbo (EU) 2854/2023 (»Zakon o podatkih«) je obvestilo o podatkih za ta izdelek skupaj z navodili o tem, kako pridobiti takoj dostopne podatke, na voljo na naslednji povezavi: <https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/>
-



**Naslov**

Univerzalni roboti A/S  
Energivej 51  
DK-5260 Odense Denmark  
Tel.: +45 89 93 89 89  
Za regionalne pisarne obiščite uradno spletno stran Universal Robots.

---

# Vsebina

|  |           |
|--|-----------|
| <b>1. Predgovor</b> .....  | <b>6</b>  |
| <b>2. Omejitev odgovornosti in predvidena uporaba</b> .....                    | <b>15</b> |
| 2.1. Omejitev odgovornosti .....   | 15        |
| 2.2. Predvidena uporaba .....  | 15        |
| <b>3. Vaš robot</b> .....  | <b>17</b> |
| 3.1. Tehnične specifikacije UR30 .....   | 17        |
| 3.2. Vsebina paketa .....  | 18        |
| 3.2.1. Robotova roka .....   | 19        |
| 3.2.2. Krmilna omarica .....   | 22        |
| 3.2.3. Programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja ..... | 23        |
| 3.2.4. Pregled vmesnika PolyScope X .....                                      | 26        |
| <b>4. Varnost</b> .....  | <b>33</b> |
| 4.1. Splošno .....   | 33        |
| 4.2. Tipi varnostnih sporočil .....  | 34        |
| 4.3. Splošna opozorila in previdnostni ukrepi .....                            | 35        |
| 4.4. Integracija in odgovornost .....  | 37        |
| 4.5. Kategorije zaustavitve .....  | 37        |
| <b>5. Dvigovanje in upravljanje</b> .....                                      | <b>38</b> |
| 5.1. Robotova roka .....   | 42        |
| 5.1.1. Uporaba okrogle zanke .....   | 43        |
| 5.2. Control Box and Teach Pendant .....                                       | 44        |
| <b>6. Sestava in namestitvev</b> .....   | <b>46</b> |
| 6.1. Pritrditev robotove roke .....  | 47        |
| 6.2. Dimenzioniranje stojala .....   | 49        |
| 6.3. Navodila za namestitev .....  | 52        |
| 6.3.1. Montaža krmilne omarice .....   | 53        |
| 6.3.2. Razmaki krmilne omarice .....   | 54        |
| 6.4. Delovni prostor in območje delovanja .....                                | 55        |
| 6.4.1. Singularnost .....  | 56        |
| 6.4.2. Fiksna in premična namestitvev .....                                    | 57        |
| 6.5. Priklopi robota: kabel z osnovno prirobnico .....                         | 58        |
| 6.6. Priključki robota: kabel robota .....                                     | 59        |
| 6.7. Napajanje .....   | 60        |
| <b>7. Prvi zagon</b> .....   | <b>62</b> |
| 7.1. Vklop robota .....  | 63        |
| 7.2. Vstavljanje serijske številke .....                                       | 63        |

|   |            |
|---|------------|
| 7.3. Zagon robotove roke .....                              | 64         |
| 7.4. Zaustavitev robota .....                               | 65         |
| 7.5. Zavihek Uporaba .....                                  | 66         |
| 7.5.1. Komunikacija .....                                   | 67         |
| 7.6. Freedrive (Prosti tek) .....                           | 67         |
| <b>8. Namestitev .....</b>                                  | <b>69</b>  |
| 8.1. Električna opozorila in svarila .....                  | 69         |
| 8.2. Vrata priključka krmilne omarice .....                 | 71         |
| 8.3. Ethernet .....   | 72         |
| 8.4. Namestitev programirne enote 3PE .....                 | 73         |
| 8.4.1. Namestitev strojne opreme .....                      | 73         |
| 8.4.2. Namestitev programske opreme .....                   | 75         |
| 8.5. Krmilnik V/I .....                                     | 76         |
| 8.5.1. Digitalni vhod in izhod .....                        | 78         |
| 8.5.2. Uporaba zavihka Ožičeni V/I .....                    | 80         |
| 8.5.3. Indikator delovanja pogona .....                     | 81         |
| 8.6. Varnostni V/I .....                                    | 83         |
| 8.6.1. Varnostni V/I signali .....                          | 87         |
| 8.6.2. V/I-nastavitev .....                                 | 91         |
| 8.6.3. Uporaba V/I za izbiro načina .....                   | 94         |
| 8.6.4. Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja ..... | 96         |
| 8.7. Digitalni V/I za splošno uporabo .....                 | 97         |
| 8.7.1. Oddaljeni VKLOP/IZKLOP .....                         | 98         |
| 8.8. Analogni V/I za splošno uporabo .....                  | 99         |
| 8.9. Oddaljeni način v meniju Varnostni pregled .....       | 100        |
| <b>9. Integracija končnega efektorja .....</b>              | <b>103</b> |
| 9.1. Največja obremenitev .....                             | 103        |
| 9.2. Pritrditev orodja .....                                | 106        |
| 9.3. V/I orodja .....                                       | 108        |
| 9.3.1. Specifikacije namestitve orodja V/I .....            | 110        |
| 9.3.2. Napajanje moči orodja .....                          | 111        |
| 9.3.3. Digitalni vhodi orodja .....                         | 111        |
| 9.3.4. Digitalni izhodi orodja .....                        | 113        |
| 9.3.5. Analogni vhodi za orodje .....                       | 114        |
| 9.4. Nastavi obremenitev .....                              | 115        |
| 9.4.1. Varnostne nastavitve in Aktivna obremenitev .....    | 115        |
| <b>10. Varnostna konfiguracija .....</b>                    | <b>116</b> |
| 10.1. Varnostne funkcije in vmesniki .....                  | 116        |
| 10.1.1. Nastavljive varnostne funkcije .....                | 117        |

|  |            |
|--|------------|
| 10.2. Nastavitve .....                                 | 118        |
| 10.2.1. Geslo .....                                    | 118        |
| 10.2.2. Dostop prek varne lupine (SSH) .....           | 121        |
| 10.2.3. Dovoljenja .....                               | 122        |
| 10.2.4. Storitve .....                                 | 123        |
| 10.3. Odklepanje varnostnih nastavitvev .....          | 123        |
| 10.4. Nastavitve menija Varnost .....                  | 124        |
| 10.4.1. Omejitve robota .....                          | 124        |
| 10.4.2. Omejitev členov .....                          | 128        |
| 10.4.3. Varnostne ravnine .....                        | 129        |
| 10.4.4. Omejitev položaja orodja .....                 | 130        |
| 10.4.5. Strojna oprema .....                           | 132        |
| 10.4.6. Three Position .....                           | 134        |
| 10.4.7. PROFISafe .....                                | 134        |
| 10.4.8. Varen dom .....                                | 139        |
| <b>11. Ocena tveganja kibernetске varnosti .....</b>   | <b>146</b> |
| 11.1. Splošna kibernetška varnost .....                | 146        |
| 11.2. Zahteve za kibernetško varnost .....             | 146        |
| 11.3. Napotki za utrjevanje kibernetške varnosti ..... | 148        |
| <b>12. Komunikacijska omrežja .....</b>                | <b>149</b> |
| 12.1. MODBUS .....                                     | 150        |
| 12.2. Profinet .....                                   | 152        |
| 12.3. Ethernet/IP .....                                | 156        |
| 12.4. UR Connect .....                                 | 158        |
| <b>13. Ocena tveganja .....</b>                        | <b>162</b> |
| 13.1. Nevarnost stiskanja .....                        | 165        |
| 13.2. Čas in razdalja pri ustavljanju .....            | 166        |
| <b>14. Izredni dogodki .....</b>                       | <b>173</b> |
| 14.1. Zaustavitev v sili .....                         | 173        |
| 14.2. Premikanje brez napajanja pogona .....           | 174        |
| 14.3. Clamp Connection: Disassembly .....              | 175        |
| 14.4. Način delovanja .....                            | 178        |
| <b>15. Prevoz .....</b>                                | <b>181</b> |
| 15.1. Prevoz brez embalaže .....                       | 182        |
| 15.2. Shramba programirne enote .....                  | 183        |
| 15.3. Dolgoročno skladiščenje .....                    | 183        |
| <b>16. Vzdrževanje in servis .....</b>                 | <b>184</b> |
| 16.1. Preizkušanje učinkovitosti ustavljanja .....     | 185        |
| 16.2. Čiščenje in pregled robotske roke .....          | 185        |



|   |            |
|---|------------|
| 16.3. Čiščenje programirne enote in krmilne omarice ..... | 189        |
| 16.4. Namestitev programske opreme .....                  | 190        |
| <b>17. Odstranjevanje in okolje .....</b>                 | <b>191</b> |
| <b>18. Deklaracije in certifikacije .....</b>             | <b>193</b> |
| 18.1. Izjava za vgradnjo (izvirnik) .....                 | 194        |
| 18.2. Deklaracije in certifikati .....                    | 196        |
| 18.3. Certifikacija UR30 .....                            | 197        |
| 18.4. Certifikati UR30 .....                              | 200        |
| <b>19. Tabela varnostnih funkcij .....</b>                | <b>206</b> |
| 19.1. Tabela 1a .....                                     | 214        |
| 19.2. Tabela 2 .....                                      | 215        |



## 2. Omejitev odgovornosti in predvidena uporaba

### 2.1. Omejitev odgovornosti

**Opis** Varnostne informacije iz tega priročnika se ne smejo tolmačiti kot jamstvo s strani družbe UR, da industrijski robot ne bo povzročil poškodb ali škode, tudi če je industrijski robot skladen z vsemi varnostnimi napotki.

### 2.2. Predvidena uporaba

**Opis**



#### OBVESTILO

Universal Robots ne prevzema nobene odgovornosti za neodobreno uporabo robotov ali uporabe, za katere roboti niso namenjeni, Universal Robots ne bo zagotavljal podpore za nenamerno uporabo.



#### PREBERITE PRIROČNIK

Uporaba robota, ki ni v skladu z namenom uporabe, lahko povzroči nevarne situacije.

- Preberite in upoštevajte priporočila za predvideno uporabo in specifikacije, navedene v uporabniškem priročniku.

Roboti Universal Robots so industrijski roboti, namenjeni za upravljanje z orodji/končnimi efektorji in opremo ali za obdelavo ali prenos sestavnih delov ali izdelkov.

Roboti UR so opremljeni z varnostnimi funkcijami, ki so namenoma zasnovane za omogočanje sodelovalne operacije, kjer sistem robota deluje skupaj s človekom. Nastavitve varnostnih funkcij morajo biti nastavljene na ustrezne vrednosti, kot je določeno z oceno tveganja uporabe robota.

Robot in krmilna omarica sta namenjena uporabi v notranjih prostorih, kjer se običajno pojavlja samo neprevodno onesnaženje, npr. Onesnaženost okolja 2. stopnje.

Sodelovalne uporabe so namenjene samo uporabi brez tveganja, kjer celotna operacija, vključno z orodji/končnimi efektorji, delovnim območjem, zadrževali in drugimi stroji, ne predstavlja nikakršnega bistvenega tveganja glede na oceno tveganja določenega načina uporabe.

**OPOZORILO**

Uporaba robotov UR ali izdelkov UR izven obsega predvidene uporabe lahko povzroči poškodbe, smrt in/ali materialno škodo. Ne uporabljajte robota UR ali izdelkov za nobeno od navedenih nenamernih uporab spodaj:

- Medicinska uporaba, tj. uporaba, povezana z boleznimi, poškodbami ali invalidnostjo pri ljudeh, vključno s temi nameni:
  - Rehabilitacija
  - Ocenjevanje
  - Nadomestilo ali olajšava
  - Diagnostika
  - Zdravljenje
  - Kirurški poseg
  - Zdravstvo
  - Protetika in drugi pripomočki za gibalno ovirane osebe
  - Kakršna koli uporaba v bližini bolnikov
- Ravnanje, dvigovanje ali prevoz oseb
- Nameni uporabe, ki zahtevajo skladnost s posebnimi higienskimi in/ali sanitarnimi standardi, kot je bližina ali neposreden stik s hrano, farmacevtskimi in/ali kozmetičnimi izdelki.
  - Uhajanje masti členov UR se lahko sprošča kot para v zrak.
  - Mast za člene UR ni »prehrambena kategorija«.
  - Roboti UR roboti ne izpolnjujejo nobenih standardov za hrano, zahtev National Sanitization Foundation (NSF), Food and Drug Administration (FDA) ali higiensko zasnovo.

Higienski standardi, na primer standard ISO 14159 in EN 1672-2, zahtevajo izvedbo ocene higienskega tveganja.

- Vsakršna uporaba, ki odstopa od predvidene uporabe, specifikacij in dokazil za robote UR ali izdelke UR, je prepovedana.
- Zloraba je prepovedana, saj lahko povzroči smrt, telesne poškodbe in/ali škodo na lastnini.

**DRUŽBA UNIVERSAL ROBOTS IZRECNO ZAVRAČA VSAKRŠNO IZRECNO ALI NAKAZANO JAMSTVO ZA PRIMERNOST ZA KAKRŠNO KOLI ZLORABO.**

**OPOZORILO**

Neupoštevanje dodatnih tveganj zaradi daljšega dosega, večjih obremenitev ter večjih navorov pri uporabi in hitrosti, povezanih z uporabo robota, lahko povzroči telesne poškodbe ali smrt.

- Vaša ocena tveganja uporabe mora vključevati tveganja, povezana z dosegom aplikacije, premikanjem, obremenitvijo in hitrostjo robota, končnega efektorja in obdelovanca.

## 3. Vaš robot

### 3.1. Tehnične specifikacije UR30

#### General specification

|                               |  |
|-------------------------------|--|
| Največja koristna obremenitev | 30 kg (66,1 lb)<br>35 kg (77,1 lb) z mejnimi pogoji glede na priročnik   |
| Doseg                         | 1300 mm / 51,18 palca  |
| Stopnje svobode               | 6 vrtljivih spojev   |
| Programiranje                 | Grafični uporabniški vmesnik PolyScope 5 na 12-palčnem zaslonu na dotik<br>ali grafični uporabniški vmesnik PolyScope X na 12-palčnem zaslonu na dotik |
| Poraba energije (povprečna)   | 750 W (maks.)<br>Pribl. 300 W pri uporabi tipičnega programa   |
| Območje temperature okolice   | 0-50 °C z zmanjšano zmogljivostjo delovanja od 35 °C naprej.   |
| Varnostne funkcije            | 20 nastavljenih varnostnih funkcij. PLd kategorije 3 v skladu z: EN ISO 13849-1.   |

#### Performance

|                                 |      |
|---------------------------------|------|
| Natančnost senzorja navora sile | 10 N |
|---------------------------------|------|

#### Movement

|                   |  |
|-------------------|--|
| Hitrost           | Vsi členi zapestja: najv. 210 °/s<br>Člen komolca: najv. 150 °/s<br>Osnova in ramenski členi: najv. 120 °/s<br>Orodje: pribl. 2 m/s / pribl. 78,7 palcev/s |
| Ponovljivost poze | ± 0,1 mm / ± 0,0039 palca (3,9 mils) po ISO 9283   |
| Skupni obsegi     | ± 360 ° za vse člene, razen komolca ± 160 °  |

#### Funkcije

|                                  |   |
|----------------------------------|---|
| Razvrstitev IP                   | Robotova roka: IP65, Krmilna omarica: IP44, Programirna enota: IP54                         |
| Klasifikacija za čisto sobo      | Robotova roka: ISO razred 4, krmilna omarica: ISO razred 4, programirna enota: ISO razred 1 |
| Stopnja onesnaženosti            | 2   |
| Vlažnost                         | 90 % in brez kondenzacije   |
| Hrup                             | Robotova roka: manj kot 65 dB(A), Krmilna omarica: manj kot 50 dB(A)                        |
| Vrata V/I orodja                 | 2 digitalnih vhodov, 2 digitalnih izhodov, 2 analogna vhoda                                 |
| Napajanje V/I orodja in napetost | 2 A (dvojni pin) 1 A (enojni pin) & 12 V/24 V   |

#### Physical

|                    |                                  |
|--------------------|----------------------------------|
| Odtis              | Ø245 mm / 9,65 palca             |
| Materiali          | Aluminij, plastika PP/ASA, jeklo |
| Teža robotove roke | 63,5 kg / 140 lb                 |

|                        |                                      |  |
|------------------------|--------------------------------------|--|
| <b>Krmilna omarica</b> | Vir napajanja krmilne omarice        | 100-240 VAC, 47-440 Hz   |
|                        | Velikost krmilne omarice (Š × V × G) | 460 mm x 449 mm x 254mm / 18,2 palca x 17,6 palca x 10 palca                     |
|                        | Teža krmilne omarice                 | 12 kg / 26,5 lb  |
|                        | Vrata V/I krmilne omarice            | 16 digitalnih vhodov, 16 digitalnih izhodov, 2 analogna vhoda, 2 analogna izhoda |
|                        | Napajanje V/I krmilne omarice        | 24 V/2 A   |
|                        | Pogostost posodabljanja sistema      | 500 Hz   |
|                        | Ocena toka kratkega stika (SCCR)     | 200A   |
|                        | Komunikacija                         | MODBUS TCP in adapter EthernetNet/IP, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0                 |

|                          |  |                         |
|--------------------------|--|-------------------------|
| <b>Programirna enota</b> | Velikost CP (Š × V × G)                        | 300 mm x 231 mm x 50 mm |
|                          | Teža CP  | 1,8 kg / 3,961 lb       |
|                          | Kabel CP: programirna enota do krmilne omarice | 4,5 m / 177 palca       |

|                    |  |   |
|--------------------|--|---|
| <b>Robot Cable</b> | Kabel robota: robotova roka do krmilne omarice | High flex (PUR) 3 m/118 palcev x 12,1 mm    |
|                    |  | High flex (PUR) 6 m/236 palcev x 12,1 mm    |
|                    |  | High flex (PUR) 12 m/472,4 palcev x 12,1 mm |
|                    |  |   |

## 3.2. Vsebina paketa

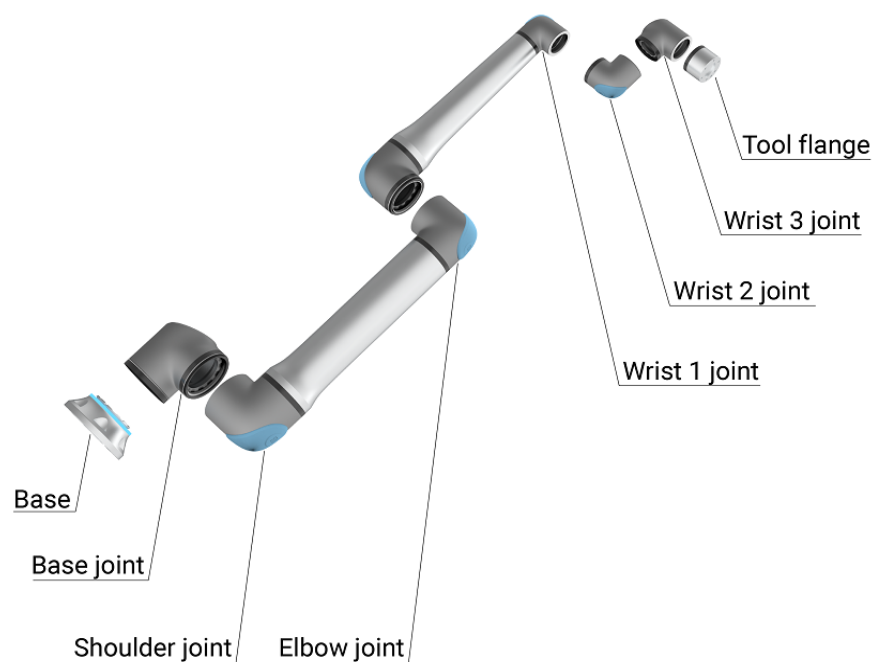
### Vsebina škatel

- Robotova roka
- Krmilna omarica
- Programirna enota ali programirna enota 3PE
- Ohišje za namestitev za krmilno omarico
- Ohišje za namestitev programirne enote 3PE
- Ključ za odpiranje krmilne omarice
- Kabel za povezavo robotove roke in krmilne omarice (na voljo je več možnosti, odvisno od velikosti robota)
- Napajalni kabel oz. električni kabel, skladen z vašo regijo.
- Okrogla zanka ali dvižna zanka (odvisno od velikosti robota)
- Adapter kabla orodja (odvisno od različice robota)
- Ta priročnik

### 3.2.1. Robotova roka

**O robotovi roki** Členi, osnova in prirobnica orodja so glavni sestavni deli robotove roke. Krmilnik koordinira gibanje členov za premikanje robotove roke.

Pritrditev končnega efektorja (orodja) na prirobnico orodja na koncu robotove roke robotu omogoča manipulacijo z obdelovancem. Nekatera orodja imajo poseben namen, ki presega samo manipulacijo dela, na primer pregled QC (preverjanje kakovosti), nanašanje lepil in varjenje.



*Glavni sestavni deli robotove roke.*

- **Osnova:** kamor je pritrjena robotova roka.
- **Rama in Komolec:** za večje premike.
- **Zapestje 1 in Zapestje 2:** za natančnejše premike.
- **Zapestje 3:** kjer je orodje pritrjeno na prirobnico orodja.

Robot je delno sestavljen stroj, zato je takšna Izjava o vgradnji podana. Za vsako uporabo robota je potrebna ocena tveganja.

## Svetlobni obroč

### Opis

Svetlobni obroč na spodnjem delu robotove roke prikazuje stanje, kot je opisano v spodnji tabeli.



#### OBVESTILO

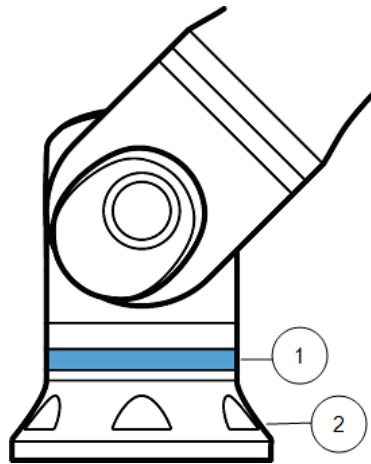
Konfiguracijo svetlobnega obroča lahko spremeni in/ali onemogoči uporabnik. Za več informacij glejte Script Directory.



#### OBVESTILO

Barvni spekter svetlobnega obroča lahko odstopa pri najvišji temperaturi okolice.

### Osnova robota



|   |                 |
|---|-----------------|
| 1 | Svetlobni obroč |
| 2 | Osnova          |

## Barvne kode

| Barva  | Način  |   |
|--------|--|---|
|        | Stalno   | Počasno utripanje 0,5 Hz  |
| Rdeča  | Robot se ne premika ali je v postopku zaustavitve.<br>1. Zaustavitev v sili  |   |
| Rumena | Robot se ne premika ali je v postopku zaustavitve.<br>1. Zaustavitev robota (prej zaščitna zaustavitev)<br>2. Obnovitev<br>3. Zaščitna zaustavitev (vse vrste) |   |
| Zelena | Samodejni način<br>1. Se izvaja  | Samodejni način<br>1. Delovanje pri zmanjšanih parametrih                     |
| Modra  | Ročni način<br>Ni samodejno, ni premaknjeno<br>1. Postopek zagona  | Robot se lahko premika ročno<br>1. Vzratni pogon<br>2. Freedrive (Prosti tek) |
| IZKLOP | Robotska roka ni na voljo za napajanje<br>1. Napaka<br>2. Kršitev<br>3. Nalaganje zaslona<br>4. IZKLOP SISTEMA   |   |



### 3.2.3. Programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja

#### Opis

Glede na generacijo robota lahko programirna enota vključuje vgrajeno napravo 3PE. To se imenuje programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja (3PE TP). Roboti za večje obremenitve lahko uporabljajo samo 3PE TP.

Če uporabljate 3PE TP, so gumbi na spodnji strani programirne enote, kot je prikazano spodaj. Uporabite lahko poljuben gumb.

Če je programirna enota odklopljena, morate priklopiti in konfigurirati zunanjo napravo 3PE. Delovanje 3-položajnega stikala za omogočanje tripoložajnega delovanja v programirni enoti (3PE TP) velja tudi za vmesnik PolyScope, kjer so dodatne funkcije na voljo v Glavi.

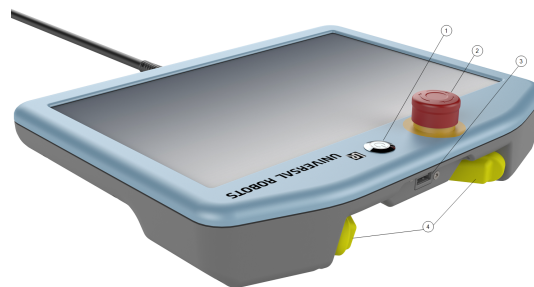


#### OBVESTILO

- Če ste kupili robota UR15, UR20 ali UR30, programirna enota brez naprave 3PE ne bo delovala.
- Uporaba robotov UR15, UR20 ali UR30 zahteva zunanjo napravo za omogočanje ali programirno enoto 3PE za programiranje ali učenje v sklopu uporabe robota. Glejte ISO 10218-2.
- Programirna enota 3PE ni vključena pri nakupu krmilne omarice OEM, zato omogočanje delovanja naprave ni zagotovljeno.

#### Pregled PE

1. Gumb za vklop
2. Gumb za zaustavitev v sili
3. Vrata USB (s pokrovom za zaščito pred prahom)
4. Gumbi 3PE



**Freedrive  
(Prosti tek)**

Simbol Freedrive (prosti tek) robota je nameščen pod vsakim gumbom 3PE, kot je prikazano na sliki spodaj.



## Funkcije gumbov programirne enote 3PE

### Opis

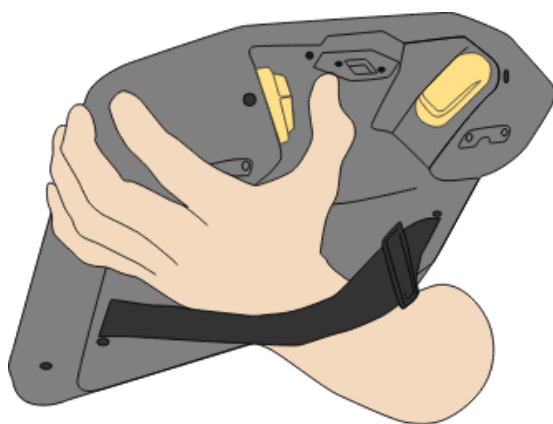


#### OBVESTILO

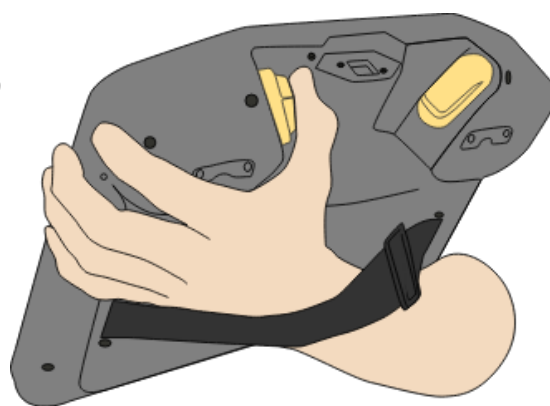
Gumbi 3PE so aktivni samo v ročnem načinu. V samodejnem načinu za premikanje robota uporaba gumba 3PE ni potrebna.

V tabeli spodaj so opisane funkcije gumbov za 3PE.

| Položaj | Opis                         | Dejanje  |   |
|---------|------------------------------|--|---|
| 1       | Izpust                       | Ni pritiska gumba 3PE. Ni pritisnjen.                              | Premikanje robota je zaustavljeno v ročnem načinu. Napajanje robotove roke ni prekinjeno, zavore niso aktivirane. |
| 2       | Rahel pritisk (rahel prijem) | Rahel pritisk gumba 3PE. Gumb je pritisnjen do srednjega položaja. | Dovoljenje za izvajanje programa, ko je robot v Ročnem načinu.  |
| 3       | Močan pritisk (močan prijem) | Poln pritisk gumba 3PE. Gumb je pritisnjen do končnega položaja.   | Premikanje robota je zaustavljeno v ročnem načinu. Robot je v zaustavitvi 3PE.                                    |



Sprostitev gumba







Pritisk gumba

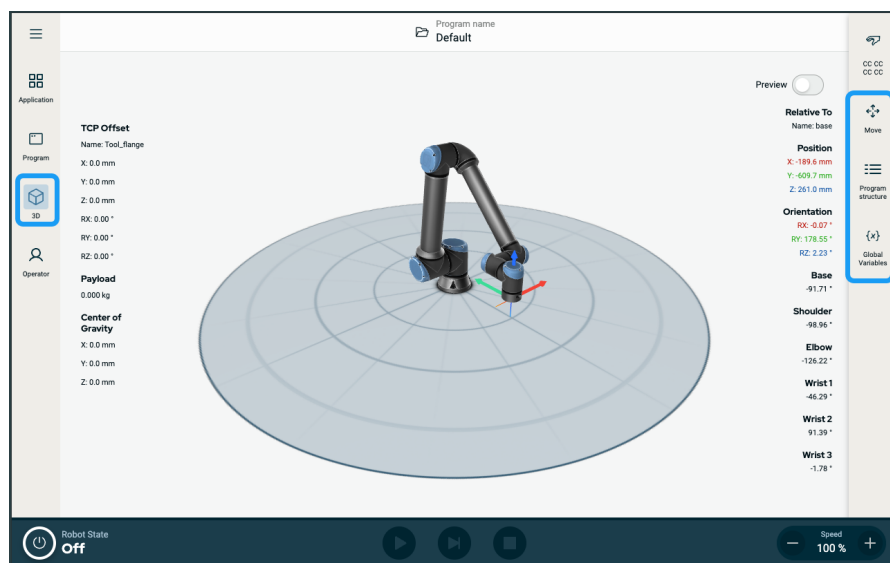
### 3.2.4. Pregled vmesnika PolyScope X

#### Pregled

PolyScope X je grafični uporabniški vmesnik (GUI) na Programirni enoti, ki upravlja z roko robota prek zaslona za dotik. Vmesnik PolyScope X omogoča ustvarjanje, nalaganje in izvajanje programov.

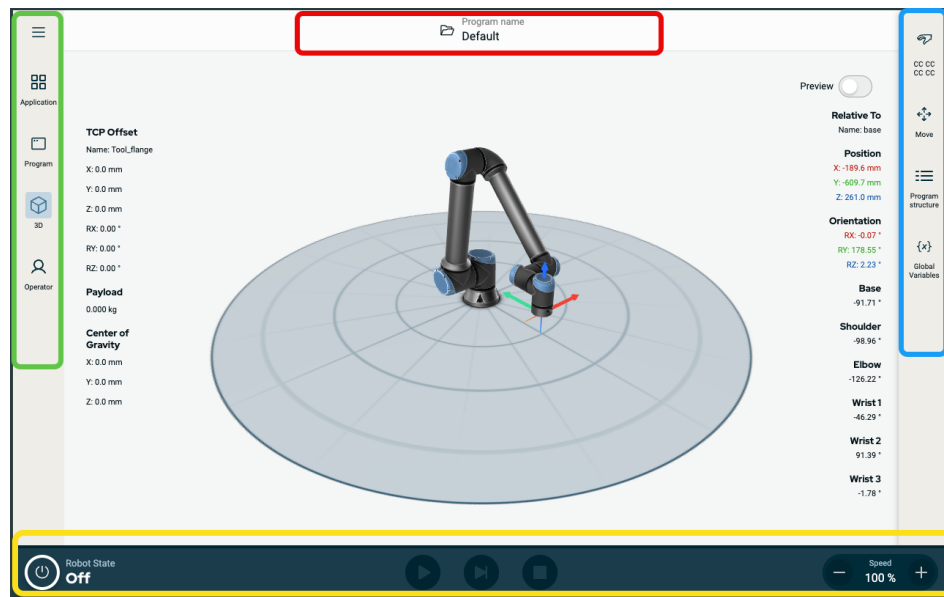
#### Ogled glavnega zaslona

1. Dotaknite se ikone 3D-pregledovalnika  v glavnem meniju. S tem pridobite tridimenzionalni pogled robotove roke v koordinatah X-Y-Z.
2. Če želite povečati območje gledanja 3D, na stranski vrstici strnite desni predal:
  -  Dotaknite se enkrat ikone Premik
  -  Dotaknite se dvakrat ikone strukture programa PolyScope X
  -  Dotaknite se dvakrat ikone globalne spremenljivke PolyScopeX



Zaslon  
Postavitev

Vmesnik PolyScope X je razdeljen kot je prikazano na sliki spodaj:

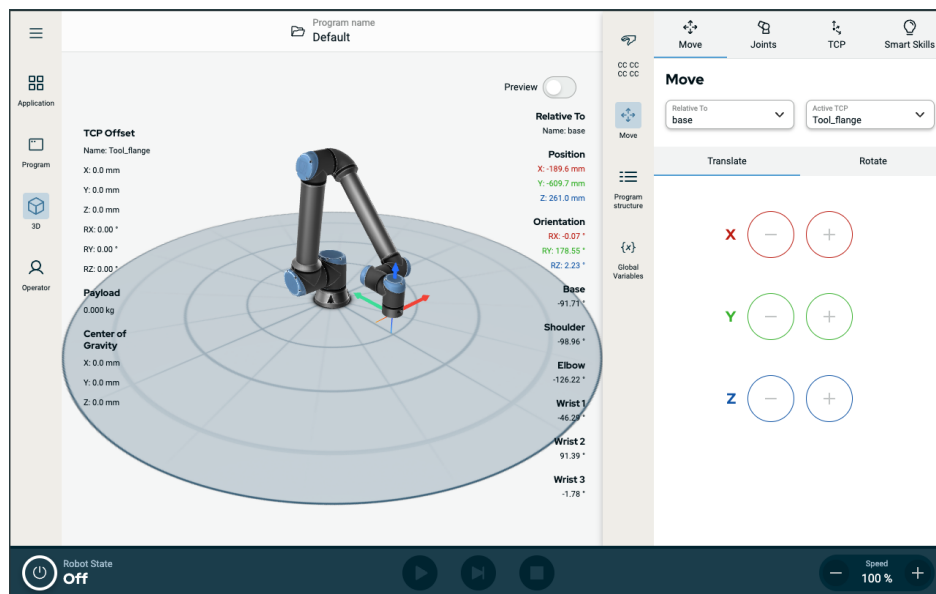


- **Glava** - v škatli z rdečimi robovi. Imenuje se tudi **upravljevec sistema**. Vsebuje mapo za nalaganje, ustvarjanje in urejanje programov ter dostop do URCaps.
- **Glavni meni** - v škatli z zelenimi robovi. Imenuje se tudi **središče za navigacijo**. Vsebuje ikono/polja za izbiro glavnega zaslona:
  - Ikona hamburger
  - Uporaba
  - Program
  - 3D pregledovalnik
  - Operator Screen
- **Stranska vrstica** - v škatli z modrimi robovi. Imenuje se tudi **večopravilna plošča**. Vsebuje ikono/polja za izbiro večopravilnega zaslona:
  - Ikona varnostne kontrolne vsote
  - Premik
  - Struktura programa
  - Globalne spremenljivke
- **Noga** - v škatli z rumenimi robovi. Imenuje se tudi **krmilna vrstica robota**. Vsebuje gumbe za nadzor stanja robota, hitrosti in zagona/predvajanja programa.

## Kombinacije zaslona

Glavni zaslon in večopravilni zaslon skupaj tvorita operacijski zaslon za robota. Večopravilni zaslon je neodvisen od glavnega zaslona, zato lahko opravljate ločena opravila. Program lahko na primer konfigurirate na glavnem zaslonu, medtem ko premikate robotovo roko na večopravilnem zaslonu. Če večopravilnega zaslona ne potrebujete, ga lahko skrijete.

- **Glavni zaslon**  
Vsebuje polja in možnosti za upravljanje z dejanji robota in nadzor.
- **Večopravilni zaslon**  
Vsebuje polja in možnosti, ki se pogosto nanašajo na glavni zaslon.



Slika 1.1: Glavni zaslon in večopravilni zaslon

## Prikaz/skrivanje večopravilnega zaslona

1. V stranski vrstici se dotaknite katerega koli polja, da prikazete večopravilni zaslon.  
Stranska vrstica se razširi na sredino zaslona, tako da postane večopravilni zaslon viden.
2. Dotaknite se trenutno izbranega polja v stranski vrstici, da skrijete večopravilni zaslon.

## Zaslon na dotik

### Opis


**Zaslon na dotik programirne enote** je prilagojen za uporabo v industrijskih okoljih. Zaslon na dotik programirne enote je narejen tako, da je odpornejši na okoljske dejavnike kot so:

- Kapljice vode in/ali kapljice hladilne tekočine
- Sevanja
- Drug hrup iz delovnega okolja



**Uporaba zaslona na dotik** Zaznavanje dotika je nastavljeno tako, da preprečuje napačno zaznane pritiske na vmesniku PolyScope X ter s tem nepričakovane premike robota. Za najboljši učinek priporočamo, da se zaslona dotikate s konico prsta. V tem priročniku je to dejanje opisano z **dotaknite**. Uporabite lahko tudi pisalo, s katerim lahko izbirate možnosti na zaslonu. V naslednjem razdelku so opisane ikone/zavihki in gumbi vmesnika PolyScope X.

## Ikone

### Ikone glave

| Ikona   | Naslov       | Opis   |
|---|--------------|--|
|  | Ime programa | Omogočanje dostopa upravljavcu sistema. Omogoča nalaganje, shranjevanje in dodajanje programov ter datotek URCaps. |

### Ikone glavnega menija










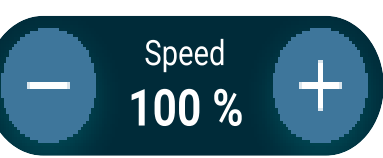
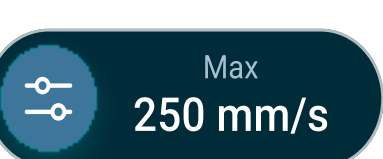
| Ikona   | Naslov      | Opis   |
|---|-------------|--|
|   | Več         | Dostop do informacij o različici robota, serijski številki in nastavitvah.                           |
|  | Uporaba     | Konfiguracija in nastavitve robotove roke in varnost, vključno s končnimi efektorji in komunikacijo. |
|  | Program     | Pregled in spreminjanje programov robota.  |
|  | 3D          | Omogoča nadzor in regulacijo gibanja robota v koordinatah X, Y, Z.                                   |
|  | Upravljavec | Upravljanje robota z uporabo vnaprej napisanih programov in prikaz stanja robota.                    |

**Ikone znotraj ikone Hamburgerja**

| Ikona  | Naslov              | Opis  |
|--|---------------------|---|
|   | Upravljevec sistema | Omogočanje dostopa upravljavcu sistema.<br>Omogoča nalaganje, shranjevanje in dodajanje programov ter datotek URCaps. |
|   | o                   | Prikaz informacij o različici robota in serijski številki.  |
|   | Nastavitve          | Konfiguracija sistemskih nastavitvev, kot so jezik, enote, geslo in varnost.  |
|   | Vnovično nalaganje  | Uporaba varnostnih funkcij za uporabo privzetih nastavitvev, določenih v aplikaciji.                                  |
|  | Zaustavitev         | Za vnovični zagon vklopite in izklopite robota.   |

**Ikone stranske vrstice**

| Ikona   | Naslov                    | Opis  |
|---|---------------------------|---|
|  | Varnostna kontrolna vsota | Prikaz aktivne varnostne kontrolne vsote in dostop do podrobnih parametrov posameznega dela robotove roke ter sprememba načina delovanja. |
|  | Premik                    | Obširna funkcija za premikanje robota, podrobno opisovanje členov, TCP, prirobnice, osnove.   |
|  | Struktura programa        | Zagotavlja strukturni pregled glavnega programa, modulov in funkcij. Dostop do dodajanja modulov.   |
|  | Globalne spremenljivke    | Omogoča dostop do imen globalnih spremenljivk in njihovih vrednosti.  |

| Ikone v nogi | Ikona   | Naslov                      | Opis  |
|--------------|---|-----------------------------|---|
|              |    |                             |   |
|              |    |                             |   |
|              |    |                             |   |
|              |    |                             |   |
|              |    |                             |   |
|              |  |                             |   |
|              |  | Predvajaj                   | Zagon trenutno naloženega programa.   |
|              |  | Korak                       | Omogoča izvajanje programa korak za korakom.  |
|              |  | Ustavi                      | Zaustavitev trenutno naloženega programa.   |
|              |  | Drsnik hitrosti             | V sprotnem času kaže relativno hitrost, s katero se premika robotova roka, upošteva varnostne nastavitve.   |
|              |  | Ročni način visoke hitrosti | Drsnik ročnega načina visoke hitrosti je funkcija, ki je na voljo samo v Ročnem načinu, ko je konfigurirana naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja. Ročni način visoke hitrosti omogoča, da hitrost orodja in hitrost komolca začasno prekoračita privzeto omejitev hitrosti. |

Upravljanje stanja robota. Ko je RDEČA, jo pritisnite, da bo robot deloval.

- Črna, Izklop. Robotova roka je v stanju zaustavitve.
- Oranžna, Nedejavno. Robotova roka je vključena, a ni pripravljena za normalno delovanje.
- Oranžna, Zaklenjeno. Robotova roka je zaklenjena.
- Zelena, Normalno. Robotova roka je vključena in pripravljena za normalno delovanje.
- Rdeča, Napaka. Robot je v stanju okvare, npr. e-stop.
- Modra, Prenos. Robot spreminja stanje, npr. sproščanje zavor.

**Ikone  
glavnega  
zaslona**

| Ikona   | Naslov                      | Opis   |
|---|-----------------------------|--|
|    | Premik gor                  | Za premik gor ukaznega vozlišča v drevesu programa.                                    |
|    | Premik dol                  | Za premik dol ukaznega vozlišča v drevesu programa.                                    |
|    | Razveljavi                  | Za razveljavitve nedavnega premika ukaznega vozlišča v drevesu programa.               |
|    | Razveljavitve razveljavitve | Za razveljavitve razveljavitve nedavnega premika ukaznega vozlišča v drevesu programa. |
|   | Prepreči/<br>Omogoči        | Za omogočanje/onemogočanje ukaznega vozlišča v drevesu programa.                       |
|  | Kopiraj                     | Za kopiranje ukaznega vozlišča v drugo drevo programa.                                 |
|  | Prilepi                     | Za prilepiti ukazno vozlišče v drugo drevo programa.                                   |
|  | Izreži                      | Za izrez ukaznega vozlišča v drevesu programa.   |
|  | Izbriši                     | Za brisanje ukaznega vozlišča v drevesu programa.                                      |

# 4. Varnost

**Opis** Preberite varnostne informacije tukaj, da boste razumeli ključne varnostne smernice, vključno s pomembnimi varnostnimi sporočili in vašo odgovornostjo pri delu z robotom. Upoštevajte, da v tem razdelku zasnova in namestitev sistema nista zajeti.

## 4.1. Splošno

**Opis** Preberite splošne varnostne informacije ter navodila in smernice glede ocene tveganja in predvidene uporabe. Naslednji razdelki opisujejo in določajo varnostne funkcije, posebej pomembne za sodelovalno uporabo.



### OPOZORILO

Za varnost osebja in opreme morate opraviti oceno tveganja uporabe.

Preberite in razumite posebne tehnične podatke, pomembne za postavitve in namestitve, da bi razumeli integracijo robotov UR pred prvim vklopom robota.

Nujno je, da spremljate in upoštevate vsa navodila za sestavljanje v teh razdelkih tega priročnika.



### OBVESTILO

Družba Universal Robots zavrača vsakršno odgovornost, če je robot (roka krmilne omarice in/ali programirna enota) kakor koli poškodovan, spremenjen ali prilagojen. Družba Universal Robots ne bo odgovorna za morebitno škodo na robotu ali kateri koli drugi opremi zaradi napak v programiranju, nepooblaščenem dostopu do robota UR in opreme ali motnjah pri delovanju robota.

## 4.2. Tipi varnostnih sporočil

### Opis

Varnostna sporočila so namenjena poudarjanju pomembnih informacij. Preberite vsa sporočila in pomagajte pri zagotovitvi varnosti in preprečevanju poškodb osebja in izdelkov.



#### OPOZORILO

Nakazuje nevarno tveganje, ki lahko povzroči smrt ali hude poškodbe, če se mu ne izognete.



#### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Nakazuje nevarno električno tveganje, ki lahko povzroči smrt ali hude poškodbe, če se mu ne izognete.



#### OPOZORILO: VROČA POVRŠINA

Označuje nevarno vročo površino, kjer lahko pride do poškodb zaradi stika in brezkontaktne bližine.



#### PREVIDNO

Nakazuje nevarno tveganje, ki lahko povzroči hude poškodbe.



#### OZEMLJITEV

Označuje ozemljitev.



#### ZAŠČITNA OZEMLJITEV

Označuje zaščitno ozemljitev.



#### OBVESTILO

Označuje tveganje škode na opremi in/ali informacije, na katere morate biti pozorni.



#### PREBERITE PRIROČNIK

Označuje podrobnejše informacije, ki jih morate prebrati v priročniku.

## 4.3. Splošna opozorila in previdnostni ukrepi

**Opis**

Ta opozorila lahko ponovite, pojasnite ali podrobno opišete v naslednjih razdelkih.


**OPOZORILO**

Neupoštevanje spodaj navedenih splošnih varnostnih praks lahko povzroči poškodbe ali smrt.

- Prepričajte se, da sta robotova roka in orodje/končni efektor pravilno in varno privita na mesto.
- Prepričajte se, je za uporabo robota na voljo dovolj prostora za nemoteno premikanje.
- Poskrbite, da je osebje zaščiteno med življenjsko dobo uporabe robota, vključno s transportom, namestitvijo, zagonom, programiranjem/poučevanjem, delovanjem in uporabo, razstavljanjem in odstranjevanjem.
- Preverite nastavitve parametrov varnostne konfiguracije, ki morajo zaščititi osebje, tudi tiste, ki so v dosegu delovanja robota.
- Robota nikoli ne uporabljajte, če je poškodovan.
- Pri delu z robotom ne nosite ohlapnih oblačil ali nakita. Spnite dolge lase.
- Nikoli ne vstavljajte prstov za notranji pokrov krmilne omarice.
- Obvestite uporabnike o vseh nevarnih situacijah in zagotovljeni zaščiti, pojasnite vse omejitve zaščite in preostala tveganja.
- Poskrbite, da so uporabniki obveščeni o lokaciji gumba oz. gumbov za zaustavitev sili in so poučeni, kako aktivirati zaustavitev v sili v primeru sile oz. neobičajnih razmer.
- Opozorite osebje, da se zadržuje zunaj dosega robota, tudi ko se uporaba robota zažene.
- Upoštevajte usmerjenost robota, da boste razumeli smer gibanja pri uporabi programirne enote.
- Upoštevajte zahteve standarda ISO 10218-2.


**OPOZORILO**

Orodja za upravljanje/končni efektorji z ostrimi robovi in/točkami stiska povzročijo telesne poškodbe.

- Poskrbite, da orodja za upravljanje/končni efektorji nimajo ostrih robov.
- Zahtevane so rokavice in/ali zaščitna očala.

**OPOZORILO: VROČA POVRŠINA**

Dolgotrajni stik s toploto, ki jo med delovanjem ustvarjata robotova roka in krmilna omarica, lahko povzroči nelagodje in posledično telesne poškodbe.

- Robota ne prijemajte ali se ga dotikajte medtem, ko deluje ali takoj po delovanju.
- Pred rokovanjem z robotom oz. pred dotikanjem robota lahko preverite temperaturo na dnevniškem zaslonu.
- Robota ohladite tako, tako da ga izklopite in počakate eno uro.

**PREVIDNO**

Če pred integracijo in delovanjem ne opravite ocene tveganja, lahko to poveča tveganje za poškodbe.

- Pred začetkom uporabe opravite oceno tveganja in tako zmanjšajte tveganja.
- Če to določa ocena tveganja, med delovanjem robota ne vstopajte v delovno območje robota in se ga ne dotikajte. Namestite varovala.
- Preberite informacije o oceni tveganja.

**PREVIDNO**

Uporaba robota z nepreizkušenimi zunanji stroji ali v nepreizkušeni uporabi lahko poveča možnost telesnih poškodb osebja.

- Ločeno preizkusite vse funkcije in program robota.
- Preberite informacije o zagonu.

**OBVESTILO**

Zelo močna magnetna polja lahko poškodujejo robota.

- Robota ne izpostavljajte trajnim magnetnim poljem.

**PREBERITE PRIROČNIK**

Preverite, da je vsa električna in mehansko opremo nameščena v skladu s specifikacijami in opozorili.

## 4.4. Integracija in odgovornost

### Opis

Informacije v tem priročniku ne pokrivajo področij oblikovanja, nameščanja, integracije in delovanja aplikacij robota, in ne pokrivajo vse obrobne opreme, ki lahko vpliva na varnost uporabe robota. Uporaba robota mora biti oblikovana in nameščena v skladu z varnostnimi zahtevami, določenimi s standardi in uredbami države, v kateri je robot nameščen.

Osebe, ki integrirajo robota UR, so odgovorne za zagotavljanje upoštevanja veljavnih predpisov v zadevni državi in da se vsa tveganja pri uporabi robota ustrezno zmanjšajo. To vključuje, a ni omejeno na:

- Izdelava ocene tveganja za celotni robotov sistem
- Povezovanje z drugimi stroji in dodatni varnostni ukrepi, če to zahteva ocena tveganja.
- Nastavitev ustreznih varnostnih nastavitev v programski opremi
- Zagotavljanje, da varnostni ukrepi niso spremenjeni
- Preverjanje, da je uporaba robota zasnovana, nameščena in integrirana.
- Določanje navodil za uporabo
- Označevanje namestitve robota z ustreznimi znaki in kontaktnimi podatki operaterja
- Hramba vse dokumentacije; vključno z oceno tveganja uporabe robota, tem priročnikom in dodatno ustrezno dokumentacijo.

## 4.5. Kategorije zaustavitve

### Opis

Glede na okoliščine lahko robot sproži tri tipe kategorij ustavitve, v skladu z IEC 60204-1. Te kategorije so določene v naslednji razpredelnici.

| Kategorije zaustavitve | Opis  |
|------------------------|---|
| 0                      | Zaustavitev robota s takojšnjim izklopom napajanja.   |
| 1                      | Zaustavitev robota na urejen in nadzorovan način. Napajanje se prekine, ko se robot ustavi.   |
| 2                      | *Zaustavitev robota ob ohranjenem napajanju vseh pogonov in ohranjeni smeri gibanja. Napajanje se ohrani tudi po tem, ko se robot ustavi. |

\*Ustavitev robotov Universal Robots kategorije 2 so še dodatno opisane kot tipi ustavitve SS1 ali SS2 po IEC 61800-5-2.

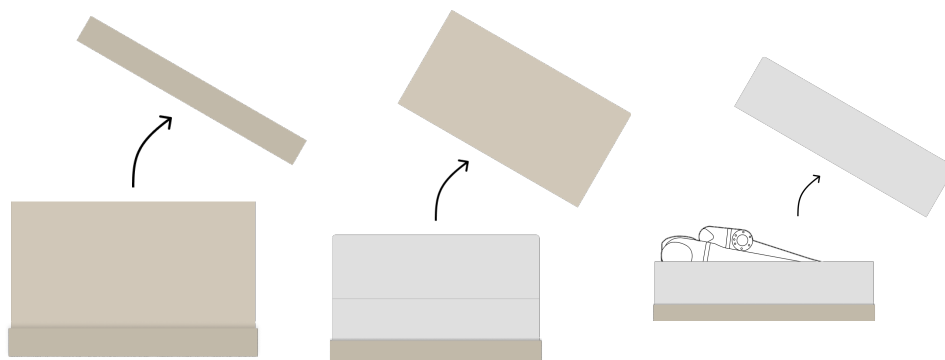
## 5. Dvigovanje in upravljanje

### Opis

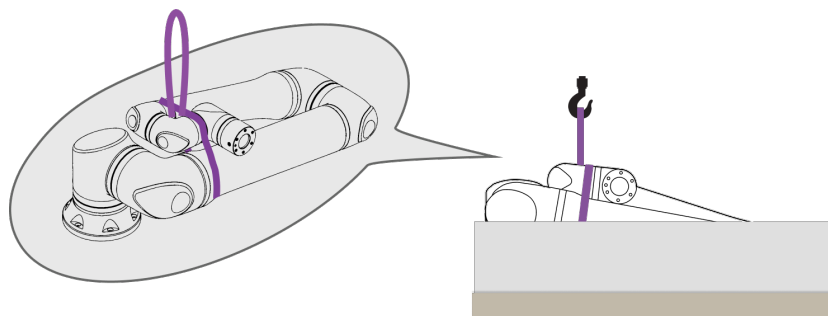
Robotove roke so na voljo v različnih velikostih in težah, zato je pomembno, da za vsak model uporabite ustrezne tehnike dvigovanja in upravljanja. Tukaj najdete informacije o varnem dvigovanju in upravljanju robota.

### Pravilno dvigovanje in rokovanje

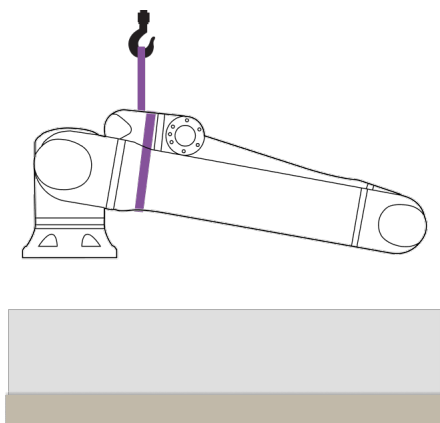
1. Robota pripeljite na lokacijo z viličarjem.
2. Odprite škatlo, kot je prikazano na sliki.



3. Robotovo roko varno pritrdite z dvižno zanko.



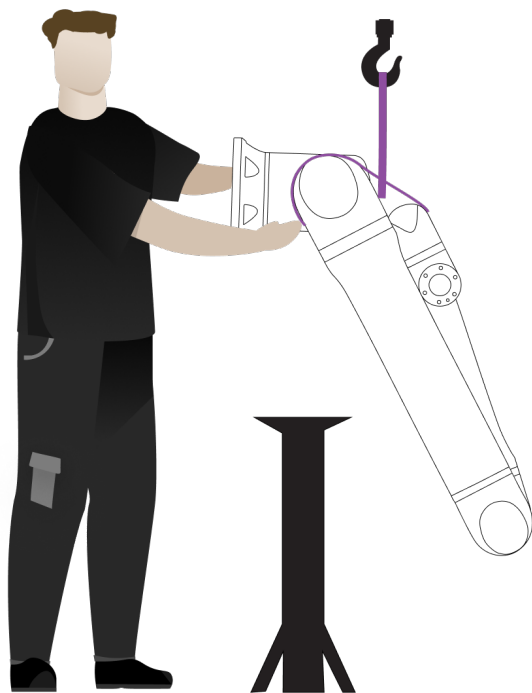
4. Dvignite robotovo roko iz škatle s trakom in kljuko.



**PREVIDNO**

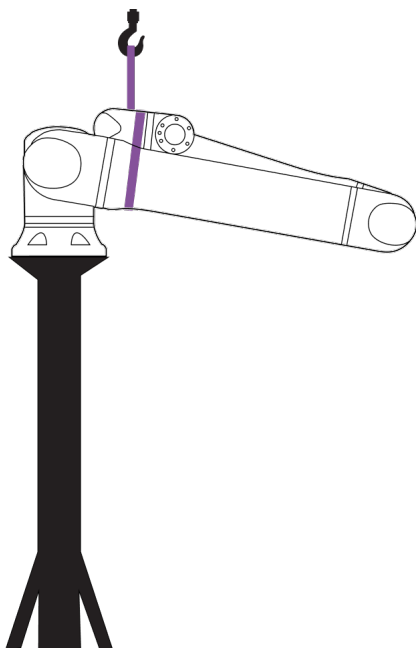
Za dvigovanje težje robotove roke uporabite dvižno opremo.

5. Robota podprite med dvigovanje, da se vrti in visi, kot je prikazano na sliki.

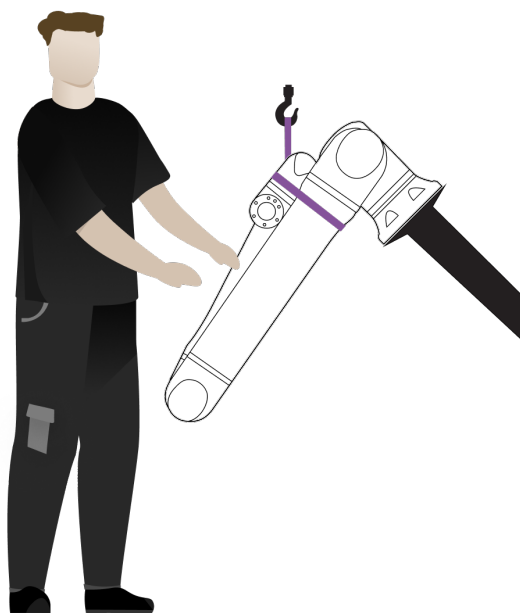


**Namestitev  
robotove  
roke**

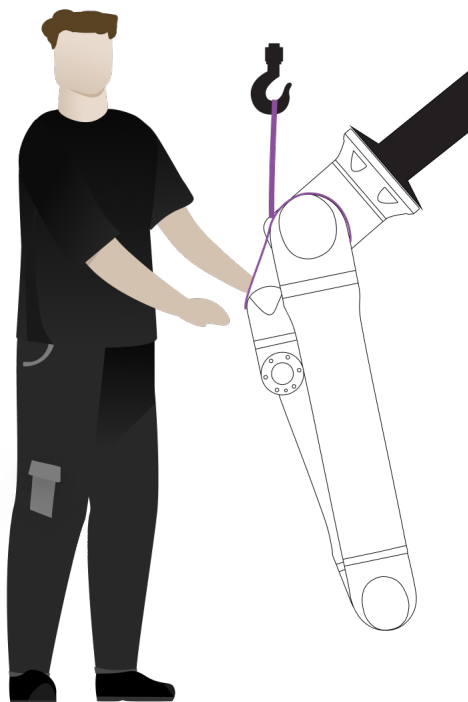
Robotovo roko lahko namestite stransko, na glavo ali pod kotom ( $\pm 45^\circ$ ).



Stranska namestitev



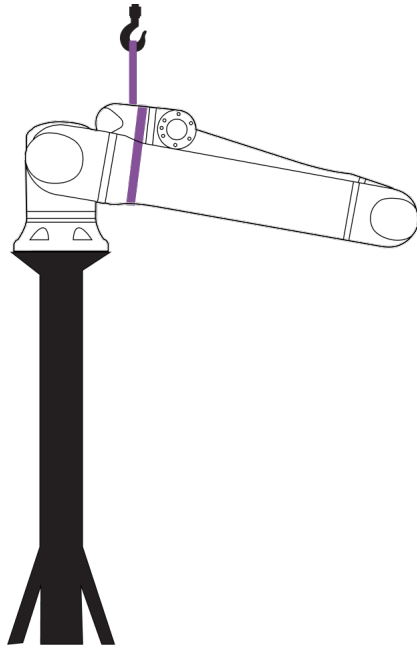
Namestitev pod kotom ( $\pm 45^\circ$ )



Namestitev na glavo

Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

1. Namestite robotovo roko. Privijte vijake in uporabite navor, kot je določeno v ustreznem uporabniškem priročniku.

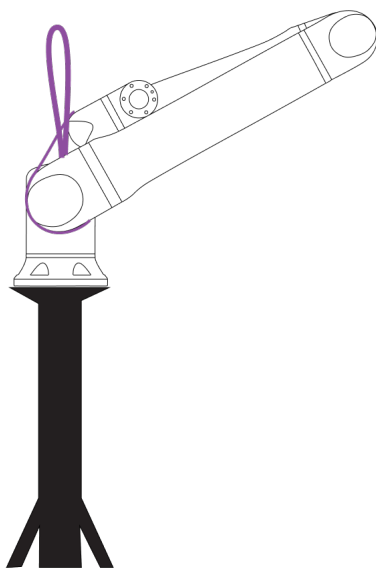


2. Odstranite trak.
3. Vklpite robota in premaknite člen rame, kot je predvideno.

**OBVESTILO**

Za stransko namestitev vklop robota ni potreben.

4. Znova namestite trak.



**OPOZORILO**

Dvigovanje ali premikanje težkih delov lahko povzroči poškodbe.

- Potrebna je morda dvižna naprava/pripomoček za dviganje.
- Robotovo roko namestite v zeleni delovni prostor, da zmanjšate dviganje in premikanje težkih delov.

**OPOZORILO**

Nepravilna montaža sestavnih delov in/ali ožičenja lahko povzroči poškodbe.

- Zahtevana je lahko osebna zaščitna oprema (obutev, očala, rokavice).

**PREVIDNO**

Uporaba neustrezne dvižne naprave glede na težo robota lahko povzroči telesne poškodbe in materialno škodo.

Za UR30:

- Dvižna naprava imeti kapaciteto dviga vsaj 63,5 kg - samo robot.

Za UR20:

- Dvižna naprava imeti kapaciteto dviga vsaj 64 kg - samo robot.

Za UR15:

- Dvižna naprava imeti kapaciteto dviga vsaj 41 kg - samo robot.

Za UR8 Long:

- Dvižna naprava imeti kapaciteto dviga vsaj 44,7 kg - samo robot.

Za UR18:

- Dvižna naprava mora imeti kapaciteto dviga vsaj 39,2 kg - samo robot.

**OBVESTILO**

V vaši regiji morda obstajajo posebni predpisi za dvigovanje sestavov.

- Upoštevajte lokalne predpise in smernice za dvigovanje.

Za podroben opis montaže glejte razdelek Sestavljanje.

## 5.1. Robotova roka

**Opis**

Robotovo roko lahko, odvisno od teže, nosi ena ali dve osebi, razen če je zanka zagotovljena. Če je zanka zagotovljena, potrebujete opremo za dvigovanje in transport.

## 5.1.1. Uporaba okrogle zanke

### Opis

Okroglo zanko zagotovi podjetje UR z roboti serije UR.

Po podatkih proizvajalca je okrogla zanka skladna z naslednjimi standardi:

- EN 1492-1 :2000+A1 :2008 Tekstilne zanke - Varno - Ploščate tkane zanke, izdelane iz umetnih ali sintetičnih vlaken, za splošno uporabo.
- EN 1492-1 :2000+A1 :2008 Tekstilne zanke - Varnost - Okrogle zanke, izdelane iz umetnih ali sintetičnih vlaken, za splošno uporabo.



#### OPOZORILO

Uporaba okrogle zanke brez pregleda lahko povzroči poškodbe.

- Pred in po vsaki uporabi preglejte zanko.
- Če je mogoče, preglejte znamko med uporabo.



#### OPOZORILO

Uporaba poškodovane okrogle zanke lahko povzroči poškodbe.

- Pred vsako uporabo natančno preglejte zanko.
- Ne uporabljajte zanke, če je razpokana, raztrgana ali če so šivi ohlapni.
- Ne uporabljajte zanke, če so prisotni znaki poškodb zaradi vročine.



#### PREVIDNO

Nepravilno shranjevanje in/ali ravnanje lahko poškoduje okroglo zanko.

- Zanko hranite stran od kislin in bazičnih raztopin.
- Zaščitite zanko pred ostrimi robovi in trenjem.
- Zanke ne zavezujte v vozle.





#### OBVESTILO

V vaši regiji morda obstajajo posebni predpisi za pregledovanje opreme za dvigovanje.

- Upoštevajte lokalne predpise glede pregledovanje opreme za dvigovanje.
- Upoštevajte lokalne predpise glede pogostosti pregledovanja opreme za dvigovanje.

**Tabela**

| Okrogla zanka Opis |                                  |                  |   |
|--------------------|----------------------------------|------------------|---|
| Predmet            | Okrogla zanka 1T x 1M/2M         |                  |   |
| Barva              | Vijolična (v skladu z EN 1492-2) |                  |   |
| Material           | Poliester                        |                  |   |
| Faktor WLL         | 1,0 (1000 KG)                    | Raven dvig       |  |
|                    | 0,8 (800 KG)                     | Pritrdilna zanka |  |

## 5.2. Control Box and Teach Pendant

**Opis**

Krmilno omarico in programirno enoto lahko nosi ena oseba.  
Med uporabo morajo biti kabli zviti in pritrjeni, da se prepreči nevarnost spotikanja.



## 6. Sestava in namestitvev

---

**Opis** Namestite in vklopite robotsko roko in krmilno omarico, da začnete uporabljati PolyScope.

---

**Sestavljanje robota** Če želite nadaljevati, morate najprej sestaviti robotovo roko, krmilno omarico in programirno enoto.

1. Razpakirajte robotovo roko in krmilno omarico.
2. Robotsko roko namestite na trdno površino brez vibracij.
3. Postavite krmilno omarico na nogo.
4. Kabel robota priključite na robotsko roko in krmilno omarico.
5. Vklopite glavno vtičnico ali glavni napajalni kabel krmilne omarice.



### OPOZORILO

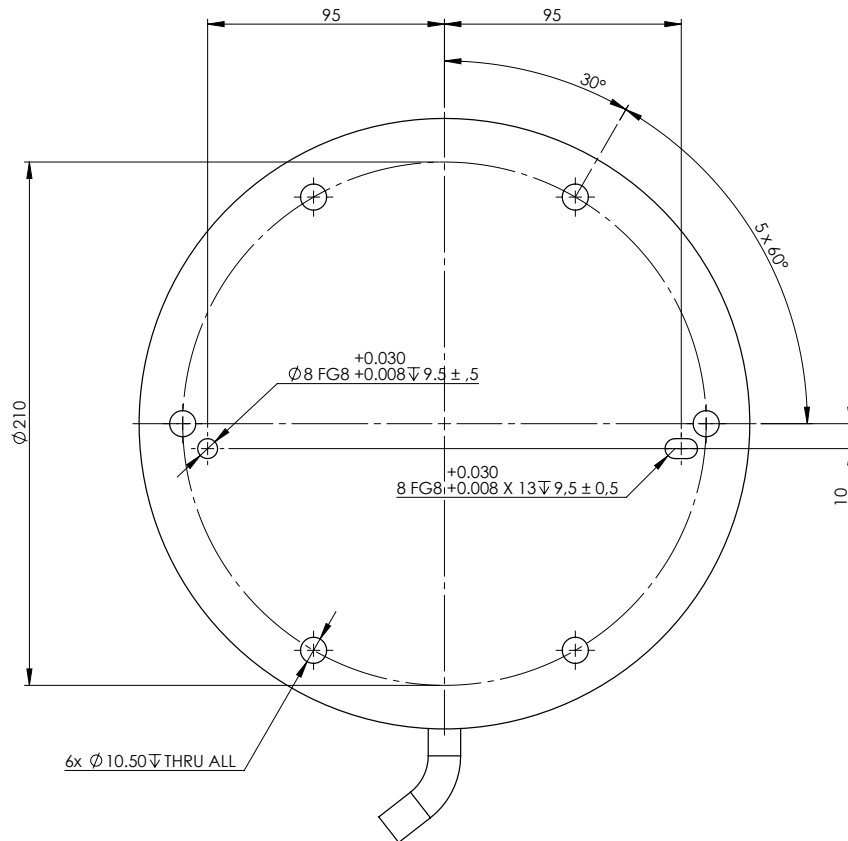
Če robotove roke ne pritrdite na čvrsto površino, lahko pride do poškodb zaradi padca robota.

- Prepričajte se, da je robotova roka pritrjena na čvrsto površino

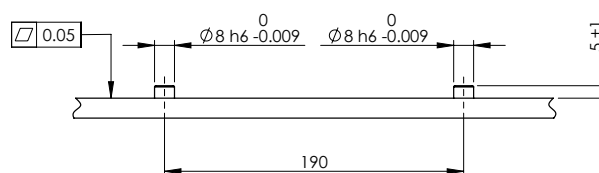
## 6.1. Pritrditev robotove roke

### Opis

**Bottom View of Robot Base**



**Mounting Plate with Pins for Robot Base**



*Mere in vzorec lukenj za pritrditev robota.*

**Postopek  
izklopa  
robotove  
roke****OPOZORILO**

Nepričakovan zagon in/ali premik lahko povzroči poškodbe

- Izklopite robotovo roko, da preprečite nenameren zagon pri namestitvi ali odstranjevanju.

1. Na levi strani noge se dotaknite ikone **Stanje robota**, da izklopite robotovo roko. Barva ikone se spremeni iz zelene v belo.
2. Pritisnite gumb za vklop na programirni enoti, da izklopite krmilno omarico.
3. Če se pojavi pogovorno okno Zaustavitve robota, se dotaknite možnosti **Izklop**.

V tej točki lahko nadaljujete:

- Odklopite napajalni kabel/električni kabel iz vtičnice.
- Počakajte 30 sekund, da se iz robota sprostí morebitna shranjena napetost.

**Postopek  
pritrditve  
robotove  
roke**

1. Robotovo roko pomaknite na površino, na katero jo boste namestili. Površina mora biti ravna in čista.
2. Privijte šest vijakov M10 s trdnostjo 8,8 z navorom 45 Nm. (Vrednosti navora so bile posodobljene v SW 5.18. Prejšnja natisnjena različica bo prikazovala različne vrednosti)
3. Če je potrebna natančna vnovična montaža robota, uporabite luknjo Ø8 mm in režo Ø8x13 mm z ustreznimi zatiči ISO 2338 Ø8 h6 v namestitveni plošči.

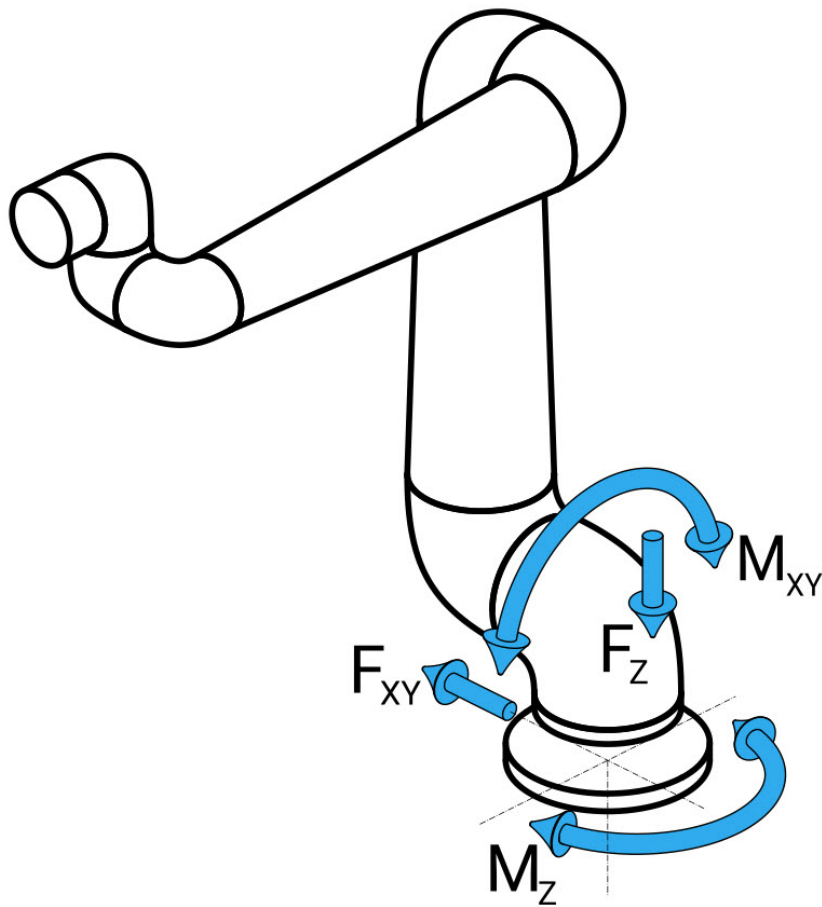
## 6.2. Dimenzioniranje stojala

### Opis

Struktura (stojalo), na katero je nameščena robotova roka, je ključni del namestitve robota. Stojalo mora biti trdno nameščeno in brez vibracij zaradi zunanjih virov.

Vsak člen robota proizvaja navor, ki premika in ustavi robotovo roko. Med normalnim neprekinjenim delovanjem in med ustavljanjem se navor člena prenese na stojalo robota kot:

- $M_z$ : Navor okoli osnovne osi z.
- $F_z$ : Sile vzdolž osnovne osi z.
- $M_{xy}$ : Navor naklona v poljubni smeri osnovne ravnine xy.
- $F_{xy}$ : Sila v poljubni smeri osnovne ravnine xy.



*Sila in moment pri definiciji osnovne prirobnice.*

**Dimenzioniran je stojala** Obseg obremenitev je odvisen od modela robota, programa in več drugih dejavnikov. Dimenzioniranje stojala upošteva obremenitve, ki jih robotova roka ustvarja med normalnim neprekinjenim delovanjem in med ustavljanjem v kategorijah 0, 1 in 2.

Med ustavljanjem lahko členi presežejo največji nazivni obratovalni navor. Obremenitev med ustavljanjem robota je neodvisna od vrste kategorije zaustavitve. Navedene vrednosti v naslednjih tabelah so največje nazivne obremenitve v najslabšem primeru, pomnožene z varnostnim faktorjem 2,5. Dejanske obremenitve ne bodo presegle teh vrednosti.

| Model robota | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|--------------|---------|-------|---------|---------|
| UR30         | 2220    | 3520  | 2700    | 2370    |

*Največji navor člena med kategorijami zaustavitve 0, 1 in 2.*

| Model robota | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|--------------|---------|-------|---------|---------|
| UR30         | 1850    | 2690  | 1890    | 2080    |

*Največji navor člena med normalnim delovanjem.*

Normalne obratovalne obremenitve se lahko zmanjšajo z znižanjem omejitev pospeševanja členov. Dejanske obratovalne obremenitve so odvisne od uporabe in programa robota. Za oceno pričakovanih obremenitev za vašo specifično uporabo lahko uporabite URSim.

**Varnostne rezerve** Vključite lahko dodatne varnostne rezerve, pri čemer upoštevajo te vidike zasnove:

- **Statična togost:** Stojalo, ki ni dovolj togo, se bo med gibanjem robota premaknilo, zaradi česar robotova roka ne bo udarila v smerno točko ali pot. Pomanjkanje statične togosti lahko povzroči tudi slabo izkušnjo učenja Freedrive ali zaščitne zaustavitve.
- **Dinamična togost:** Če se frekvenca stojala ujema s frekvenco gibanja robotove roke, lahko celoten sistem pade v resonanco, kar ustvarja vtis, da robotova roka vibrira. Pomanjkanje dinamične togosti lahko povzroči tudi zaščitne zaustavitve. Stojalo mora imeti najmanjšo resonančno frekvenco 45 Hz.
- **Utrujenost materiala:** Stojalo mora biti dimenzionirano tako, da ustreza pričakovani obratovalni življenjski dobi in ciklom obremenitve celotnega sistema.



#### OPOZORILO

- Nevarnost prevrnitve.
- Obratovalne obremenitve robotove roke lahko povzročijo prevrnitev premičnih ploščadi, kot so mize ali mobilni roboti, kar lahko povzroči nesrečo.
- Varnost je prednostna naloga z izvajanjem ustreznih ukrepov za preprečevanje prevrnitve premičnih ploščadi.



#### PREVIDNO

- Če je robot nameščen na zunanji osi, pospeški te osi ne smejo biti previsoki.  
V programski opremi robota lahko dovolite, da se kompenzira pospešek zunanjih osi z uporabo ukaza skripta:  
`set_base_acceleration()`
- Hitro pospeševanje lahko povzroči, da se robot varnostno zaustavi.

## 6.3. Navodila za namestitev

### Opis

|                        |   |
|------------------------|---|
| Robotova roka (osnova) | Montirano s šestimi vijaki M10, razred trdnosti 8,8.<br>Vijake M10 morate priviti z jakostjo 45 Nm.<br>Za natančno prestavljanje osnove uporabite dva zatiča Ø8 mm. v luknji za namestitev.   |
| Prirobnica orodja      | Šest navojnih lukenj M8 je namenjenih pritrditvi orodja na prirobnico robota.<br>Vijake razreda trdnosti M8 8,8 privijte s 16 Nm.<br>Za natančno postavljanje orodja uporabite zatič v obstoječi odprtini Ø8 mm. luknja je že narejena. |
| Krmilna omarica        | Krmilno omarico lahko obesite na steno ali jo postavite na tla.   |
| Programirna enota      | Programirno enoto lahko namestite na steno ali na krmilno omarico.<br>Prepričajte se, da kabli ne predstavljajo tveganja za spotikanje. Kupite lahko dodatna ohišja za namestitev krmilne omarice in programirne enote.                 |



#### OPOZORILO

Namestitev in uporaba robota v okoljih, ki presegajo priporočeno oceno IP, lahko povzroči poškodbe.

- Robota namestite v okolju, ki ustreza oceni IP. Robot ne sme delovati v okoljih, ki presegajo pogoje, določene z oceno IP robotove roke (IP65), programirne enote (IP54) in krmilne omarice (IP44)



#### OPOZORILO

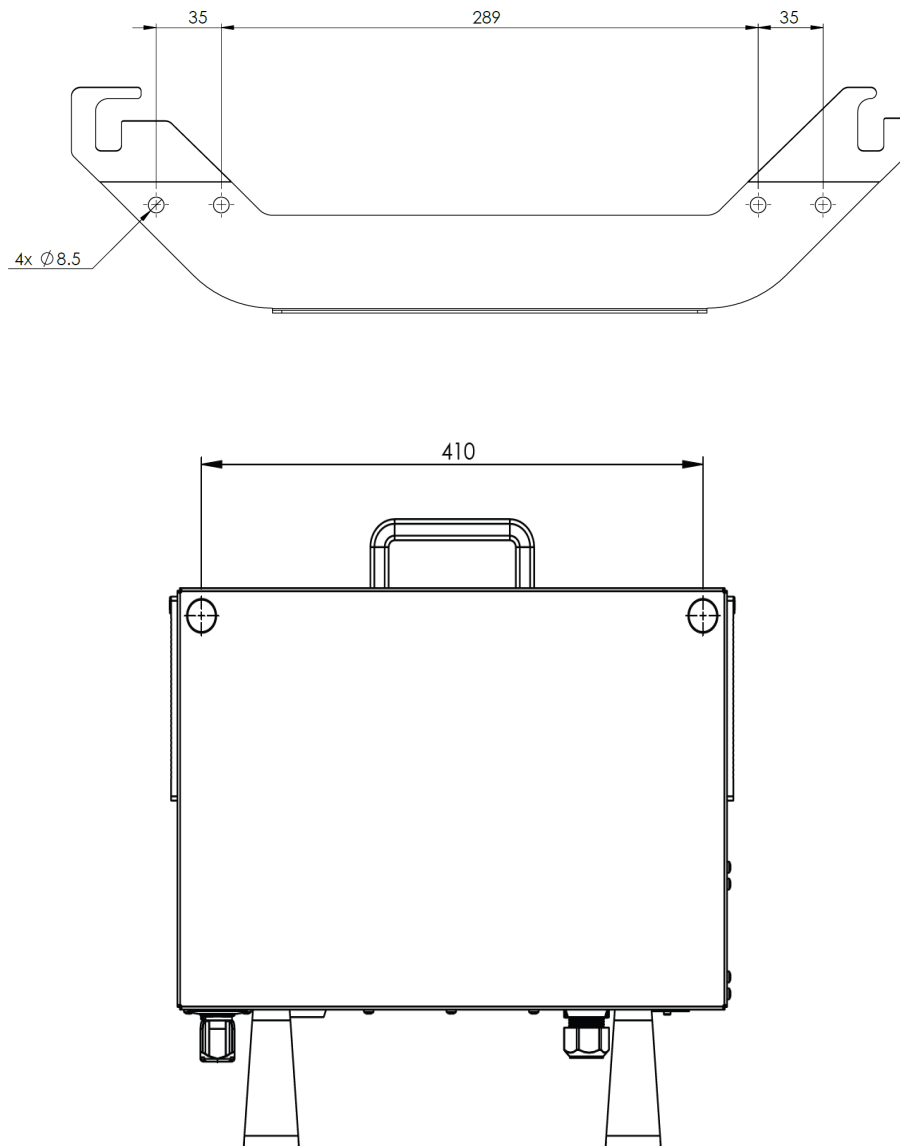
Nestabilna vgradnja lahko povzroči poškodbe.

- Prepričajte se, da so deli robota ustrezno in varno priviti na mesto.

### 6.3.1. Montaža krmilne omarice

**Pritrditev krmilne omarice na steno**

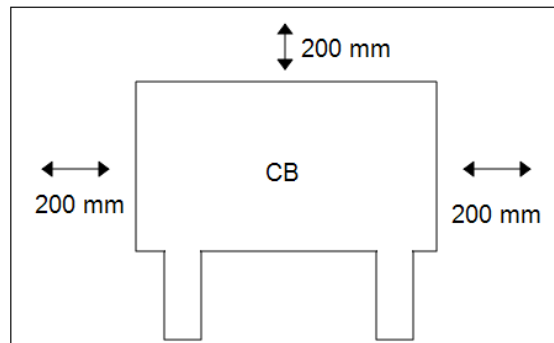
Za namestitev krmilne omarice uporabite priloženi nosilec, prikazan spodaj. Nosilec pritrdite na steno, nato obesite krmilno omarico na nosilec prek pritrdilnih klinov.



## 6.3.2. Razmaki krmilne omarice

### Opis

Pretok vročega zraka v krmilni omarici lahko povzroči okvaro opreme. Za zadosten pretok hladnega zraka je priporočena razdalja krmilne omarice 200 mm na vsaki strani.



### OPOZORILO

Mokra krmilna omarica lahko povzroči smrtne poškodbe.

- Poskrbite, da krmilna omarica in kabli ne bodo prišli v stik s tekočinami.
- Nadzorno omarico (IP44) postavite v okolje, ki ustreza oceni IP.

## 6.4. Delovni prostor in območje delovanja

### Opis

Delovni prostor je območje popolnoma iztegnjene robotove roke, vodoravno in navpično. Območje delovanja je lokacija delovanja robota.



#### OBVESTILO

Neupoštevanje delovnega prostora in območja delovanja robota lahko povzroči materialno škodo.

Pri izbiri prostora za vgradnjo robota morate upoštevati cilindrično prostornino neposredno nad in neposredno pod osnovo robota. Izogibati se morate premikanju orodja blizu cilindrične prostornine, ker to povzroči hitro premikanje členov, tudi če se orodje premika počasi. To lahko povzroči neoptimalno delovanje robota in oteži izvedbo ocene tveganja.



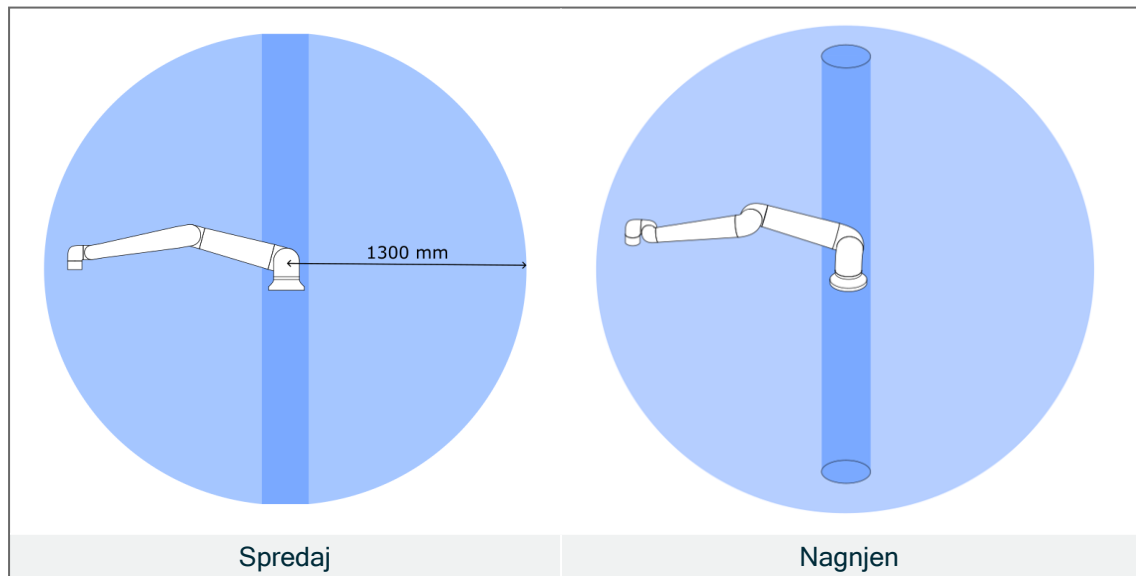
#### OBVESTILO

Premikanje orodja blizu cilindrične prostornine lahko povzroči prehitro premikanje členov, kar povzroči izgubo funkcionalnosti in gmotno škodo.

- Ne premikajte orodja blizu cilindrične prostornine, tudi če se orodja premika počasi.

### Delovni prostor

- Robot sega 1300 mm od osnovnega člena.
- Cilindrična prostornina je neposredno zgoraj in spodaj od osnove robota.
- Orodja ne smete približati cilindričnemu volumnu, saj povzroči prehitro premikanje členov, tudi če se orodje premika počasi. To lahko predstavlja tveganje za lastnino in delovanje.



## 6.4.1. Singularnost

### Opis

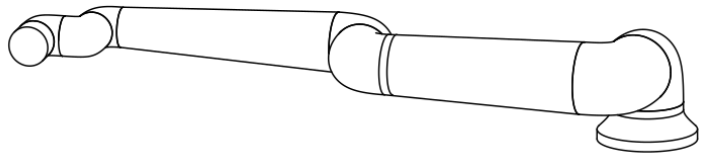
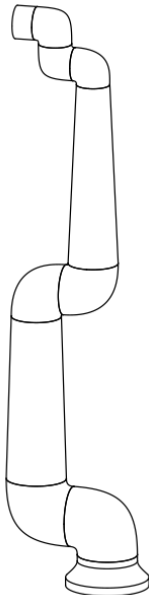
Singularnost je poza, ki omejuje gibanje in sposobnost pozicioniranja robota. Robotova roka se lahko preneha premikati ali ima zelo nenadne in hitre gibe, če se približuje ali oddaljuje od singularnosti. Pri namestitvi robota v delovni prostor in opredelitvi delovnega prostora morate upoštevati spodnji položaj singularnosti.



### OPOZORILO

Preverite, da gibanje robota v bližini singularnosti ne povzroča nevarnosti za osebe v območju robotove roke, končnega efektorja in obdelovanca.

- Nastavite varnostne omejitve za hitrost in pospešek člena kolenca.



Ti vzroki povzročijo singularnost v robotovi roki:

- Omejitev zunanega delovnega prostora
- Omejitev notranjega delovnega prostora
- Poravnava zapestja

### Omejitev zunanega delovnega prostora

Singularnost se pojavi v primeru, ko robot ne more doseči dovolj daleč ali pa sega izven največjega delovnega območja.

Temu se izognete tako, da razporedite opremo okoli robota in preprečite, da bi ta segala izven priporočenega delovnega prostora.

**Omejitev notranjega delovnega prostora** Singularnost se pojavi zaradi premikov neposredno nad ali neposredno pod osnovo robota. Zaradi tega so številni položaji/usmeritve nedosegljivi.

Temu se izognete tako, da programirate nalogo robota tako, da ni potrebno delo v osrednjem valju ali blizu njega. Razmislite tudi o namestitvi podnožja robota na vodoravno površino, da zavrtite osrednji valj iz navpične v vodoravno orientacijo in ga potencialno premaknete stran od kritičnih področij opravila.

---

**Poravnava zapestja** Singularnost se pojavi, ker se člen zapestja 2 vrti na isti ravnini kot ramena, komolec in člen zapestja 1. To omejuje obseg gibanja robotove roke, ne glede na delovni prostor.

Temu se izognete tako, da opravilo robota izvedete tako, da robotovih členov zapestja ni treba poravnati na ta način. Prav tako lahko nastavite odkmik smeri orodja, tako da lahko orodje usmerite vodoravno brez problematične poravnave zapestja.

---

## 6.4.2. Fiksna in premična namestitvev

---

**Opis** Ne glede na to, ali je robotova roka nameščena fiksno (nameščena na stojalo, steno ali tla) ali v premični namestitvi (linearna os, potisni voziček ali mobilna osnova robota), jo je treba varno namestiti, da je zagotovljena stabilnost pri vseh premikih.

Izvedba montaže mora zagotavljati stabilnost pri premikih:

- robotove roke
  - osnove robota
  - robotove roke in osnove robota
-

## 6.5. Priklopi robota: kabel z osnovno prirobnico

**Opis** V tem razdelku je opisana povezava za robotovo roko s kablom z osnovno prirobnico.

**Priključek kabla z osnovno prirobnico**

Kabel z osnovno prirobnico vzpostavi povezavo robota tako, da poveže robotovo roko s krmilno omarico. Kabel robota se priključi na priključek osnovne prirobnice na eni strani in na priključek krmilne omarice na drugi strani.  
Ko je povezava z robotom vzpostavljena, lahko oba priključka zaklenete.



**PREVIDNO**

Napačna povezava robota lahko povzroči izpad napajanja robotove roke.

- Kabla robota dolžine 12 m ne podaljšujte.



**OBVESTILO**

Priklop kabla z osnovo prirobnico neposredno na krmilno omarico lahko povzroči škodo na opremi ali gmotno škodo.

- Kabla z osnovno prirobnico ne priključite neposredno na krmilno omarico.

## 6.6. Priključki robota: kabel robota

**Opis** V tem razdelku je opisana povezava za robotovo roko s fiksnim kablom robota dolžine 12 m.

**Priklopite roko in krmilno omarico**

Povezavo vzpostavite tako, da robotovo roko in krmilno omarico povežete s kablom robota. Kabel od robota vključite in zavarujte v priključek na spodnji strani krmilne omarice, (glejte spodnjo ilustracijo). Priključek dvakrat privijte, da se prepričate, da je ustrezno zavarovan, preden vključite robotovo roko.

Priključek lahko obrnete v desno, da ga lažje zaklenete po tem, ko je kabel povezan.



**PREVIDNO**

Napačna povezava robota lahko povzroči izpad napajanja robotove roke.

- Ko je robotova roka vključena, ne izklaplajte kabla robota.
- Ne podaljšujte ali spreminjajte izvirnega kabla robota.

## 6.7. Napajanje

### Opis

Omrežni kabel iz krmilne omarice ima na koncu standardni vtič IEC. Na vtič IEC priključite omrežni vtič ali kabel, ustrezen za posamezno državo.



#### OBVESTILO

- IEC 61000-6-4: Področje uporabe poglavja 1: »Ta del IEC 61000 za zahteve glede emisij velja za električno in elektronsko opremo, namenjeno za uporabo v okolju obstoječih na industrijskih lokacijah (glejte 3.1.12).«
- IEC 61000-6-4: Poglavlje 3.1.12 industrijska lokacija: »Lokacije, za katere je značilno ločeno elektroenergetsko omrežje, ki se napaja iz visokonapetostnega ali srednjenapetostnega transformatorja, namenjeno za napajanje naprave«.

### Napajanje

Za napajanje robota mora biti krmilna omarica priključena na napajanje s priloženim napajalnim kablom. Priključek IEC C13 na napajalnem kablu se poveže z vhodom IEC C14 na dnu krmilne omarice.



#### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Neustrezna namestitvev omrežnega priključka lahko povzroči telesne poškodbe.

- Vtič za napajalni kabel mora biti nameščen izven dosega robota, tako da ni mogoče prekiniti napajanja robota in s tem ogroziti oseba v okolici robota.
- Če so nameščena dodatna varovala, je lahko vtič za napajanje robota nameščen izven zaščitenega prostora, tako da je napajanje mogoče prekiniti brez izpostavljenosti morebitnim nevarnostim.



#### OBVESTILO

Za priklop krmilne omarice v napajanje vedno uporabite napajalni kabel, primeren za posamezno državo.

V državah z napetostjo < 200 Vac uporabite napajalni kabel z nazivnim tokom 15 A.

V državah z napetostjo > 200 Vac uporabite napajalni kabel z nazivnim tokom 10 A.

Ne uporabljajte adapterja.

V sklopu električne napeljave morate zagotoviti:

- Ozemljitvijo
- Glavno varovalko
- Napravo na diferencialni tok
- Stikalo, ki ga je mogoče zakleniti (položaj OFF )

Glavno stikalo namestite tako, da izključi vso opremo, ki jo uporablja robot, kot enostavno sredstvo za zaklep. Električne specifikacije so prikazane v razpredelnici spodaj.

| Parameter                     | Najm. | Tip | Najv. | Enota |
|-------------------------------|-------|-----|-------|-------|
| Vhodna napetost               | 90    | -   | 264   | VAC   |
| Zunanja varovalka (90-200 V)  | 15    | -   | 16    | A     |
| Zunanja varovalka (200-264 V) | 8     | -   | 16    | A     |
| Vhodna frekvenca              | 47    | -   | 440   | Hz    |
| Pomožno napajanje             | -     | -   | <1,5  | W     |
| Nominalna moč delovanja       | 90    | 300 | 750   | W     |



#### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Neupoštevanje katerega koli opozorila spodaj lahko povzroči resne poškodbe ali smrt zaradi električnih nevarnosti.

- Prepričajte se, da je robot pravilno ozemljen (električna povezava z ozemljitvijo). Uporabite neporabljene vijake poleg simbolov za ozemljitev v krmilni omarici, da ustvarite skupno ozemljitev za vse opremo v sistemu. Prevodnik ozemljitve more imeti vsaj tokovni učinek enak najvišjemu toku v sistemu.
- Prepričajte se, da je vhodno napajanje krmilne omarice zavarovano z napravo na diferencialni tok (RCD) in ustrezno varovalko.
- Med servisiranjem zaklenite možnost vklopa za napajanje celotnega robota.
- Zagotovite, da druga oprema ne more dovajati napajanja robotovim V/I, ko je sistem zaklenjen.
- Prepričajte se, da so vsi kabli pravilno priključeni, preden vklopite napajanje krmilne omarice. Vedno uporabljajte izvorni napajalni kabel.

## 7. Prvi zagon

### Opis

Prvi zagon je začetno zaporedje dejanj, ki jih lahko izvedete z robotom po končanem sestavljanju.

Zahtevani koraki začetnega zaporedja dejanj:

- Vklon robota
- Vstavljanje serijske številke
- Inicializacija robotove roke
- Zaustavitev robota



#### PREVIDNO

Če pred zagonom robotove roke ne preverite obremenitve in namestitve, lahko pride do poškodb osebja in/ali materialne škode.

- Vedno se prepričajte, da sta dejansko breme in namestitev pravilna, preden zaženete robotovo roko.



#### PREVIDNO

Neppravilne nastavitve obremenitve in namestitve lahko preprečijo pravilno delovanje robotove roke in krmilne omarice.

- Vedno se prepričajte, da sta obremenitev in namestitev pravilna.



#### OBVESTILO

Zagon robota pri nižjih temperaturah lahko povzroči nižjo zmogljivost ali zaustavitve zaradi viskoznosti olja in masti, ki je odvisna od temperature.

- Pri zagonu robota pri nizkih temperaturah bo morda potrebno predhodno ogrevanje.

## 7.1. Vkllop robota

---

### Vkllop robota

Vkllop robota vklopi krmilno omarico in naloži prikaz na zaslonu CP.

1. Pritisnite gumb za vklop na programirni enoti, da vklopite robota.
- 

## 7.2. Vstavljanje serijske številke

---

### Postopek vstavljanja serijske številke

Ko prvič namestite robota, morate vnesti serijsko številko na robotovi roki. Ta postopek je potreben tudi pri vnovični namestitvi programske opreme. Na primer pri nameščanju programske opreme.

1. Izberite svojo krmilno omarico.
2. Vnesite serijsko številko, kot je navedena na robotovi roki.
3. Dotaknite se **V redu**, da končate.

Nalaganje začetnega zaslona lahko traja nekaj minut.



#### Select Control Box

Standard

OEM AC

OEM DC

#### Enter Serial Number

1 2 3

4 5 6

7 8 9

0



## 7.3. Zagon robotove roke

### Za zagon robota

Zagon robotove roke izklopi zavorni sistem, da lahko začnete premikati robotovo roko in začnete uporabljati PolyScope X.

1. Na levi strani noge se dotaknite gumba za vklop ali ikone **Stanje robota**. Stanje robotove roke je **izklopljeno**.
2. Ko se prikaže polje Inicializacija, se dotaknite **Vklop**. Robotova roka je v stanju **zagona**.

#### Initialize

##### Arm - OFF

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

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

Active Payload  
0.000 kg



Application Payload | 0 kg



Power On



3. Dotaknite se **Odklep**, da sprostite zavore.

#### Initialize

##### Arm - LOCKED

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

Confirm that the below payload is accurate before unlocking.

Active Payload  
0.000 kg



Application Payload | 0 kg



Power Off

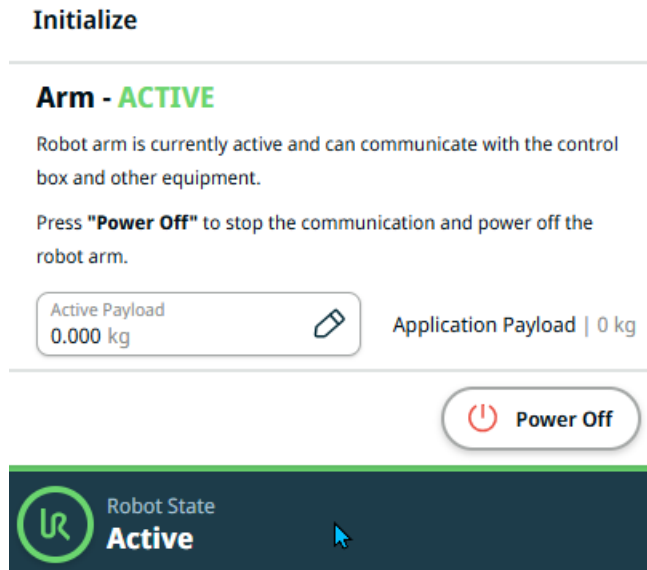


Unlock



Robotova roka se zažene, čemur sledi zvok in rahlo premikanje, ko se sprostijo zavore členov.

4. Stanje robotove roke je **aktivno**, lahko začnete uporabljati vmesnik.



5. Dotaknite se **Izklop**, da izklopite robotovo roko.

Ko se stanje robotove roke spremeni iz stanja **nedejavnosti** v **normalno**, se podatki senzorja preverijo glede na konfigurirano namestitvev robotove roke.

Če je montaža preverjena, se dotaknite **START**, da nadaljujete s sproščanjem vseh zavor členov in pripravite robotovo roko za uporabo.

## 7.4. Zaustavitev robota

### Postopek izklopa robotove roke



#### OPOZORILO

Nepričakovan zagon in/ali premik lahko povzroči poškodbe

- Izklopite robotovo roko, da preprečite nenameren zagon pri namestitvi ali odstranjevanju.

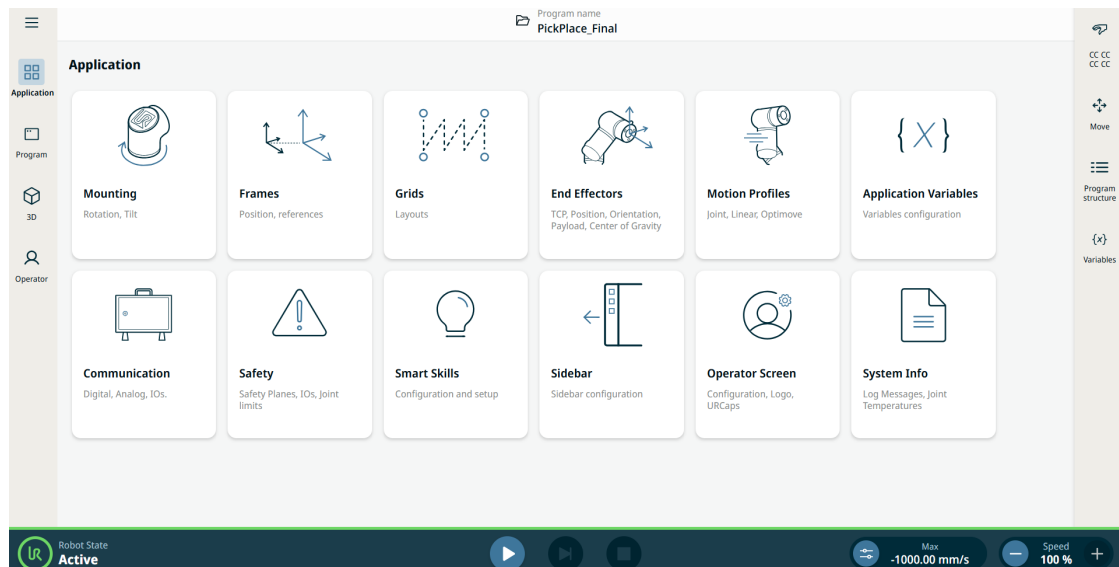
1. Na levi strani noge se dotaknite ikone **Stanje robota**, da izklopite robotovo roko. Barva ikone se spremeni iz zelene v belo.
2. Pritisnite gumb za vklop na programirni enoti, da izklopite krmilno omarico.
3. Če se pojavi pogovorno okno Zaustavitve robota, se dotaknite možnosti **Izklop**.

V tej točki lahko nadaljujete:

- Odklopite napajalni kabel/električni kabel iz vtičnice.
- Počakajte 30 sekund, da se iz robota sprosti morebitna shranjena napetost.

## 7.5. Zavihek Uporaba

Zavihek Uporaba omogoča, da konfigurirate nastavitve, ki vplivajo na splošno delovanje robota in vmesnika PolyScope.



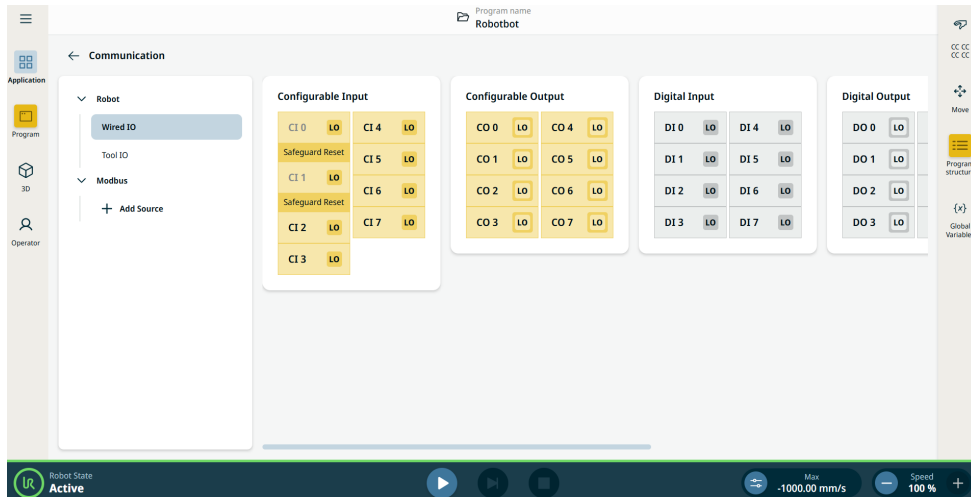
Slika 1.1: Zaslona Uporaba prikazuje gumba uporabe.

Uporabite zavihek Uporaba za dostop do teh konfiguracijskih zaslonov:

- [Vgradnja](#)
- [Okvirji](#)
- [Mreže](#)
- [Končni efektor](#)
- [Motion Profiles](#)
- [Spremenljivke aplikacije](#)
- [Komunikacija](#)
- [Varnost](#)
- [Pametno upravljanje](#)
- [Sidebar](#)
- [Operator Screen](#)
- [Podatki o sistemu](#)

## 7.5.1. Komunikacija

**Opis** Na komunikacijskem zaslonu lahko nadzirate in nastavljate žive signale V/I (vhod-izhod) od/do krmilne omarice robota.



Slika 1.2: Komunikacijski zaslon prikazuje V/I.

## 7.6. Freedrive (Prosti tek)

**Opis** Freedrive omogoča, da robotovo roko ročno povlečete v zeleni položaj. Za večino velikosti robotov je najpogostejši način za omogočanje Freedrive pritisk gumba Freedrive na programirni enoti. Več načinov za omogočanje in uporabo Freedrive je opisanih v naslednjih razdelkih. V načinu Freedrive je člene robotove roke mogoče premikati z relativno majhno silo, saj so zavore sproščene. Upor se povečuje, ko se robotska roka v načinu Freedrive približa vnaprej določeni meji ali ravnini. Takrat je vlečenje robota na določeni položaj zelo naporno.



### OPOZORILO

Nepričakovani premiki robota lahko povzročijo telesne poškodbe osebja.

- Preverite, da je konfigurirana obremenitev tudi dejansko uporabljena obremenitev.
- Preverite, da je ustrezna obremenitev varno pritrjena na prirobnico orodja.

**Omogočanje funkcije Freedrive**

Freedrive lahko omogočite na naslednje načine:

- Uporaba programirne enote 3PE.
- Uporabite Freedrive pri robotu.
- Uporabite dejanja V/I.


**OBVESTILO**

Omogočanje Freedrive med premikanjem robotove roke lahko povzroči drsenje, ki vodi do napak.

- Prostega teka (Freedrive) ne omogočajte, ko potiskate robota oz. se ga dotikate.

**Programirna enota 3PE**

Če želite uporabiti gumb 3PE TP za premik robotove roke s funkcijo Freedrive:

1. Hitro rahlo pritisnite, spustite, nato ponovno rahlo pritisnite in držite gumb 3PE v tem položaju.

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

**Freedrive na robotu**

Če želite uporabiti funkcijo Freedrive za premik robotove roke v vmesniku PolyScope:

1. V glavnem meniju se dotaknite **Uporaba** in nato **Varnost**.
2. Dotaknite se **Odkleni** in vnesite geslo.
3. Pod Varnostni vhod/izhod izberite **Vhodi**.
4. V spustnem meniju **Funkcije** se pomaknite navzdol do možnosti **Freedrive omogočen vnos**.
5. Če želite znova zagnati robotovo roko, se dotaknite **Uveljavi** in **Uveljavi in znova zaženi**.
6. Dotaknite se **Potrdi konfiguracijo**.
7. Robotovo roko premaknite po želji.

**Vzratni pogon**

Med zagonom robotove roke se lahko opazijo rahli tresljaji ob sproščanju zavor robota. V nekaterih primerih, ko je robot blizu trka, so te vibracije nezaželene. S funkcijo Vzratni pogon lahko določene člene premaknete v določen položaj brez sprostitve vseh zavor robotove roke.

# 8. Namestitev

**Opis** Namestitev robota lahko zahteva konfiguracijo in uporabo vhodnih in izhodnih signalov (V/I). Različne vrste V/I in njihova uporaba so opisani v teh razdelkih.

## 8.1. Električna opozorila in svarila

**Opozorila** Upoštevajte ta opozorila za vse skupine vmesnikov, tudi pri načrtovanju in namestitvi uporabe robota.



### OPOZORILO

Neupoštevanje katerega koli opozorila spodaj lahko povzroči resne poškodbe ali smrt, saj se lahko varnostno funkcijo zaobide.

- Varnostnih signalov nikoli ne smete priključiti na krmilnik PLC, ki ni varnostni krmilnik PLC z ustrežno varnostno stopnjo. Pomembno je, da so varnostni signali vmesnika ločeni od običajnih V/I-signalov vmesnika.
- Vsi varnostni signali so izdelani z dodatno različico (dva neodvisna kanala).
- Kanala naj bosta ločena, tako da ena okvara ne more povzročiti izgube varnostnih funkcionalnosti.



### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Neupoštevanje katerega koli opozorila spodaj lahko povzroči resne poškodbe ali smrt zaradi električnih nevarnosti.

- Prepričajte se, da vsa oprema brez ocene odpornosti na vodo ostane suha. Če dopustite, da v izdelek zaide voda, izključite, odstranite in zaklenite vse napajanje, nato se obrnite na svojega serviserja naprav Universal Robots po pomoč.
- Uporabljajte samo originalne kable, priložene robotu. Robota ne uporabljajte v namene, kjer se kabli pregibajo.
- Ko nameščate kable vmesnika na robotove V/I je potrebna pazljivost. Kovinska plošča na dnu je namenjena kablom in konektorjem vmesnika. Pred vrtanjem lukenj odstranite ploščo. Pred ponovnim nameščanjem plošče se prepričajte, da odstranite vse ostružke. Uporabljajte mašilnike pravilne velikosti.



### PREVIDNO

Moteči signali, višji od določenih v ustreznih IEC standardih lahko povzročijo nepričakovano vedenje robota. Bodite pozorni:

- Robot je preizkušen v skladu z mednarodnimi IEC standardi za **EMC (elektromagnetno skladnost)**. Zelo močni signali ali prekomerna izpostavljenost tem signalom lahko robota trajno poškodujejo. Težave EMC se po navadi pojavijo med postopki varjenja, običajno pa jih nakažejo dnevniška sporočila o napaki. Družba Universal Robots ne more sprejeti odgovornosti za morebitno škodo zaradi težav z EMC.
- V/I kabli med krmilno omarico in drugimi stroji ter tovarniško opremo ne smejo biti daljši od 30 m, razen če opravite dodatne preizkuse.



### OZEMLJITEV

Negativni priključki se imenujejo GND (ozemljitev) in so priključeni na varovalo robota ter krmilne omarice. Vsi omenjeni priključki ozemljitve so primerni samo za pogon in signaliziranje. Za PE (zaščitno ozemljitev) uporabite povezavo z vijaknim priključkom M6, označenim s simbolom ozemljitve v krmilni omarici. Prevodnik ozemljitve more imeti vsaj tokovni učinek enak najvišjemu toku v sistemu.



### PREBERITE PRIROČNIK

Nekateri V/I znotraj krmilne omarice se lahko nastavijo tako za normalne kot za varnostne V/I. Preberite in razumite celotni razdelek poglavja Električni vmesnik.

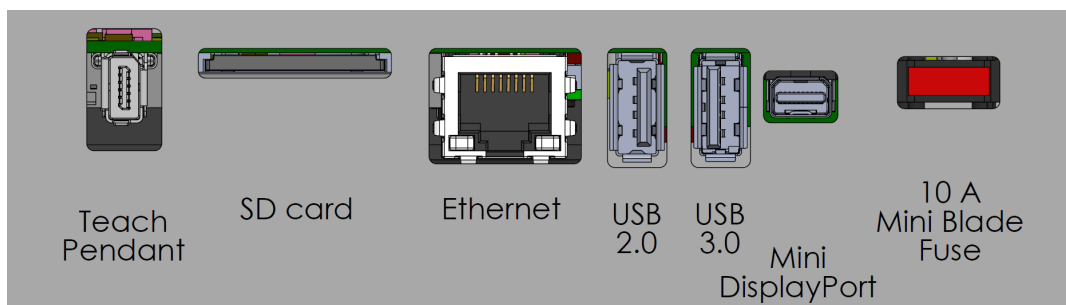
## 8.2. Vrata priključka krmilne omarice

**Opis** Spodnja stran skupin vmesnikov V/I v krmilni omarici je opremljena z vrati priključka zunanje naprave in varovalko, kot je opisano spodaj. Na dnu ohišja krmilne omarice so zaprte odprtine za vodenje zunanjih priključnih kablov za dostop do vrat priključka.

### Zunanja vrata priključka

Vrata priključka zunanje naprave so:

- Vrata programirne enote za uporabo programirne enote za nadzor ali programiranje robotove roke.
- Vrata kartice SD za vstavljanje kartice SD.
- Vrata Ethernet za omogočanje povezav ethernet.
- Priključek Mini Displayport podpira zaslone s priključkom Displayport. Ta vrata zahtevajo aktivni pretvornik za podporo DVI ali HDMI.
- Varovalka mini rezila se uporablja, ko je priključeno zunanje napajanje.



#### OBVESTILO

Priklop ali odklop programirne enote, ko je krmilna omarica vklopljena, lahko povzroči gmotno škodo na opremi.

- Ko je krmilna omarica vklopljena, ne priklopljajte programirne enote.
- Pred priklopom programirne enote izklopite krmilno omarico.



#### OBVESTILO

Če aktivnega adapterja ne priključite pred poskusom vklopa krmilne omarice, lahko to ovira izhod zaslona.

- Pred vklopom krmilne omarice priključite aktivni adapter.
- V nekaterih primerih morate zunanji monitor vklopiti pred krmilno omarico.
- Uporabite aktivni adapter, ki podpira revizijo 1.2, saj vsi adapterji ne delujejo privzeto od priklopu.

## 8.3. Ethernet

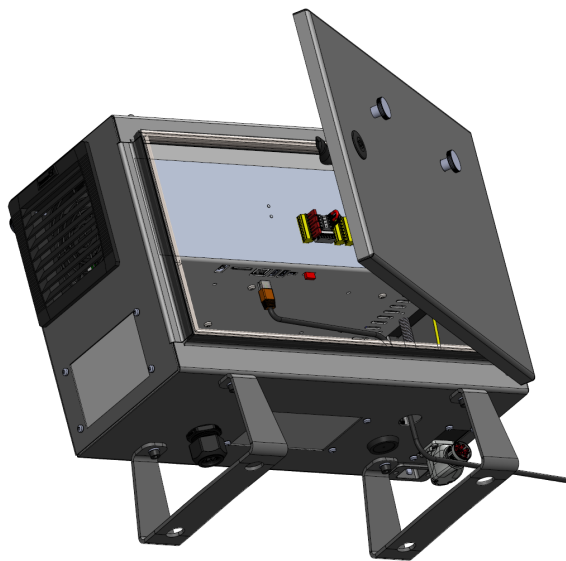
### Opis

Vmesnik Ethernet lahko uporabite za:

- MODBUS, EtherNet/IP in PROFINET.
- Oddaljeni dostop in nadzor.

Za povezavo s kablom Ethernet, ki ga napeljete skozi luknjo na osnovi krmilne omarice in ga vključite v vrata Ethernet na spodnji strani ohišja.

Pokrovček na osnovi krmilne omarice nadomestite z ustrežno pušo kabla za povezavo kabla z vrati Ethernet.



Električne specifikacije so prikazane v razpredelnici spodaj.

| Parameter            | Najm. | Tip | Najv. | Enota |
|----------------------|-------|-----|-------|-------|
| Hitrost komunikacije | 10    | -   | 1000  | Mb/s  |

## 8.4. Namestitev programirne enote 3PE

**Opis** Programirna enota za omogočanje 3-položajnega delovanja (3PE TP) je varnostno kritičen vmesnik, zasnovan za izboljšanje ročnega nadzora. Gumbi 3PE, ki so vgrajeni neposredno v programirno enoto, zagotavljajo, da se gibanje robota lahko sproži le, če upravljevec ohranja nadzorovan prijem.

### 8.4.1. Namestitev strojne opreme

#### Odstranjevanje programirne enote



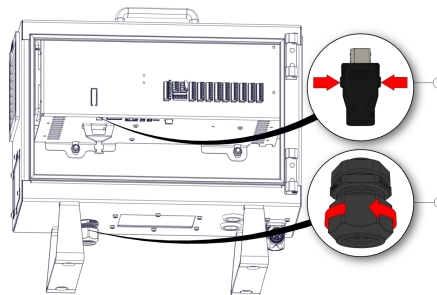
#### OBVESTILO

Zamenjava programirne enote lahko povzroči javljanje napake ob zagonu sistema.

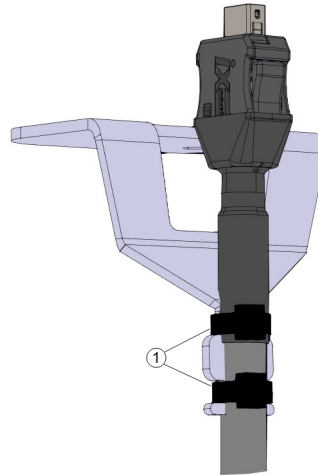
- Vedno izberite pravilno konfiguracijo za tip programirne enote.

Odstranitev standardne programirne enote:

1. Izklopite krmilno omarico ter odklopite glavni napajalni kabel iz napajanja.
2. Odstranite in zavržite vezici za pritrditev kablov programirne enote.
3. Pritisnite objemke na obeh straneh vtičnice programirne enote kot je prikazano na sliki, nato ju potegnite navzdol in odklopite od vrat programirne enote.
4. Odprite/razrahljajte plastični vstavek na dnu krmilne omarice in odstranite vtičnico in kabel programirne enote.
5. Previdno odstranite kabel programirne enote in programirno enoto.



|   |         |   |                   |
|---|---------|---|-------------------|
| 1 | Objemke | 2 | Plastični vstavek |
|---|---------|---|-------------------|



|   |               |
|---|---------------|
| 1 | Vezice kablov |
|---|---------------|

### Namestitev programirne enote 3PE

1. Namestite vtičnico in kabel programirne enote skozi spodnji del krmilne omarice in zaprite/privijte plastični vstavek.
2. Potisnite vtičnico programirne enote v vrata programirne enote za priklop.
3. Uporabite nove vezice za pritrditev kablov programirne enote.
4. Priključite napajalni kabel v napajanje in vklopite krmilno omarico.

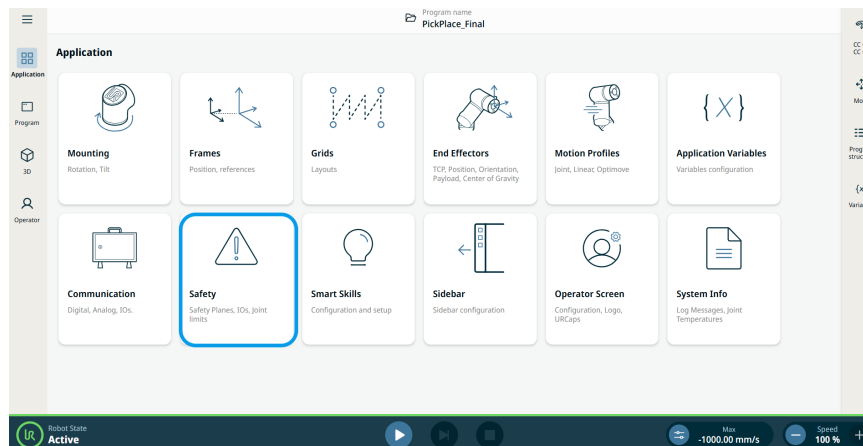
Programirna enota ima kabel, ki lahko predstavlja nevarnost spotikanja, če ni ustrezno pospravljen.

- Programirno enoto in kabel vedno shranite tako, da ni nevarnosti spotikanja.

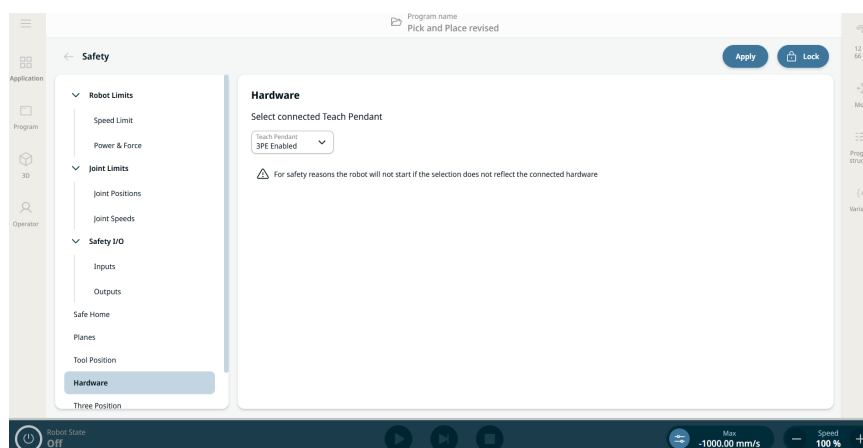
## 8.4.2. Namestitev programske opreme

### Postopek konfiguracije programske opreme programirne enote 3PE

1. Na vmesniku PolyScope se v levem meniju dotaknete možnosti **Aplikacija** in izberite **Varnost**.



2. Dotaknete se možnosti **Strojna oprema** in gumba **Odkleni**.



3. Vnesite geslo in se dotaknete možnosti **Potrdi**. Programirna enota je zdaj omogočena.
4. Dotaknete se **Uporabi**, da znova zaženete sistem. Vmesnik PolyScope se izvaja še naprej.
5. Dotaknete se **Uveljavi in ponovno zaženi**, nato pa **Potrditev konfiguracije**, da dokončate namestitev programske opreme za programirno enoto 3PE.

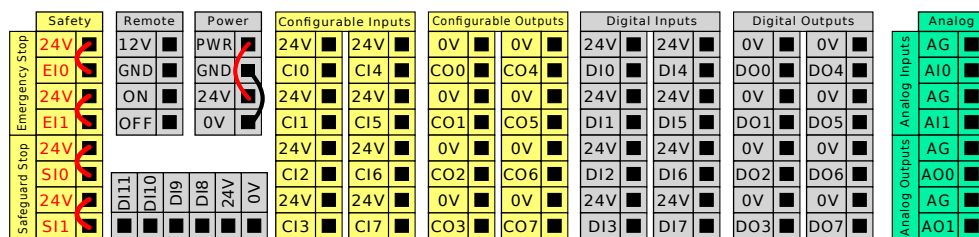
## 8.5. Krmilnik V/I

### Opis

Električni vmesnik znotraj krmilne omarice je sestavljen iz skupin Vhodi in Izhodi V/I, ki omogočajo komunikacijo in konfiguracije med robotovo roko in različnimi vrstami opreme. Skupine V/I vsebujejo:

- Digitalno (24 V)
- Nastavljivo (24 V)
- Analogno
- Varnost (24 V)

Spodnja ilustracija prikazuje razporeditev skupin električnih vmesnikov znotraj krmilne omarice. Upoštevajte in vzdržujte namen barvne sheme, kot je prikazano spodaj.



|                       |                                  |
|-----------------------|----------------------------------|
| Rumena z rdečo pisavo | Namenski varnostni signali       |
| Rumena s črno pisavo  | Nastavljivi za varnost           |
| Siva s črno pisavo    | Digitalni V/I za splošno uporabo |
| Zelena s črno pisavo  | Analogni V/I za splošno uporabo  |

**Skupine V/I** Robotu namestite skladno z električnimi specifikacijami, ki so enake za vse tri navedene vhode.

- Varnostni V/I.
- Nastavljivi V/I.
- V/I za splošni namen.



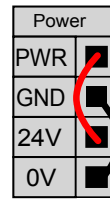
#### OBVESTILO

Nastavljivi V/I so tisti, ki jih je možno nastavljati kot varnostni V/I ali kot normalni V/I. To so rumeni priključki s črno pisavo.

Možno je napajati digitalni V/I preko notranjega 24 V napajanja ali preko zunanjega vira napajanja, če konfigurirate sklop priključkov **Napajanje**. Ta sklop je sestavljen iz štirih priključkov. Zgornja dva (PWR (napajanje) in GND (ozemljitev)) sta 24 V in ozemljitev iz notranjega 24 V napajanja. Spodnja priključka (24 V in 0 V) v sklopu sta 24 V vhod za napajanje V/I. Privzeta konfiguracija uporablja notranje napajanje.

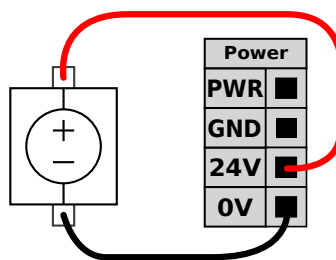
**Privzeto napajanje**

Ta primer ponazarja privzeto konfiguracijo z notranjim napajanjem.



**Zunanje napajanje**

Če je potrebno več toka, priključite zunanje napajanje, kot je prikazano spodaj. Varovalka je tipa mini rezilo z največjo nazivno jakostjo toka 10 A in najmanjšo nazivno napetostjo 32 V. Varovalka mora biti označena z UL. Če je varovalka preobremenjena, jo morate zamenjati.



Ta primer ponazarja konfiguracijo z zunanjim napajanjem za več toka.

**Specifikacija napajanja**

Spodaj so prikazane električne specifikacije tako za notranje kot zunanje napajanje.

| Terminali                            | Parameter | Najm. | Tip | Najv. | Enota |
|--------------------------------------|-----------|-------|-----|-------|-------|
| <i>Notranje 24 V napajanje</i>       |           |       |     |       |       |
| [PWR - GND]                          | Napetost  | 23    | 24  | 25    | V     |
| [PWR - GND]                          | Tok       | 0     | -   | 2*    | A     |
| <i>Vhodne zahteve zunanjega 24 V</i> |           |       |     |       |       |
| [24 V - 0 V]                         | Napetost  | 20    | 24  | 29    | V     |
| [24 V - 0 V]                         | Tok       | 0     | -   | 6     | A     |

\*3,5 A za 500 ms ali 33 % cikla storilnosti.

**Specifikacija digitalnega V/I** Digitalni V/I so izdelani skladno z IEC 61131-2. Električne specifikacije so prikazane spodaj.

| Terminali               | Parameter                  | Najm. | Tip   | Najv. | Enota |
|-------------------------|----------------------------|-------|-------|-------|-------|
| <i>Digitalni izhodi</i> |                            |       |       |       |       |
| [COx / DOx]             | Tok*                       | 0     | -     | 1     | A     |
| [COx / DOx]             | Padec napetosti            | 0     | -     | 0,5   | V     |
| [COx / DOx]             | Odvodni tok                | 0     | -     | 0.1   | mA    |
| [COx / DOx]             | Učinek                     | -     | PNP   | -     | Tip   |
| [COx / DOx]             | IEC 61131-2                | -     | 1 A   | -     | Tip   |
| <i>Digitalni vhodi</i>  |                            |       |       |       |       |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | Napetost                   | -3    | -     | 30    | V     |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | Področje OFF (izklopljeno) | -3    | -     | 5     | V     |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | Področje ON (vklopljeno)   | 11    | -     | 30    | V     |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | Tok (11-30 V)              | 2     | -     | 15    | mA    |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | Učinek                     | -     | PNP + | -     | Tip   |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]       | IEC 61131-2                | -     | 3     | -     | Tip   |

Za upornovna ali induktivno obremenitev, ki znaša največ 1H.

### 8.5.1. Digitalni vhod in izhod

**Izhod orodja** Izhod orodja ima dve digitalni izhodni polji, izhodno napetost orodja, indikator toka napajanja ter gumb za dvopinsko napajanje.

- **Digitalni izhod (DI)** - lahko neodvisno nastavite na visoko ali nizko
- **Izhodna napetost orodja** - možnost izbire 0 V, 12 V in 24 V. Ta nastavev je trajna pri vnovičnem zagonu krmilnika robota
- **Napajanje** - indikator porabe toka
- **Dvopinsko napajanje** - uporablja se za preklapljanje med digitalnimi izhodi in virom energije za orodje. Omogočanje moči dvojnega pina onemogoči privzete digitalne izhode orodja (DI)

Po tem, ko izberete novo konfiguracijo izhoda, so spremembe uveljavljene. Trenutno naložena konfiguracija je spremenjena, da odraža novo konfiguracijo. Po tem, ko preverite, da izhodi orodja delujejo kot pričakovano, se prepričajte, da shranite namestitev in tako preprečite izgubo sprememb.

**Digitalni vhod** Za te tipe vhodov lahko uporabite vodoravni blok digitalnih vhodov (DI8-DI11), prikazan spodaj, za sledenje transportnemu traku s kodirnikom kvadrature.

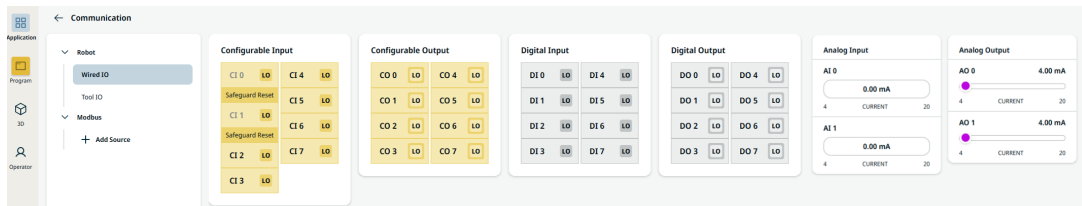
|      |      |     |     |     |    |
|------|------|-----|-----|-----|----|
| DI11 | DI10 | DI9 | DI8 | 24V | 0V |
| ■    | ■    | ■   | ■   | ■   | ■  |

## 8.5.2. Uporaba zavihka Ožičeni V/I

### Opis

Uporabite zaslon zavihka Ožičeni V/I za spremljanje in nastavitve signalov V/I v živo iz/v krmilno omarico.

Zaslon prikazuje trenutno stanje V/I, tudi med izvajanjem programa. Program se ustavi, če se med izvajanjem kaj spremeni. Ob zaustavitvi programa bodo vsi izhodni signali ohranili svoje stanje. Zaslon se posodobi pri 10 Hz, zato zelo hiter signal morda ne bo ustrezno prikazan.



**Nastavljivi V/I** Nastavljive V/I je mogoče rezervirati za posebne varnostne nastavitve, opredeljene v Nastavitve V/I. Rezervirani bodo imeli ime varnostne funkcije namesto privzetega ali uporabniško določenega imena.

Med nastavljivimi vhodnimi signali, ki so rezervirani za varnostne nastavitve, ni mogoče preklapljati, prikazani pa so samo s svetili LED.

Za nerezervirane V/I so na voljo te možnosti:

- Zagon programa
- Zaustavitev programa
- Premor programa
- Freedrive (Prosti tek)

**Digitalni V/I** DI ima te možnosti:

- Zagon programa
- Zaustavitev programa
- Premor programa
- Freedrive (Prosti tek)

Vsi DI so prednastavljeni na nizko.

Vsi DI so neodvisno nastavljeni na visoko ali nizko.

**Analogni V/I** Analogne V/I je mogoče nastaviti na tok [4-20mA] ali napetost [0-10V]. Te nastavitve so trajne pri vnovičnem zagonu krmilnika robota in so shranjene v namestitvi.

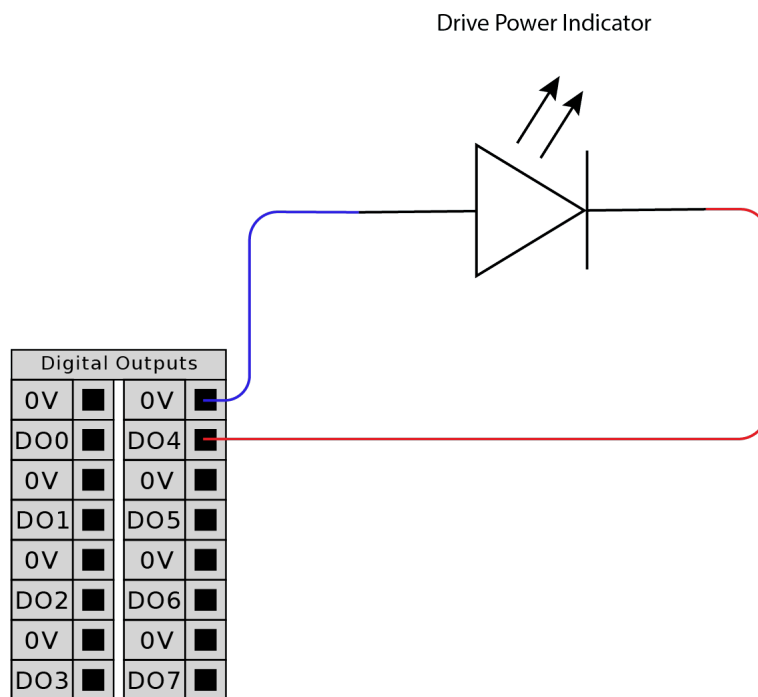
### 8.5.3. Indikator delovanja pogona

**Opis** Indikator delovanja pogona je lučka, ki zasveti, ko je robotova roka vklopljena ali ko je napajanje v kablu robota. Ko je robotova roka izklopljena, se indikator delovanja pogona izklopi.

Indikator delovanja pogona je povezan prek digitalnih izhodov. Indikator ni varnostna funkcija in ne uporablja varnostnih V/I.

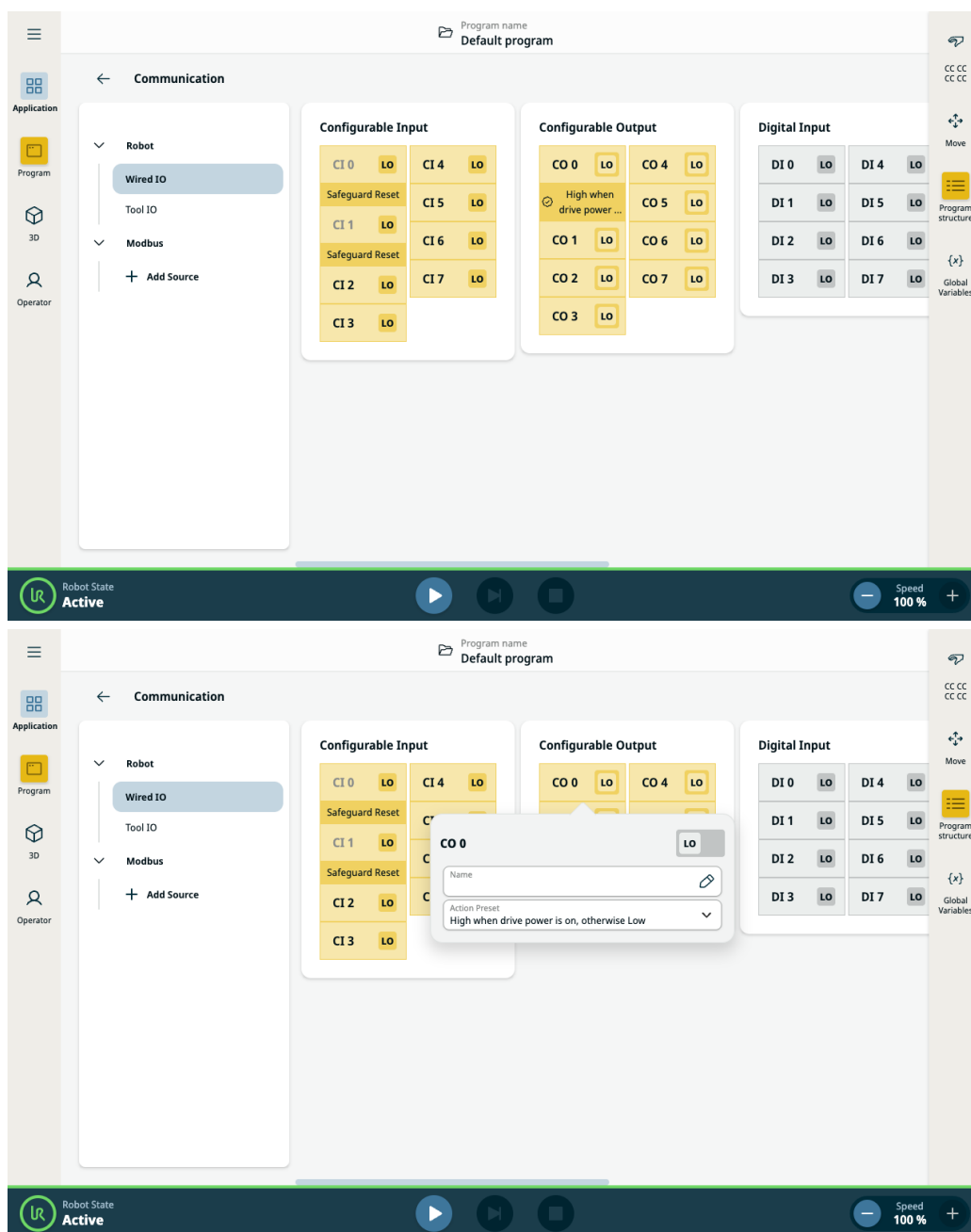
**Indikator** Indikator delovanja pogona je lahko lučka, ki deluje na enosmernem toku 24 V.

- Nastavitev indikatorja** Nastavitev indikatorja zahteva lučko in ožičenje za izhode.
1. Priključite indikator delovanja pogona na digitalne vhode, kot je prikazano na sliki spodaj.
  2. Preverite pravilnost priključka indikatorja delovanja pogona.
    - Robotovo roko lahko vklopite in preverite, ali se lučka prižge.
    - Robotovo roko lahko izklopite in preverite, ali lučka ugasne.



## Postopek konfiguracije indikatorja

1. V meniju Krmarjenje se dotaknite **Uporaba**.
2. Izberite **Komunikacija**.
3. V stranskem meniju izberite **Žični V/I**.
4. Pomaknite se na želeno vrsto izhoda in se dotaknite za izbor:
  - Nastavljiv izhod
  - Digitalni izhod
  - Analogni izhod
5. Izberite **Prednastavitev dejanja**  
Izbrani izhod lahko poimenujete
6. V spustnem meniju **Visoko**, ko je pogon vklopljen, sicer izberite **Nizko**.



## 8.6. Varnostni V/I

**Varnostni V/I** Ta del opisuje namenske varnostne vhode (Rumeni priključki z rdečo pisavo) in nastavljive V/I (Rumeni priključki s črno pisavo), ko so konfigurirani kot varnostni V/I. Varnostne naprave in oprema morajo biti nameščene v skladu z varnostnimi navodili in oceno tveganja iz poglavja Varnost. Vsi varnostni V/I so v parih (redundanca), zato napaka na enem V/I ne pomeni izgube varnostne funkcije. Varnostne V/I je potrebno ohranjati kot dve ločeni veji.

Dva stalna varnostna vhoda sta:

- **Zaustavitev robota v sili** samo za zaustavitev v sili
- **Zaščitna zaustavitev** za zaščitne naprave

**Tabela** Razlika v delovanju je prikazana spodaj.

|  | Zaustavitev v sili     | Varnostna zaustavitev | Zaustavitev 3PE     |
|--|------------------------|-----------------------|---------------------|
| Premikanje robota se zaustavi                | Da                     | Da                    | Da                  |
| Izvajanje programa                           | Prekinitve             | Prekinitve            | Prekinitve          |
| Pogonska moč                                 | Izklop                 | Vklop                 | Vklop               |
| Ponastavitev                                 | Ročno                  | Samodejno ali ročno   | Samodejno ali ročno |
| Pogostost uporabe                            | Redko                  | Vsak cikel do redko   | Vsak cikel do redko |
| Potrebna ponovna inicializacija              | Samo sprostitve zavore | Ne                    | Ne                  |
| Kategorija zaustavitve (IEC 60204-1)         | 1                      | 2                     | 2                   |
| Raven učinka nadzorne funkcije (ISO 13849-1) | PLd                    | PLd                   | PLd                 |

### Varnostna funkcija

Nastavljive V/I uporabite za nastavitev dodatne varnostne funkcionalnosti V/I, kot je npr. izhod za ustavitev v sili. V vmesniku PolyScope določite nabor nastavljenih V/I za varnostne funkcije.



#### PREVIDNO

Če varnostnih funkcij ne preverjate in testirate redno, lahko pride do nevarnih situacij.

- Varnostne funkcije morajo biti preverjene, preden pričnete z uporabo robota.
- Varnostne funkcije morajo biti redno preverjane.

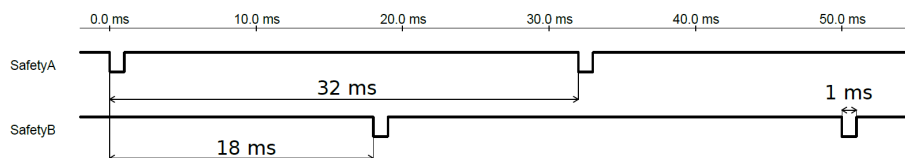
**Signali OSSD**

Vsi konfigurirani in trajno varno vhodi so filtrirani, da omogočajo uporabo varnostne opreme OSSD z dolžino impulza pod 3 ms. Varnostni vhod je vzročen vsako milisekundo in stanje vhoda je določeno z najpogosteje opaženim signalom vhoda v zadnjih 7 milisekundah.

**Varnostni signali OSSD**

Kontrolno polje lahko konfigurirate tako, da oddaja impulze OSSD, ko je varnostni izhod neaktiven/visok. Impulzi OSSD zaznajo sposobnost krmilne škatle, da naredi varnostne izhode aktivne/nizke. Ko so za izhod omogočeni impulzi OSSD, se na varnostnem izhodu vsakih 32 ms ustvari 1 ms nizek impulz. Varnostni sistem zazna, kdaj je izhod priključen na napajanje, in izklopi robota.

Spodnja slika prikazuje: čas med impulzi na kanalu (32 ms), dolžino impulza (1 ms) in čas od impulza na enem kanalu do impulza na drugem kanalu (18 ms)



Omogočanje OSSD za varnostni izhod

1. V glavi tapnite **Namestitev** in izberite **Varnost**.
2. Pod **Varnost** izberite **V/I**.
3. Na zaslonu **V/I** pod **Output Signal** (Izhodni signal) izberite želeno potrditveno polje OSSD. Za omogočanje potrditvenih polj OSSD morate dodeliti izhodni signal.

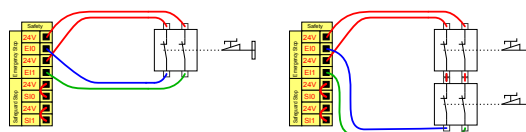
**Privzeta varnostna konfiguracija**

Robot je dostavljen s privzeto konfiguracijo, ki omogoča delovanje brez dodatne varnostne opreme.

|                | Safety  |
|----------------|---------|
| Emergency Stop | 24V E10 |
|                | 24V E11 |
| Safeguard Stop | 24V S10 |
|                | 24V S11 |

**Priključitev gumbov za zaustavitev v sili**

Večina načinov uporabe zahteva enega ali več dodatnih gumbov za zaustavitev v sili. Spodnja ilustracija prikazuje, kako je možno priključiti enega ali več gumbov za ustavitev v sili.

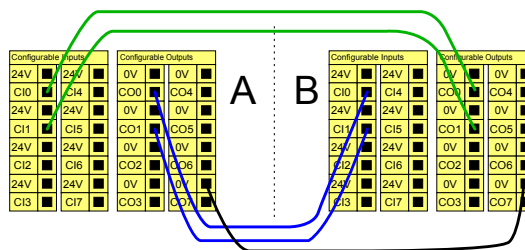


**Skupna raba zaustavitve v sili z drugimi stroji**

Nastavite lahko deljeno funkcijo zaustavitve v sili med robotom in drugimi stroji, tako da v GUI konfigurirate naslednje funkcije V/I. Vhoda za zaustavitev robota v sili ne morete deliti z drugimi stroji. Če je potrebno priključiti več kot dva robota UR ali druga stroja, mora biti uporabljen varnostni krmilnik PLC, ki nadzira signale zaustavitve v sili.

- Nastavljiv par vhodov: zunanja zaustavitev v sili.
- Nastavljiv par izhodov: zaustavitev sistema.

Spodnja ilustracija prikazuje, kako dva robota UR uporabljata skupne funkcije za ustavitev v sili. V tem primeru so uporabljeni nastavljivi V/I CI0-CI1 in CO0-CO1.

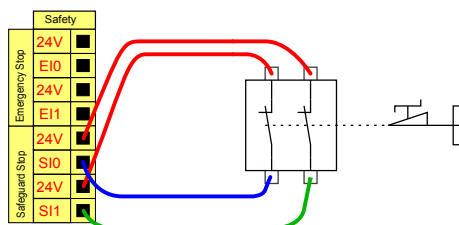


**Preventivna zaustavitev se bo samodejno povrnila**

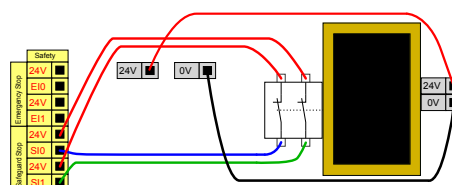
Ta konfiguracija je namenjena samo za uporabo, kjer operater ne more skozi vrata in jih zapreti za sabo. Nastavljivi V/I se uporablja za nastavitev gumba za ponastavitev na zunanji strani vrat, ki znova aktivira premikanje robota. Robot samodejno nadaljuje z gibanjem, ko je signal ponovno vzpostavljen.

**⚠ OPOZORILO**

Te konfiguracije ne uporabljajte, če lahko signal ponovno vzpostavite znotraj varnostnega območja.



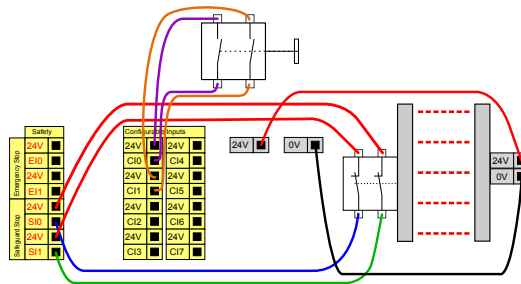
Primer naprave za osnovno preventivno zaustavitev je stikalo za vrata, kjer se robot ustavi, ko se vrata odprejo.



Varnostna podloga je varnostna naprava, kjer je primerno samodejno nadaljevanje. Ta primer velja tudi za varnostni laserski optični bralnik.

### Preventivna ustavitev z gumbom za ponastavitev

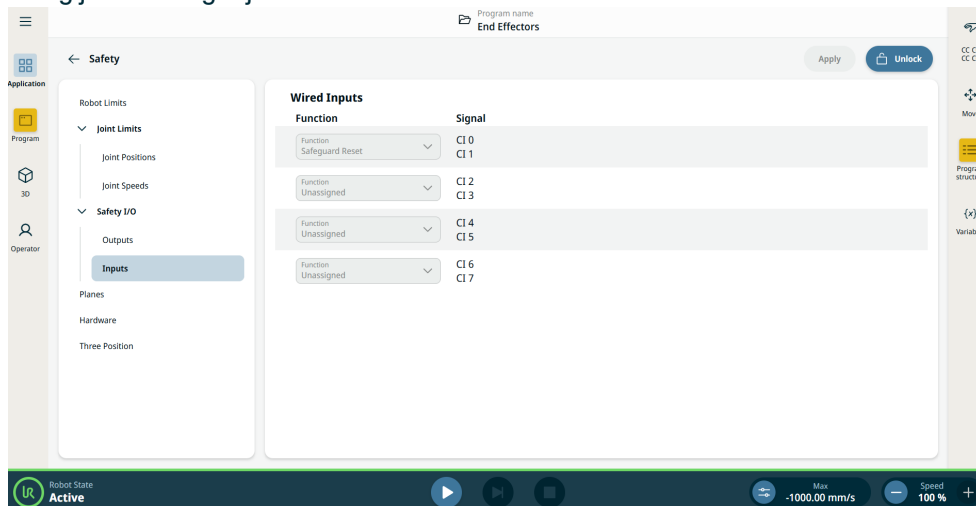
Če se uporablja preventivni vmesnik za interakcijo s svetlobno zaveso, je potrebna ponastavitev zunaj varnostnega območja. Gumb za ponastavitev mora biti dvokanalni. V tem primeru je za ponastavitev uporabljen nastavljivi V/I CI0-CI1.



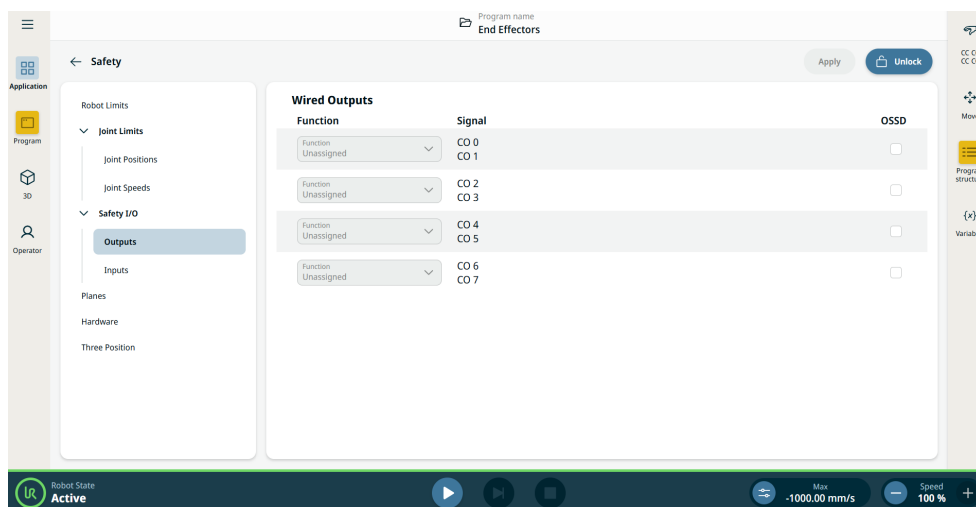
## 8.6.1. Varnostni V/I signali

### Opis

V/I so porazdeljeni med vhode in izhode in so seznanjeni, tako da vsaka funkcija zagotavlja zmogljivost Kategorije 3 PLd.



Slika 1.3: Zaslona PolyScope X prikazuje vhodne signale.



### OBVESTILO

Ko zaženete program iz V/I ali vhoda vmesnika fieldbus, lahko robot začne gibanje iz trenutnega položaja, zahtevano ni nobeno ročno premikanje do prve smerne točke prek vmesnika PolyScope.

**Vhodi** Vhodi so opisani v tabelah spodaj:

**krmilne  
omari  
ce**

|                            |  |
|----------------------------|--|
| Gumb za zaustavitev v sili | Izvede zaustavitev kategorije 1 (IEC 60204-1), pri čemer obvesti druge naprave preko izhoda Zaustavitev sistema, če je ta izhod definiran. Zaustavitev je aktivirana pri vsaki povezavi z izhodom.   |
| Zaustavitev robota v sili  | Izvede zaustavitev kategorije 1 (IEC 60204-1) preko vhoda na krmilni omarici, pri čemer obvesti druge naprave preko izhoda Zaustavitev sistema v sili, če je ta izhod definiran.   |
| Zunanja zaustavitev v sili | Izvede Zaustavitev kategorije 1 (IEC 60204-1) samo na robotu.  |
| Reducirano                 | Vse varnostne omejitve lahko uporabite, ko robot uporablja konfiguracijo za <b>Normalni</b> ali <b>Reducirani</b> način. Kadar je ta funkcija konfigurirana, šibek signal do vhodov povzroči, da varnostni sistem preide v konfiguracijo za Reducirani način. Robotova roka zmanjša hitrost, da zadosti parametrom reduciranega načina. Varnostni sistem zagotavlja, da bo robot znotraj omejitev Reduciranega načina v manj kot 0,5 s po sproženju vhoda. Če robotova roka še naprej krši katero izmed omejitev Reduciranega načina, se izvede ustavitev kategorije 0. Tudi sprožilne ravnine lahko povzročijo prehod v konfiguracijo za Reducirani način. Prehod v konfiguracijo za Normalni način se zgodi na enak način. |

**Vhodi** Vhodi so opisani v tabeli spodaj:

**krmilne omari ce**

|  |   |
|--|---|
| Način delovanja                                | Če je uporabljena zunanja izbira načina, ta preklopi med <b>Samodejnim načinom</b> in <b>Ročnim načinom</b> . Robot je v Samodejnem načinu, ko je vhod <i>nizek</i> in v Ročnem načinu, ko je vhod <i>visok</i> .   |
| Ponastavitev zaščite                           | Ko pride do naraščajočega roba na vhodu za preventivno ponastavitev, se vrne iz stanja Preventivne zaustavitve. Ko pride do preventivne zaustavitve, ta vhod zagotavlja, da stanje preventivne zaustavitve vztraja vse dokler ni sprožena ponastavitev.   |
| Varovalo                                       | Zaustavitev sproži vhod varovala. Izvede Zaustavitev kategorije 2 (IEC 60204-1) v vseh načinih, ko jo sproži varovalo.  |
| Samodejni način<br>Varnostna zaustavitev       | Izvede Zaustavitev kategorije 2 (IEC 60204-1) SAMO v Samodejnem načinu. Preventivna zaustavitev v Samodejnem načinu je lahko izbrana samo, ko je konfigurirana in nameščena naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja.   |
| Ponastavitev samodejnega načina zaščite        | Ko pride do naraščajočega roba na vhodu za preventivno ponastavitev Samodejnega načina, se vrne iz stanja Preventivne zaustavitve v Samodejnem načinu.  |
| Freedrive na robotu                            | Vhod Freedrive lahko konfigurirate tako, da omogočite in uporabljate Freedrive, ne da bi pritisnili gumb Freedrive na standardnem TP, brez potrebe po pritiskanju ali pridržanju katerega koli od gumbov na 3PE TP v rahlo pritisnjenem položaju.   |
| Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja | V ročnem načinu je za premik robota potrebno pritisniti zunanjo napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja in jo zadržati v sredinskem položaju. Če uporabljate napravo s 3-položajnim stikalom za omogočanje tripoložajnega delovanja, morate pritisniti gumb in ga pridržati v sredinskem položaju, da premaknete robota. |



#### OPOZORILO

Ko je privzeta ponastavitev zaščite onemogočena, se samodejna ponastavitev izvede, ko varovalo ne sproži več zaustavitve.

To se lahko zgodi v primeru, če oseba prečka področje varnostne naprave.

Če varovalo osebe ne zazna in je oseba izpostavljena nevarnostim, je samodejna ponastavitev s standardi prepovedana.

- Uporabite zunanjo ponastavitev, da zagotovite ponastavitev samo v primeru, če oseba ni izpostavljena nevarnostim.



#### OPOZORILO

Ko je omogočena preventivna zaustavitev v Samodejnem načinu, preventivna zaustavitev ni sprožena v Ročnem načinu.

**Izhodi** Vsi varnostni izhodi se znižajo v primeru kršitve ali okvare varnostnega sistema. To pomeni, da **krmilne** izhodi Zaustavitve sistema sproži zaustavitev, tudi če zaustavitev v sili ni sprožena. **e** Izhodne signale lahko uporabljate s temi varnostnimi funkcijami. Vsi signali se vrnejo v nizko stanje, **omari** ko se konča stanje, ki je sprožilo visoki signal: **ce**

|   |   |
|---|---|
| <sup>1</sup> Zaustavitev sistema              | Signal je <i>nizek</i> , ko vhod Zasilna zaustavitev robota ali Gumb za zaustavitev v sili sproži varnostni sistem v stanje Ustavitev v sili. V izogib zastojem nizki signal ne bo podan, če stanje Ustavitev v sili sproži vhod Zaustavitve sistema. |
| Premikanje robota                             | Signal je <i>Nizek</i> , če se robot premika, sicer visok.  |
| Robot se ne ustavi                            | Signal je <i>High</i> , ko je robot ustavljen ali v postopku zaustavitve zaradi zaustavitve v sili ali zaščitne zaustavitve. Sicer bo to logični spodnji prag.  |
| Reducirano                                    | Signal je <i>nizek</i> , ko so aktivni parametri za Reducirani način, ali če je nastavljen varnostni vhod z vnosom Reduciranega načina in je signal trenutno nizek. Sicer je signal visok.  |
| Nereducirani način                            | To je obratno od zgoraj definiranega Reduciranega načina.   |
| Varen dom                                     | Signal je <i>visok</i> , če je robotova roka ustavljena in je v konfiguriranem Varnem domačem položaju. V nasprotnem primeru je signal <i>Nizek</i> . To se pogosto uporablja, če so roboti UR integrirani z mobilnimi roboti.                        |
| Omogočanje 3-položajnega načina ustavljeno    | Signal je v stanju Low (nizko), ko je aktivna zaustavitev 3-položajnega načina, v nasprotnem primeru je v stanju High (visoko).   |
| Omogočanje 3-položajnega načina ni ustavljeno | Signal je v stanju Low (nizko), ko zaustavitev 3-položajnega načina ni aktivna, v nasprotnem primeru je v stanju High (visoko).   |



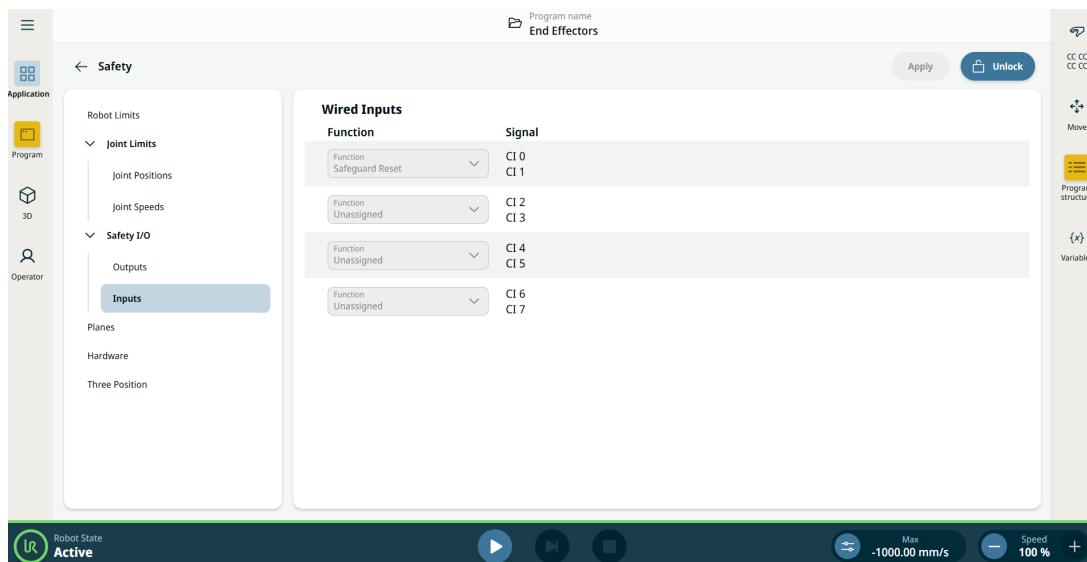
### OBVESTILO

Kateri koli zunanji stroji, ki prejmejo stanje Ustavitev v sili od robota preko izhoda Zaustavitve sistema, morajo biti skladni z ISO 13850. To je še posebej potrebno pri nastavitvah, kjer je vhod za zaustavitev v sili povezan z zunanjo napravo za zaustavitev v sili. V takih primerih se izhod Zaustavitve sistema aktivira, ko se sprosti zunanja naprava za ustavitev v sili. To pomeni, da se bo stanje zaustavitve v sili na zunanjem stroju ponastavilo brez ročnega ukrepanja upravljavca robota. Zato morajo zunanji stroji za izpolnjevanje varnostnih standardov zahtevati ročno ukrepanje, da se lahko nadaljujejo.

<sup>1</sup>Zaustavitev sistema je bila pred tem poimenovana »Zasilna zaustavitev v sili« za robote Universal Robots. Na vmesniku PolyScope je lahko prikazano »Zasilna zaustavitev v sili«.

## 8.6.2. V/I-nastavitve

**Opis** Uporabite zaslon I/O Setup (Nastavitve V/I), da določite V/I signale in konfigurirate dejanja s krmiljenjem zavijka V/I . Vrste V/I signalov so navedene pod **Vhod** in **Izhod**.



### OBVESTILO

Ko zaženete program iz V/I ali vhoda vmesnika fieldbus, lahko robot začne gibanje iz trenutnega položaja, zahtevano ni nobeno ročno premikanje do prve smerne točke prek vmesnika PolyScope.

### Vhodi

1. Pojdite v zavihek Aplikacija.
2. Pojdite v zavihek Varnost.
3. V razdelku Varnostni V/I izberite Vhodi.
4. Odklenite nastavitve.
5. Signalni skupini dodelite funkcijo.

Za opis varnostne funkcije glejte Varnostni V/I signali.

**Razpoložljiva dejanja na vhodu**

| Ukaz                   | Dejanje  |
|------------------------|--|
| Začetek                | Zažene ali nadaljuje izvajanje trenutnega programa na naraščajočem robu (funkcija je omogočena samo preko oddaljenega nadzora)   |
| Ustavi                 | Ustavi trenutni program na naraščajočem robu   |
| Premor                 | Ustavi trenutni program na naraščajočem robu   |
| Freedrive (Prosti tek) | Ko je vhod v stanju High (visoko), gre robot v način Freedrive (podobno kot pri gumbu <b>Freedrive</b> ).<br>Vhod je spregledan, če druge okoliščine ne dovoljujejo prostega teka (Freedrive). |


**OPOZORILO**

Če se robot ustavi med uporabo vhodnega dejanja Start, se robot počasi premakne na prvo točko programa, preden izvede ta program. Če je robot med uporabo vnosa Start zaustavljen, se robot pred nadaljevanjem tega programa počasi premakne v položaj, iz katerega je bil zaustavljen.

**Izhodi**

1. Pojdite v zavihek Aplikacija.
2. Pojdite v zavihek Varnost.
3. V razdelku Varnostni V/I izberite Izhodi.
4. Odklenite nastavitve.
5. Signalni skupini dodelite funkcijo.

OSSD lahko omogočite na vsakem izhodnem signalu.  
Za opis varnostne funkcije glejte Varnostni V/I signali.

**Razpoložljiva dejanja na izhodu**

| Dejanje                                       | Izhodno stanje                   | Stanje programa   |
|---|----------------------------------|---|
| Nizko, ko ne deluje                           | LO                               | Ustavljeno ali začasno ustavljeno   |
| Visoka, ko ne deluje                          | HI                               | Ustavljeno ali začasno ustavljeno   |
| Visoka med delovanjem, nizka pri ustavljanju  | LO<br>HI                         | Se izvaja,<br>Ustavljeno ali začasno ustavljeno                                 |
| Nizko ob nenačrtovanem postanku               | LO                               | Program je nenačrtovano prekinjen   |
| Nizko ob nenačrtovanem postanku, sicer Visoko | LO<br>HI                         | Program je nenačrtovano prekinjen<br>Teče, ustavljeno ali začasno ustavljeno    |
| Neprekinjen impulz                            | Preklaplja med visokim in nizkim | Delovanje (začasno ustavite ali zaustavite program, da ohranite stanje impulza) |

**Vzrok zaustavitve programa**

Do nenačrtovane prekinitve programa lahko pride zaradi katerega koli od navedenih razlogov spodaj:

- Zaustavitev robota
- Napaka
- Kršitev
- Izjema med izvajanjem

### 8.6.3. Uporaba V/I za izbiro načina

#### Opis

Robota je mogoče konfigurirati za preklapljanje med načini delovanja brez uporabe programirne enote. To pomeni, da je uporaba CP prepovedana pri preklopu iz samodejnega načina v ročni način in iz ročnega načina v samodejni način.

Preklop načina brez uporabe programirne enote zahteva konfiguracijo varnostnih V/I in sekundarno napravo kot izbirnik načina delovanja.

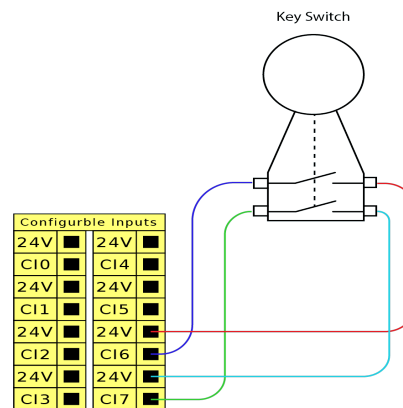
#### Izbirnik načina

Izbirnik načina je lahko stikalo s ključem z redundantno električno razporeditvijo ali s signali iz namenskega varnostnega vmesnika PLC.

#### Uporaba izbirnika načina

Uporaba izbirnika načina, kot je stikalo s ključem, preprečuje, da bi se CP uporabljala za preklapljanje med načini.

1. Priključite izbirnik načina na vhode, kot je prikazano na sliki spodaj.
2. Preverite, ali je izbirnik načina pravilno priključen in konfiguriran.



**Konfiguriranje  
priključenih  
varnostnih  
vhodov**

Konfiguriranje varnostnih vhodov za povezavo sekundarne naprave zahteva odklepanje varnostnega V/I zaslona.

1. V glavnem meniju se dotaknite **Uporaba**.
2. Izberite **Varnost** in se dotaknite **Odkleni**.  
Ob pozivu vnesite svoje geslo za odklep varnostnega zaslona.  
Če gesla še niste določili, uporabite privzeto geslo: `ursafe`.
3. V razdelku Varnostni V/I izberite **Vhodi**.
4. Izberite enega od vhodnih signalov tako, da se dotaknete ene od možnosti spustnega menija Vhod.
5. Na spustnem seznamu izberite **Način delovanja**.
6. Dotaknite se **Uporabi** in omogočite vnovični zagon robota.
7. Dotaknite se **Potrdi varnostno konfiguracijo**.

Zdaj lahko samo s sekundarno napravo izberete in/ali preklapljate med načini delovanja.

Ko je vhod dodeljen sekundarni napravi, so načini preklopa prek CP onemogočeni. Če poskušate uporabiti CP za preklon načina, se prikaže sporočilo, da CP ni mogoče uporabiti za spremembo načina delovanja.

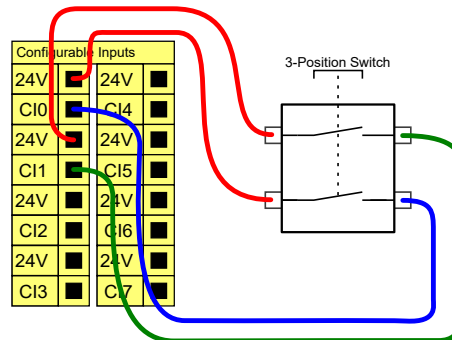
## 8.6.4. Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja

### Opis

Robot je opremljen z napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja (3PE TP). Krmilna omarica podpira te konfiguracije naprav za omogočanje:

- Programirna enota 3PE
- Zunanja naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja
- Zunanja naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja in programirna enota 3PE

Spodnja slika prikazuje kako povezati napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja.



Opomba: Dva vhodna kanala za napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja imata toleranco razhajanja 1 sekundo.



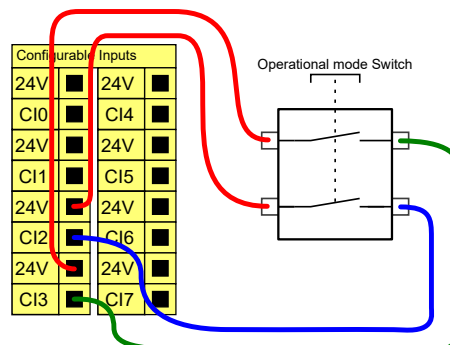
### OBVESTILO

Varnostni sistem UR ne podpira več kot ene zunanje naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja.

### Preklop načina delovanja

Uporaba naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja zahteva preklop načina delovanja.

Spodnja slika prikazuje preklop načina delovanja.

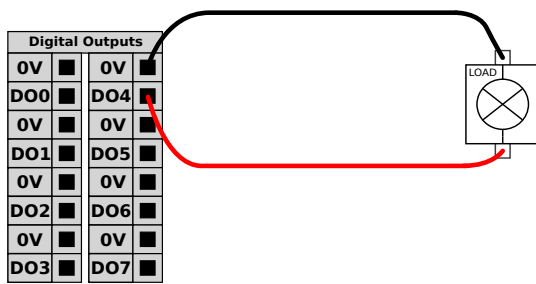


## 8.7. Digitalni V/I za splošno uporabo

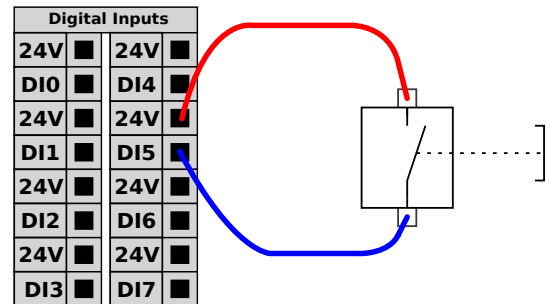
**Opis** Zaslon Zagon vsebuje nastavitve za samodejno nalaganje in zagon privzetega programa ter za samodejno inicializacijo robotove roke med zagonom.

**Digitalni V/I za splošno uporabo** Ta del opisuje 24 V V/I za splošno uporabo (Sivi priključki) in nastavljive V/I (Rumeni priključki s črno pisavo), ko niso konfigurirani kot varnostni V/I.

V/I za splošno uporabo se lahko uporabljajo za pogon opreme, kot so pnevmatski releji, neposredno ali za komunikacijo z drugimi sistemi PLC. Vsi digitalni izhodi se lahko samodejno onemogočijo, ko je izvajanje programa ustavljeno. V tem načinu je izhod vedno nizek, ko program ne deluje. Primeri so prikazani v spodnjih podpoglavjih. Ti primeri uporabljajo običajne digitalne izhode, a uporabljani bi lahko bili kateri koli nastavljivi izhodi, če slednji niso konfigurirani za izvajanje varnostnih funkcij.

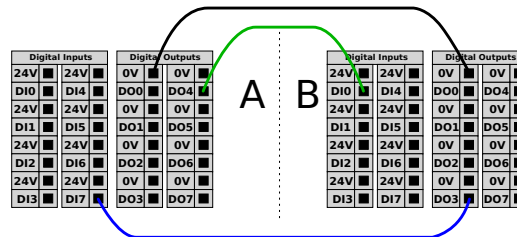


Ta primer prikazuje, kako digitalni izhod nadzira porabnika, če je povezan.



Ta primer prikazuje priključitev enostavnega gumba na digitalni vhod.

**Komunikacija z drugimi stroji ali krmilniki PLC** Digitalni V/I se lahko uporabijo za komunikacijo z drugo opremo, če je vzpostavljena skupna ozemljitev (GND) 0 V in če naprava uporablja tehnologijo PNP, glejte spodaj.



**OBVESTILO**

Za priključitev digitalnih vhodov/izhodov uporabite oklopljene kable.

## 8.7.1. Oddaljeni VKLOP/IZKLOP

### Opis

Uporabite oddaljeni nadzor **VKLOP/IZKLOP** (ON/OFF) za vklop in izklop krmilne omarice brez uporabe programirne enote. Običajno se uporablja:

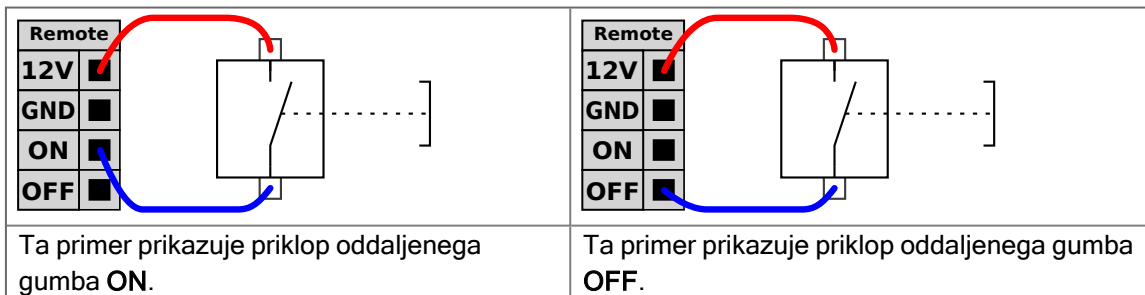
- Ko je programirna enota nedostopna.
- Ko mora sistem PLC imeti popoln nadzor.
- Ko je potrebno hkrati vklopiti ali izklopiti več robotov.

### Oddaljeni nadzor

Oddaljeni nadzor vklopa in izklopa **ON/OFF** ponuja pomožno 12 V napajanje, ki je aktivno, ko je krmilna omarica izključena. Vhod **ON** je namenjen le kratkotrajni aktivaciji in dela na enak način kot gumb za **napajanje** (POWER). Vhod **OFF** se lahko zadrži pritisnjen kolikor je potrebno. Uporabite funkcijo programske opreme za samodejno nalaganje in zagon programov.

Električne specifikacije so prikazane spodaj.

| Terminali   | Parameter          | Najm. | Tip | Najv. | Enota |
|-------------|--------------------|-------|-----|-------|-------|
| [12V - GND] | Napetost           | 10    | 12  | 13    | V     |
| [12V - GND] | Tok                | -     | -   | 100   | mA    |
| [ON / OFF]  | Neaktivna napetost | 0     | -   | 0,5   | V     |
| [ON / OFF]  | Aktivna napetost   | 5     | -   | 12    | V     |
| [ON / OFF]  | Vhodni tok         | -     | 1   | -     | mA    |
| [ON]        | Čas aktivacije     | 200   | -   | 600   | ms    |



#### PREVIDNO

Če pritisnete in zadržite gumb za vklop, izklopite krmilno omarico brez shranjevanja.

- Ne pritisnite in zadržite vhoda **ON** ali gumba **POWER**.
- Za oddaljeni nadzor izklopa morate uporabiti vhod za izklop **OFF**, saj ta signal omogoča, da krmilna omarica shrani odprte datoteke in se ustrezno izključi.

## 8.8. Analogni V/I za splošno uporabo

### Opis

Vmesnik analognih V/I je zeleni priključek. Uporablja se za nastavljanje ali merjenje napetosti (0-10 V) ali toka (4-20 mA) do in od druge opreme.

Za doseganje najvišje natančnosti priporočamo naslednje smernice.

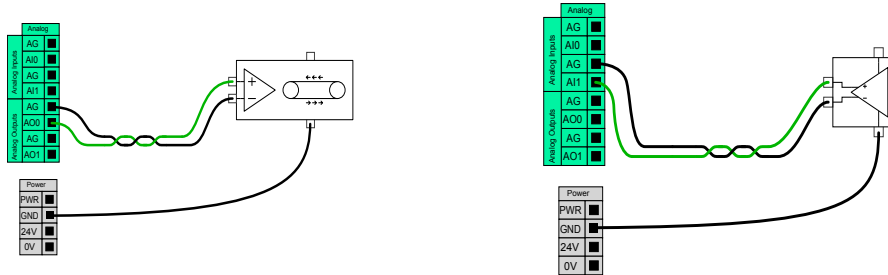
- Uporaba priključka AG, ki je najbližji V/I. Par priključkov si deli skupni filter načina.
- Uporabite isto ozemljitev (GND) 0 V za opremo in krmilno omarico. Analogni V/I ni galvansko izoliran od krmilne omarice.
- Uporabite oklopljen kabel. Povežite varovalo s priključkom GND na priključku **Napajanje**.
- Uporabite opremo, ki deluje v načinu toka. Signali toka so manj občutljivi na motnje.

### Električne specifikacije

V GUI lahko izberete načine vhoda. Električne specifikacije so prikazane spodaj.

| Terminali                                | Parameter  | Najm. | Tip | Najv. | Enota |
|--|------------|-------|-----|-------|-------|
| <i>Analogni vhod v načinu toka</i>       |            |       |     |       |       |
| [AIx - AG]                               | Tok        | 4     | -   | 20    | mA    |
| [AIx - AG]                               | Upor       | -     | 20  | -     | ohm   |
| [AIx - AG]                               | Resolucija | -     | 12  | -     | bit   |
| <i>Analogni vhod v načinu napetosti</i>  |            |       |     |       |       |
| [AIx - AG]                               | Napetost   | 0     | -   | 10    | V     |
| [AIx - AG]                               | Upor       | -     | 10  | -     | Kohm  |
| [AIx - AG]                               | Resolucija | -     | 12  | -     | bit   |
| <i>Analogni izhod v načinu toka</i>      |            |       |     |       |       |
| [AOx - AG]                               | Tok        | 4     | -   | 20    | mA    |
| [AOx - AG]                               | Napetost   | 0     | -   | 24    | V     |
| [AOx - AG]                               | Resolucija | -     | 12  | -     | bit   |
| <i>Analogni izhod v načinu napetosti</i> |            |       |     |       |       |
| [AOx - AG]                               | Napetost   | 0     | -   | 10    | V     |
| [AOx - AG]                               | Tok        | -20   | -   | 20    | mA    |
| [AOx - AG]                               | Upor       | -     | 1   | -     | ohm   |
| [AOx - AG]                               | Resolucija | -     | 12  | -     | bit   |

### Analogni izhod in analogni vhod



To je primer, kako nadzirati transportni trak z analognim vhodom za nadzor hitrosti.

Ta primer prikazuje priklop analognega senzorja.

## 8.9. Oddaljeni način v meniju Varnostni pregled

### Opis

Ko je aktiviran, oddaljeni način omogoča zunanjim napravam povezovanje s ključnimi storitvami, kot je primarni vmesnik.

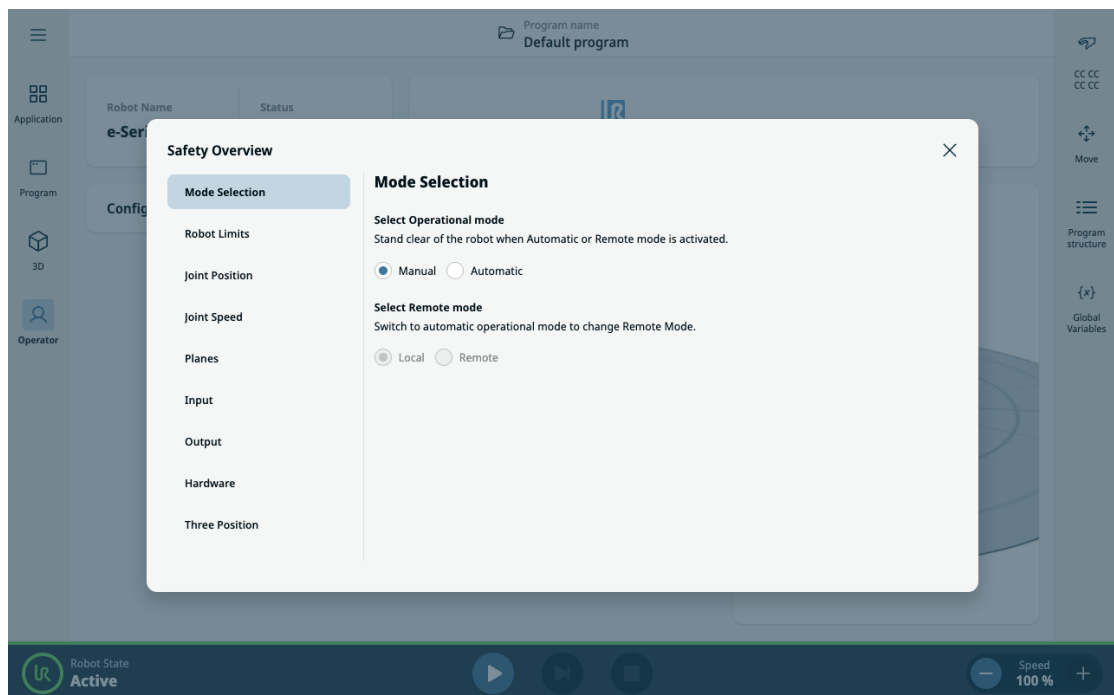
Oddaljeni način lahko vklopite/izklopite prek namenskega stikala v pogovornem oknu Varnostni pregled.

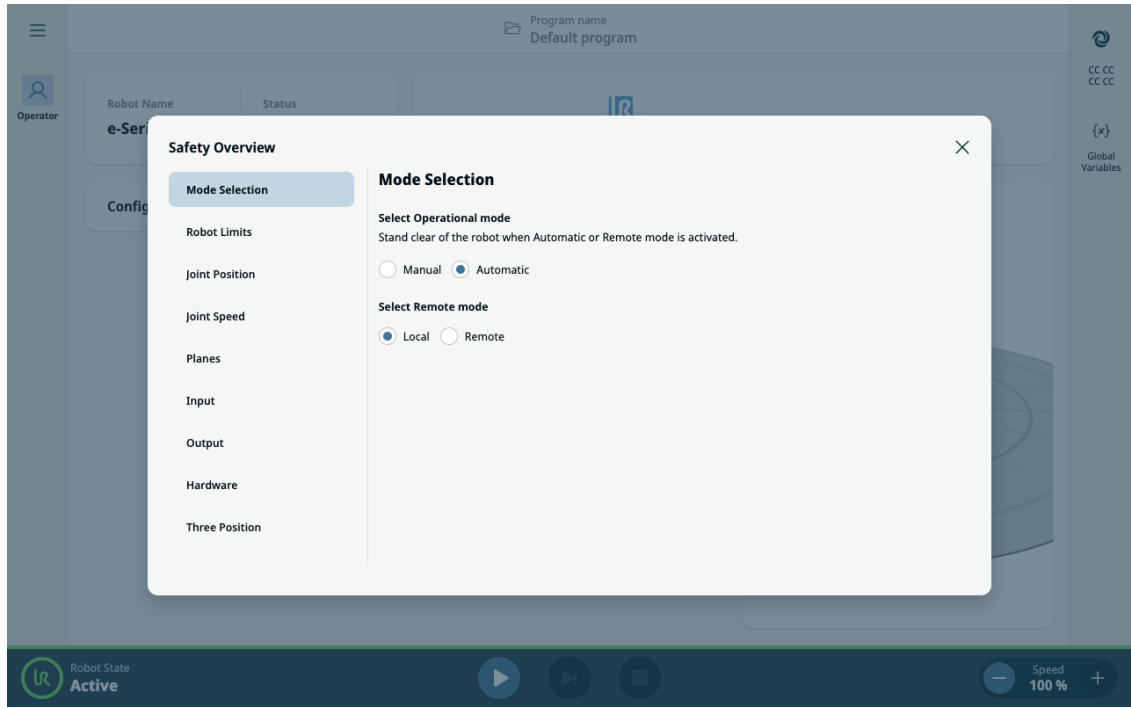
1. Pojdite na Varnostni pregled na glavnem zaslonu.
2. Kliknite Izbira načina.
3. Izberete lahko Samodejno in nato Oddaljeno.

Privzeto izbrana možnost je »Lokalno«.

Možnost »Oddaljeno« je aktivna samo, ko je način uporabe v samodejnem načinu.

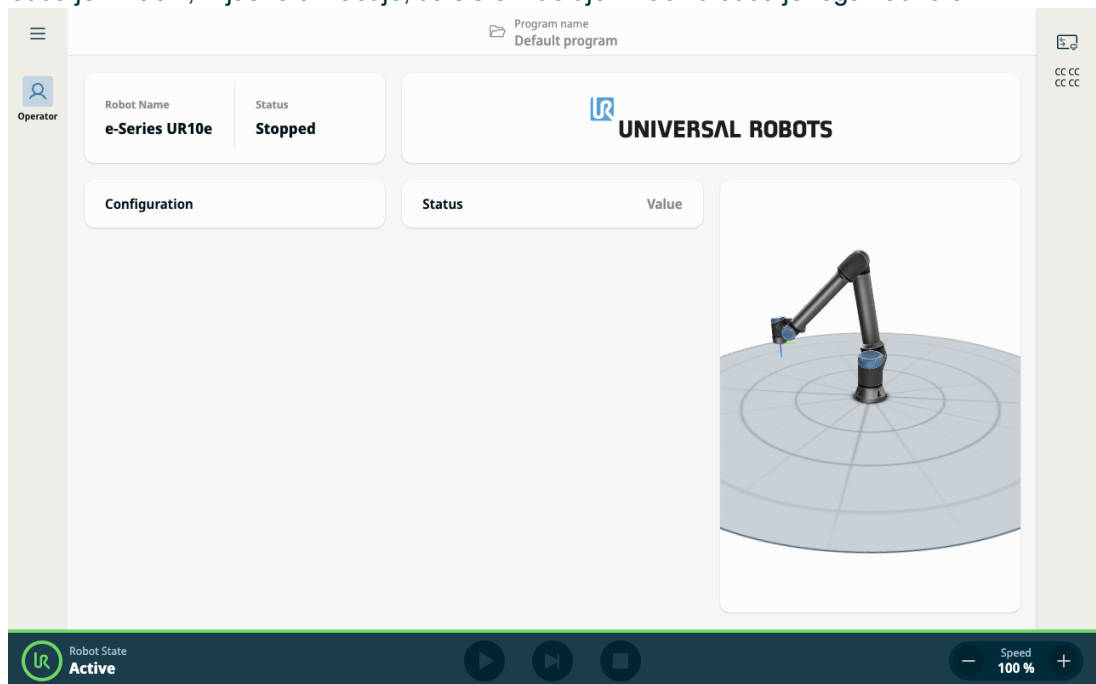
### Preklop dostopa





### Varni zaklep

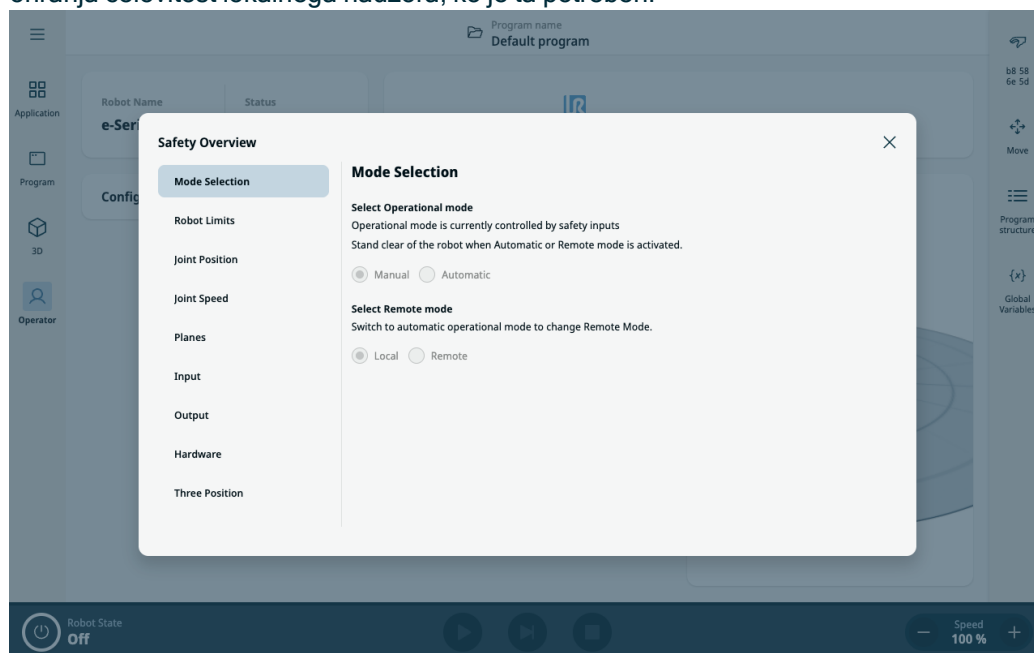
V oddaljenem načinu vmesnik PolyScope X preide v varno stanje samo za branje. Vsa dejanja urejanja in nadzora so onemogočena, samo zaslon operaterja ostane dostopen v načinu samo za ogled. Poleg tega je nad varnostno kontrolno vsoto prikazana ikona za oddaljeni način, ki jasno označuje, da sistem deluje v načinu oddaljenega nadzora.



## Nadzorovana varnost V/I

Če način delovanja robota ureja signal V/I, bo preklop v ročni način prek V/I samodejno povrnil oddaljeni način nazaj v lokalni način.

Ta funkcija zagotavlja varno in strukturirano okolje za daljinsko spremljanje, hkrati pa ohranja celovitost lokalnega nadzora, ko je ta potreben.



# 9. Integracija končnega efektorja

**Opis** Končni efektor je lahko v tem priročniku imenovan tudi kot orodje in obdelovanec.



## OBVESTILO

UR zagotavlja dokumentacijo za končni efektor, ki ga je treba integrirati z robotovo roko.

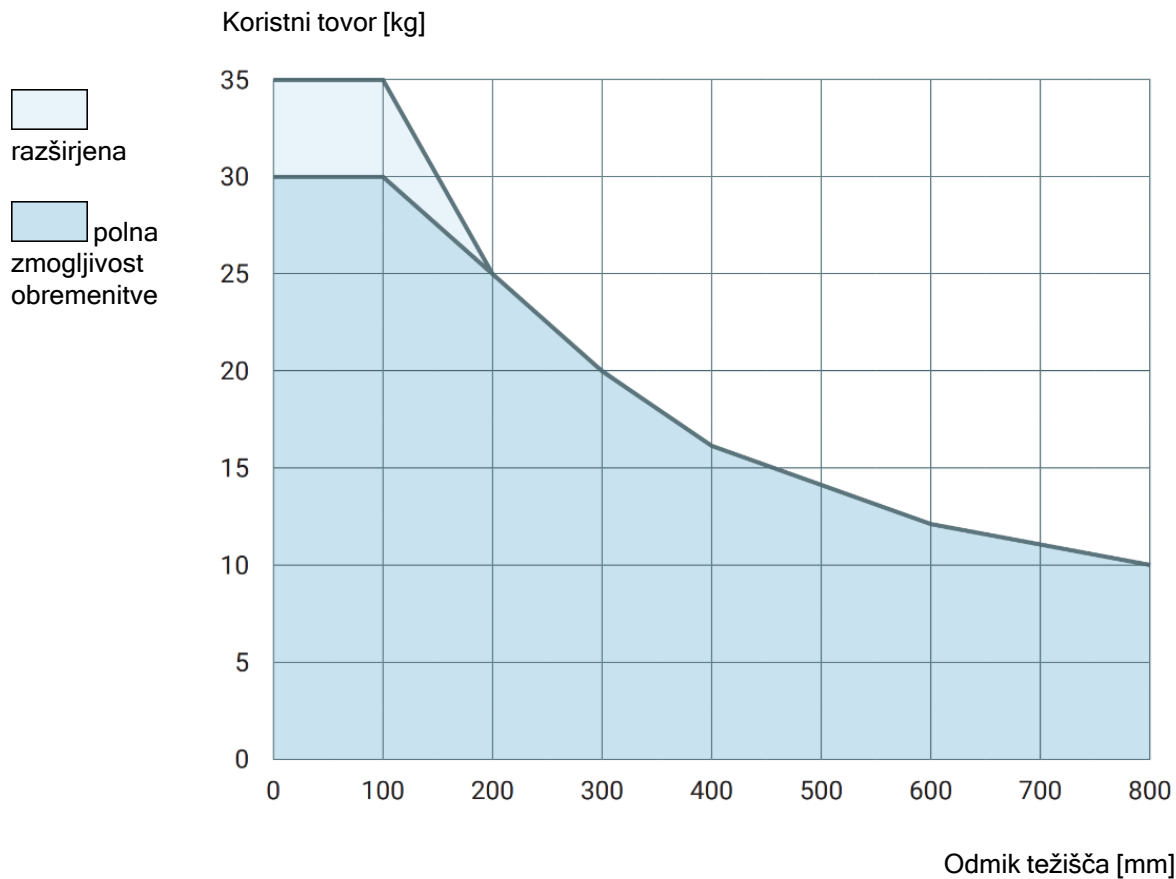
- Za namestitev in povezavo glejte dokumentacijo, specifično za končni efektor/orodje/obdelovanec.

## 9.1. Največja obremenitev

**Opis** Nazivna obremenitev robotove roke je odvisna od odmika težišča (CoG) obremenitve, kot je prikazano spodaj. Odmik središča težnosti je razdalja od središča izhodne prirobnice orodja do težišča pričvrščenega bremena.

Robotova roka lahko sprejme dolg odmik težišča, če je obremenitev nameščena pod prirobnico orodja. Na primer, pri izračunu mase obremenitve v aplikaciji Primi in odloži upoštevajte tako orodje za prijemanje kot obdelovanec.

Zmogljivost robota za pospeševanje se lahko zmanjša, če težišče obremenitve presega doseg robota in obremenitev. Doseg in obremenitev svojega robota lahko preverite v tehničnih specifikacijah.

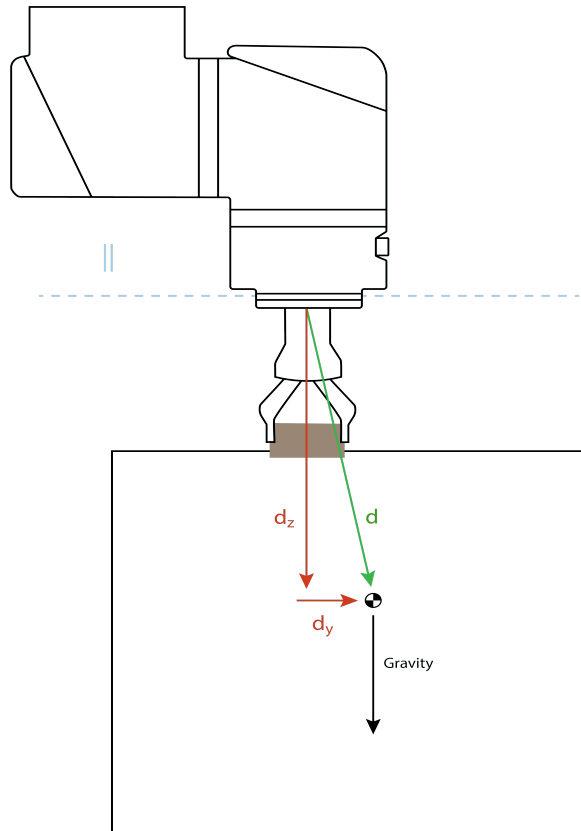


*Razmerje med nazivno obremenitvijo in odmikom težišča.*

### Povečanje kapacitete obremenitve

Robotova roka lahko sprejme višje obremenitve in dalje odmike težišča, če je obremenitev nameščena pod prirobnico orodja. Največjo obremenitev robotove roke lahko povečate pod naslednjimi pogoji:

- Premiki z visoko obremenitvijo so z orodjem, usmerjenim navpično navzdol, kot je običajno pri paletiranju.
- Težišče obremenitve je v okviru nazivnega vodoravnega dosega robota.
- Odmik težišča v vodoravni ravnini XY ne presega krivulje razširjene obremenitve (dolgi odmiki na osi Z, ki presegajo krivuljo obremenitve, niso težavni).



Primer izračuna vodoravnega odmika težišča.

Kot je prikazano zgoraj, mora biti vodoravni odmik obremenitve  $d_y$  znotraj krivulje obremenitve.

Razširjena obremenitev je možna za vsako postavitev namestitve robota.

Povečanje največje obremenitve lahko povzroči, da se robot premika z zmanjšano hitrostjo in manjšim pospeškom. Večja obremenitev členov lahko omeji nekatere premike znotraj delovnega območja robota. Programska oprema robota samodejno zagotavlja, da mehanske meje robota niso presežene.



#### OBVESTILO

Uporaba razširjene zmogljivosti obremenitve ne razveljavi garancije za tega robota.

**Vztrajnostni moment obremenitve**

Če je obremenitev pravilno nastavljena, lahko konfigurirate vztrajnostne momente z visoko obremenitvijo. Programska oprema za nadzor samodejno prilagaja pospeške, če pravilno vnesete te vrednosti:

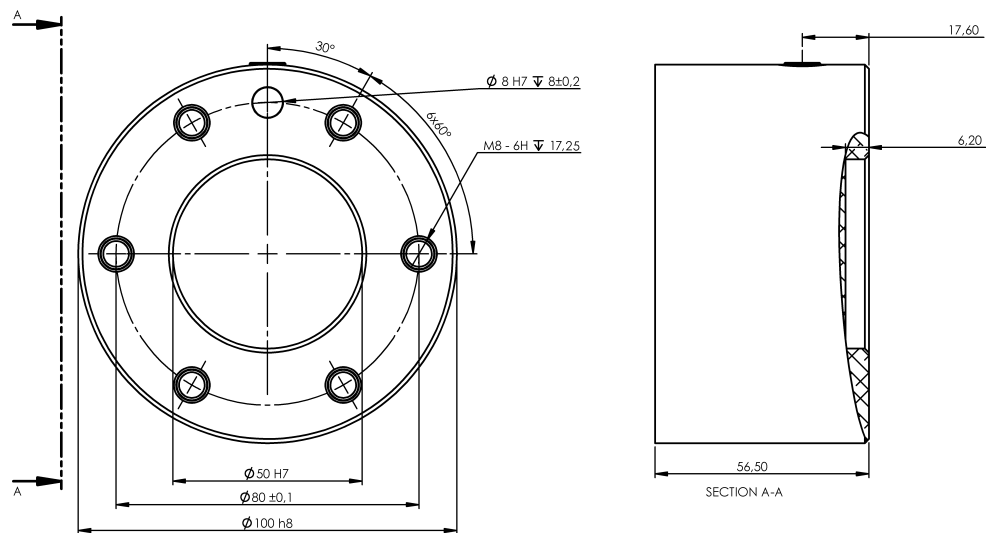
- Masa bremena
- Težišče
- Vztrajnostni moment

Z pomočjo URSim lahko ocenite pospeške in čas ciklov premikov robota za določeno obremenitev.

## 9.2. Pritrditev orodja

**Opis**

Orodje ali obdelovanec je nameščen na izhodno prirobnico orodja (ISO) na konci robota.



Mere in vzorec lukenj prirobnice orodja. Vse mere so v milimetrih.

**Prirobnica orodja**

Izhodna prirobnica orodja (ISO 9409-1) je tam, kjer je orodje nameščeno na vrh robota. Priporočamo, da za namestitev uporabite radialno režasto odprtino za zatič, da se izognete prekomerni obremenitvi in hkrati ohranite točen položaj.


**PREVIDNO**

Zelo dolgi vijaki M8 lahko pritiskajo ob dno prirobnice orodja in v robotu povzročijo kratki stik.

- Za namestitev orodja ne uporabljajte vijakov, daljših od 17,25 mm.

**OPOZORILO**

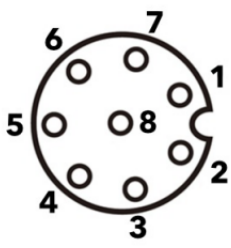
Če vijakov ne zategnete pravilno, lahko pride do telesnih poškodb zaradi izgube adapterja prirobnice in/ali končnega efektorja.

- Prepričajte se, da je orodje pravilno in varno privito na mesto.
- Prepričajte se, da je orodje izdelano tako, da ne more povzročiti nevarnosti, če bi nenadoma odpadel kak del.

## 9.3. V/I orodja

### Konektor orodja

Preko tega konektorja orodja (prikazan spodaj) potujejo električna energija in kontrolni signali za prijemalne pripomočke ter senzorje, uporabljene na določenih robotih. Priključek orodja ima osem lukenj in se nahaja poleg prirobnice orodja na Zapestju 3. Osem žic v priključku označuje različne funkcije, kot je navedeno spodaj:

|   | Pin # | Signal       | Opis                                 |
|---|-------|--------------|--------------------------------------|
|  | 1     | AI3 / RS485- | Analogni v 3 ali RS485-              |
|   | 2     | AI2 / RS485+ | Analogni v 2 ali RS485+              |
|   | 3     | TO0 / PWR    | Digitalni izhodi 0 ali 0 V/12 V/24 V |
|   | 4     | TO1 / GND    | Digitalni izhodi 1 ali Ozemljitev    |
|   | 5     | MOČ          | 0 V / 12 V / 24 V                    |
|   | 6     | TI0          | Digitalni vhodi 0                    |
|   | 7     | TI1          | Digitalni vhodi 1                    |
|   | 8     | GND          | Ozemljitev                           |



#### OBVESTILO

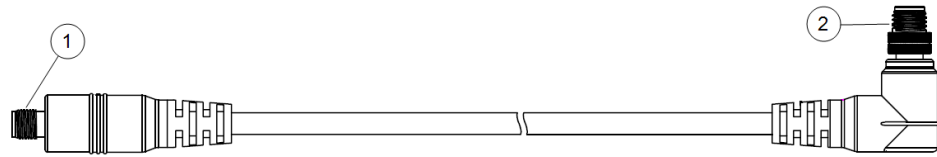
Konektor orodja je potrebno ročno priviti do največ 0,4 Nm.

### Pripomočki V/I orodja

V/I orodja za vse robote Universal Robots lahko zahteva dodatni element za lažjo povezavo z orodji. Uporabite lahko adapter kabla orodja.

### Adapter kabl orodja

Adapter kabl orodja je elektronski pripomoček, ki omogoča združljivost med V/I orodjem in orodjem.



|   |  |
|---|--|
| 1 | Povezava z orodjem/končnim efektorjem. |
| 2 | Povezava z robotom.                    |



#### OPOZORILO

Povezava adapterja kabl orodja z robotom, ki je vklopljen, lahko povzroči poškodbe.

- Pred priključitvijo adapterja na robota priključite adapter na orodje/končni efektor.
- Ne vklopite robota, če adapter kabl orodja ni priključen na orodje/končni efektor.

Osem žic v adapterju kabl orodja označuje različne funkcije, kot je navedeno spodaj:

|  | Pin # | Signal       | Opis                                 |
|--|-------|--------------|--------------------------------------|
|  | 1     | AI2 / RS485+ | Analogni v 2 ali RS485+              |
|  | 2     | AI3 / RS485- | Analogni v 3 ali RS485-              |
|  | 3     | TI1          | Digitalni vhodi 1                    |
|  | 4     | TI0          | Digitalni vhodi 0                    |
|  | 5     | MOČ          | 0 V / 12 V / 24 V                    |
|  | 6     | TO1 / GND    | Digitalni izhodi 1 ali Ozemljitev    |
|  | 7     | TO0 / PWR    | Digitalni izhodi 0 ali 0 V/12 V/24 V |
|  | 8     | GND          | Ozemljitev                           |



#### OZEMLJITEV

Prirobnica orodja je priključena na ozemljitev.

### 9.3.1. Specifikacije namestitve orodja V/I

**Opis** Električne specifikacije so prikazane spodaj. Dostopajte do V/I orodja na zavihku Namestitve za nastavljanje vira notranjega napajanja na 0 V, 12 V ali 24 V.

| Parameter                              | Najm. | Tip  | Najv.   | Enota |
|--|-------|------|---------|-------|
| Napajalna napetost v 24-voltnem načinu | 23,5  | 24   | 24,8    | V     |
| Napajalna napetost v 12-voltnem načinu | 11,5  | 12   | 12,5    | V     |
| Tok napajanja (enojni pin)*            | -     | 1000 | 2000**  | mA    |
| Tok napajanja (dvojni pin)*            | -     | 2000 | 2000**  | mA    |
| Kapacitivna obremenitev napajanja      | -     | -    | 8000*** | uF    |

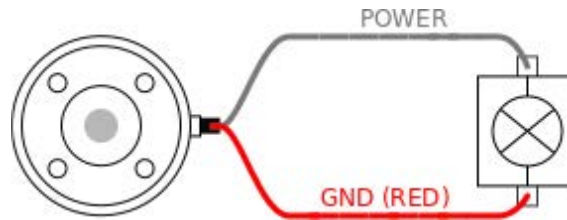
\* Za induktivno breme je zelo priporočljivo uporabiti varovalne diode.

\*\* Vrh za največ 1 sekundo, največji cikel storilnosti: 10 %. Povprečni tok v 10 sekundah ne sme preseči običajnega toka.

\*\*\* Ko je omogočeno napajanje orodja, se začne 400 ms čas mehkega zagona, ki omogoča priključitev kapacitivne obremenitve 8000 uF na napajanje orodja ob zagonu. Dodajanje kapacitivne obremenitve med delovanjem ni dovoljeno.

### 9.3.2. Napajanje moči orodja

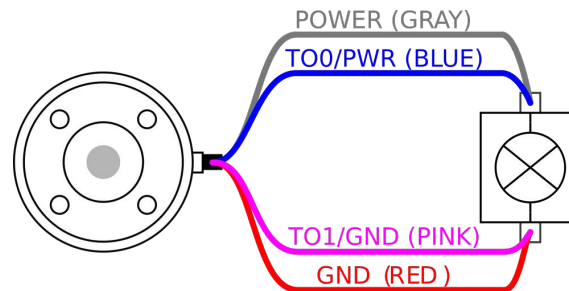
**Opis** Dostopajte do V/I orodja na zavihku Namestitev



#### Napajanje Dvojni pin

V načinu napajanja Dvojni pin lahko izhodni tok naraste, kot je navedeno v V/I orodja.

1. Na vmesniku PolyScope, v glavi se dotaknite **Namestitev**.
2. V seznamu na levi se dotaknite možnosti **Splošno**.
3. Dotaknite se **V/I Orodja** in izberite **Moč dvojnega pina**.
4. Povežite žico Moč (sivo) na TO0 (modro) Ozemljitev (rdeča) na TO1 (rožnata).



#### OBVESTILO

Ko se robot zaustavi v sili, je napetost nastavljena na 0 V za oba napajalna pina (napajanje je izključeno).

### 9.3.3. Digitalni vhodi orodja

**Opis** Zaslón Zagon vsebuje nastavitve za samodejno nalaganje in zagon privzetega programa ter za samodejno inicializacijo robotove roke med zagonom.

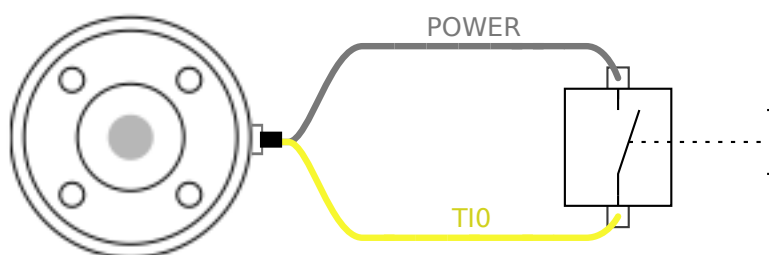
**Tabela**

Digitalni vhodi so izvedeni kot PNP s šibkimi Pull-down-upori. To pomeni, da bo imel potencialno prosti vhod vedno nizko vrednost. Električne specifikacije so prikazane spodaj.

| Parameter               | Najm. | Type (Tip) | Najv. | Enota    |
|-------------------------|-------|------------|-------|----------|
| Vhodna napetost         | -0,5  | -          | 26    | V        |
| Logična nizka napetost  | -     | -          | 2,0   | V        |
| Logična visoka napetost | 5,5   | -          | -     | V        |
| Vhodni upor             | -     | 47 k       | -     | $\Omega$ |

**Uporaba digitalnih vhodov orodja**

Ta primer prikazuje priklop preprostega gumba.



### 9.3.4. Digitalni izhodi orodja

**Opis** Digitalni izhodi podpirajo tri različne načine:

| Način              | Aktivno | Neaktivno |
|--------------------|---------|-----------|
| Pogrezanje (NPN)   | LO      | Odpri     |
| Pridobivanje (PNP) | HI      | Odpri     |
| Potisni / Vleci    | HI      | LO        |

Dostopajte do V/I orodja na zavihku Namestitev za konfiguracijo izhodnega načina vsakega pina. Električne specifikacije so prikazane spodaj:

| Parameter                 | Najm. | Tip  | Najv. | Enota |
|---------------------------|-------|------|-------|-------|
| Napetost v odprtem načinu | -0,5  | -    | 26    | V     |
| Napetost ob padcu 1A      | -     | 0,08 | 0,09  | V     |
| Tok ob pridobivanju/padcu | 0     | 600  | 1000  | mA    |
| Tok skozi ozemljitev      | 0     | 1000 | 3000* | mA    |



**OBVESTILO**

Ko se robot zaustavi v sili, sta digitalna izhoda (DO0 in DO1) deaktivirana (visoki Z).

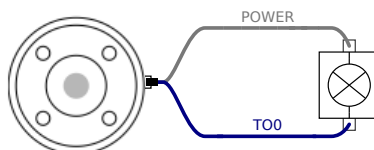


**PREVIDNO**

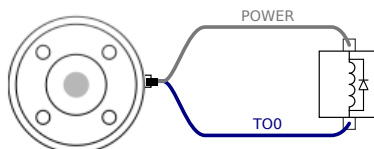
Tok na digitalnih izhodih orodja ni omejen. Preseganje določenih podatkov lahko povzroči trajno škodo.

**Uporaba digitalnih izhodov orodja**

Ta primer prikazuje vklop porabnika z notranjim 12-voltnim ali 24-voltnim električnim napajanjem. Izhodna napetost na zavihku V/I mora biti določena. Med ELEKTRIČNIM priključkom in varovalom/tlemi je napetost, tudi če je porabnik izključen.



\*Za induktivne porabnike je priporočljivo uporabiti varovalne diode, kot je prikazano spodaj.



### 9.3.5. Analogni vhodi za orodje

**Opis** Analogni vhodi orodja so nediferencialni in jih lahko na zavihku V/I nastavite na poljuben tok (4-20mA) ali poljubno napetost (0-10 V). Električne specifikacije so prikazane spodaj.

| Parameter                            | Najm. | Type (Tip) | Najv. | Enota      |
|--------------------------------------|-------|------------|-------|------------|
| Vhodna napetost v napetostnem načinu | -0,5  | -          | 26    | V          |
| Vhodni upor @ obseg 0 V do 10V       | -     | 10,7       | -     | k $\Omega$ |
| Resolucija                           | -     | 12         | -     | bit        |
| Vhodna napetost v tokovnem načinu    | -0,5  | -          | 5,0   | V          |
| Vhodni tok v tokovnem načinu         | -2,5  | -          | 25    | mA         |
| Vhodni upor @ obseg 4 mA do 20 mA    | -     | 182        | 188   | $\Omega$   |
| Resolucija                           | -     | 12         | -     | bit        |

Dva primera uporabe digitalnega vhoda sta prikazana v naslednjih podpoglavjih.

#### Previdno



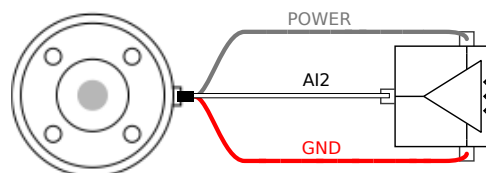
#### PREVIDNO

Analogni vhodi niso zaščiteni pred napetostjo v načinu toka. Prekoračitev omejitev v električnih specifikacijah lahko povzroči trajno škodo na vhodu.

#### Uporaba analognih vhodov orodja, nediferencialno

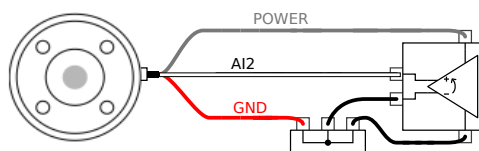
Ta primer prikazuje povezavo analognega senzorja z nediferencialnim izhodom. Izhod senzorja je lahko tok ali napetost, če je vhodni način tega analognega vhoda nastavljen na isto na zavihku V/I.

Opomba: Lahko preverite, ali lahko senzor z izhodno napetostjo poganja notranji upor orodja ali pa je meritev morda neveljavna.



#### Uporaba analognih vhodov orodja, diferencialno

Ta primer prikazuje povezavo analognega senzorja z diferencialnim izhodom. Če negativni izhod povežite na ozemljitev (0 V), deluje na enak način kot nediferencialni senzor.



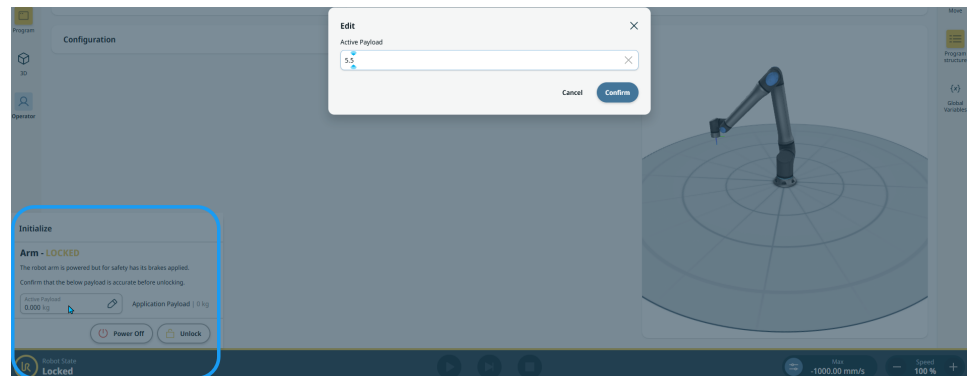
## 9.4. Nastavi obremenitev

### 9.4.1. Varnostne nastavitve in Aktivna obremenitev

#### Preverjanje namestitve

Pred uporabo vmesnika PolyScope X se prepričajte, da sta robotova roka in krmilna omarica pravilno nameščeni.

1. Pritisnite gumb za ustavitev v sili na Programirni enoti.
2. Na zaslonu se dotaknite **V redu**, ko se prikaže polje Zasilna zaustavitev robota.
3. Na programirni enoti pritisnite gumb za napajanje in počakajte, da se sistem zažene in prikaže vmesnik PolyScope X.
4. Dotaknite se gumba **Vklop** v spodnjem levem kotu zaslona.
5. Za odklep pridržite in zavrtite gumb za zaustavitev v sili.
6. V nogi zaslona preverite, ali je **stanje robota izklopljeno**.
7. Stopite izven dosega (delovnega območja) robotove roke.
8. Dotaknite se gumba **Vklop** na zaslonu.
9. V okviru Inicializacija se dotaknite gumba **Vklop** in s tem omogočite spremembo stanja robota v **Zaklenjeno**.
10. V polju Aktivna obremenitev preverite maso bremena.  
Preverite lahko tudi, da je položaj namestitve pravilen v 3D-pogledu.
11. Dotaknite se polja **Aktivna obremenitev**, na glavnem zaslonu se prikaže polje **Uredi**.
12. Vnesite vrednosti za aktivno obremenitev in pritisnite **Potrdi**.



13. Dotaknite se gumba **Odklep**, da robotova roka sprostí sistem zavor.

# 10. Varnostna konfiguracija

**Opis** V tem poglavju je opisana varnostna konfiguracija, ki je mogoča v zavihku aplikacije.

## 10.1. Varnostne funkcije in vmesniki

### Opis

Roboti Universal Robots so opremljeni z vrsto vgrajenih varnostnih funkcij ter z varnostnimi V/I, digitalnimi in analognimi nadzornimi signali do ali od električnega vmesnika za povezovanje z drugimi stroji in dodatnimi varovalnimi napravami. Vsaka varnostna funkcija in vsak V/I je zasnovan v skladu z EN ISO13849-1 z ravniyo učinka d (PLd) arhitekture kategorije 3.



#### OPOZORILO

Uporaba parametrov varnostne konfiguracije, ki se razlikujejo od tistih, ki so potrebne za zmanjšanje tveganja, lahko povzroči nevarne položaje, ki jih ni mogoče razumno preprečiti, in tveganja, ki niso ustrezno ublažena.

- Prepričajte se, da so orodja in orodja za prijemanje pravilno priključena, da se izognete nevarnostim zaradi prekinitve napajanja.



#### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Napake programerja in/ali ožičenja lahko povzročijo spremembo napetosti iz 12 V na 24V , kar lahko povzroči škodo na opremi zaradi požara.

- Preverite delovanje napajanja 12 V in previdno nadaljujte.



#### OBVESTILO

- Uporaba in konfiguracija varnostnih funkcij in vmesnikom mora biti deležna postopkov ocene tveganja za vsako uporabo robota.
- Kot del ocene tveganja uporabe je potrebno upoštevati čas zaustavljanja
- Če robot zazna napako ali kršitev v varnostnem sistemu (npr. če je prerezana ena izmed žic tokokroga zaustavitve v sili ali je prišlo do preseženih varnostnih omejitev), se sproži zaustavitev kategorije 0.



#### OBVESTILO

Varnostni sistem UR ne varuje končnega efektorja. Delovanje končnega efektorja in/ali njegovega kabla ni nadzorovano

## 10.1.1. Nastavljive varnostne funkcije

### Opis

Varnostne funkcije robotov Universal Robots, kot so navedene v spodnji tabeli, se nahajajo v samem robotu, a so namenjene nadzoru sistema robota, tj. robota ter pritrjenih orodij oz. končnih efektorjev. Varnostne funkcije robota se uporabljajo za zmanjšanje tveganj sistema robota, ki jih določi ocena tveganja. Položaji in hitrosti so relativni glede na osnovo robota.

### Varnostne funkcije

| Varnostna funkcija              | Opis  |
|---------------------------------|---|
| Omejitev položajev členov       | Nastavi zgornje in spodnje meje za dovoljene položaje členov.   |
| Omejitev hitrosti členov        | Nastavi zgornjo mejo hitrosti člena.  |
| Varnostne ravnine               | Določi ravnine v prostoru, ki omejujejo položaj robota. Varnostne ravnine omejujejo orodje oz. končni efektor ali pa oboje, orodje oz. končni efektor ter komolec.  |
| Usmerjenost orodja              | Določa dovoljene meje usmerjenosti orodja.  |
| Omejitev hitrosti               | Omejuje maksimalno hitrost robota. Hitrost je omejena pri komolcu, pri prirobnici orodja oz. končnega efektorja, ter v središču uporabniško določenih položajev orodja oz. končnega efektorja.  |
| Omejitev sile                   | Omejuje maksimalno silo, ki jo uporabljata orodje oz. končni efektor ter komolec robota med prijemanjem. Sila je omejena pri orodju oz. končnem efektorju, pri prirobnici komolca ter v središču uporabniško določenih položajev orodja oz. končnega efektorja. |
| Omejitev zagona                 | Omejuje maksimalni zagon robota.  |
| Omejitev moči                   | Omejuje mehansko delo, ki ga izvaja robot.  |
| Časovna omejitev ustavljanja    | Omejuje maksimalni čas, ki ga lahko robot uporabi za ustavljanje po sprožitvi zaščitne ustavitve.   |
| Omejitev razdalje pri ustavitvi | Omejuje maksimalno razdaljo, ki jo lahko uporabi za ustavljanje po sprožitvi zaščitne ustavitve.  |

### Ocena tveganja

Pri izvedbi ocene tveganja aplikacije je potrebno upoštevati premikanje robota po tem, ko je sprožena zaustavitev. Za poenostavitev tega procesa se lahko uporabita varnostni funkciji *Omejitev časa ustavljanja* in *Omejitev razdalje ustavljanja*.

Ti varnostni funkciji dinamično zmanjšata hitrost premikanja robota, da se lahko vedno ustavi znotraj meja. Omejitve položajev členov, varnostne ravnine in omejitve usmerjenosti orodja oz. končnega efektorja upoštevajo pričakovano razdaljo pri ustavljanju, tj. premikanje robota se upočasni, preden je dosežena meja.

## 10.2. Nastavitve

---

**Opis** Do nastavitv v programu PolyScope X lahko dostopate prek menija hamburger v glavnem meniju.

Dostopate lahko do teh razdelkov:

- Splošno
  - Geslo
  - Connection
  - Varnost
- 

**Splošne nastavitve** V splošnih nastavitvah lahko spremenite želeni jezik, merske enote itd. V splošnih nastavitvah lahko posodobite tudi programsko opremo.

**Nastavitve gesla** V nastavitvah gesla najdete privzeta gesla in navodila, kako jih spremeniti v gesla po meri in varna gesla.

**Nastavitve povezave** V nastavitvah povezave lahko nastavite omrežne nastavitve, kot so naslov IP, strežnik DNS itd. Nastavitve v povezavi z UR Connect lahko najdete tudi tukaj.

**Varnostne nastavitve** Varnostne nastavitve v povezavi s SSH, dovoljenji skrbniškega gesla in omogočanje/onemogočanje različnih storitev v programski opremi.

---

### 10.2.1. Geslo

---

**Opis** V nastavitvah gesla v vmesniku PolyScope X so tri različne vrste gesel.

- Način delovanja
- Varnost
- Skrbnik

Za vse primere je mogoče nastaviti isto geslo, vendar lahko nastavite tudi tri različna gesla za ločen dostop in možnosti.

---

## Skrbniško geslo

### Opis

Vse možnosti v razdelku Varnost so zaščitene z skrbniškim geslom. Zasloni, zaščiteni s skrbniškim geslom, so zaklenjeni s prosojnim prekrivnim slojem, zaradi česar nastavitve niso na voljo. Dostop do razdelka Varnost vam omogoča, da konfigurirate te nastavitve:

- Varna lupina
- Dovoljenja
- Storitve

Nastavitve lahko spreminjajo samo izbrani skrbniki.

Če odklenete katero koli od možnosti v razdelku Varnost, s tem odklenete tudi druge možnosti, dokler ne zapustite menija Nastavitve.

### Privzeto geslo

Privzeto skrbniško geslo je: easybot



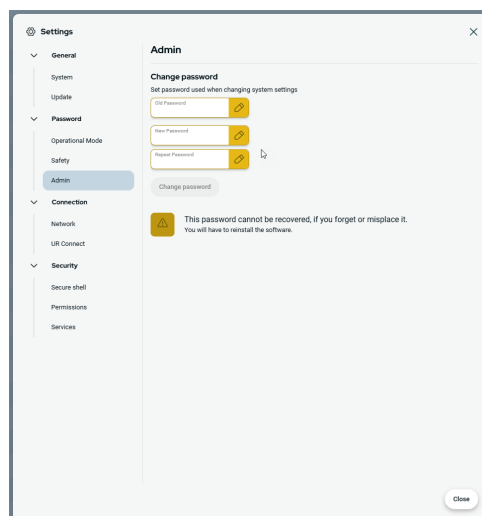
#### OBVESTILO

Če pozabite skrbniško geslo, ga ne morete zamenjati ali obnoviti. Programsko opremo boste morali znova namestiti.

### Nastavitev skrbniškega gesla

Preden uporabo skrbniškega gesla za odklepanje zaščitene zaslonov morate spremeniti privzeto geslo.

1. Pojdite v meni »Hamburger« in izberite **Nastavitve**.
2. V meniju Geslo se dotaknite **Skrbnik**.
3. Trenutno skrbniško geslo zamenjajte z novim.
  - Če prvič spreminjate geslo, zamenjajte privzeto skrbniško geslo »easybot« z novim geslom. Novo geslo mora vsebovati najmanj 8 znakov.
4. Z novim geslom lahko odklenete meni Nastavitve in dostopate do možnosti v razdelku Varnost.



**Izhod iz  
menija  
Nastavitve**


Ko je ena od varnostnih možnosti odklenjena, se gumb Zapri v spodnjem desnem kotu menija Nastavitve spremeni. Gumb Zapri se nadomesti z gumbom Zakleni in zapri, ki označuje, da je varnost odklenjena.

1. V meniju Nastavitve poiščite in se dotaknite gumba **Zakleni in zapri**.

## Geslo – Način delovanja

**Privzeto  
geslo**

Privzeto geslo za način delovanja: operator



**OBVESTILO**

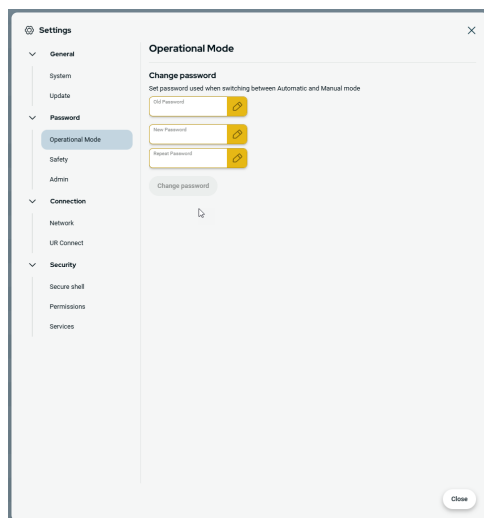
Če pozabite geslo, ga ne morete zamenjati ali obnoviti. Programsko opremo boste morali znova namestiti.

Ko prvič spreminjate geslo, morate uporabiti privzeto geslo.

**Sprememba  
gesla za način  
delovanja**

Tako spremenite geslo za način delovanja v nastavitvah vmesnika PolyScope X.

1. Dotaknite se menija hamburger v glavnem meniju.
2. Dotaknite se možnosti Nastavitve.
3. V razdelku Geslo se dotaknite možnosti Način delovanja.
4. Če geslo spreminjate prvič, vnesite privzeto geslo.
5. Vnesite svoje geslo, ki mora biti dolgo vsaj 8 znakov.



## Geslo – Varnost

### Privzeto geslo

Privzeto geslo za varnost: **ursafe**



#### OBVESTILO

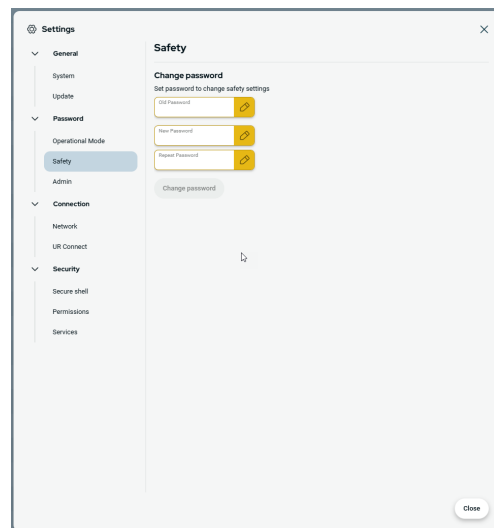
Če pozabite geslo, ga ne morete zamenjati ali obnoviti. Programsko opremo boste morali znova namestiti.

Ko prvič spreminjate geslo, morate uporabiti privzeto geslo.

### Spremeni varnostno geslo

Tako spremenite varnostno geslo v nastavitvah vmesnika PolyScope X.

1. Dotaknite se menija hamburger v glavnem meniju.
2. Dotaknite se možnosti Nastavitve.
3. V razdelku Geslo se dotaknite možnosti Varnost.
4. Če geslo spreminjate prvič, vnesite privzeto geslo.
5. Vnesite svoje geslo, ki mora biti dolgo vsaj 8 znakov.



### 10.2.2. Dostop prek varne lupine (SSH)

#### Opis

Oddaljeni dostop do robota lahko upravljate z uporabo varne lupine (SSH). Zaslonske nastavitve varne lupine omogoča skrbnikom, da omogočijo ali onemogočijo dostop SSH do robota.

**Omogočanje/onemogočanje SSH**

1. Pojdite v meni »Hamburger« in izberite **Nastavitve**.
2. V razdelku Varnost izberite **Varna lupina**.
3. Vnesite geslo, da **odklenete** nastavitve.
4. Premaknite drsnik **Omogoči dostop SSH** v vklopljeni položaj.

Na skrajni desni strani preklopnega gumba »Omogoči dostop SSH« se na zaslonu prikažejo vrata, ki se uporabljajo za komunikacijo SSH.

**Preverjanje pristnosti SSH**

Preverjanje pristnosti lahko opravite s pomočjo gesla in/ali vnaprej dogovorjenim ključem za preverjanje pristnosti. Varnostne ključe lahko dodate tako, da se dotaknete gumba **Dodaj ključ** in izberete datoteko z varnostnim ključem. Razpoložljivi ključi so navedeni skupaj. Uporabite ikono Smetnjak, da odstranite izbrani ključ s seznama.

### 10.2.3. Dovoljenja

**Opis**

Dostop do zaslonov Omrežje, Upravljanje z URCap in Posodobitev PolyScope X je privzeto omejen, da se preprečijo nepooblaščen spremembe sistema. Nastavitve dovoljenj lahko spremenite tako, da omogočite dostop do teh zaslonov. Za dostop do dovoljenj potrebujete skrbniško geslo.

**Dostop do dovoljenj**

1. Pojdite v meni »Hamburger« in izberite **Nastavitve**.
2. Pojdite na razdelek Varnost in se dotaknite **Dovoljenja**.

**Dodatna sistemska dovoljenja**

S skrbniškim geslom lahko zaklenete tudi nekaj pomembnih zaslonov/funkcij. Na zaslonu Dovoljenja v razdelku Varnost, lahko v meniju Nastavitve določite, kateri dodatni zasloni bodo zaščiteni s skrbniškim geslom in kateri zasloni so na voljo vsem uporabnikom. Izbirno lahko zaklenete te zaslone/funkcije:

- Omrežne nastavitve
- Posodobitev nastavitvev
- Razdelek URCaps v Upravljavcu sistema
- UR Connect

**Omogočanje/onemogočanje sistemskih dovoljenj**

1. Dovoljenje za dostop, kot predhodno opisano. Zaščiteni zasloni so navedeni v razdelku Dovoljenja.
2. Za izbrani zaslon premaknite stikalo za vklop/izklop v položaj za vklop, da ga omogočite.
3. Če želite onemogočiti izbrani zaslon, premaknite stikalo za vklop/izklop v položaj za izklop.

Zaslon se znova zaklene, ko je stikalo v položaju za izklop.

## 10.2.4. Storitve

**Opis**

Storitve omogočajo skrbnikom, da omogočijo ali onemogočijo oddaljen dostop do standardnih storitev UR, ki tečejo v robotu, kot so vmesniki primarnega/sekundarnega odjemalca, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 itd.

Uporabite zaslon Storitve, da omejite oddaljeni dostop do robotu, tako da dovolite le zunanji dostop do storitev na robotu, ki jih določena uporaba robotu dejansko zahteva. Vse storitve so privzeto onemogočene, da je zagotovljena največja varnost. Komunikacijska vrata za posamezno storitev so desno od gumba za vklop/izklop na seznamu storitev.

**Omogočanje ROS2**

Ko je na tem zaslonu omogočena storitev ROS2, lahko določite ID domene ROS (vrednosti 0-9). Po spremembi ID-ja domene se sistem znova zažene, da se uveljavi sprememba.

## 10.3. Odklepanje varnostnih nastavitev

**Opis**

Za spremembo varnostnih nastavitev jih morate najprej odkleniti.

**OBVESTILO**

Varnostne nastavitve so zaščitene z geslom.

Privzeto geslo za varnost: **ursafe**.

**Odklepanje  
varnostnih  
nastavitvev**

1. V glavnem meniju vmesnika PolyScope X se dotaknite zavihka Uporaba.
2. Na zaslonu delovne celice se dotaknite ikone Varnost.
3. Opazili boste, da je prikazan zaslon Omejitve robota, vendar nastavitvev ni mogoče spreminjati.
4. Vnesite varnostno geslo in se dotaknite možnosti »ODKLEP«, da omogočite dostop do nastavitvev.
5. Dotaknite se možnosti ZAKLEP ali zapustite meni Varnost, da nastavitve vseh varnostnih elementov spet zaklenete.

## 10.4. Nastavitve menija Varnost

**Opis**

Varnostne omejitve sistema so določene v Varnostni konfiguraciji. Varnostni sistem prejema vrednosti iz vnosnih polj in zaznava morebitne kršitve, če je katera koli izmed teh vrednosti presežena. Krmilnik robota poskuša preprečiti vsako kršitev, tako da izvede zaustavitev robota oz. zmanjša hitrost.


**PREVIDNO**

Uporaba parametrov varnostne konfiguracije, ki se razlikujejo od tistih, ki jih določa ocena tveganja, lahko povzroči nevarne položaje, ki jih ni mogoče razumno preprečiti, in tveganja, ki niso ustrezno ublažena.

### 10.4.1. Omejitve robota

**Opis**

Omejitve robota omejujejo splošne premike robota.

- Spremenite vrednosti v omejitvah robota (Normalno in Reducirano) in potrdite, da vidite uporabljene spremembe v varnostni kontrolni vsoti.
- Preverite, ali so vrednosti v Reduciranem načinu vedno manjše od vrednosti v Normalnem načinu.


**OBVESTILO**

Varnostne omejitve omejujejo sile in premike na prirobnici orodja ter središču dveh uporabniško določenih položajev orodja

Omejitve hitrosti

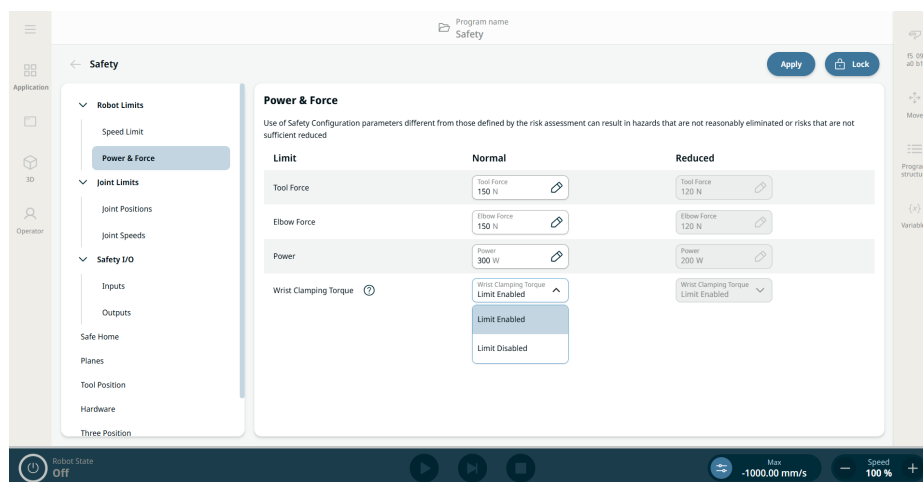


**OBVESTILO**

Omejevanje časa ustavljanja in razdalje vpliva na skupno hitrost robota. Na primer, če je čas zaustavitve nastavljen na 300 ms, je največja hitrost robota omejena, kar robotu omogoča, da se ustavi v 300 ms.

| Omejitev               | Opis  |
|------------------------|---|
| Hitrost orodja         | Omejuje maksimalno hitrost orodja robota.   |
| Hitrost komolca        | Omejuje maksimalno hitrost komolca robota.  |
| Momentum               | Omejuje maksimalni zagon robota.  |
| Čas ustavljanja        | Omejuje maksimalni čas, potreben za zaustavitev robota, npr. ob aktivaciji ustavitve v sili.            |
| Zaustavitvena razdalja | Omejuje maksimalno razdaljo, ki jo lahko med ustavljanjem prepotujeta orodje robota oz. komolec robota. |

## Moč in sila



### OBVESTILO

Sile orodja in komolca lahko presežejo trije členi zapestja, če je varnostna funkcija »navor zapiranja zapestja« onemogočena

| Omejitev                 | Opis  |
|--------------------------|---|
| Sila orodja              | Omejuje maksimalno silo, ki jo uporablja orodje robota med prijemanjem.   |
| Sila komolca             | Omejuje maksimalno silo, s katero komolec robota deluje na okolico.   |
| Moč                      | Omejuje maksimalno mehansko delo, ki ga izvaja robot v okolju. Ta omejitev upošteva koristni tovor kot del robota in ne okolja. |
| Navor zapiranja zapestja | Omejuje, kolikšen navor lahko zapestje uporabi za potiskanje. Privzeto omogočeno.   |

### Varnostni način

Ko ni aktivnih varnostnih zaustavitelj, varnostni sistem deluje v varnostnem načinu, povezanem z nizom varnostnih omejitev:

| Varnostni način   | Učinek   |
|-------------------|--|
| <b>Normalno</b>   | Ta konfiguracija je privzeto aktivna.  |
| <b>Reducirano</b> | Ta konfiguracija se aktivira, ko se središčna točka orodja (TCP) nahaja za ravnino Sprožitve reduciranega načina, ali ko ga sproži nastavljeni vhod. |

## Omejitev navora zapiranja zapestja

### Opis

**Omejitev navora zapiranja zapestja** je nastavek, ki omogoča ali onemogoča omejitev največjega navora zapiranja za člene zapestja robota. Omejitev je privzeto omogočena. Ta varnostna funkcija omejuje, kolikšen navor lahko zapestje uporabi pri potiskanju.

**Podrobnosti o omejitvi navora pri zapiranjju zapestja**

Ko je **omogočeno**, robot omeji navor v členih zapestja, da prepreči stiskanje med zapestjem, bremenom in spodnjim delom roke robota.



**OBVESTILO**

Ko je nastavev omogočena, določa tudi zgornjo mejo brez varnostnega nadzora za okna navora, ki se uporabljajo za osnovne, ramenske in komolčne člene. V aplikacijah za nadzor sile so lahko dosežene kontaktne sile znatno nižje od določenih sil v varnostnih funkcijah **Omejitev sile orodja** in **Omejitev sile komolca**.

Ko je **onemogočeno**, lahko robot uporabi večjo potisno silo s členi zapestja, npr. za aplikacije z nadzorovano silo. Ko je funkcija onemogočena, je treba tveganje za stiskanje med zapestjem, bremenom in spodnjim delom roke robota zmanjšati z drugimi sredstvi.

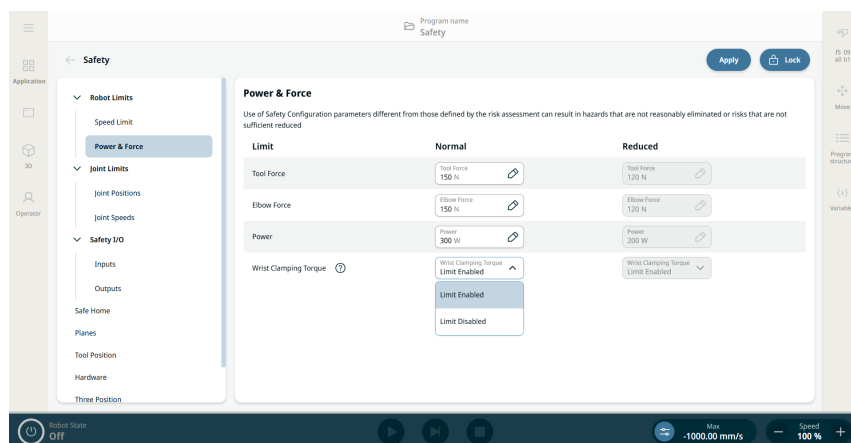


**OBVESTILO**

Ta varnostna funkcija je privzeto omogočena na vseh robotih. V različici PolyScope X 10.12 in novejših je mogoče to varnostno funkcijo onemogočiti.

**Omogočanje in onemogočanje omejitve navora pri zapiranjju zapestja**

1. Pojdite na zavihek **Aplikacija** in izberite **Varnost**.
2. Pod **Omejitve robota** izberite **Moč in sila**. Odklenite, vnesite varnostno geslo in potrdite.
3. Zdaj lahko izberete **Omejitev omogočena** ali **Omejitev onemogočena** za Normalni ali Reducirani način.



4. Dotaknite se možnosti **Uporabi**, da uporabite varnostno konfiguracijo in ponovno zaženete varnostni sistem.
5. Prikaže se pojavno okno, v katerem lahko konfiguracijo preključete ali potrdite.

## 10.4.2. Omejitve členov

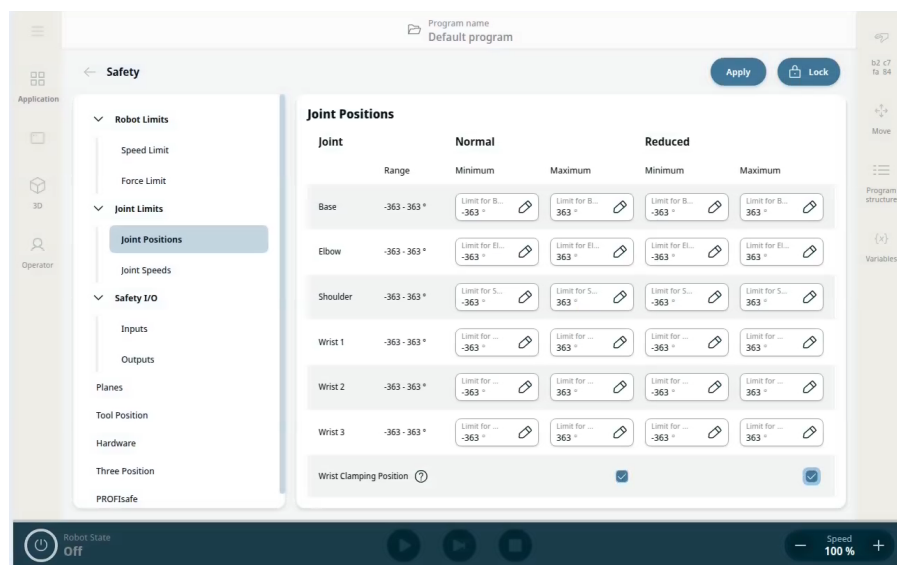
### Opis

Omejitve členov vam omogoča, da omejite premika določenih členov robota v območju člena, npr. rotacijski položaj člena in rotacijsko hitrost člena. Omejitve členov lahko poimenujemo tudi omejevanje osi s pomočjo programske opreme.

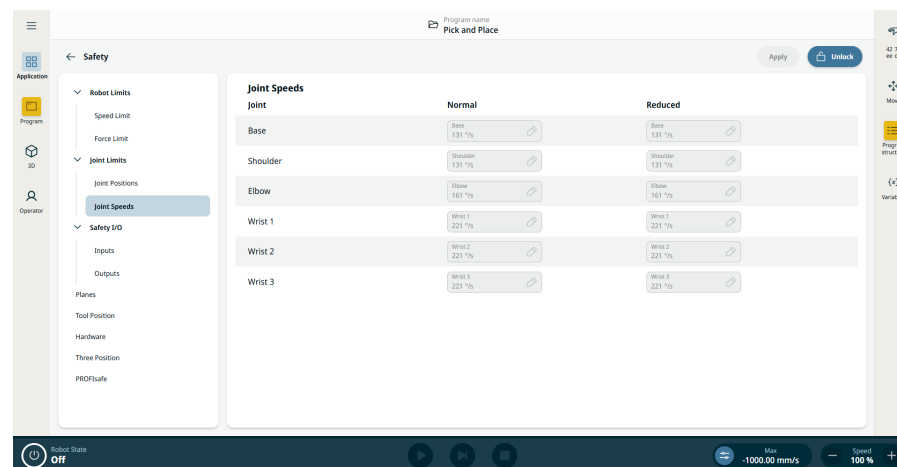
### Skupni položaji

Tako najdete položaje členov in hitrosti členov.

1. Pojdite v aplikacijo.
2. Pojdite v zavihek Varnost.
3. Izberite nastavitve v levem meniju.



### Joint Speeds



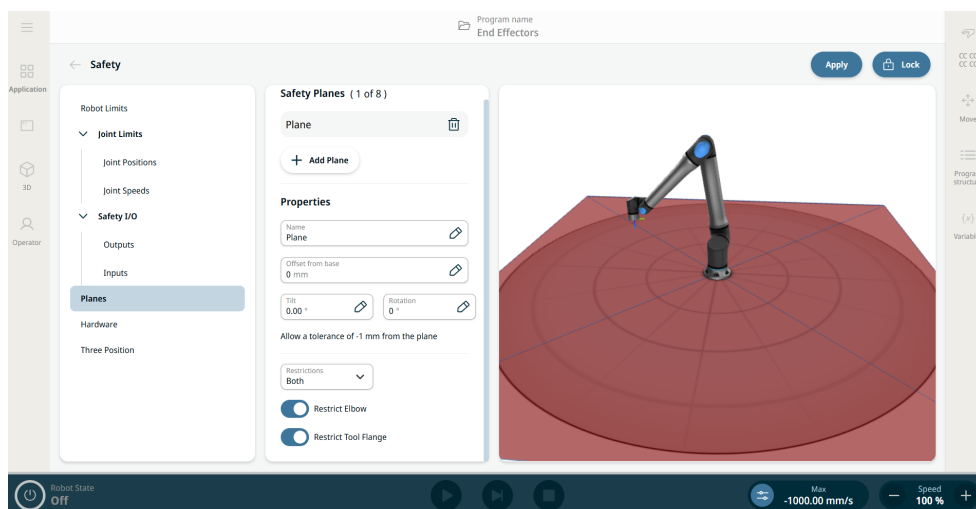
### 10.4.3. Varnostne ravnine

**Opis** Varnostne ravnine omejujejo delovni prostor robota, orodje in komolec.



#### OPOZORILO

Opredelitev varnostnih ravnin omejuje le opredeljene krogle orodja in komolec, ne pa celotne omejitve za robotsko roko. Četudi določite varnostno ravnino, to ni jamstvo, da bodo tudi drugi deli robotove roke upoštevali isto omejitev.



Slika 1.4: Zaslona PolyScope X prikazuje varnostne ravnine.

#### Konfiguracija varnostne ravnine

Varnostne ravnine lahko konfigurirate s spodaj navedenimi lastnostmi:

- **Ime.** To je ime, ki se uporablja za identifikacijo varnostne ravnine.
- **Odmik od osnove.** To je višina ravnine od osnove, merjena v smeri osi Y.
- **Naklon.** To je naklon ravnine, merjen od napajalnega kabla.
- **Rotacija.** To je vrtenje ravnine, merjeno v smeri urnega kazalca.

Posamezno varnostno ravnino lahko konfigurirate s spodaj navedenimi omejitvami:

- **Normalno.** Ko je varnostni sistem v normalnem načinu, je normalna ravnina aktivna in deluje kot stroga omejitev položaja.
- **Reducirano.** Ko je varnostni sistem v reduciranem načinu, je aktivna ravnina reduciranega načina in deluje kot stroga omejitev položaja.
- **Oboje.** Ko je varnostni sistem v normalnem ali reduciranem načinu, je normalna in reducirana ravnina aktivna in deluje kot stroga omejitev položaja.
- **Sproži reducirani način.** Varnostna ravnina povzroči, da varnostni sistem preklopi v način Reducirano, če je robotsko orodje ali komolec nameščen izven njega.

**Omejitev člena komolca** Funkcija je privzeto omogočena. Uporabite lahko Omejevanje komolca, s čimer preprečite, da bi komolec robota prešel skozi katero koli izmed definiranih ravnin. Onemogočite omejevalni komolec za prehod komolca skozi letala.

---

**Omejitev prirobnice orodja** Omejitev prirobnice orodja preprečuje prirobnici orodja in priključenemu orodju prehod skozi varnostno ravnino. Ko omejite prirobnico orodja, je neomejeno območje tisto območje znotraj varnostne ravnine, kjer lahko prirobnica orodja deluje normalno. Prirobnica orodja ne more prečkati omejenega območja zunaj varnostne ravnine. Če odstranite omejitev, lahko gre prirobnica orodja čez varnostno ravnino do omejenega območja, priključeno orodje ostane znotraj varnostne ravnine. Omejitev prirobnice orodja lahko odstranite v primeru, ko delate z velikim odmikom orodja. To omogoča dodatno razdaljo za premikanje orodja. Če želite omejiti prirobnico orodja, morate ustvariti varnostno ravnino. Možnost ravnine se uporablja za nastavitve varnostne ravnine v varnostnih nastavitvah.

---

#### 10.4.4. Omejitev položaja orodja

---

**Opis** Zaslon Položaj orodja omogoča uporabnikom bolj nadzorovano omejevanje orodij in/ali dodatkov, nameščenih na koncu robotove roke, tako da lahko določite položaje orodja s polmerom, ki bo v interakciji z varnostnimi ravninami bodisi z zaznavanjem trka s položajem orodja in ravnino bodisi z vstopom v reducirani način, ko orodje vstopi v ravnino.

---

**Podrobnosti** Položaj orodja ima dve ključni prednosti:

- Podpira dve konfiguraciji po meri, ki določata, kje se odzvati na varnostne ravnine.
- Vizualizira položaje orodja v 3D-modelu.



#### **OBVESTILO**

Določite, konfigurirate in upravljate lahko do dva položaja orodja.

---

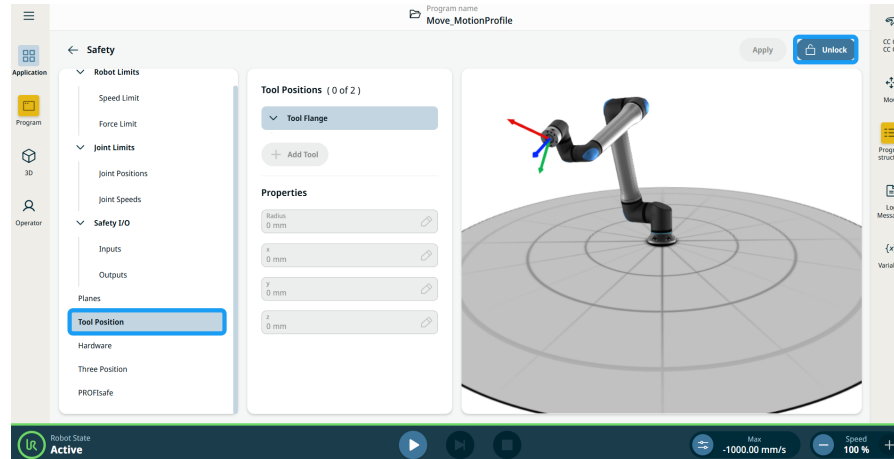
**Uporabniško definirana orodja** Za uporabniško določena orodja lahko uporabnik spremeni:

- Radij - za spremembo radija krogle orodja. Polmer se upošteva pri uporabi varnostnih ravnin.
- Položaji X, Y, Z za spremembo položaja orodja glede na prirobnico orodja robota. Položaj se upošteva pri varnostnih funkcijah za hitrost orodja, silo orodja, razdaljo pri ustavitvi in varnostne ravnine.

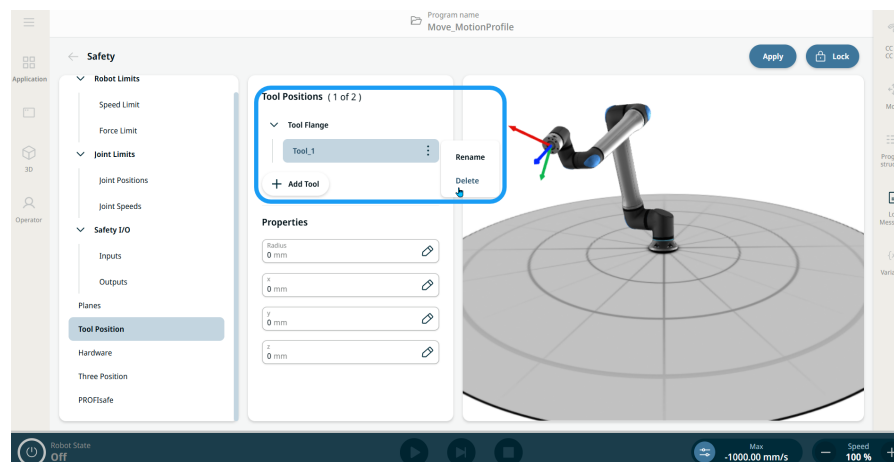
---

**Za dostop do  
Položaja  
orodja**

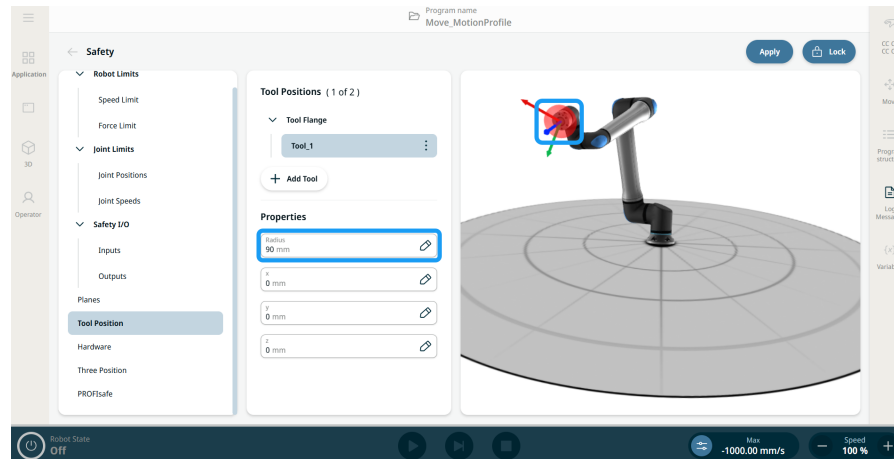
1. Pojdite v aplikacijo **Varnost**.
2. Na levi plošči se dotaknite možnosti **Položaj orodja**. Na zgornji desni strani glavnega zaslona se dotaknite možnosti **Odkleni**, da aktivirate dodajanje orodij. Vnesite varnostno geslo in izberite **Potrdi**.



3. V stolpcu **Položaji orodja** na osrednji plošči se dotaknite možnosti **+ Dodaj orodje**. Dodano orodje, **Orodje\_1**, se prikaže v **drevesu Prirobnica orodja**.
4. Dotaknite se **menija presežnih elementov** dodanega orodja in ga preimenujte v nekaj bolj prepoznavnega. Lahko ga tudi izbrisete.



5. V stolpcu **Lastnosti** na osrednji plošči so štiri polja za urejanje za **radij, položaje x, y in z**. Dotaknite se polj, da po potrebi spremenite radij in koordinate x, y, z. Krogla na desni plošči se v 3D-modelu posodablja v živo in pomaga pri natančnem umeščanju.
6. Dotaknite se možnosti **Uporabi** v zgornjem desnem delu glavnega zaslona.



7. Robot bo zdaj komuniciral z varnostnimi ravninami, ko bodo krogle položaja orodja prišle v stik z njimi.

### 10.4.5. Strojna oprema

#### Opis

V razdelku **Strojna oprema** lahko uporabniki izberejo tip programirne enote (TP), ki je priključen na njihovega robota. Na voljo so naslednje možnosti:

- **S funkcijo 3PE.** Programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja (3PE TP)
- **Brez.** To omogoča varen vklop robota brez povezave programirne enote s krmilno omarico.



#### OBVESTILO

Iz varnostnih razlogov se robot ne bo zagnal, če se izbira ne sklada s povezano strojno opremo.

**Namen možnosti Brez**

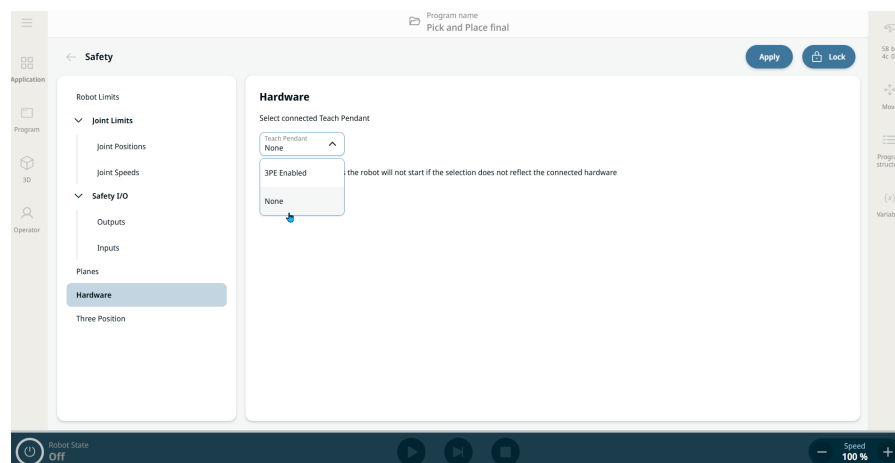
Možnost **Brez** podpira nastavitve, pri katerih ni potrebna ali fizično prisotna programirna enota, kar omogoča bolj racionalizirane in prilagodljive namestitve, zlasti v avtomatiziranih ali daljinsko nadzorovanih okoljih.

Uporabnikom zagotavlja tri ključne prednosti:

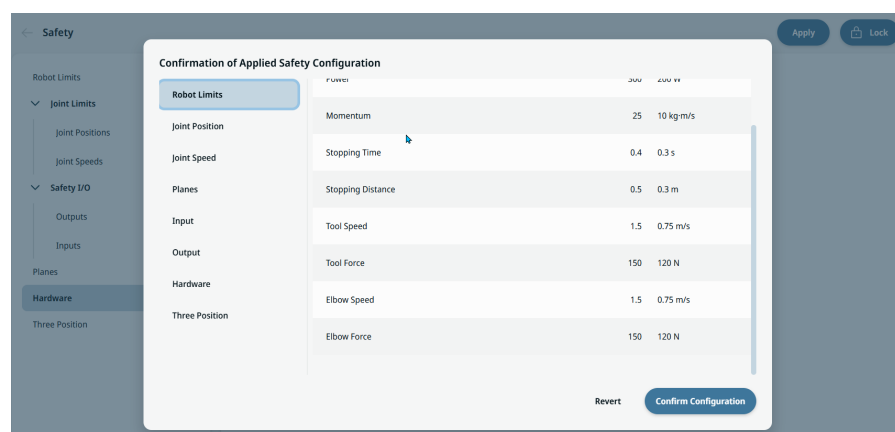
- Podpira konfiguracije brez glave, kjer se ne uporablja programirna enota.
- Poenostavi zahteve strojne opreme za minimalne nastavitve.
- Izboljša prilagodljivost zagona, saj odpravlja odvisnost od prisotnosti programirne enote.

**Za dostop do možnosti Brez**

1. Na levi plošči zaslona aplikacije Varnost se dotaknite možnosti **Strojna oprema**.
2. Odklenite glavni zaslon v zgornjem desnem kotu, vnesite svoje varnostno geslo in izberite **Potrdi**.
3. Na osrednji plošči se dotaknite polja **Programirna enota** in izberite **Brez**.



4. Na glavnem zaslonu se dotaknite možnosti **Uporabi** poleg gumba za zaklepanje.
5. V pojavnem oknu Uporabi varnostno konfiguracijo se dotaknite možnosti **Uporabi in ponovno zaženi**.
6. Prikaže se pojavno okno Potrditev uporabljene varnostne konfiguracije, v katerem lahko izberete **Razveljavi** ali **Potrdi konfiguracijo**.



## 10.4.6. Three Position

---

**Opis** Manual high speed allows both tool speed and elbow speed to temporarily exceed 250 mm/s. It is only available when your robot is on manual mode and a three-position enabling device is configured.  
If there is no interaction with the three-position enabling device in five minutes, increased values will be reset to 250 mm/s.

---

**To access  
Three  
Position**

1. On the left panel, tap **Three Position**.
2. Tap **Unlock** on the upper right side of the main screen.
3. Vnesite varnostno geslo in izberite **Potrdi**.
4. On the central panel, slide on the button to **Allow manual high speed**.
5. Tap **Apply** on the upper right side of the main screen.

---

## 10.4.7. PROFISafe

**Opis** Omrežni protokol PROFsafe (implementiran od različice 2.6.1 naprej) omogoča komunikacijo robota z varnostnim krmilnikom PLC po standardu ISO 13849, kat. 3 zahtev PLd. Robot sporoča podatke o varnostnem stanju varnostnemu krmilniku PLC, nato sprejme podatke za reduciranje ali za sprožitev varnostnih funkcij kot so: zaustavitev v sili. Vmesnik PROFsafe zagotavlja varno, omrežno alternativo povezovanju žic z varnostnimi IO zatiči krmilne omarice robota.  
PROFIsafe je na voljo kot licenčna programska oprema. Licenco je treba kupiti pri pooblaščenem distributerju in jo nato aktivirati v Upravitelju licenc v programu PolyScope X, da funkcija postane na voljo.  
Za nakup licence se obrnite na prodajnega predstavnika.

---

### Izhod varnostnega krmilnika PLC

Nadzorno sporočilo, ki ga varnostni krmilnik PLC pošlje robotu, vsebuje informacije, prikazane v naslednji tabeli.

| Signal                                 | Opis   |
|--|--|
| E-Stop by system                       | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Zahteva zaustavitev sistema v sili.</li> <li>1: Razveljavi zaustavitev sistema v sili.</li> </ul>  |
| Zaščitna zaustavitev                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Zahteva varnostno zaustavitev.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul> <p><b>Opomba:</b> Glejte tudi opis signala »Ponastavitev varnostne zaustavitve«.</p>   |
| Ponastavitev zaščitne zaustavitve      | Ponastavi stanje varnostne zaustavitve pri prehodu z 0 na 1, ko je signal »varnostna zaustavitev« že nastavljen na 1.  |
| Zaščitite samodejno zaustavitev        | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Zahteva varnostno zaustavitev, če robot deluje v samodejnem načinu.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul> <p>Samodejna zaustavitev zaščite se uporablja le, če je konfigurirana naprava s 3 položaji, ki omogoča (3PE). Če ni konfigurirana nobena 3PE naprava, zaščitni stop auto deluje kot običajni zaščitni stop vhod.</p> <p><b>Opomba:</b> Glejte tudi opis signala »Ponastavitev samodejne varnostne zaustavitve«.</p> |
| Ponastavitev zaščitne zaustavitve Auto | Ponastavi stanje samodejne varnostne zaustavitve pri prehodu z 0 na 1, ko je signal »samodejna varnostna zaustavitev« že nastavljen na 1.  |
| Reducirano                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Aktivira reducirane varnostne omejitve.</li> <li>1: Aktivira varnostne omejitve »normalnega načina«.</li> </ul> <p>Varnostni sistem zagotavlja, da je robot znotraj reduciranih omejitev v manj kot 0,5 s po aktiviranju vhoda. Če robotova roka še naprej krši katero izmed omejitev Reduciranega načina, se izvede ustavitev kategorije 0.</p>   |
| Način delovanja                        | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Aktivira ročni način delovanja.</li> <li>1: Aktivira samodejni način delovanja.</li> </ul> <p>Če je varnostna konfiguracija "Izbira načina delovanja prek PROFIsafe" onemogočena, se to polje izpusti iz kontrolnega sporočila PROFIsafe.</p>  |

**Vhod  
varnostnega  
krmilnika PLC**

Statusno sporočilo, ki ga robot pošlje varnostnemu krmilniku PLC, vsebuje informacije, prikazane v naslednji tabeli.

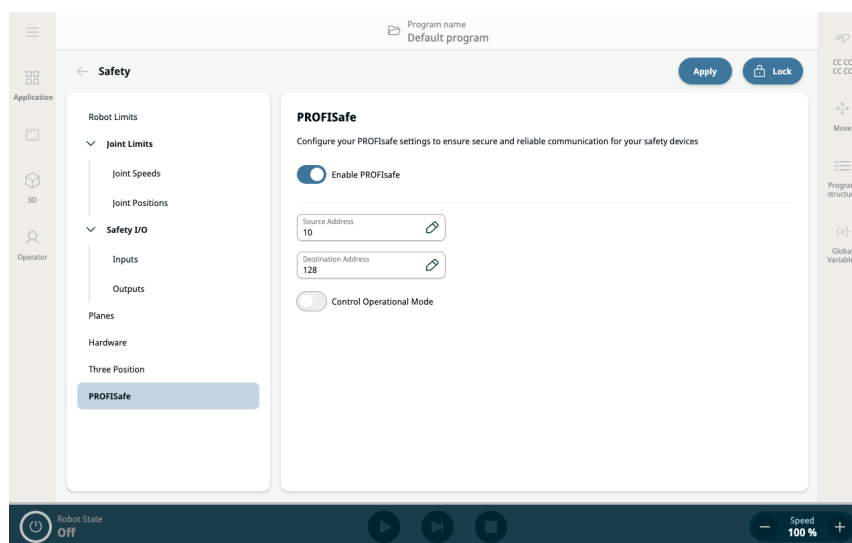
| Signal              | Opis   |
|---------------------|--|
| Ustavi se, mačka. 0 | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 0; strojna zaustavitev s takojšnjo prekinitvijo napajanja robotovih rok in motorjev.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul>  |
| Ustavi se, mačka. 1 | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 1; nadzorovana zaustavitev s prekinitvijo napajanja motorjev in aktiviranimi zavorami.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul>  |
| Ustavi se, mačka. 2 | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 2; nadzorovana zaustavitev z napajanjem motorjev.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul>   |
| Kršitev             | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen, ker varnostni sistem ni uspel upoštevati določenih aktivnih varnostnih omejitev.</li> <li>1: Normalno delovanje.</li> </ul>  |
| Napaka              | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen zaradi nepričakovane izredne napake v varnostnem sistemu.</li> <li>1: Robot nima nepričakovane izredne napake v varnostnem sistemu.</li> </ul>  |
| E-stop po sistemu   | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev: <ul style="list-style-type: none"> <li>Varnostni vmesnik PLC, ki je povezan prek vmesnika PROFIsafe, je poslal zahtevo za zaustavitev sistema v sili.</li> <li>Modul IMMI, povezan s krmilno omarico, je poslal zahtevo za zaustavitev sistema v sili.</li> <li>Enota, povezana z nastavljenim varnostnim vhodom zaustavitve sistema v sili na krmilni omarici, je poslala zahtevo za zaustavitev sistema v sili.</li> </ul> </li> <li>1: Robot ni v zaustavitvi sistema v sili.</li> </ul> |
| E-stop z robotom    | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev: <ul style="list-style-type: none"> <li>Gumb e-stop obeska za učenje je pritisnjen.</li> <li>Pritisne se gumb e-stop, povezan z nekonfigurabilnim varnostnim vhodom krmilne omarice robota e-stop.</li> </ul> </li> <li>1: Robot ni v zaustavitvi v sili s strani robota.</li> </ul>   |

| Signal                          | Opis   |
|---------------------------------|--|
| Zaščitna zaustavitev            | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev: <ul style="list-style-type: none"> <li>Varnostni PLC, povezan prek PROFIsafe, je potrdil varnostno zaustavitev.</li> <li>Enota, povezana z nenastavljivim varnostnim vhodom varnostne zaustavitve na krmilni omarici, je poslala zahtevo za varnostno zaustavitev.</li> <li>Enota, povezana z varnostnim stop nastavljivim varnostnim vhodom krmilne omarice, je potrdila varnostni stop.</li> </ul> </li> <li>1: Robot ni ustavljen zaradi varnostne zaustavitve.</li> </ul> <p><b>Opomba:</b> Glejte tudi opis signala »Ponastavitev varnostne zaustavitve«. Vmesnik PROFIsafe zahteva uporabo funkcije preventivne ponastavitve.</p> |
| Zaščitite samodejno zaustavitev | <p>0: Robot je zaustavljen zaradi delovanja v samodejnem načinu in zaradi enega od teh pogojev:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Varnostni PLC, povezan prek PROFIsafe, je potrdil samodejno zaustavitev zaščite.</li> <li>Enota, priključena na varnostni zaustavitveni samodejni varnostni vhod krmilne omarice, ima uveljavljen varnostni zaustavitveni samodejni vhod.</li> </ul> <p>1: Robot ni ustavljen zaradi samodejne varnostne zaustavitve.</p> <p><b>Opomba:</b> Glejte tudi opis signala »Ponastavitev samodejne varnostne zaustavitve«. Vmesnik PROFIsafe zahteva uporabo funkcije preventivne ponastavitve.</p>   |
| Zaustavitev 3PE                 | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Robot je zaustavljen zaradi delovanja v ročnem načinu in zaradi enega od teh pogojev: <ul style="list-style-type: none"> <li>Vsak 3PE je pritisnjen v sredinski položaj, vhod Freedrive (Prosti tek) pa je aktiven.</li> <li>Vse naprave 3PE niso pritisnjene v sredinski položaj.</li> </ul> </li> <li>1: Robot ni zaustavljen zaradi naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja.</li> </ul>  |
| Način delovanja                 | <p>Prikaz aktivnega načina delovanja robota.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Onemogočeno</li> <li>1: Samodejno</li> <li>2. Ročno</li> </ul>  |
| Reducirano                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>0: Reducirane varnostne omejitve so aktivne.</li> <li>1: Normalne varnostne omejitve so aktivne.</li> </ul>   |

| Signal                          | Opis   |
|---------------------------------|--|
| Nastavljena je aktivna omejitev | Aktivni nabor varnostnih omejitev. <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Normalno</li> <li>• 1: Reducirano</li> <li>• 2: Obnovitev</li> </ul>  |
| Premikanje robota               | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Robot se premika. Če se člen premika s hitrostjo 0,02 rad/s ali hitreje, se robot premika.</li> <li>• 1: Robot je v mirovanju.</li> </ul>  |
| Varen domači položaj            | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Robot je v stanju mirovanja (robot se ne premika) in v položaju, ki je določen kot Varni domači položaj.</li> <li>• 1: Robot ni v stanju mirovanja ali ni v položaju, ki je določen kot Varni domači položaj.</li> </ul> |

## Konfiguriranje PROFIsafe

1. Na zaslonu Varnostna aplikacija se dotaknite možnosti **PROFIsafe** na levi plošči.
2. Dotaknite se možnosti **Odkleni** na zgornjem desnem robu glavnega zaslona, da omogočite funkcijo PROFIsafe. Vnesite varnostno geslo in izberite **Potrdi**.



Na desni plošči sta dve polji in dva gumba za konfiguriranje vmesnika PROFIsafe:

- Gumb Omogoči PROFIsafe
  - Polje Naslov vira
  - Polje Naslov cilja
  - Nadzor načina delovanja
3. Podrsajte gumb **Omogoči PROFIsafe** v desno.
  4. Dotaknite se polj **Naslov vira** in **Naslov cilja**, da določite naslove, ki jih bosta robot in varnostni PLC uporabljala pri medsebojni identifikaciji.
  5. Če se dotaknete možnosti **Nadzor načina delovanja**, lahko omogočite, da PROFIsafe PLC nadzoruje način delovanja robota.



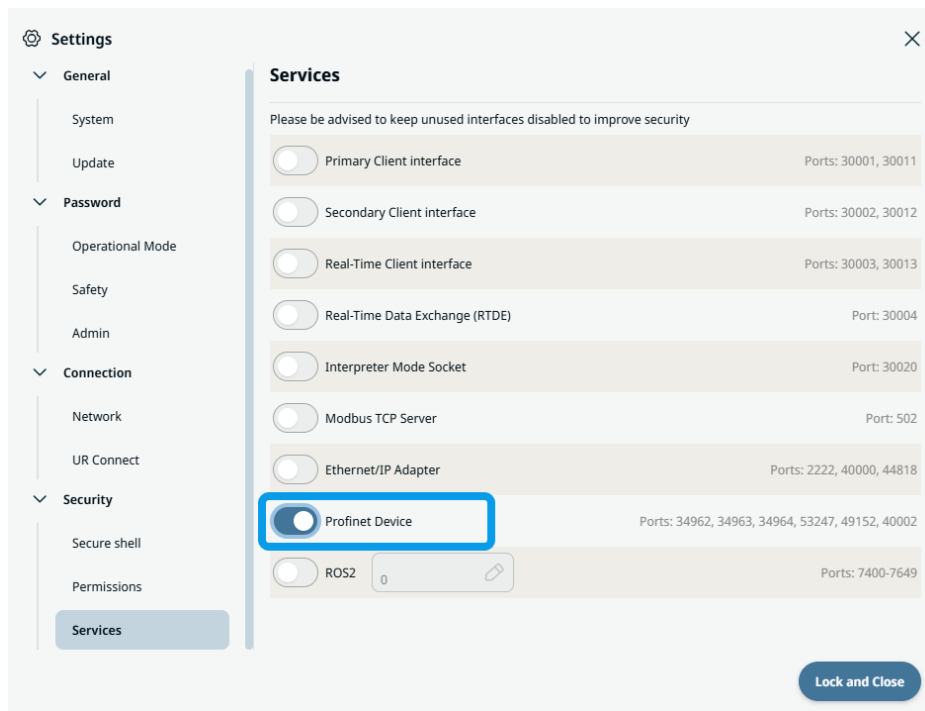
**OBVESTILO**

Če želite konfigurirati in uporabljati PROFIsafe, mora biti v meniju nastavitve varnostnih storitev omogočena možnost **Naprava Profinet**.



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

Za podrobnosti in lokacijo vmesnika glejte razdelek [Profinet](#).



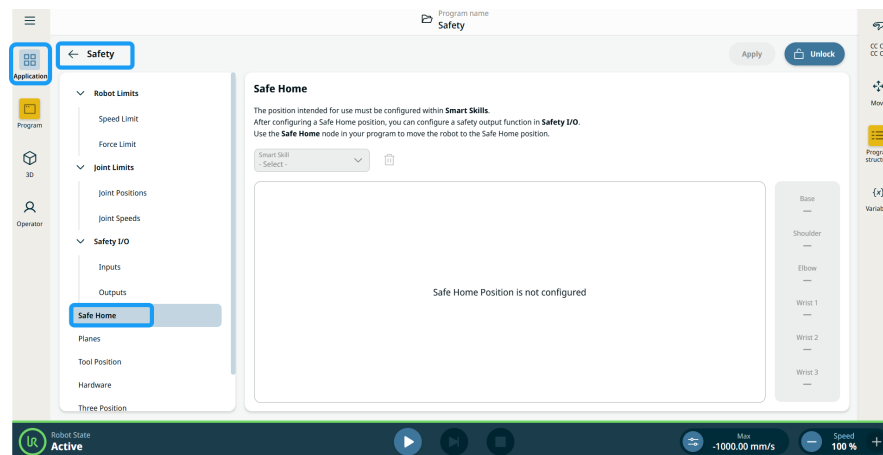
### 10.4.8. Varen dom

**Opis**

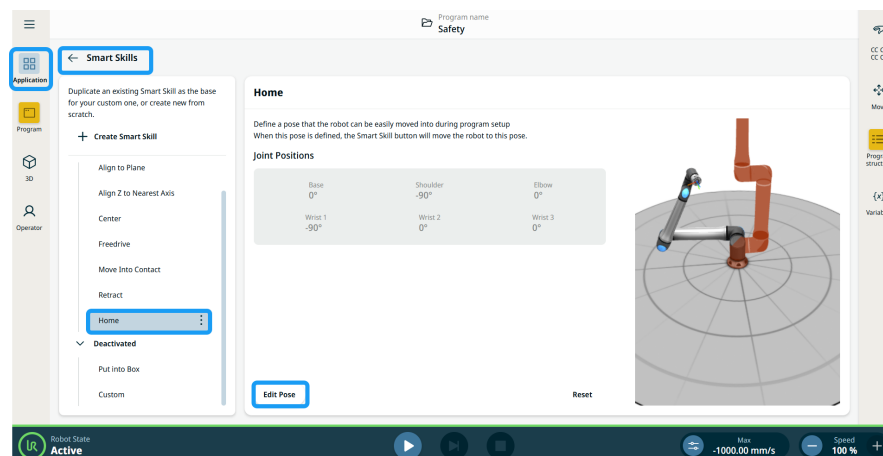
**Osnovni položaj** je funkcija PolyScope X, ki uporabnikom omogoča, da določijo varnostni izhod, ki se aktivira, ko robot doseže nastavljeni osnovni položaj za varnost. Uporabnik izbere **Domov** v spustnem meniju razpoložljivih položajev pametnega upravljanja, ki se lahko dodelijo kot referenca za osnovni položaj za varnost.

## Dostop do osnovnega položaja

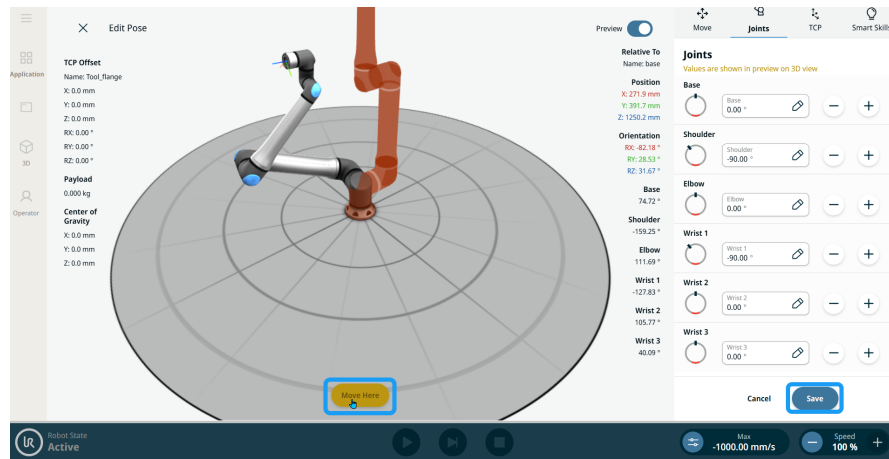
1. Dotaknite se **Zavihka Aplikacija** in izberite **Aplikacija Varnost**. Na levi plošči izberite **Osnovni položaj**.



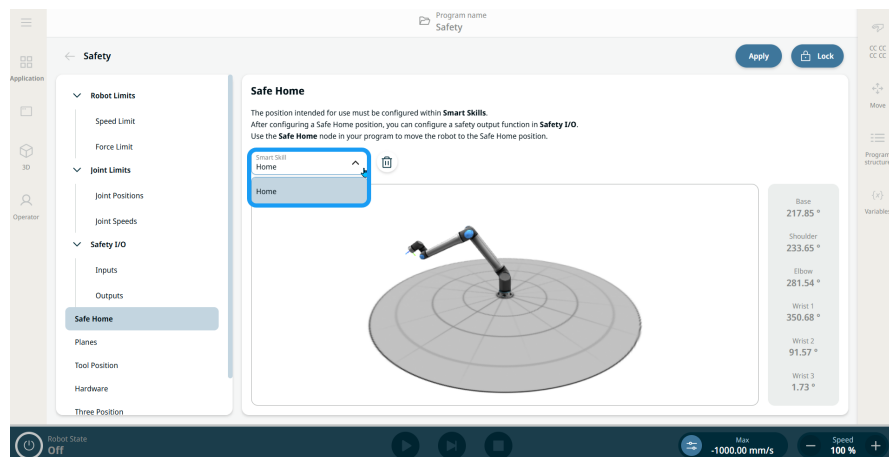
2. Za nastavev položaja robota odprite **Aplikacijo Pametno upravljanje** in izberite **Domov**.
3. Dotaknite se gumba **Uredi pozo** in prikazal se bo 3D-prikaz roke robota.



4. Robota premaknite na zeleno mesto s pomočjo gumbov **Premik**, **Členi** in **TCP**.
5. Pritisnite in pridržite rumeni gumb **Premik sem**, dokler se slika predogleda ne prilagodi novi konfiguraciji.
6. Dotaknite se možnosti **Shrani** za dokončanje nastavitve.



7. Vrnite se na **Osnovni položaj** v **Aplikaciji Varnost** in vnesite varnostno geslo.
8. V aktiviranem polju **Pametno upravljanje** izberite **Domov** in nastavljeni položaj robota se prikaže na glavnem zaslonu.
9. Dotaknite se možnosti **Uporabi** in izberite **Uporabi in ponovno zaženi**. Nato se dotaknite možnosti **Potrdi konfiguracijo**.



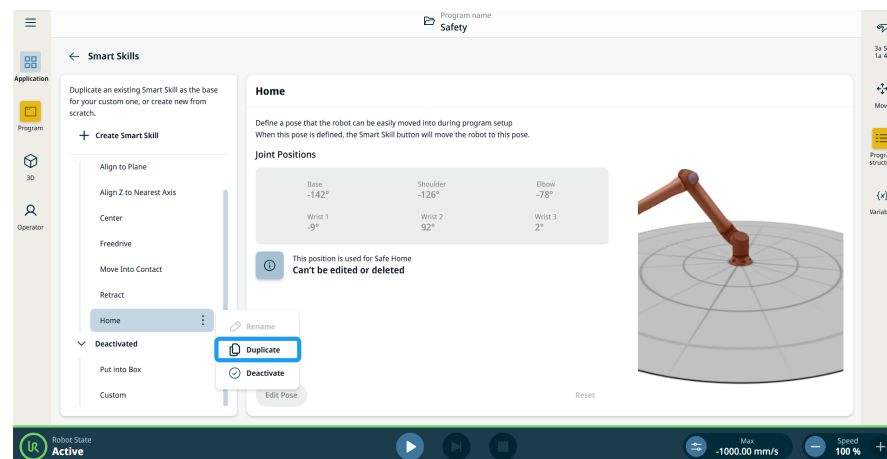


### OBVESTILO

Če je kot referenca za Osnovni položaj izbran položaj pametnega upravljanja:

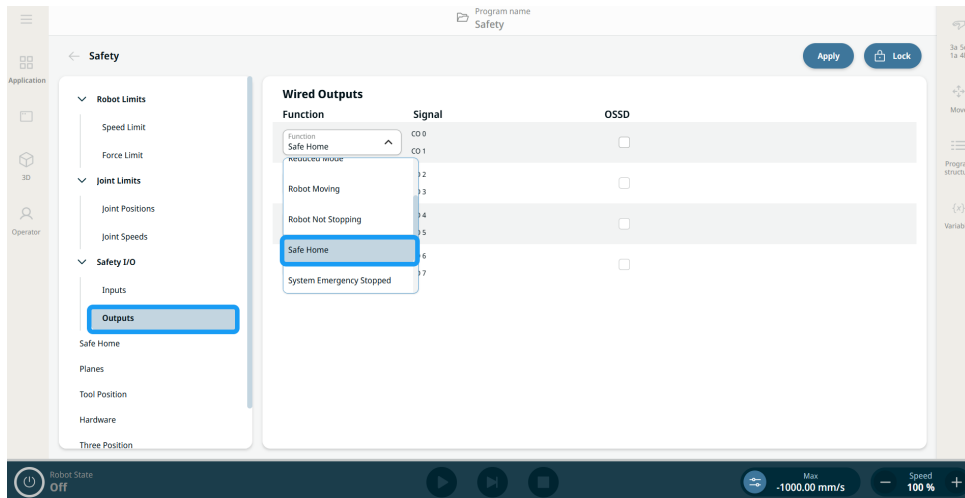
- Na strani pametnega upravljanja se prikaže statično okno s sporočilom.
- Konfiguriranega pametnega upravljanja, nastavljenega kot Osnovni položaj, ni mogoče preimenovati, urediti ali izbrisati, razen če uporabnik izbrši ali prekliče dodelitev Osnovnega položaja na zaslonu Osnovni položaj za varnost.

10. Na zaslonu pametnega upravljanja lahko Osnovni položaj podvojite in uredite. Vse novo ustvarjene funkcije pametnega upravljanja so na voljo tudi za konfiguracijo kot Osnovni položaj.

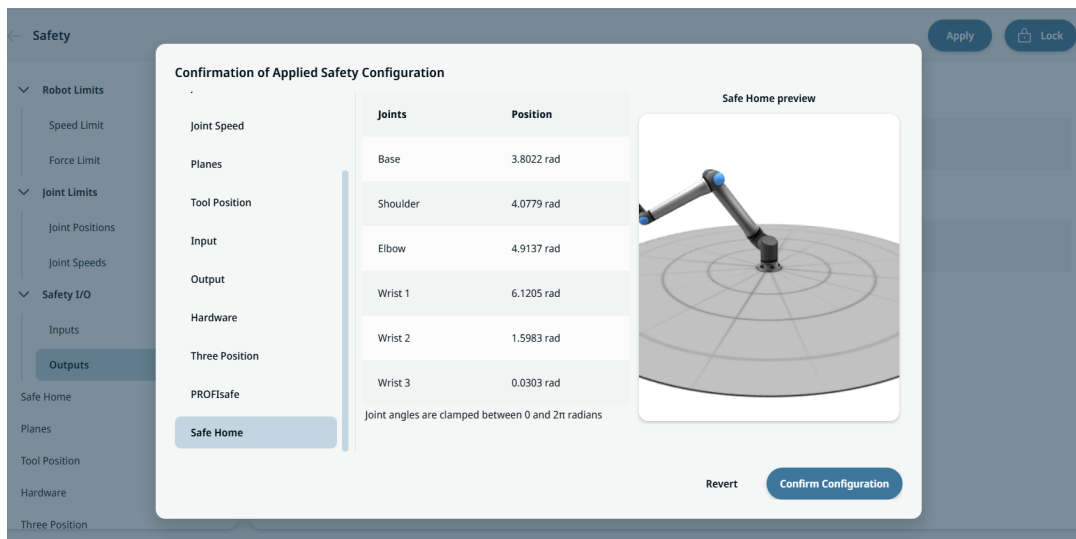


**Funkcija Osnovni položaj v izhodih**

Če je položaj **Domov** dodeljen funkciji pametnega upravljanja v aplikaciji **Varnost**, spustni seznam funkcij varnostnega izhoda vsebuje **Osnovni položaj** kot novo dodeljeno funkcijo. V poljih **Funkcija** na zavihku **Izhodi varnostnega V/I** izberite **Osnovni položaj**.

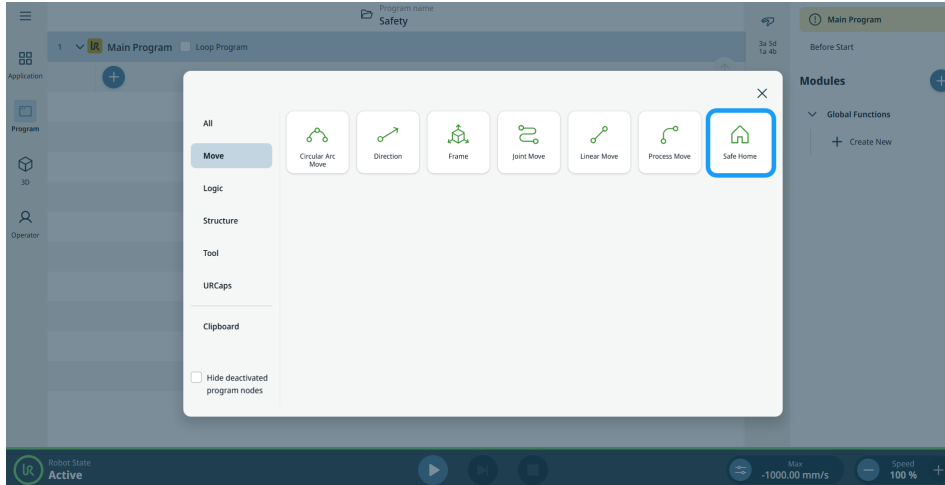


**Osnovni položaj** je mogoče videti v tabeli dodelitve funkcij v preglednem pogovornem oknu **Potrditve uporabljene varnostne konfiguracije**.



**Osnovni položaj kot programsko vozlišče**

Programsko vozlišče **Osnovni položaj** se nahaja v kategoriji **Premik vozlišč** znotraj **Ukazna vozlišča**. To vozlišče se uporablja za ukaz robotu, da se premakne na vnaprej določeni osnovni položaj za varnost, kot je konfigurirano v nastavitvah aplikacije Varnost za osnovni položaj.



**OBVESTILO**

Dodajanje vozlišča brez osnovnega položaja za varnost, nastavljenega v aplikaciji Varnost, bo vozlišče označilo kot rumeno.

Motion Profile  
Custom
Configure safe home position in Application - Safety

Vozlišče Ukaz za Osnovni položaj ima možnosti profilov premika in druge napredne



nastavitve, ko se dotaknete ikone s tremi pikami

**Advanced Settings**
✕

**Movement**

Select the movement type and speed that the robot shall move towards the selected position

Motion Profile  
Custom

---

Speed Type  
OptiMove

Speed  
30 %

Acceleration  
9 %

Cancel
Confirm

**Napredne nastavitve**

Uporabniki lahko ustvarijo profile premika v naprednih nastavitvah z uporabo dveh zavihkov in dveh polj:

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

**Profil premika** je funkcija, ki uporabnikom omogoča nastavitve vnaprej določenih profilov premika v vozliščih premika: Premik člena, Linearni premik, Premik krožnega loka, Procesni premik in Smer. Profil premika **Po meri** omogoča uporabnikom, da opredelijo podatke o premikanju v vozlišču premika.

V polju **Vrsta hitrosti** je privzeta možnost **OptiMove**. Choose **Classic** movement if you want to input speed and acceleration in degrees per second or mm per second. Nastavitve OptiMove so navedene v odstotkih, da se poenostavi uporaba in nastavitve.

Uporabniki lahko nastavijo odstotek zelene hitrosti v zavihku **Hitrost**, ki določa ciljno hitrost premikanja kot odstotek največje hitrosti robota.

Uporabniki lahko v zavihku **Pospešek** nastavijo odstotek zelenega pospeška, ki določa ciljne omejitve navora med pospeševanjem in zaviranjem kot odstotek največje moči robota.

---

# 11. Ocena tveganja kibernetске varnosti

## Opis

V tem razdelku so informacije, ki vam bodo pomagale obvarovati robota pred morebitnimi grožnjami kibernetске varnosti. V razdelku so opisane zahteve za obravnavo groženj kibernetске varnosti in smernice za utrjevanje varnosti.

## 11.1. Splošna kibernetска varnost

### Opis

Povezovanje robota Universal Robots v omrežje lahko povzroči tveganja za kibernetсku varnost.

Ta tveganja lahko ublažite z uporabo usposobljenega osebja in izvajanjem posebnih ukrepov za zaščito kibernetске varnosti robota.

Za izvajanje ukrepov za kibernetсku varnost potrebujete oceno nevarnosti za kibernetсku varnost.

Namen tega je:

- Prepoznavanje groženj
- Določanje območij zaupanja in vodov
- Določanje zahtev za vsako komponento v programu



#### OPOZORILO

Neizvajanje ocene tveganja za kibernetсku varnost lahko ogrozi delovanje robota.

- Oceno tveganja za kibernetсku varnost lahko izvede integrator ali usposobljeno osebje.



#### OBVESTILO

Samo usposobljeno osebje je odgovorno za ugotavljanje potreb po posebnih ukrepih za kibernetсku varnost in za zagotavljanje zahtevanih ukrepov za kibernetсku varnost.

## 11.2. Zahteve za kibernetсku varnost

### Opis

Konfiguriranje omrežja in varovanje robota zahteva, da izvedete ukrepe za primer groženj za kibernetсku varnost.

Pred začetkom konfiguracije omrežja upoštevajte vse zahteve, nato pa preverite, ali je nastavitev robota varna.

**Kibernetска varnost**

- Osebe, ki upravlja z robotom, mora imeti poglobljeno razumevanje splošnih načel kibernetске varnosti in naprednih tehnologij, ki so v uporabi v robotu UR.
- Vpeljati morate ukrepe fizičnega varovanja, da ima fizičen dostop do robota samo pooblaščen osebje.
- Imeti morate ustrezno kontrolo vseh dostopnih točk. Na primer: ključavnice na vratih, uporaba identifikacijskih značk, splošen fizičen nadzor dostopa.

**OPOZORILO**

Povezovanje robota z neustrezno zavarovanim omrežjem lahko povzroči in varnostna tveganja.

- Robota povežite samo v zaupanja vredno in ustrezno zaščitenom omrežje.

**Zahteve za omrežno konfiguracijo**

- V lokalno omrežje se lahko povežejo samo zaupanja vredne naprave.
- Do robota ne sme biti vhodnih povezav iz sosednjih omrežij.
- Izhodne povezave robota morajo biti omejene, da je omogočen najmanjši ustrezen nabor določenih vrat, protokolov in naslovov.
- Uporabljajo se lahko samo URCaps in skriptne datoteke zaupanja vrednih partnerjev ter šele po preverjanju njihove pristnosti in celovitosti.

**Varnostne zahteve za nastavitve robota**

- Privzeto geslo zamenjajte z novim, močnim geslom.
- Onemogočite »Datoteke Magic«, ko jih ne uporabljate aktivno (PolyScope 5).
- Onemogočite dostop SSH, ko ta ni potreben. Dajte prednost preverjanju pristnosti na podlagi ključa kot preverjanju pristnosti na podlagi gesla.
- Nastavite požarni zid robota na najbolj omejujoče, a še uporabne nastavitve in onemogočite vse neuporabljene vmesnike in storitve, zaprite vrata in omejite naslove IP.
-

## 11.3. Napotki za utrjevanje kibernetске varnosti

### Opis

Vmesnik PolyScope ima veliko funkcij, ki zagotavljajo varnost omrežne povezave, kljub temu lahko varnost izboljšate z upoštevanjem teh smernic:

- Pred povezovanjem robota v katero koli omrežje, vedno spremenite privzeto geslo na močno geslo.



#### OBVESTILO

Pozabljenega ali izgubljenega gesla ne morete pridobiti ali ponastaviti.

- Varno shranite vsa gesla.

- Za omejitev omrežnega dostopa do robota v čim večji meri uporabite vgrajene nastavitve.
- Nekateri komunikacijski vmesniki nimajo načina za preverjanje pristnosti in šifriranje komunikacije. To je varnostno tveganje. Razmislite o ustreznih preventivnih ukrepih na podlagi vaše ocene tveganja kibernetске varnosti.
- Tuneliranje SSH (lokalno posredovanje vrat) morate uporabiti za dostop do vmesnikov robota iz drugih naprav, če povezava prečka mejo zaupanja vrednega območja.
- Odstranite občutljive podatke pred razgradnjo robota. Bodite še posebej pozorni na URCaps in podatke v programski mapi.
  - Za zagotovitev varnega odstranjevanja zelo občutljivih podatkov varno izbrišite ali uničite kartico SD.

## 12. Komunikacijska omrežja

---

**Vodilo  
Fieldbus**

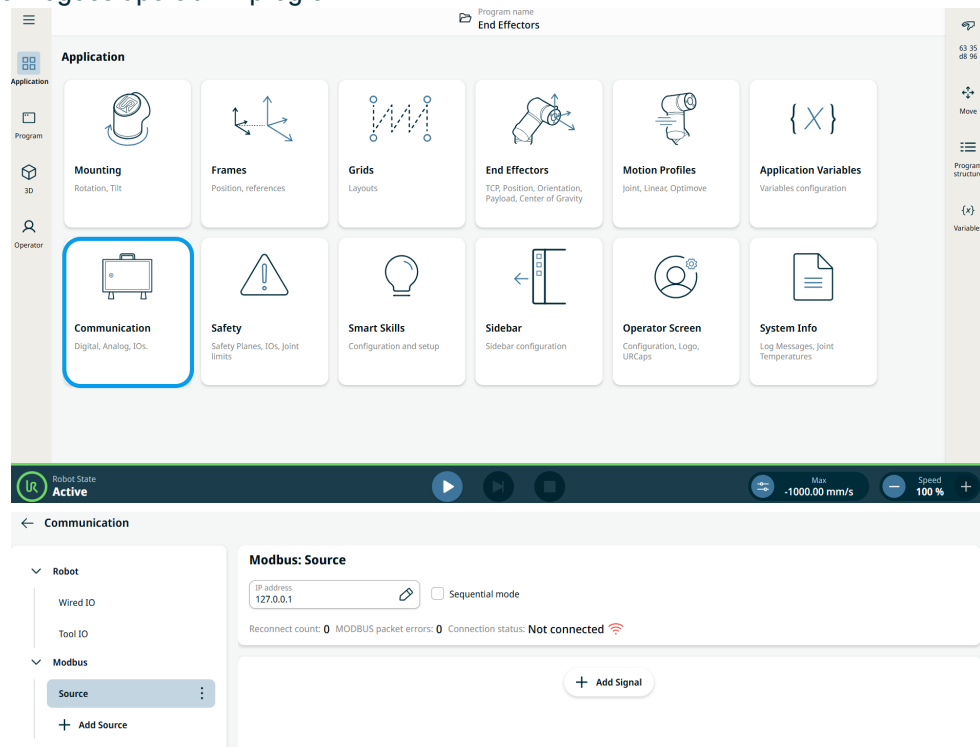
Z možnostmi vodila Fieldbus lahko določite in konfigurirate družino industrijskih računalniških omrežnih protokolov, ki se uporabljajo za distribuirani nadzor v sprotnem času, ki ga sprejema vmesnik PolyScope:

- MODBUS
  - Ethernet/IP
  - PROFINET
  - PROFISafe
  - UR Connect
-

## 12.1. MODBUS

### Opis

Tukaj lahko nastavite odjemalske (glavne) signale MODBUS . Povezave s strežniki MODBUS (ali podrejenimi) na določenih naslovih IP je mogoče ustvariti z vhodnimi/izhodnimi signali (registri ali digitalnimi). Vsak signal ima edinstveno ime, tako da ga je mogoče uporabiti v programih.



**Dodaj signal**

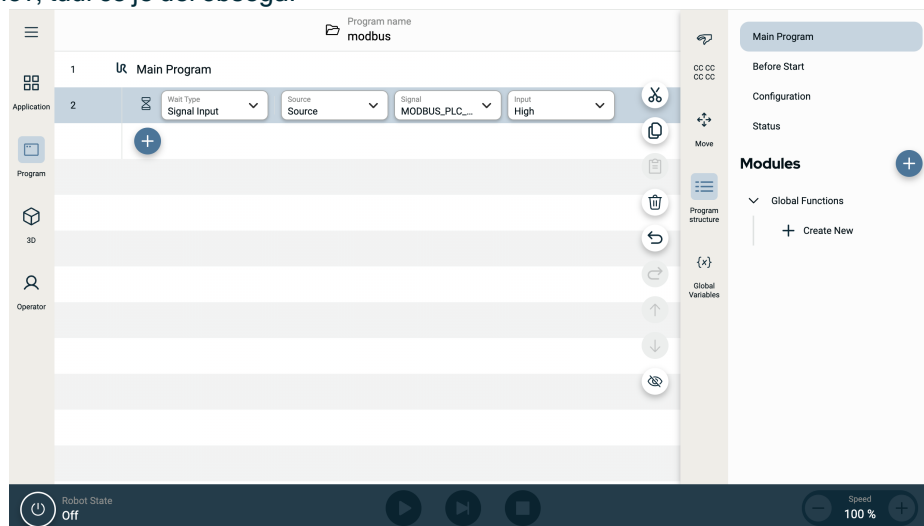
Pri dodajanju signala lahko prilagodite ime signala. Izberite vrsto signala, smer signala ter določite frekvenco, časovni interval in druge napredne nastavitve. Signal lahko uporablja en naslov ali več naslovov.

**Vir signala**

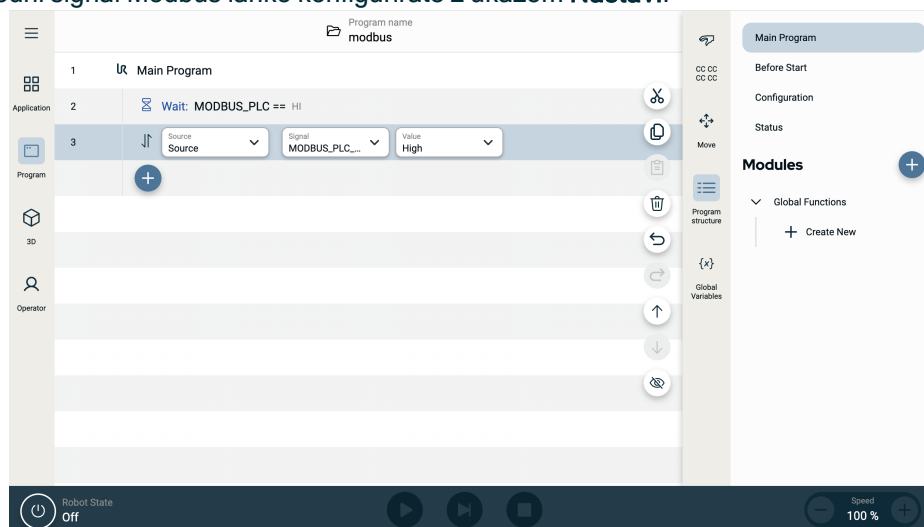
Nastavitve vira signala Modbus lahko urejate in brišete. Dotaknite se gumba **Konfiguracija** za urejanje in se dotaknite ikone smetnjaka za brisanje.

## Programiranje

Podobno kot druge vhodne signale je mogoče spremljati tudi signale Modbus. V programu v ukazu **Počakaj** izberite **Vhod signala** v zavihku **Tip čakanja**. Nato izberite vir Modbus, določen vhodni signal in stanje, na katerega želite počakati. Obsegov naslova ni mogoče uporabiti v logičnih izrazih. Program lahko uporabi samo en naslov, tudi če je del obsega.



Izhodni signal Modbus lahko konfigurirate z ukazom **Nastavi**.



## 12.2. Profinet

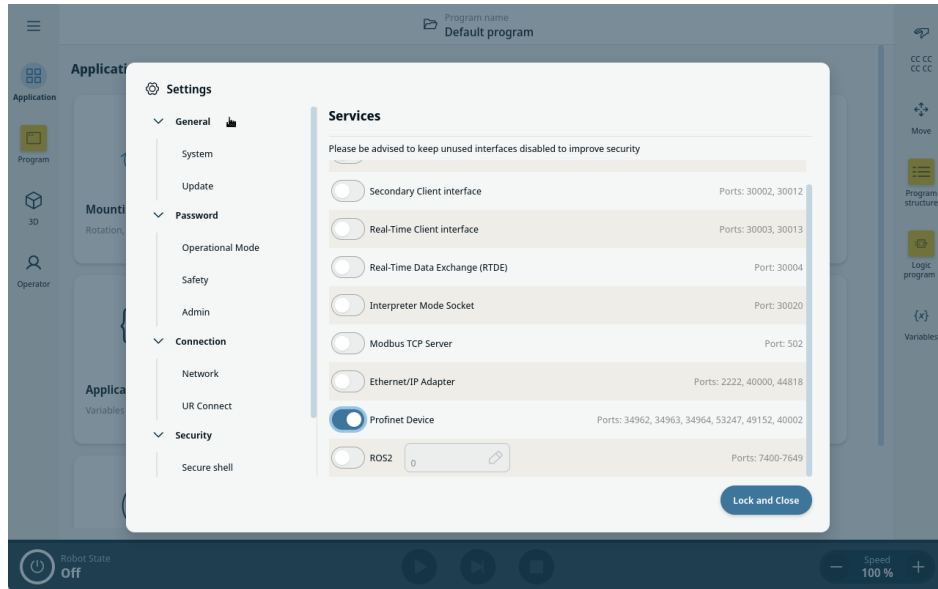
### Opis

PROFINET je omrežni protokol, ki omogoča ali onemogoča povezavo robota z industrijskim krmilnikom V/I PROFINET. Če je povezava omogočena, lahko izberete dejanje, ki se zgodi, ko program izgubi povezavo VO-krmilnik PROFINET.

**Omogočanje PROFINET**

Tako omogočite funkcijo PROFINET v vmesniku PolyScope X.

1. V zgornjem levem kotu zaslona se dotaknete menija hamburger in nato izberite Nastavitve.
2. V meniju na levi, v razdelku Varnost, se dotaknete možnosti Storitve.
3. Type the admin password.
4. Dotaknite se gumba PROFINET, da vklopite PROFINET.



## Uporaba PROFINET

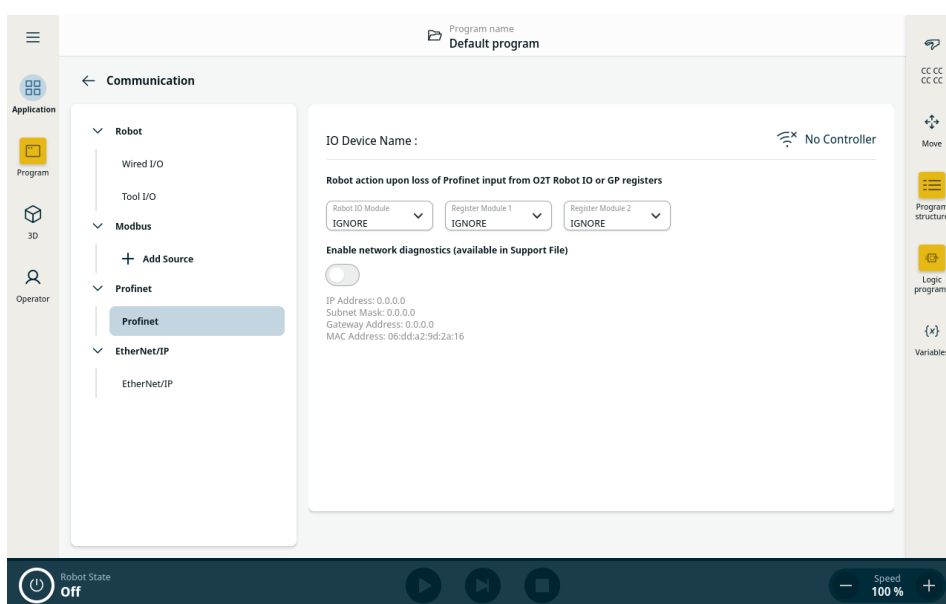
Poiščite funkcije PROFINET v vmesniku PolyScope X:

V glavnem meniju PolyScope X.

1. Dotaknite se ikone aplikacije.
2. V meniju Komunikacija izberite PROFINET iz levega menija.

Izberite ustrezno dejanje s seznama:

|          |   |
|----------|---|
| Spreglej | Vmesnik PolyScope X bo prezrl izgubo povezave PROFINET in nemoteno nadaljeval z glavnim programom.    |
| Premor   | Vmesnik PolyScope X začasno zaustavi glavni program. Program se nadaljuje od tam, kjer se je ustavil. |
| Ustavi   | Vmesnik PolyScope X zaustavi glavni program.  |



**Diagnostika**

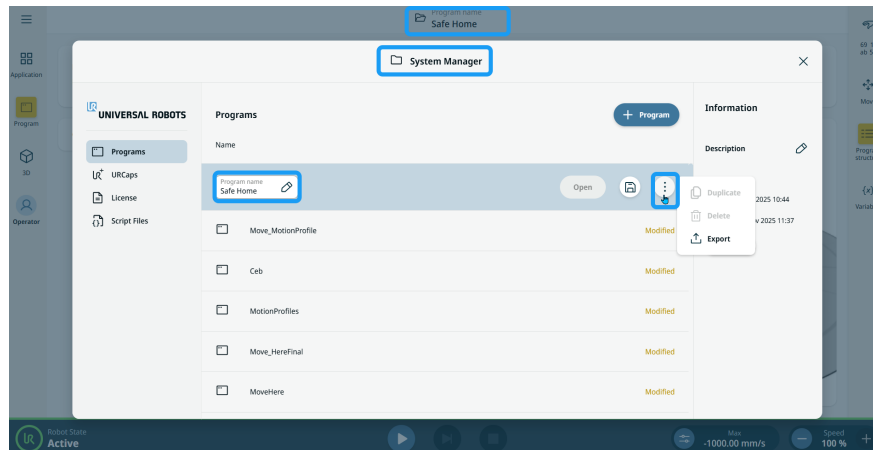
Polyscope X ima možnost snemanja omrežnega prometa med robotom in krmilnikom V/I PROFINET. To se lahko uporabi za diagnostiko v primeru težav s povezljivostjo.

- Da bi omogočili to možnost, se dotaknite gumba »Omogoči diagnostiko omrežja«, da jo vklopite.

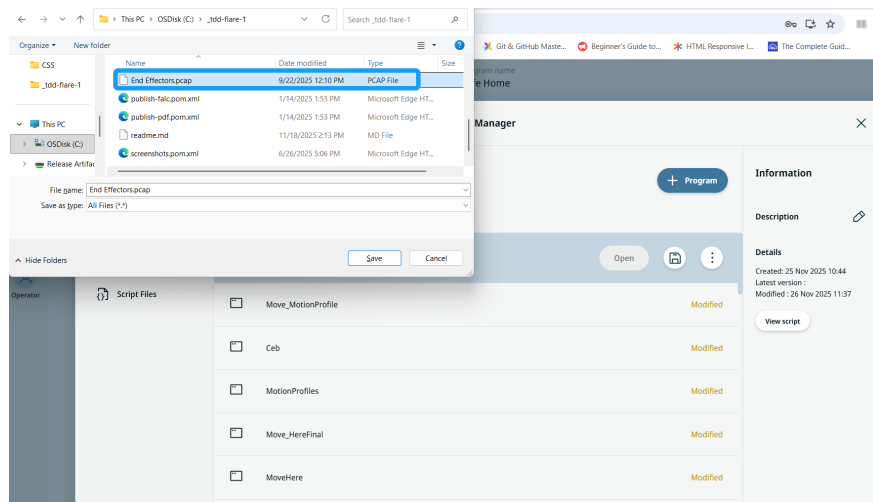
Komunikacijski podatki bodo shranjeni v datoteki .pcap.

Datoteka je shranjena v podporni datoteki v upravljavcu sistema. V diagnostiki je mogoče zabeležiti do 50 MB podatkov.

1. Pojdite v **glavo** in pojavi se **Upravljevec sistema**.
2. Izberite program, s katerim delate.
3. Dotaknite se ikone s tremi navpičnimi pikami (meni presežnih elementov) in izberite **Izvoz**.



4. Izberite komunikacijske podatke v datoteki pcap in shranite.



5. Na glavnem zaslonu se prikaže pojavno obvestilo, da ste datoteko uspešno izvozili iz programa.

**Stanje vrat Ethernet**

Ko je naprava PROFINET omogočena, se ustvarijo nova navidezna vrata Ethernet. Konfiguracija navideznih vrat Ethernet prikazuje informacije o trenutno konfiguriranem naslovu IP, maski podomrežja, prehodu in naslovu MAC. Upoštevajte, da se ta navidezna vrata razlikujejo od vrat, nastavljenih v omrežnih nastavitvah robota.

## 12.3. Ethernet/IP

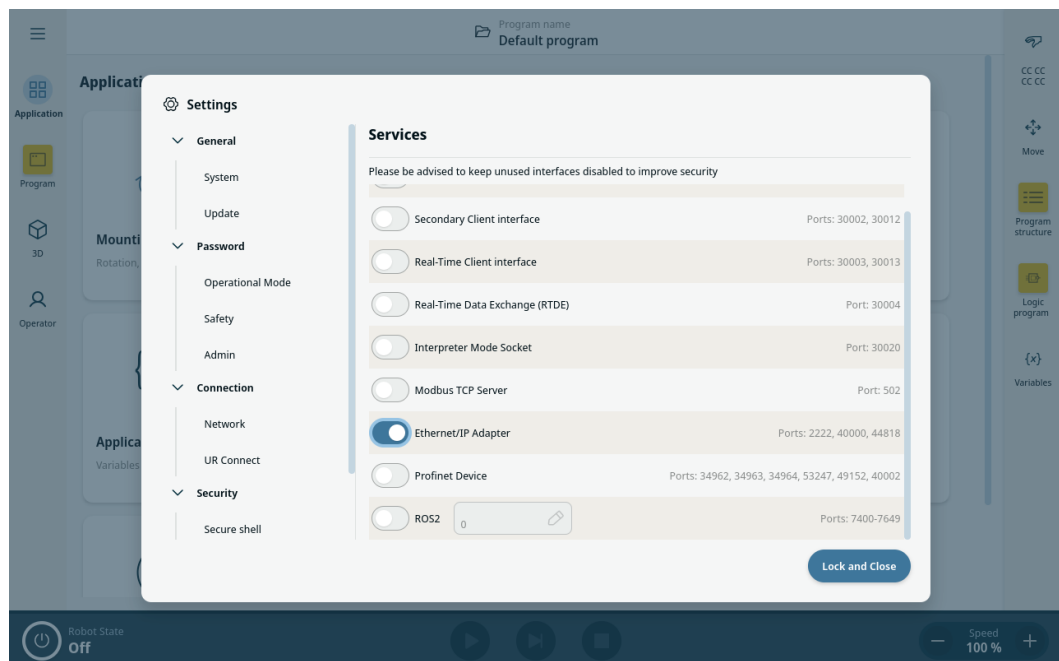
**Opis**

EtherNet/IP je omrežni protokol, ki omogoča povezavo robota z industrijskim čitalcem EtherNet/IP. Če je povezava omogočena, lahko izberete dejanje, ki se izvede, ko program izgubi povezavo s čitalcem EtherNet/IP.

**Omogoči Ethernet/IP**

Tako omogočite Ethernet/IP v vmesniku PolyScope X.

1. V zgornjem levem kotu zaslona se dotaknite menija hamburger.
2. Dotaknite se možnosti Nastavitve.
3. V meniju na levi, v razdelku Varnost, se dotaknite možnosti Storitve.
4. Type the admin password.
5. Dotaknite se gumba Adapter Ethernet/IP, da preklopite na vklopljeno stanje.



**Uporaba Ethernet/IP**

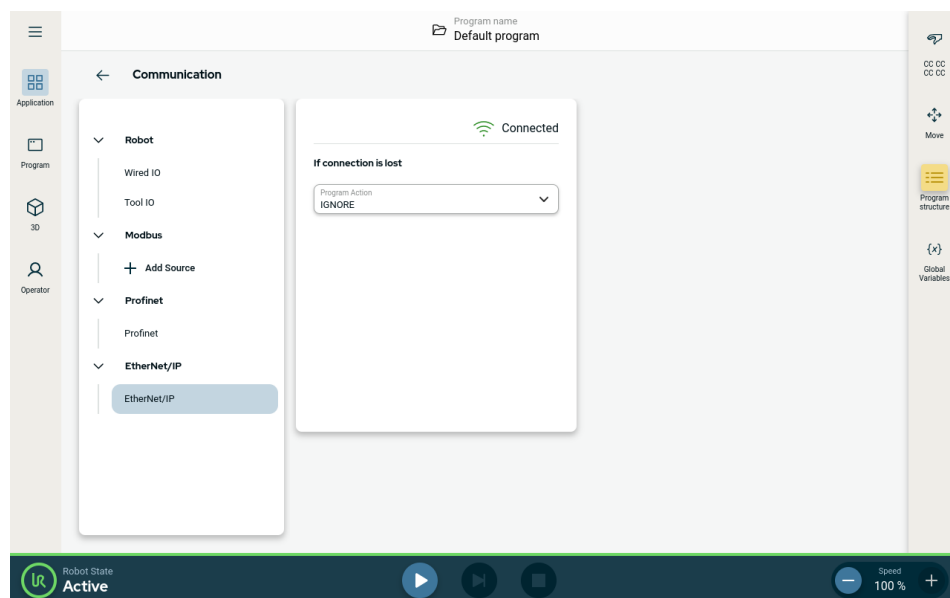
Tako najdete funkcije Ethernet/IP v vmesniku PolyScope X:

V levi glavi vmesnika PolyScope X.

1. Dotaknite se ikone aplikacije.
2. V meniju Komunikacija izberite Ethernet/IP iz levega menija.

Izberite ustrezno dejanje s seznama:

- Spreglej** Vmesnik PolyScope X bo prezrl izgubo povezave EtherNet/IP in nemoteno nadaljeval z glavnim programom.
- Premor** Vmesnik PolyScope X začasno zaustavi glavni program. Program se nadaljuje od tam, kjer se je ustavil.
- Ustavi** Vmesnik PolyScope X zaustavi glavni program.



V zgornjem desnem kotu tega zaslona je prikazano stanje Ethernet/IP.

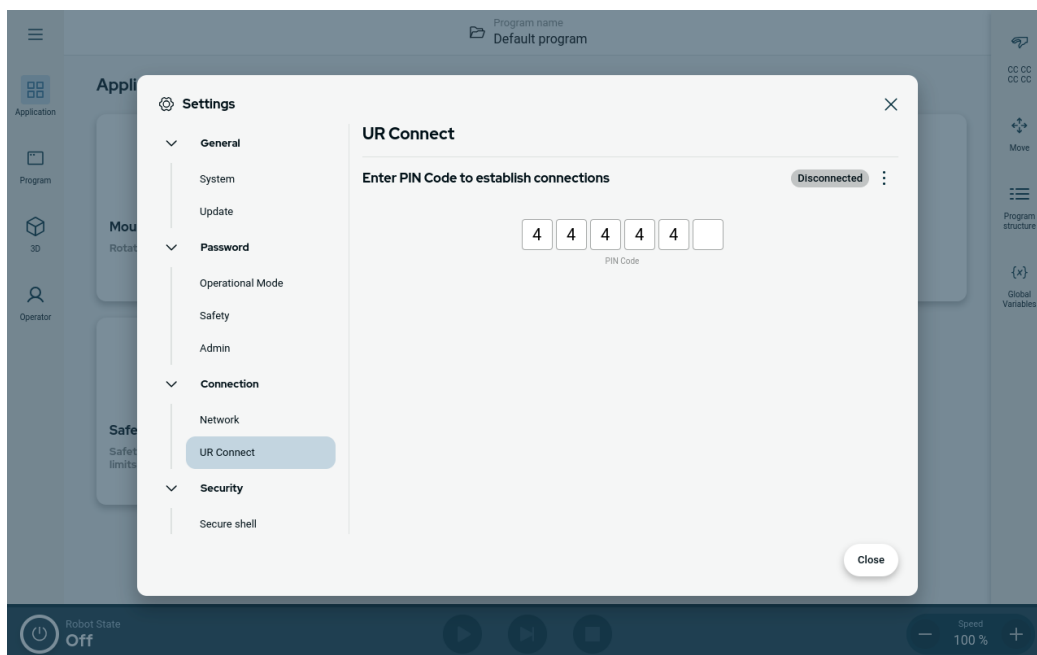
- |                                |  |
|--------------------------------|--|
| <b>Povezano</b>                | Robot je povezan s krmilnikom Ethernet/IP.   |
| <b>Brez optičnega bralnika</b> | Naprava Ethernet/IP deluje, vendar noben krmilnik ni povezan z robotom prek Ethernet/IP. |
| <b>Onemogočeno</b>             | Naprava Ethernet/IP ni omogočena.  |

## 12.4. UR Connect

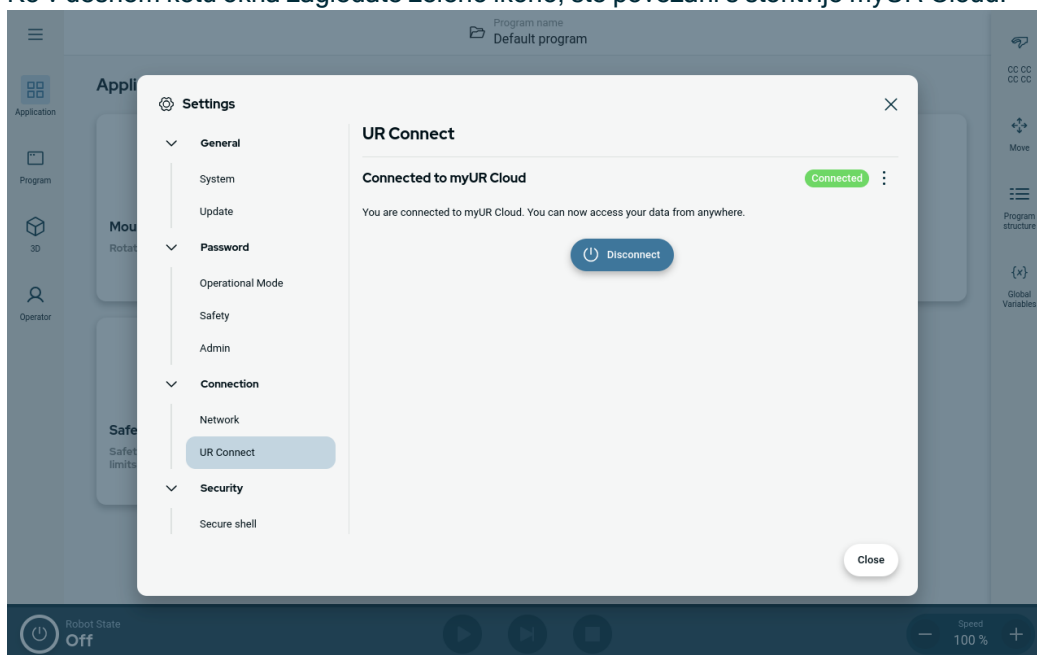
### Povezava vmesnika PolyScope X z myUR Cloud

Programsko opremo vmesnika PolyScope X morate povezati s storitvijo myUR Cloud. Kodo PIN najdete v svojem računu myUR.

1. Pojdite na Nastavitve.
2. Pojdite na UR Connect.
3. Pritisnite gumb »Poveži« na glavni strani UR Connect.
4. Vnesite kodo PIN iz storitve myUR.

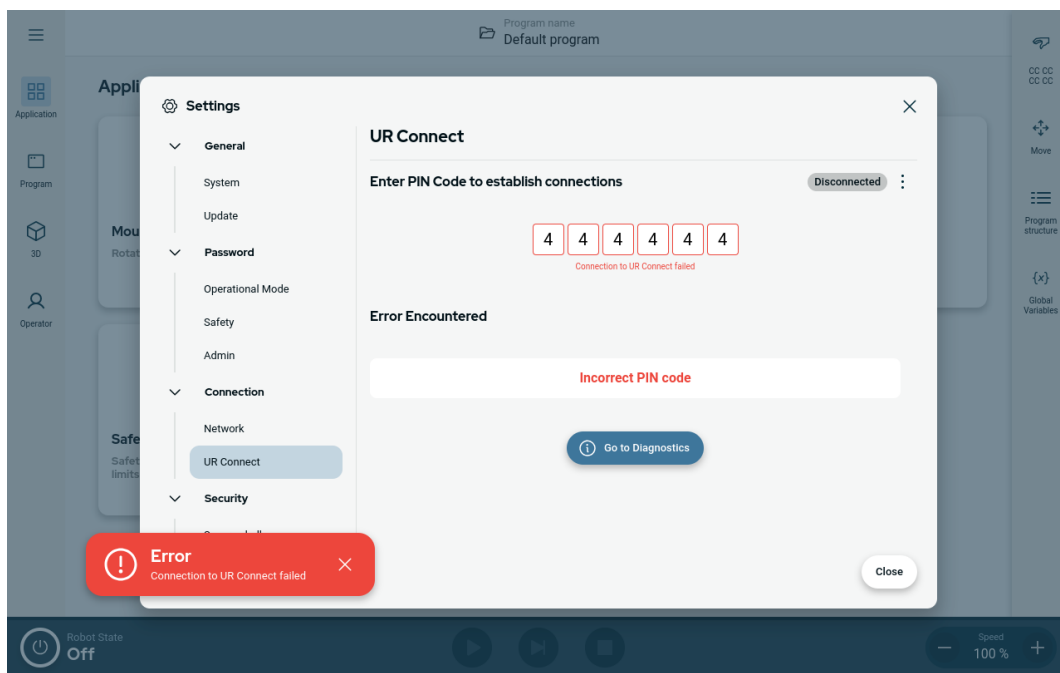


Ko v desnem kotu okna zagledate zeleno ikono, ste povezani s storitvijo myUR Cloud.



**Povezava ni uspela**

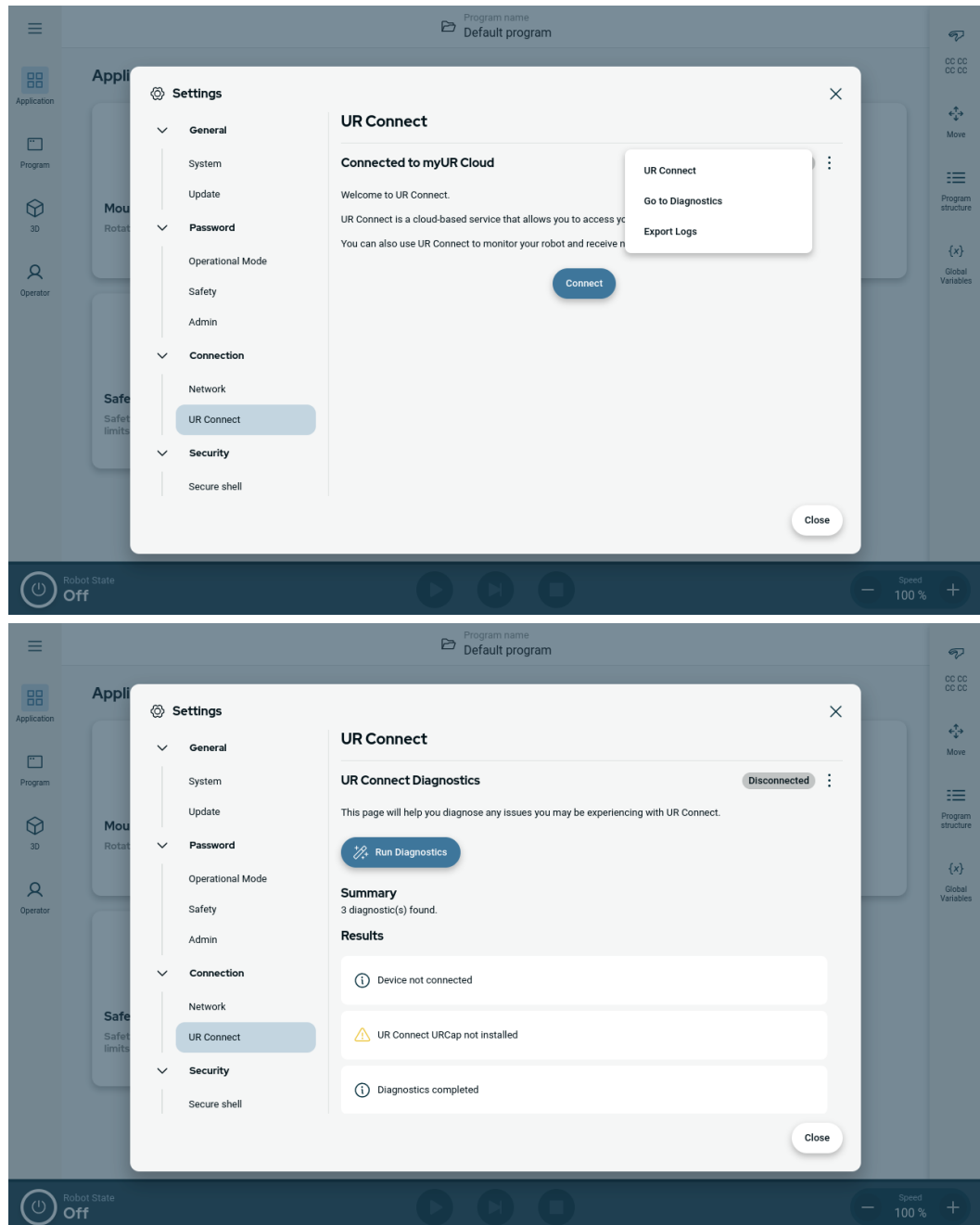
Če vidite obvestilo »Nepravilna koda PIN«, preverite kodo PIN v storitvi myUR.



## Diagnostika

V primeru nepričakovanih dogodkov, ko je UR Connect aktiven, lahko te preverite v meniju Diagnostika.

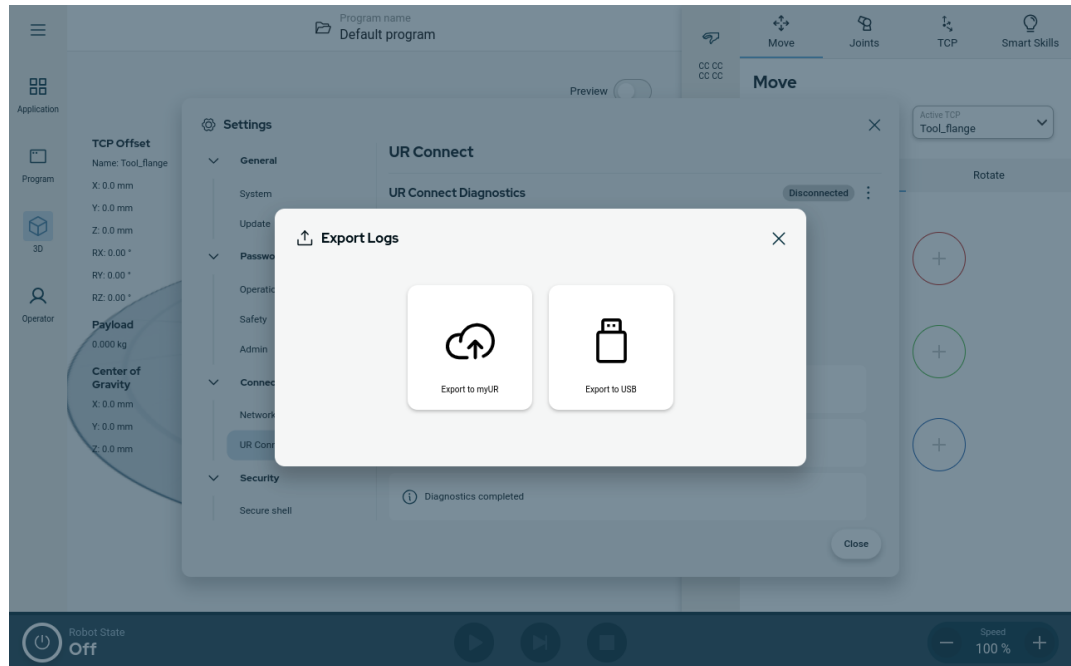
1. Pojdite na Nastavitve.
2. Pojdite na UR Connect.
3. V zgornjem desnem kotu kliknite meni Hamburger.
4. Izberite »Diagnostika«.



## Izvoz dnevnikov

Dnevnikе UR Connect lahko izvozite iz programske opreme vmesnika PolyScope X.

1. Pojdite na Nastavitve.
2. Pojdite na UR Connect.
3. V zgornjem desnem kotu kliknite meni Hamburger.
4. Izberite »Izvoz dnevnikov«
5. Izberite »Izvoz v myUR« ali »Izvoz na ključ USB«.



## 13. Ocena tveganja

---

### Opis

Ocena tveganja je zahtevana za aplikacijo, ki jo želite izvesti. Za oceno tveganja aplikacije je odgovoren integrator. Uporabnik je lahko hkrati integrator.

Robot je delno sestavljen stroj, zato je varnost uporabe robota v celoti odvisna od orodja/končnega efektorja, ovir ali drugi strojev. Integrator mora za izdelavo ocene tveganja uporabljati standarda ISO 12100 in ISO 10218-2. Tehnične specifikacije ISO/TS 15066 lahko zagotovijo dodatne smernice za sodelovalno uporabo robota. Ocena tveganja mora upoštevati vse delovne naloge skozi vso življenjsko dobo uporabe robota, vključno z, a ne omejeno na:

- Učenje robota med postavitvijo in razvijanjem uporabe robota
- Odpravljanje težav in vzdrževanje
- Normalno delovanje med uporabo robota

Ocena tveganja mora biti izvedena **preden** prvič izvedete uporabo robota. Ocena tveganja je ponovitveni postopek. Po končani fizični namestitvi robota preverite povezave in nato dokončajte integracijo. Del ocene tveganja je določitev ustreznih nastavitev varnostne konfiguracije, ter prepoznavo potreb po dodatnih gumbih za ustavitve v sili in/ali drugih varovalnih ukrepov, potrebnih za določeno uporabo robota.

---

**Nastavitve  
varnostne  
konfiguracije**

Prepoznava ustreznih nastavitve varnostne konfiguracije je posebno pomemben del razvoja uporabe robota. Nepooblaščen dostop do varnostne konfiguracije morate preprečiti z omogočanjem in nastavitvijo zaščite z geslom.

**OPOZORILO**

Če ne nastavite gesla, lahko pride do poškodb ali smrti zaradi namernih ali nenamernih sprememb nastavitve konfiguracije.

- Vedno nastavite zaščito z geslom.
- Uporabite program za upravljanje gesel in ga nastavite tako, da lahko do njega dostopajo samo osebe, ki razumejo učinek sprememb.

Nekatere izmed varnostnih funkcij so namenoma zasnovane za sodelovalno uporabo robota. To lahko konfigurirate v nastavitvah varnostne konfiguracije. Nastavitve se uporabljajo za obravnavo tveganj, ugotovljenih v oceni tveganja aplikacije.

Te omejitve omejujejo robota in kot take lahko vplivajo na prenos energije na osebo prek robotove roke, končnim efektorjem in obdelovancem.

- **Omejevanje sile in moči:** uporablja se za zmanjševanje sile prijema in pritiska, ki jo tvori robot v smeri premikanja v primeru trčenja med robotom in operaterjem.
- **Omejevanje zagona:** uporablja se za zmanjševanje visoke prehodne energije in sil udarca v primeru trčenja med robotom in operaterjem, tako da zniža hitrost robota.
- **Omejitev hitrosti:** Uporablja se za zagotavljanje, da je hitrost manjša od nastavljenih omejitev.

Te nastavitve usmerjenosti se uporabljajo za preprečevanje premikov in zmanjšanje izpostavljenosti ostrih robov in izboklin do upravljavca.

- **Omejevanje položaja člena, komolca, orodja/končnega efektorja:** Uporablja se za zmanjševanje tveganja, povezanega z določenimi deli telesa: Npr. za izogibanje premikom proti glavi ali vratu.
- **Omejevanje orientacije orodja/končnega efektorja:** Uporablja se za zmanjševanje tveganja, povezanega z določenimi območji in lastnostmi orodja/končnega efektorja in obdelovanca.

**Tveganja učinkovitosti zaustavljanja**

Nekatere izmed varnostnih funkcij so namenoma zasnovane za poljubno uporabo robota. Te funkcije lahko konfigurirate v nastavitvah varnostne konfiguracije. Uporabljajo se za obravnavo tveganj, povezanih z učinkovitostjo zaustavljanja uporabe robota.

Te omejitve omejujejo čas zaustavitve robota in razdaljo zaustavitve, da se zagotovi zaustavitve, preden so dosežene konfigurirane omejitve. Obe nastavitvi samodejno vplivata na hitrost robota, s tem se zagotovi, da omejitev ni presežena.

- **Omejitev časa pri ustavitvi:** Uporablja se za omejitev časa ustavljanja robota.
- **Omejitev razdalje pri ustavitvi:** Uporablja se za omejitev razdalje ustavljanja robota.

Če je v uporabi katera koli od zgoraj navedenih funkcij, ni potrebe po ročnem periodičnem preizkušanju učinkovitosti zaustavljanja. Varnostni nadzor robota izvaja neprekinjen nadzor.

Če je robot nameščen za uporabo, kjer nevarnosti ni mogoče razumno preprečiti ali tveganj ni mogoče zadosti zmanjšati z uporabo vgrajenih varnostnih funkcij (npr. pri uporabi nevarnih orodij/končnih efektorjev ali pri nevarnih postopkih), morajo biti nameščena varovala.


**OPOZORILO**

Neizvajanje ocene tveganja uporabe lahko poveča tveganje.

- Oceno tveganja uporabe vedno izvedite za predvidljiva tveganja in razumno predvidljivo zlorabo.

Za sodelovalno uporabo naj ocena tveganja vključuje predvidljiva tveganja zaradi trkov in razumno predvidljive zlorabe.

Ocena tveganja mora obravnavati:

- Resnost poškodb
- Verjetnost dogodka
- Možnost izogiba nevarnim situacijam

**Možne nevarnosti**

Podjetje Universal Robots je prepoznalo spodaj navedene potencialne bistvene nevarnosti, ki jih mora integrator upoštevati. Druge velike nevarnosti, ki jih je mogoče povezati z določeno uporabo robota.

- Odprte rane zaradi ostrih robov in ostrih konic na orodju/končnem efektorju ali priključku orodja/končnega efektorja.
- Odprte rane zaradi ostrih robov in ostrih konic na ovirah v bližini robota.
- Modrice zaradi stika.
- Zvini ali zlom kosti zaradi udarca.
- Posledice zaradi razrahljanih vijakov, ki držijo robotsko roko ali orodje/končni efektor.
- Predmeti, ki padejo iz orodja/končnega efektorja, npr. zaradi slabega oprijema ali motenj električne napetosti.
- Napačno razumevanje, kaj nadzira več gumbov za zaustavitev v sili.
- Nepravilna nastavitve parametrov varnostne konfiguracije.
- Napačne nastavitve zaradi nepooblaščenih sprememb parametrov varnostne konfiguracije.

## 13.1. Nevarnost stiskanja

**Opis**

Tveganju stiskanja delov telesa se lahko izognete, če odstranite ovire iz teh območij, robota postavite na drugačen način ali z uporabo varnostnih ravnin in omejitev členov, s katerimi robotu preprečite premike v ta del delovnega prostora.

**PREVIDNO**

Namestitev robota na določena območja lahko povzroči nevarnosti stiska, kar lahko privede do poškodb.

*Zaradi fizičnih značilnosti robotove roke določena delovna območja terjajo pozornost na tveganje stiskanja. Eno območje (levo) je določeno za radialne premike, ko je člen zapestje 1 vsaj 1650 mm od osnove robota. Drugo območje (desno) je znotraj 400 mm osnove robota, pri tangentskem premikanju.*

## 13.2. Čas in razdalja pri ustavljanju

### Opis

Grafični podatki, podani za **Člen 0 (osnova)**, **Člen 1 (rame)** in **Člen 2 (komolec)** so veljavni za razdaljo in čas ustavljanja:

- Kategorija 0
- Kategorija 1
- Kategorija 2

Preizkus na **Členu 0** je bil izveden z vodoravnim gibanjem, tj. os vrtenja je bila pravokotna na podlago. Med preizkusoma **Člena 1** in **Člena 2**, se je robot gibal v navpični smeri, osi vrtenja sta bili vzporedni s podlago, ustavitev pa je bila izvedena, ko se je robot premikal navzdol. Os Y je razdalja med mestom zaustavitve in končnim položajem.

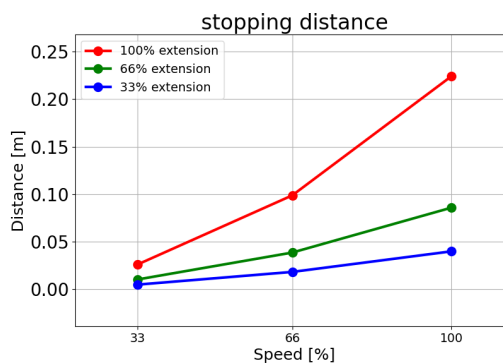


### OBVESTILO

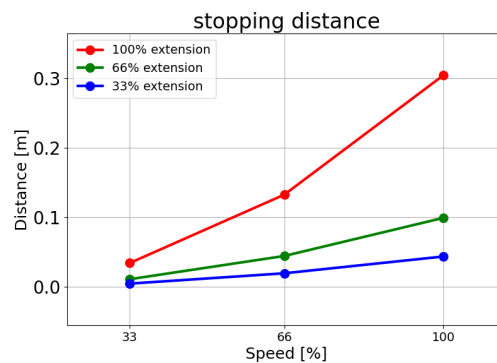
Nastavite lahko uporabniško določena rangirana maksimalni čas in razdaljo ustavljanja. Če so uporabljene uporabniško določene nastavitve, je hitrost programa dinamično prilagojena, da je vedno skladna s izbranimi omejitvami.

### Člen 0 (OSNOVA)

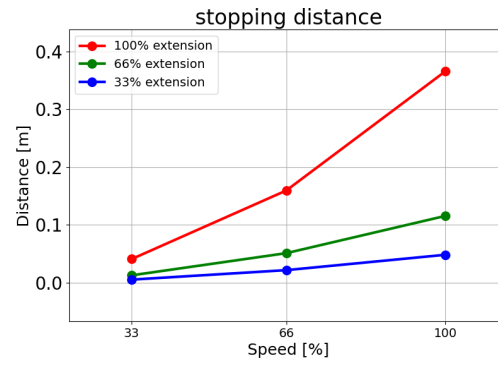
Razdalja  
ustavljanja v  
metrih za 33 %  
od 30 kg



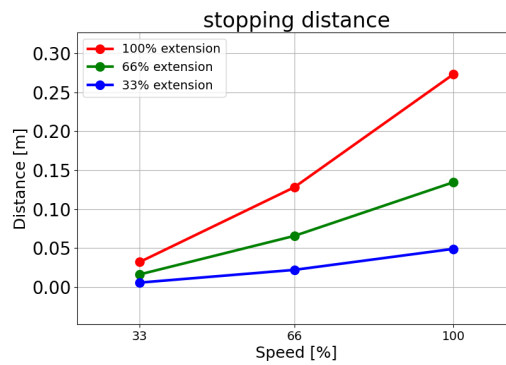
Razdalja  
ustavljanja v  
metrih za 66 %  
od 30 kg



Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
maksimalni  
obremenitvi  
30 kg

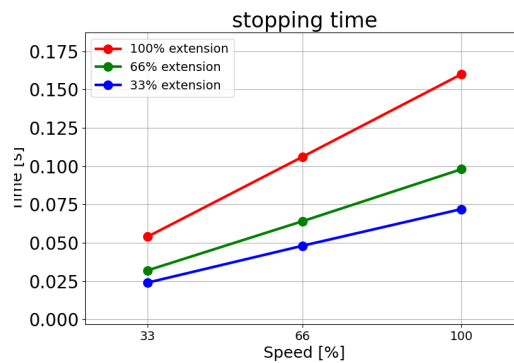


Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
razširjeni  
obremenitvi  
35 kg

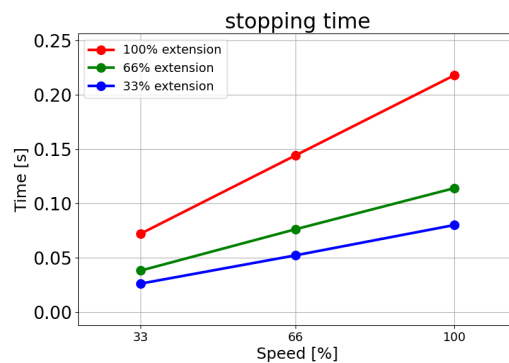


### Člen 0 (OSNOVA)

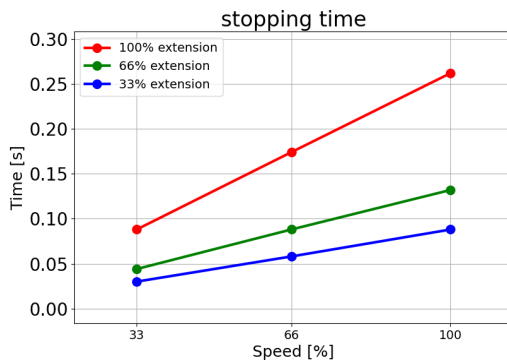
Čas ustavljanja  
v sekundah za  
33 % od 30 kg



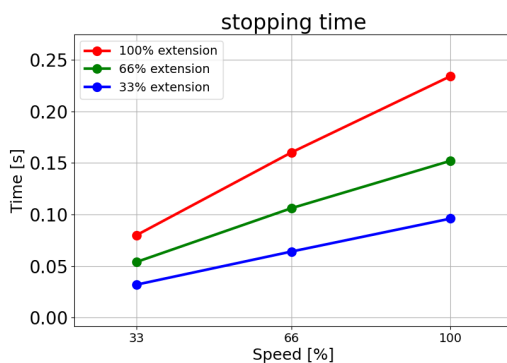
Čas  
ustavljanja v  
sekundah za  
66 % od 30 kg



Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 30 kg

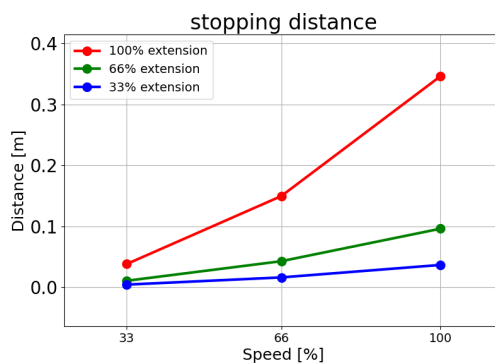


Čas ustavljanja v sekundah pri razširjeni obremenitvi 35 kg

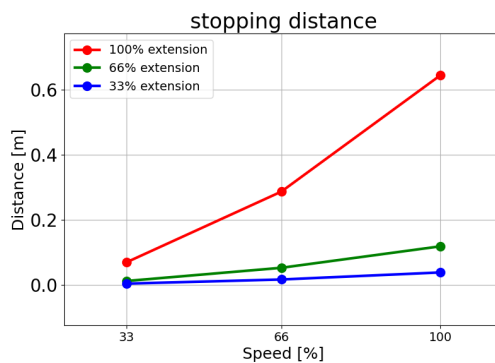


**Člen 1 (RAMA)**

Razdalja ustavljanja v metrih za 33 % od 30 kg



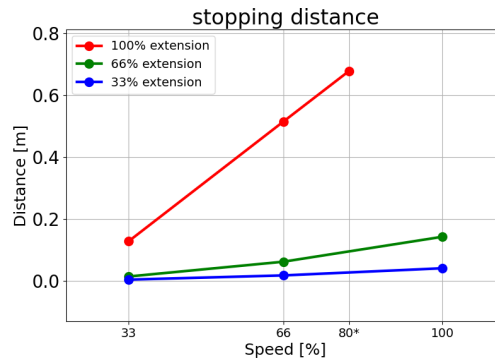
Razdalja ustavljanja v metrih za 66 % od 30 kg



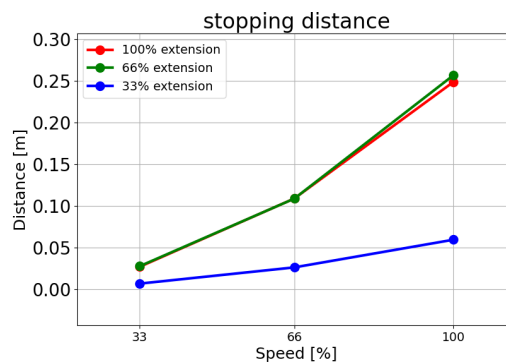
Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
maksimalni  
obremenitvi  
30 kg

V tem posebnem  
preskusnem  
gibanju je mogoče  
doseči le 80 %  
največje nazivne  
hitrosti.

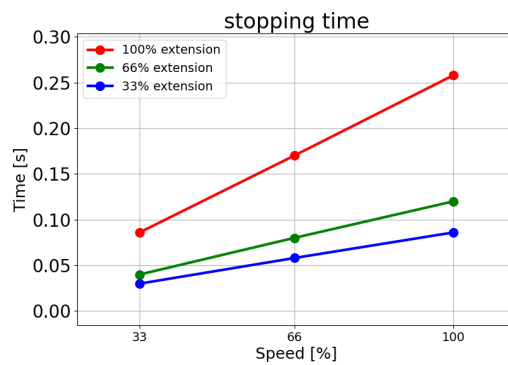


Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
razširjeni  
obremenitvi  
35 kg

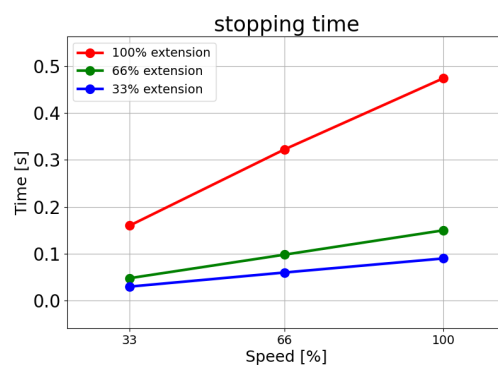


### Člen 1 (RAMA)

Čas  
ustavljanja v  
sekundah za  
33 % od 30 kg

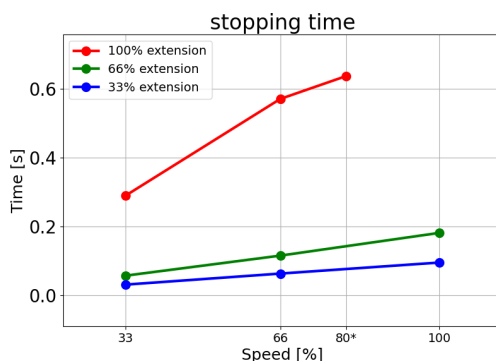


Čas  
ustavljanja v  
sekundah za  
66 % od 30 kg

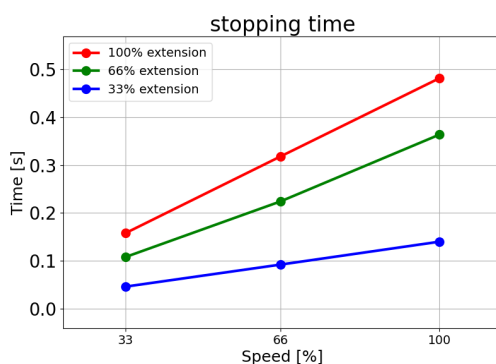


Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 30 kg

V tem posebnem preskusnem gibanju je mogoče doseči le 80 % največje nazivne hitrosti.

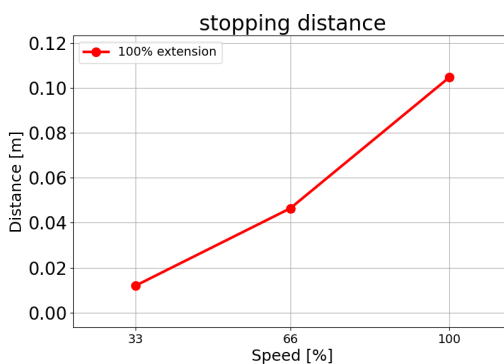


Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 35 kg

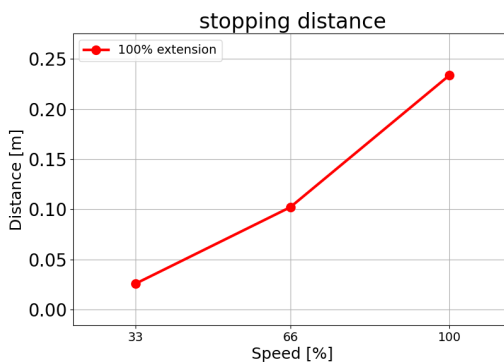


## Člen 2 (KOMOLEC)

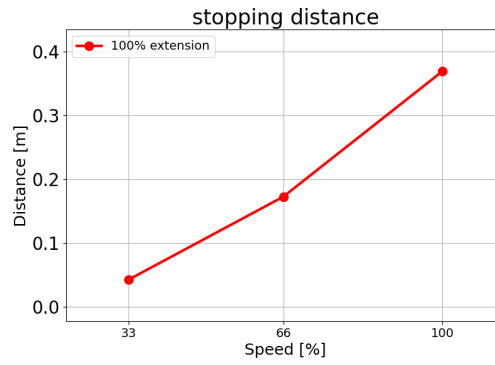
Razdalja ustavljanja v metrih za 33 % od 30 kg



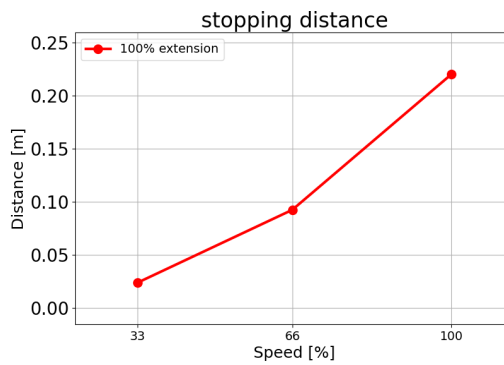
Razdalja ustavljanja v metrih za 66 % od 30 kg



Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
maksimalni  
obremenitvi  
30 kg

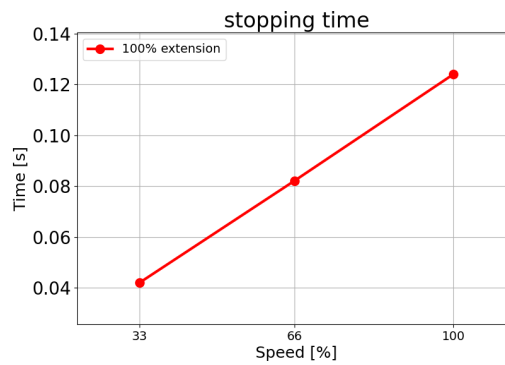


Razdalja  
ustavljanja v  
metrih pri  
razširjeni  
obremenitvi  
35 kg

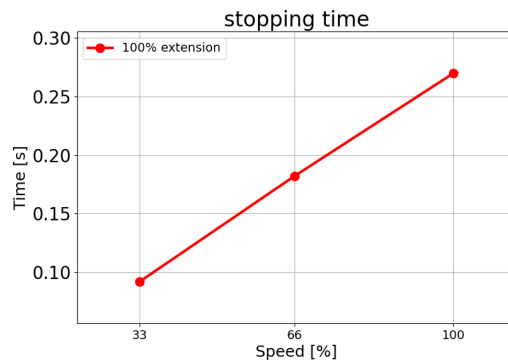


## Člen 2 (KOMOLEC)

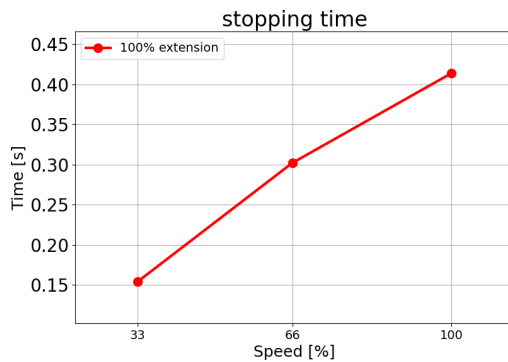
Čas ustavljanja  
v sekundah za  
33 % od 30 kg



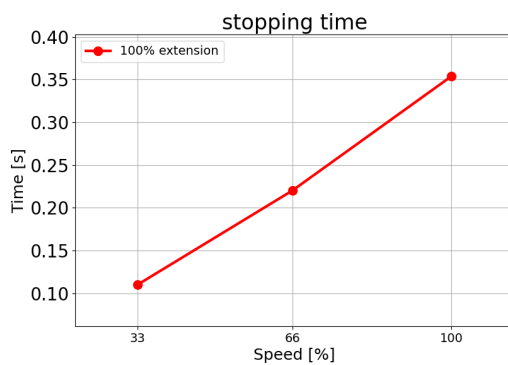
Čas  
ustavljanja v  
sekundah za  
66 % od 30 kg



Čas ustavljanja  
v sekundah pri  
maksimalni  
obremenitvi  
30 kg



Čas ustavljanja  
v sekundah pri  
razširjeni  
obremenitvi  
35 kg



## 14. Izredni dogodki

---

**Opis** Upoštevajte navodila za ravnanje v nujnih primerih, kot je aktiviranje zaustavitve v sili z rdečim potisnim gumbom. V tem razdelku je opisano tudi, kako ročno premikati sistem brez napajanja.

---

### 14.1. Zaustavitev v sili

---

**Opis** Zaustavitev v sili ali e-zavora je rdeči gumb na programirni enoti. Pritisnite gumb za zaustavitev v sili, da takoj ustavite vsakršno premikanje robota. Aktivacija gumba za zaustavitev v sili sproži zaustavitev robota kategorije 1 (IEC 60204-1). Zaustavitve v sili niso preventivni ukrepi (ISO 12100).

Zaustavitve v sili so dodatni zaščitni ukrepi, ki niso namenjeni preprečevanju poškodb. Ocena tveganja uporabe robota mora pokazati, če so potrebni dodatni gumbi za zaustavitev v sili. Funkcija zaustavitve v sili in sprožilna naprava morata biti v skladu s standardom ISO 13850.

Ko se aktivira zaustavitev v sili, se gumb zaskoči v tej nastavitvi. Zato ga je treba vsakič, ko se aktivira zaustavitev v sili, ročno ponastaviti na gumbu, s katerim je bila sprožena zaustavitev.

Pred ponastavitvijo gumba za zaustavitev v sili morate vizualno prepoznati in oceniti razlog, zakaj je bila zaustavitev v sili aktivirana. Potrebna je vizualna ocena vse uporabljene opreme. Ko je težava odpravljena, ponastavite gumb za zaustavitev v sili.

#### Postopek ponastavitve gumba za zaustavitev v sili

1. Pridržite gumb in ga zavrtite v smeri urnega kazalca, dokler se zapah ne sprosti. Sprostitev zapaha morate začutiti, to pomeni, da je gumb ponastavljen.
  2. Preverite situacijo in ali želite ponastaviti zaustavitev v sili.
  3. Po ponastavitvi zaustavitve v sili obnovite napajanje robota in nadaljujte z uporabo.
-

## 14.2. Premikanje brez napajanja pogona

### Opis

V nujnem primeru, ko vklop napajanja robota ni mogoč oz. ni zaželen, lahko uporabite prisilen vzvratni pogon za premik robotove roke.

Za prisilni vzvratni pogon morate odločno potisniti ali potegniti robotovo roko, da premaknete člen. Večje robotove roke lahko zahtevajo več kot eno osebo za premikanje člena.

Vsaka zavora člena ima torne sklopke, ki omogočajo gibanje ob visokem prisilnem navoru. Prisilna vzvratna vožnja zahteva veliko silo in za premikanje robota bo morda potrebnih več oseb.

V primeru stiskanja sta za prisilni vzvratni pogon za potrebni vsaj dve osebi ali več. V nekaterih primerih morata robotovo roko razstaviti dve ali več oseb.

Upravljalce robotov UR je treba usposobiti za odzivanje na izredne dogodke. Zagotovljene morajo biti dodatne informacije o integraciji.



### OPOZORILO

Tveganja zaradi nepodprte robotove roke, ki se zlomi ali pade, lahko povzročijo telesne poškodbe ali smrt.

- Robota ne razstavljajte v izrednih dogodkih.
- Pred odklopom napajanja podprite robotovo roko.



### OBVESTILO

Ročno premikanje robotove roke je namenjeno le nujnim primerom ali v primeru servisiranja. Nepotrebno premikanje robotove roke lahko povzroči materialno škodo.

- Če želite, da robot najde svoj prvotni fizični položaj, premik člena ne sme biti za več kot 160 stopinj.
- Členov ne premikajte več, kot je potrebno.

## 14.3. Clamp Connection: Disassembly

### Opis



#### OPOZORILO

Nepodprti členi lahko padejo ali se spustijo, kar lahko povzroči poškodbe.

- Med odstranjevanjem objemk podprite člene.



#### OBVESTILO

Če med odstranjevanjem objemk ne podprete členov, lahko pride do poškodb opreme.

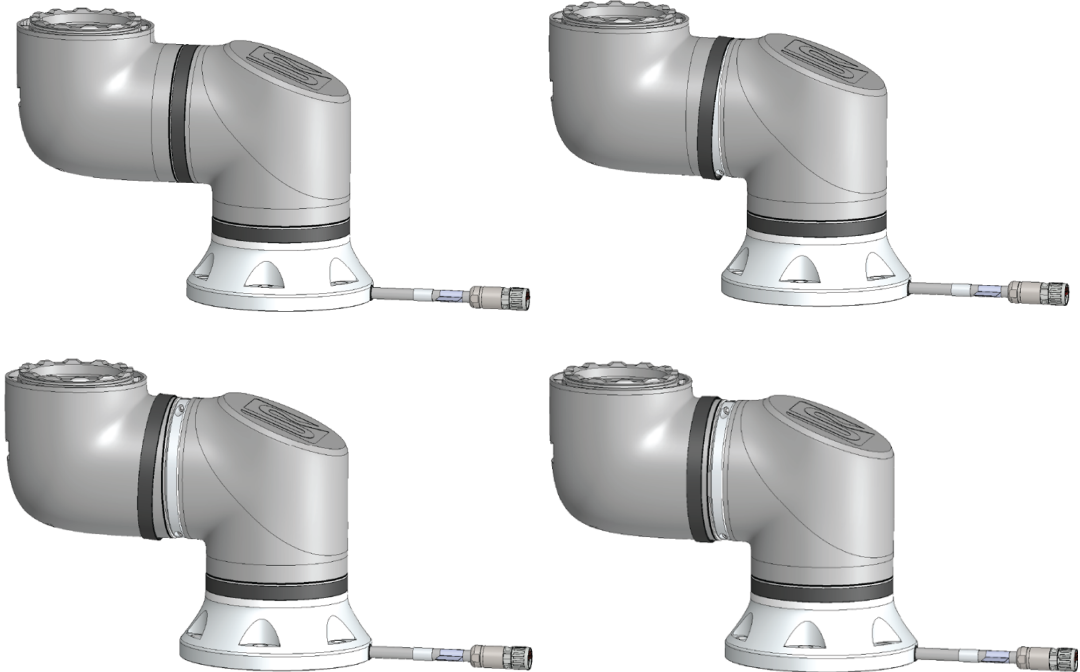
- Padec členov lahko med odstranjevanjem objemk preprečite na ta način:
  - Uporabite podporo pod delom, ki ga odstranjujete.
  - Razstavite člen na trdni podlagi.
  - Za podporo uporabite dvižno opremo.

Če člena pred zamenjavo ne preizkusite, lahko to povzroči materialno škodo in/ali škodo na opremi.

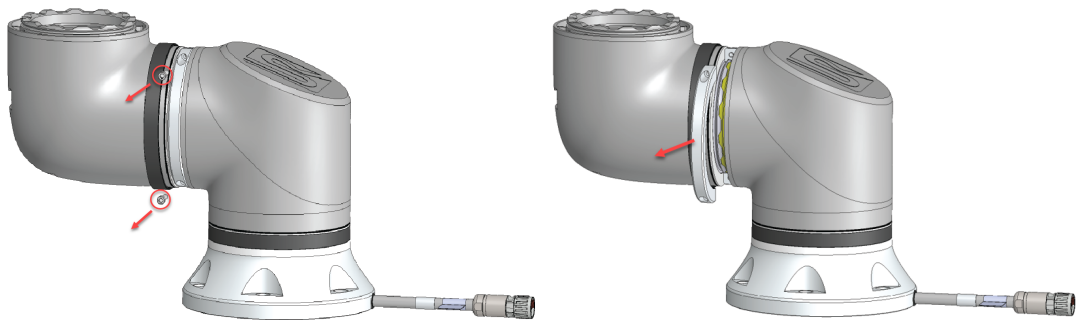
Pred zamenjavo člena vedno opravite potrditveni preizkus člena. Za več informacij glejte razdelek Preverjanje členov v Servisnem priročniku.

**Postopek razstavljanj a**

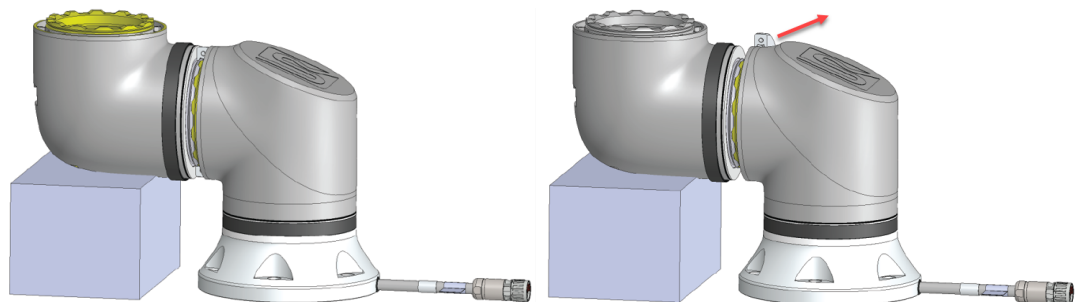
1. Zapestnico ESD iz paketa rezervnih delov ali kompleta orodja pritrdite na ozemljeno površino.
2. Odstranite črni ploščati obroček. Uporabite lahko koničasto pinceto ali majhen ploski izvijač.



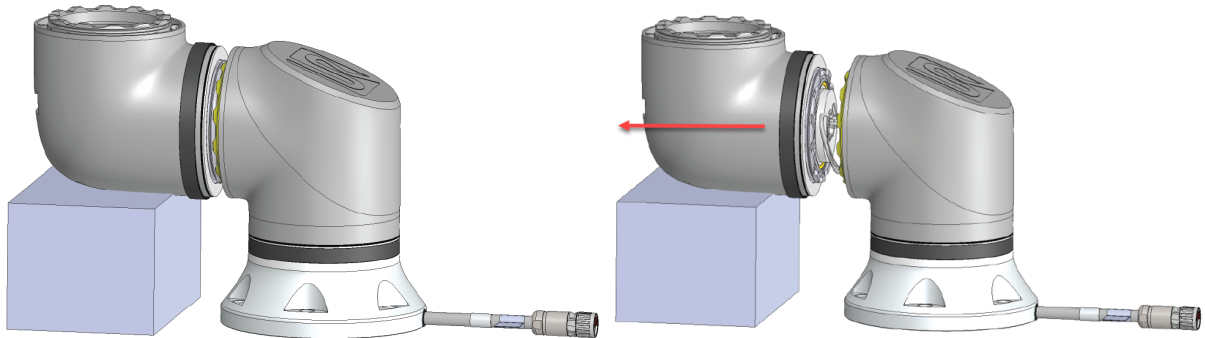
3. Odstranite vijake in objemko na eni strani.



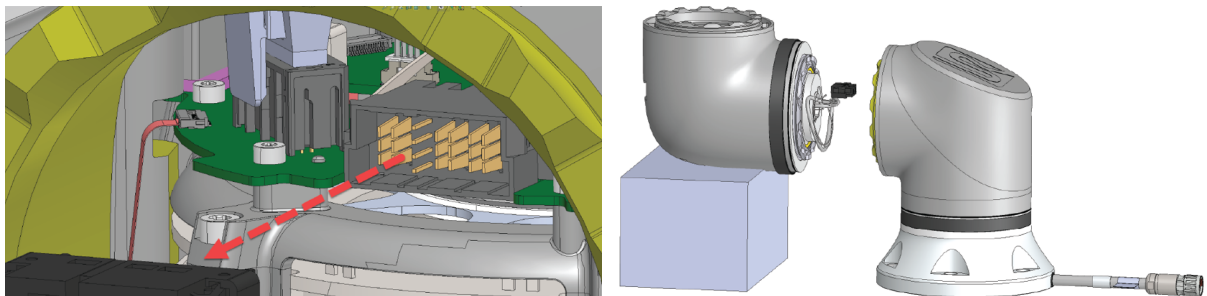
4. Med odstranjevanjem druge strani objemke podprite člen.



5. Člen je zdaj ohlapen in ga lahko odstranite.



6. Previdno odklopite priključek iz tiskanega vezja na členu.



7. Člen je zdaj odstranjen.

## 14.4. Način delovanja

### Opis

Dostopate lahko do različnih načinov in jih aktivirate s programirno enoto ali strežnikom na nadzorni plošči. Če je izbrano izbirno stikalo zunanjega načina, to nadzoruje načine in ne vmesnik PolyScope ali strežnik na nadzorni plošči.

**Samodejni način** Ko je aktiviran ta način, lahko robot izvaja le program z vnaprej določenimi opravili. Programov in namestitev ne morete spreminjati ali shranjevati.

**Ročni način** Ko je aktiviran ta način, lahko programirate robota. Programe in namestitve lahko spreminjate in shranjujete. Hitrosti v ročnem načinu morajo biti omejene, da se preprečijo poškodbe. Ko robot deluje v ročnem načinu, je lahko oseba znotraj dosega robota. Hitrost robota mora biti omejena na vrednost, ki je primerna za oceno tveganja pri uporabi.



### OPOZORILO

Do poškodbe lahko pride, če je hitrost med delovanjem v ročnem načinu previsoka.

**Način obnovitve** Ta način se aktivira, ko je presežena varnostna omejitev iz aktivnega kompleta omejitev, takrat robotova roka izvede zaustavitev kategorije 0. Če je aktivna varnostna omejitev, kot je omejitev položaja členov ali varnostna meja, presežena že ko je robot vključen, se ta zažene v načinu Obnovitve. To omogoča premikanje robotske roke nazaj znotraj varnostnih omejitev. V načinu Obnovitve je premikanje robotove roke omejeno s fiksno omejitvijo, ki je ne morete spremeniti.

**Ročni način visoke hitrosti** Ko je ta način omogočen, lahko začasno presežete privzeto omejitev hitrosti orodja in komolca.

Če je naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja konfigurirana, a ni pritisnjena ali v celoti pritisnjena, robot izvede Preventivno zaustavitev v Ročnem načinu.

Za preklop iz Samodejnega načina v Ročni način je potrebno popolnoma sprostiti in ponovno pritisniti napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja, da tako dovolite robotu, da se premakne. Pri uporabi ročnega načina visoke hitrosti uporabite varnostne omejitve členov ali varnostne ravnine za omejevanje prostora za premikanje robota.



### OBVESTILO

Po petih minutah nedejavnosti se omejitev hitrosti ponastavi na privzeto vrednost.

### Omogočanje načina Ročne visoke hitrosti

1. Dotaknite se možnosti **Uporaba** in izberite **Varnost**.
2. Dostop do možnosti **3-položajnega stikala**.
3. Na strani pomaknite gumb **Dovoli ročni način visoke hitrosti**.

**Preklapljanje me načini**

| Način delovanja                                 | Ročno               | Samodejno |
|---|---------------------|-----------|
| Premik robota s puščicami +/- na zavihku Premik | x                   |           |
| Freedrive (Prosti tek)                          | x                   |           |
| Izvajanje programov                             | Reducirana hitrost* | x         |
| Urejanje in shranjevanje programa               | x                   |           |

\*Če je konfigurirana naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja, robot deluje pri Ročni nižani hitrosti, razen če je omogočena Ročna visoka hitrost.

**OPOZORILO**

- Vsakršna viseča varovala je potrebno vrniti v polno funkcionalnost pred izbiro Samodejnega načina.
- Kjer je le mogoče, se Ročni način uporablja z vsemi osebami, ki so zunaj varovanega prostora.
- Če je uporabljeno izbirno stikalo zunanjega načina, mora biti nameščeno izven varovanega prostora.
- Nihče ne sme vstopiti ali biti znotraj varovanega prostora v Samodejnem načinu, razen če je uporabljeno varovalo ali je sodelovalna uporaba robota potrjena za omejevanje moči in sile (PFL).

**Naprava za omogočanje v treh položajih**

Ko je v uporabi naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja in je robot v Ročnem načinu, je za premikanje potreben pritisk naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja v sredinski položaj. Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja v Samodejnem načinu nima učinka.

**OBVESTILO**

- Nekatere velikosti robotov UR morda niso opremljene z napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja. Če ocena tveganja zahteva napravo za omogočanje, morate uporabiti programirno enoto 3PE.

Za programiranje je priporočljiva programirna enota 3PE. Če je v varovanem prostoru v Ročnem načinu lahko druga oseba, lahko dodatno napravo integirate in konfigurirate za uporabo dodatne osebe.

**Preklopni načini**

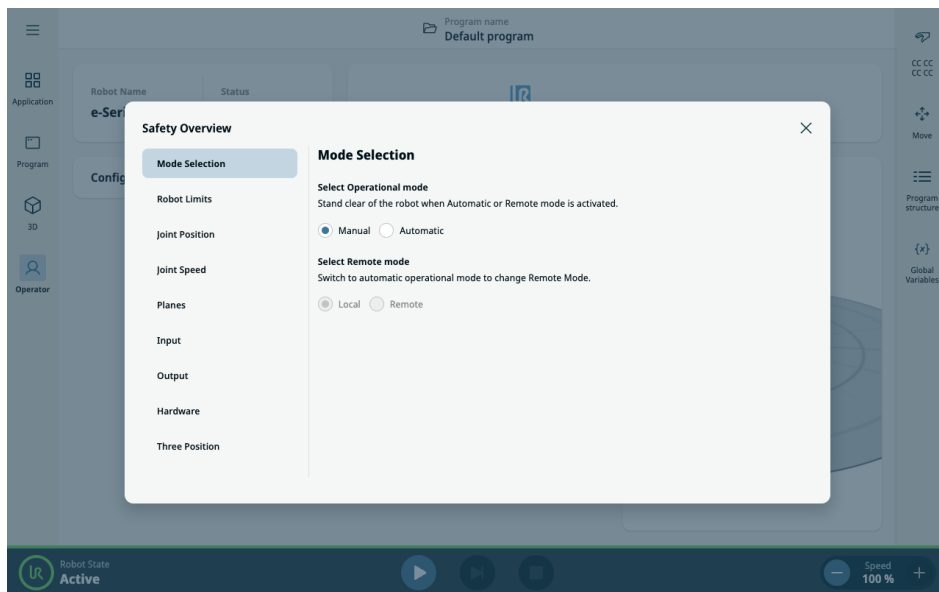
Za preklop med načini v desni glavi izberite ikono profila za prikaz Izbire načina.

- Samodejno pomeni, da je način delovanja robota nastavljen na Samodejno.
- Ročno pomeni, da je način delovanja robota nastavljen na Ročno.

Vmesnik PolyScope X je samodejno v Ročnem načinu, ko je omogočena konfiguracija V/I z napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja.

**Izbira  
oddaljenega  
načina**

Oddaljeni način lahko spremenite le, če ste spremenili način delovanja na »Samodejno«. Če spremenite oddaljeni način iz »Oddaljeno« v »Lokalno«, se način delovanja vrne na »Ročno«.



# 15. Prevoz

**Opis**      Robotu premeščajte in prevažajte samo v izvorni embalaži. Embalažo shranite na suhem, če boste nekoč robota morali premakniti. Pri premikanju robota iz embalaže na mesto postavitve držite obe cevi robotove roke hkrati. Robota držite pri miru, dokler vsi vijaki osnove niso varno pritrjeni. Krmilno omarico dvignite za ročaj.



## OPOZORILO

Nepravilne tehnike dvigovanja ali uporaba nepravilne dvizhne opreme lahko povzroči telesne poškodbe.

- Poskrbite, da ne preobremenite svojega hrbta ali drugih telesnih delov, ko dvigate opremo.
- Uporabite ustrezno opremo za dviganje.
- Upoštevajte vse območne in nacionalne smernice za dviganje bremen.
- Prepričajte se, da robota namestite v skladu z navodili v poglavju Mehanski vmesnik.



## OBVESTILO

Če je robot med prevozom pritrjen na aplikacijo/ namestitev tretje osebe, glejte naslednje:

- Prevoz robota brez originalne embalaže bo razveljavil vsa jamstva, ki jih zagotavlja Universal Robots A/S.
- Če se robot prevaža kot del montažne raztopine, varno nameščen in v celoti v skladu s spodaj navedenimi priporočili, se ne šteje za kršitev garancije.

## Izjava o omejitvi odgovornosti

Družba Universal Robots ne more sprejeti odgovornosti za morebitno škodo pri prevozu in prenašanju opreme.

Priporočila za transport brez zaščitne embalaže so na voljo na: [universal-robots.com/manuals](https://universal-robots.com/manuals)

## 15.1. Prevoz brez embalaže

### Opis

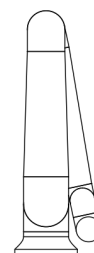
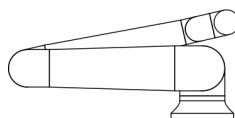
Universal Robots vedno priporoča prevoz robota v originalni embalaži. Ta priporočila veljajo kot nasveti za zmanjšanje neželenih vibracij v členih in zavornih sistemih ter za zmanjšanje vrtenja členov.

Če transport robota opravite brez originalne embalaže, upoštevajte te smernice:

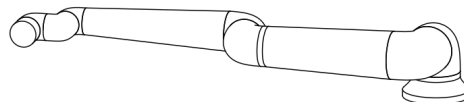
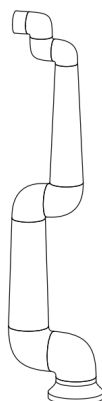
- Robota za transport čim bolj zložite - ne prevažajte ga v položaju singularnosti.
- Če je mogoče, pomaknite težišče robota čim bližje osnovi robota.
- Pritrdite vsako cev na trdno površino na dveh različnih točkah na cevi.
- Dobro pritrdite končni efektor na 3 oseh.

### Prevoz

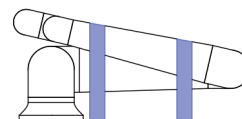
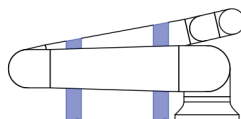
Robota za transport čim bolj zložite.



Robota ne transportirajte v iztegnjenem položaju. (položaj singularnosti)



Pritrdite cevi na trdno površino. Dobro pritrdite končni efektor na 3 oseh.



## 15.2. Shramba programirne enote

---

- Opis** Operater mora jasno razumeti, na kaj vpliva tipka e-Stop na programirni enoti, ko jo pritisnete. Na primer, lahko pride do zamenjave pri namestitvi z več roboti. Jasno mora biti znano, ali tipka e-Stop na programirni enoti ustavi celotno namestitev ali samo priključenega robota.
- Če menite, da bi lahko prišlo do zmede, shranite programirno enoto tako, da tipka e-Stop ni vidna ali uporabna.
- 

## 15.3. Dolgoročno skladiščenje

---

- Opis** Ta razdelek opisuje splošne smernice za dolgoročno skladiščenje robotov in rezervnih delov. To velja za vse generacije robotov in rezervne dele.
- Robot se šteje za dolgoročno skladiščena, če se skladišči za obdobje 6 mesecev ali več.
- 

- Smernice** Da bi robot in rezervni deli ostali v najboljšem možnem stanju, je priporočljivo upoštevati običajno dobro prakso, ki vključuje naslednje:
- Temperatura skladiščenja: 10-30 °C
  - Vlažnost: relativna vlažnost 20-60 %
  - Universal Robots priporoča, da razpakirate in zaženete robote vsaj **enkrat letno** ter jih pustite delovati v programu z majhno obremenitvijo, pri katerem se vsi členi zavrtijo za vsaj 90 stopinj 5-krat v vsako smer, da se mazivo porazdeli. Če je mogoče, namestite tudi rezervne dele členov na roko in izvedite enak postopek.
  - V redkih primerih je morda potrebno robote po skladiščenju obrisati, da se odstranijo morebitni presežki maziva, ki so iztekli iz tesnil.
  - Baterija je zasnovana tako, da traja celotno življenjsko dobo robota in se ne polni, ko je sistem priključen na napajanje. Življenjska doba baterije je od 8 do 10 let, vendar jo je mogoče zamenjati pri serijah e-Series in UR Series.
  - Bliskovni pomnilnik lahko sčasoma izgubi svojo zmogljivost za shranjevanje podatkov, zato obstaja potencialno tveganje, da bo treba podatke (npr. na kartici SD) izbrisati in ponovno zapisati.
-

# 16. Vzdrževanje in servis

## Opis

Vsa vzdrževalna dela, pregledi in kalibracije morajo biti v skladu z vsemi varnostnimi navodili v tem priročniku, v priročniku URService Manual in v skladu z lokalnimi predpisi. Popravila lahko opravijo samo serviserji podjetja Universal Robots. Popravila lahko opravljajo tudi osebe, ki so usposobljene in jih določi stranka, če sledijo navodilom v servisnem priročniku.

## Varnost pri vzdrževanju

Namen vzdrževanja in popravil je zagotoviti pričakovano delovanje sistema. Pri delu z robotovo roko ali krmilno omarico morate upoštevati naslednje postopke in opozorila.



### OPOZORILO

Neupoštevanje katere koli od spodaj navedenih varnostnih praks lahko povzroči poškodbe.

- Izključite glavni napajalni kabel na spodnji strani krmilne omarice, da zagotovite, da omarica ni pod napetostjo. Odklopite vse druge vire energije, povezane z robotovo roko ali krmilno omarico. Poskrbite, da med izvajanjem popravil nihče drug ne bo mogel priklopiti sistema na vir napajanja.
- Preverite ozemljitev, preden znova vključite sistem.
- Upoštevajte uredbe o elektrostatični razelektritvi, ko razstavljate dele robotove roke ali krmilne omarice.
- Preprečite, da bi v robotovo roko ali krmilno omarico vstopila voda in prah.

## Varnost pri vzdrževanju



### OPOZORILO

Če ne pustite dovolj prostora za namestitev krmilne omarice s popolnoma odprtimi vrati, lahko pride do poškodb.

- Zagotovite vsaj 915 mm prostora, da se vrata krmilne omarice popolnoma odprejo, kar zagotavlja dostop za servisiranje.



### OPOZORILO: ELEKTRIKA

Razstavljanje napajalne enote krmilne omarice prehitro po izklopu lahko povzroči poškodbe zaradi električnih nevarnosti.

- Ne razstavljajte napajalnika znotraj krmilne omarice, saj v napajalniku lahko ostane visoka napetost (tudi do 600 V) še nekaj ur po tem, ko je krmilna omarica izklopljena.

Po odpravljanju težav, vzdrževanju in popravilih zagotovite, da so izpolnjene vse varnostne zahteve. Upoštevajte veljavne državne in območne uredbe o varnosti pri delu. Potrebno je preveriti tudi pravilno delovanje vseh nastavitev varnostnih funkcij.

**Oznaka zaklepa**

Roboti UR se lahko de-energizirajo in zaklenejo v stanju brez napajanja. To je zaradi nadzora nevarnega toka zaradi opravil, povezanih z namestitvijo, vzdrževanjem ali popravilom robota, uporabe robota ali celice robota.

Če želite izvesti »Zaklepanje« ali »Nadzor nevarne energije« napajanja robota, lahko uporabite zaklep vtiča, da preprečite vnovično pritrditev napajalnega kabla na krmilno omarico, na primer Brady 148081 Plug Lockout za IEC.

**OPOZORILO: ELEKTRIKA**

Izpostavljenost nevarni energiji ali sproščanje zaprte nevarne energije lahko povzroči električni udar in resne telesne poškodbe.

- Uporabite zaklep vtiča, da preprečite vnovično pritrditev kabla na krmilno omarico. Glejte primer Brady 148081 Plug Lockout za IEC ali podobno.

Po odpravljanju težav, vzdrževanju in popravilih zagotovite, da so izpolnjene vse varnostne zahteve. Upoštevajte veljavne državne in območne uredbe o varnosti pri delu. Potrebno je preveriti tudi pravilno delovanje vseh nastavitev varnostnih funkcij.

## 16.1. Preizkušanje učinkovitosti ustavljanja

**Opis**

Opravljajte redne preizkuse zmogljivosti zaustavljanja. Podaljšani časi ustavljanja lahko zahtevajo spremembo zaustavitve, najverjetneje s spremembami namestitve. Če uporabljate varnostne funkcije za čas zaustavitve in/ali razdaljo ustavljanja in so osnova za strategijo zmanjšanja tveganja, ni potrebno spremljanje ali testiranje učinkovitosti zaustavljanja. Robot izvaja neprekinjen nadzor.

## 16.2. Čiščenje in pregled robotske roke

**Opis**

V okviru rednega vzdrževanja lahko robotovo roko očistite v skladu s priporočilom v tem priročniku in lokalnimi zahtevami.

**Načini  
čiščenja**

Če želite odstraniti prah, umazanijo ali olje z robotove roke in/ali programirne enote, uporabite krpo ter eno od spodaj navedenih čistilnih sredstev.

**Priprava površine:** Pred uporabo spodnje raztopine boste morda morali površine predhodno pripraviti tako, da odstranite umazanijo ali ostanke.

**Čistilna sredstva:**

- Voda
- 70 % izopropilni alkohol
- 10 % etilni alkohol
- 10 % bencina (za odstranjevanje maščobe.)

**Uporaba:** Raztopino običajno nanesemo na površino s pršilko, krtačo, gobico ali krpo. Raztopino lahko nanesete neposredno ali jo dodatno razredčite, odvisno od stopnje kontaminacije in vrste površine, ki jo čistite.

**Mešanje:** Za trdovratne madeže ali močno kontaminirana območja lahko raztopino pretresete s čopičem, gobico ali drugimi mehanskimi sredstvi, ki pomagajo zrahljati umazanijo.

**Čas namakanja:** Če je potrebno, pustite raztopino učinkovati na površini do 5 minut, da učinkovito prodre in raztopi umazanijo.

**Izpiranje:** Po koncu namakanja površino temeljito sperite z vodo, da odstranite raztopljeno umazanijo in morebitne ostanke čistilnega sredstva. Bistveno je temeljito izpiranje, s tem preprečite, da bi ostanki umazanije povzročili škodo ali predstavljali nevarnost.

**Sušenje:** Očiščeno površino pustite, da se posuši na zraku ali jo posušite z brisačami.

**OPOZORILO**

NE UPORABLJAJTE BELILA v kateri koli razredčeni čistilni raztopini.


**OPOZORILO**

Mast draži kožo in lahko povzroči alergijsko reakcijo. Stik, vdihavanje ali zaužitje lahko povzroči bolezen ali poškodbe. Da bi preprečili boleznini ali poškodbe, upoštevajte:

- **PRIPRAVA:**
  - Poskrbite, da je prostor dobro prezračen.
  - V bližini robota in čistilnih sredstev ni hrane ali pijače.
  - Poskrbite, da je v bližini postaja za izpiranje oči.
  - Pripravite ustrezno zaščitno opremo (rokavice, zaščita za oči)
- **UPORABITE:**
  - Zaščitne rokavice: rokavice, odporne na olje (nitril), neprepustne in odporne na izdelek.
  - Priporočljiva je zaščita oči, da preprečite nenamerni stik masti z očmi.
- **NE ZAUŽIJTE.**
- V primeru
  - stika s kožo temeljito umijte z vodo in blagim čistilnim sredstvom,
  - kožne reakcije poiščite zdravniško pomoč,
  - stika z očmi uporabite postajo za izpiranje oči, poiščite zdravniško pomoč,
  - vdihavanja hlapov ali zaužitja masti poiščite zdravniško pomoč.
- Po mazanju
  - očistite kontaminirane delovne površine.
  - odgovorno odstranite vse uporabljene krpe ali papir, ki je bil uporabljen za čiščenje.
- Stik z otroki in živalmi ni dovoljen.

**Načrt pregleda robotove roke**

Tabela spodaj predstavlja kontrolni seznam za vrste preverjanj, ki jih priporoča podjetje Universal Robots. Preverjanja opravljajte redno, kot je priporočeno v tabeli. Če je kateri od navedenih delov v nesprejemljivem stanju, ga morate popraviti ali zamenjati.

| Vrsta preverjanja |   | Časovni okvir |           |       |
|-------------------|---|---------------|-----------|-------|
|                   |   | Mesečno       | Na 2 leti | Letno |
| 1                 | Preverite ploščate obročke                  | V             | X         |       |
| 2                 | Preverite kabel robota                      | V             | X         |       |
| 3                 | Preverite priključek kabla robota           | V             | X         |       |
| 4                 | Preverite pritrtilne vijake robotove roke * | F             | X         |       |
| 5                 | Preverite pritrtilne vijake orodja *        | F             | X         |       |
| 6                 | Okrogla zanka                               | F             |           | X     |

### Načrt pregleda robotove roke



#### OBVESTILO

Uporaba stisnjenega zraka za čiščenje robotove roke lahko poškoduje dele robotove roke.

- Robotove roke nikoli ne čistite s stisnjenim zrakom.

### Načrt pregleda robotove roke

1. Če je mogoče, premaknite robotovo roko v začetno točko.
2. Izklopite in odklopite napajalni kabel iz krmilne omarice.
3. Preverite kabel med krmilno omarico in robotovo roko za znake poškodb.
4. Preverite, če so vijaki robotske osnove ustrezno priviti.
5. Preverite, če so vijaki prirobnice orodja ustrezno priviti.
6. Preverite ploščate obročke za znake obrabe in poškodb.
  - Po potrebi zamenjajte obrabljene ploščate obročke.

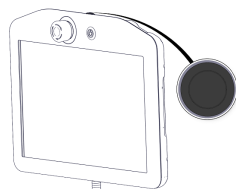


#### OBVESTILO

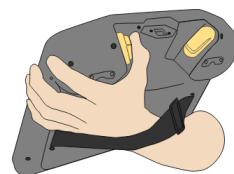
Če v obdobju veljavne garancije na robotu opazite poškodbe, se obrnite na prodajalca robota.

### Pregled

1. Odstranite katero koli orodje ali priključek ali nastavite TCP/obremenitev/CoG glede na specifikacijo orodja.
2. Premik robotove roke v Freedrive:
  - Na programirni enoti 3PE hitro pritisnite, sprostite, znova pritisnite in držite gumb 3PE v tem položaju.

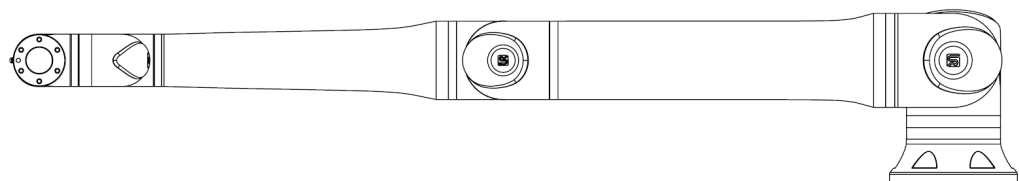


Gumb za vklop



Gumb 3PE

3. Povlecite/potisnite robota v vodoravno podaljšan položaj in ga spustite.



4. Preverite, da robotova roka lahko zadrži položaj brez podpore in brez aktiviranja funkcije Freedrive.

## 16.3. Čiščenje programirne enote in krmilne omarice

### Čiščenje zaslona na dotik programirne enote

Uporabite blago industrijsko čistilo brez razredčil ali agresivnih dodatkov. Za čiščenje zaslona ne uporabljajte abrazivnih materialov. Universal Robots ne priporoča nobenega posebnega čistila.

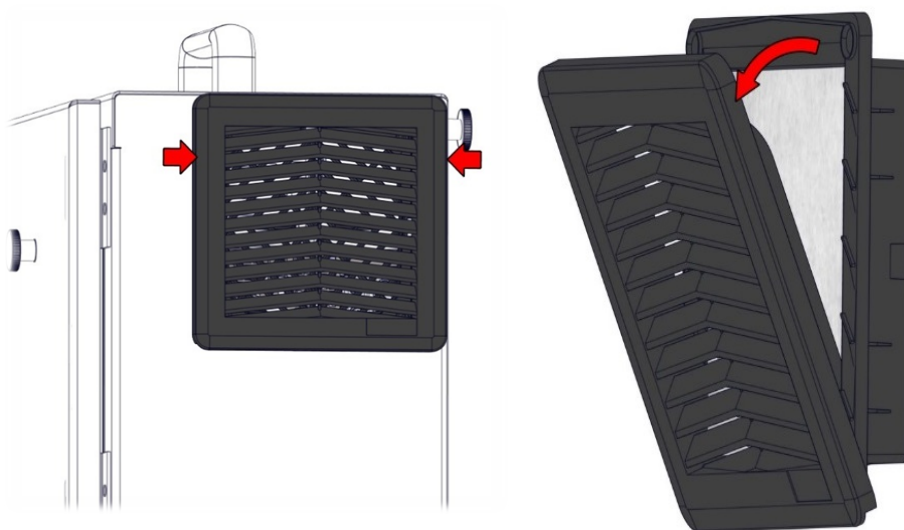
### Čiščenje krmilne omarice

Po potrebi obrišite Krmilna omarica z vlažno krpo. Upoštevajte priporočila za čiščenje, navedena v navodilih za uporabo.

### Zamenjava filtrov krmilne omarice

Na obeh straneh krmilne omarice je nameščen filter.

1. Z nežnim potegom odstranite zunanji plastični okvir, tako da povlečete na mestih, ki so na spodnji sliki 3.7 označena z rdečimi puščicami. Okvir se nagiba navzven.
2. Zamenjajte filtre.

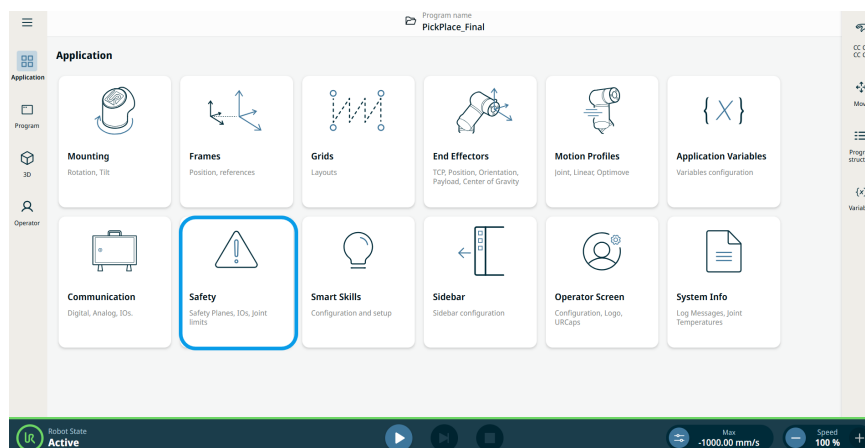


Slika 3.7. Zamenjava filtrov krmilne omarice.

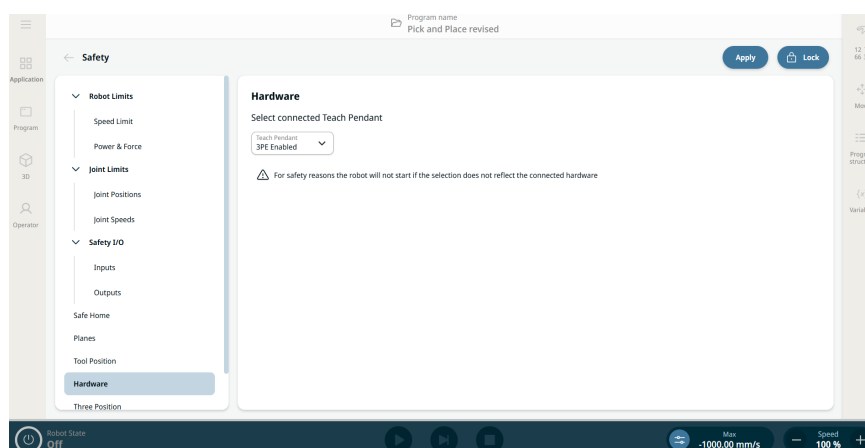
## 16.4. Namestitev programske opreme

### Postopek konfiguracije programske opreme programirne enote 3PE

1. Na vmesniku PolyScope se v levem meniju dotaknete možnosti **Aplikacija** in izberite **Varnost**.



2. Dotaknete se možnosti **Strojna oprema** in gumba **Odkleni**.



3. Vnesite geslo in se dotaknete možnosti **Potrdi**. Programirna enota je zdaj omogočena.
4. Dotaknete se **Uporabi**, da znova zaženete sistem. Vmesnik PolyScope se izvaja še naprej.
5. Dotaknete se **Uveljavi in ponovno zaženi**, nato pa **Potrditev konfiguracije**, da dokončate namestitev programske opreme za programirno enoto 3PE.

## 17. Odstranjevanje in okolje

---

### Opis

Robote družbe Universal Robots morate zavreči v skladu z veljavnimi državnimi zakoni, uredbami in standardi. to je odgovornost lastnika robota.

Roboti UR so izdelani skladno z omejeno uporabo škodljivih snovi, da bi tako čim bolj zavarovali okolje; kot določa evropska smernica RoHS 2011/65/EU. Če robote (robotova roka roka, krmilna omarica, programirna enota) vrnete podjetju Universal Robots Denmark, odstranjevanje uredi Universal Robots A/S.

Pristojbina za odstranjevanje robotov UR, ki so v prodaji na danskem trgu, je predplačana sistemu DPA s strani Universal Robots A/S. Uvozniki v državah, ki jih pokriva evropska smernica WEEE 2012/19/EU morajo same poskrbeti za ustrezeni vpis v register WEEE svoje države. Strošek običajno znaša manj kot 1€/robota.

Seznam nacionalnih registrov najdete tukaj: <https://www.ewrn.org/national-registers>.  
Podatke o globalni skladnosti najdete tukaj: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Snovi v robotu UR**
**Robotova roka**

- Cevi, osnovna prirobnica, nosilec za pritrditev orodja: anodiziran aluminij
- Ohišja členov: prašno lakiran aluminij
- Črni tesnilni obročki: AEM guma
  - dodatna podložka pod črnim tesnilnim obročkom: črna plastika iz kalupa
- Končni pokrovčki/ pokrovi: PC/PSA plastika
- Manjše mehanske komponente: vijaki, matice, distančniki (jeklo, medenina in plastika)
- Žični svežnji z bakrenimi žicami in manjšimi mehanskimi komponentami: vijaki, matice, distančniki (jeklo, medenina in plastika)

**Členi robotove roke (notranji)**

- Zobniki: jeklo in mast (glejte Servisni priročnik)
- Motorji: železno jedro z bakrenimi žicami
- Žični svežnji z bakrenimi žicami, tiskanimi vezji, različnimi elektronskimi komponentami in manjšimi mehanskimi komponentami
- Tesnila členov in tesnilni obročki vsebujejo majhne količine PSAS, ki je spojina v PTFE (splošno znana kot Teflon™).
- Mast: sintetično + mineralno olje z zgoščevalcem ali iz litijevega kompleksnega mila ali sečnine. Vsebuje molibden.
  - Glede na model in datum proizvodnje je lahko barva masti rumena, škrlatna, temno roza, rdeča, zelena.
  - Za previdnostne ukrepe in za pridobitev varnostnih podatkov za mast glejte Servisni priročnik

**Krmilna omarica**

- Omarica (ohišje): prašno barvano jeklo
  - Standardna krmilna omarica
- Ohišje iz aluminija (v notranjosti omarice). To je tudi ohišje krmilnika OEM.
  - Standardna krmilna omarica in krmilnik OEM.
- Žični svežnji z bakrenimi žicami, tiskanimi vezji, različnimi elektronskimi komponentami, plastičnimi konektorji in manjšimi mehanskimi komponentami, npr. vijaki, maticami, distančniki (jeklo, medenina in plastika)
- Litijeva baterija je nameščena na tiskano vezje. Za navodila za odstranjevanje baterije glejte Servisni priročnik.

# 18. Deklaracije in certifikacije

## 18.1. Izjava za vgradnjo (izvirnik)


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

original: EN

|   |  |  |  |
|---|--|--|--|
| <b>Manufacturer:</b>  |  | <b>Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:</b>                                     |  |
| Universal Robots A/S<br>Energivej 51, DK-5260 Odense S DK   |  | David Brandt, Technology Officer, Compliance<br>Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S Denmark |  |
| <b>Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):</b>   |  |  |  |
| <b>Product and Function:</b>  | Industrial robot multi-purpose multi-axis manipulator with standard control box, standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant. Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).   |  |  |
| <b>Model:</b>   | UR8Long, UR15, UR18, UR20, UR30 with a standard control box: <i>NOTE: This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See control box markings.</i>  |  |  |
| <b>Serial Number:</b>   | Starting <b>2024 6 8 00252</b> and higher for the UR20*<br>year — 2024, series — 6, Sequential numbering, restarting at 0 each year<br>6 = UR8Long, 7 = UR15, 5 = UR18, 8 = UR20, 9 = UR30<br>*TÜV Rheinland certifications: UR20: 11 Mar '24 (#00252), UR30: 14 Mar '24, UR15: May '25, UR8Long (#00019) & UR18 (#00012): 31 Jul '25  |  |  |
| <b>Incorporation:</b>   | Universal Robots UR8Long, UR15, UR18, UR20 & UR30 shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or robot 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). |  |  |  |
| <b>I. Machinery Directive 2006/42/EC</b>  | <b>The following essential requirements have been fulfilled:</b> 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 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, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.5 (sling), 4.1.3, 4.3.3, Annex VI.<br>It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive. |  |  |
| <b>II. Low-voltage Directive 2014/35/EU</b>   | Reference the LVD and the harmonized standards used below.   |  |  |
| <b>III. EMC Directive 2014/30/EU</b>  | Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.   |  |  |
| <b>Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD &amp; LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:</b>   |  |  |  |
| (I) EN ISO 10218-1:2011 ✕   | (I) EN ISO 13732-1:2008  | (I) EN IEC 60947-5-8:2014 & 2021   |  |
| (I) EN ISO 12100:2010   | (I) EN ISO 13850:2015  | (III) EN IEC 61000-3-2:2014 & 2019   |  |
| (I) EN ISO 13849-1:2015 ✕<br>2023 edition has no relevant changes   | (I) EN IEC 60204-1:2018 as applicable  | (III) EN 61000-3-3:2013  |  |
| (I) EN ISO 13849-2:2012<br>✕ See TÜV Rheinland Certificates   | (I, II) EN 60947-5-5:1997+A1:2005<br>+A11:2013+A2:2017   | (III) EN 61000-6-2: 2012 & 2019  |  |
|   |  | (II) EN 61140:2002/A1:2006 & 2016  |  |
| <b>Reference to other technical standards and technical specifications used:</b>  |  |  |  |
| (I) ISO 9409-1:2004   | (III) EN 60068-2-27:2009   | (II) EN 60664-1:2007   |  |
| (I) ISO/TS 15066:2016 as applicable   | (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019   | (III) EN IEC 61000-6-4:2023  |  |
| (III) EN 60068-2-1:2007   | (II) EN IEC 60320-1:2021   | (II) EN IEC 61784-3:2021 [SIL2]  |  |
| (III) EN 60068-2-2:2007   | (II) EN 60529:1991/AC:2016   | (III) EN 61326-3-1:2017<br>[Industrial locations SIL 2]  |  |
| 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, 25 August 2025


**Roberta Nelson Shea**, Global Technical Compliance Officer

*This DOI can change without notice. DOIs are in User Manuals. Most recent User Manuals & DOIs are available from the UR website.*

## 18.2. Deklaracije in certifikati

Prevod izvirnih navodil

| Izjava o vgradnji EU (DOI) (v skladu z aneksom II B smernice 2006/42/EC)   |   |
|--|---|
| Proizvajalec   | Univerzalni roboti A/S<br>Energivej 51,<br>DK-5260 Odense S Danska  |
| Oseba v skupnosti, pooblaščenca za sestavljanje tehnične datoteke  | David Brandt<br>Tehnolog, R&D<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S   |
| Opis in identifikacija delno sestavljenega stroja oz. strojev  |   |
| Izdelek in delovanje:  | Industrijski robot, večosni manipulator s standardno krmilno omarico, standardno dolžino in z ali brez programirne enote UR 3PE. Delovanje določi popolnoma sestavljen stroj (uporaba robota ali celice s končnim efektorjem, predvideno uporabo in programom).   |
| Model :  | UR8Long, UR15, UR18, UR20, UR30 s standardno krmilno omarico:   |
| Opomba:  | Ta DOI se NE uporablja, če se uporablja krmilna omarica OEM. Glejte oznake na krmilni omarici.  |
| Serijska številka:   | Začenši z 20246800252 in višje<br>leto serija 8=UR20, 9=UR30<br>Certifikat in oznaka TÜV Rheinland: UR20, 11. marec 2024 (#00252).<br>UR30: 14. marec 2024. UR15: maj 2025. UR8Long (#00019) in UR18 (#00012): 31. julij 2025   |
| Vključitev:  | Roboti Universal Robots UR8Long, UR15, UR18, UR20 in UR30 se smejo uporabljati le, če so vgrajeni v popolno zaključeni stroj (uporaba robota ali celice), ki je skladen z določili Direktive o strojih in drugimi veljavnimi direktivami.   |
| <p><b>Izjavljamo, da zgornji izdelki, v namene, za katere so dobavljeni, izpolnjujejo naslednje direktive, kot je razloženo spodaj:</b></p> <p>Ko je ta delno sestavljen stroj integriran in postane popolno sestavljen stroj, je integrator odgovoren za to, da popolno sestavljeni stroj izpolnjuje vse veljavne direktive, da se nanj namesti oznaka CE in da se priloži izjava o skladnosti (DOC).</p> |   |
| I. Direktiva o strojih 2006/42/ES  | <b>Izpolnjene so naslednje bistvene zahteve:</b> 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 z napravo 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.5 (zanka), 4.1.3, 4.3.3, Priloga VI. Izjavljamo, da je relevantna tehnična dokumentacija zbrana v skladu z delom B priloge VII Direktive o strojih. |
| II. Direktiva o nizki napetosti 2014/35/EU   | Sklicujte se na LVD in spodaj navedene usklajene uporabljene standarde.   |
| III. Direktiva EMC 2014/30/EU  | Sklicujte se na direktivo EMC in spodaj navedene usklajene uporabljene standarde.   |

|  |  |   |
|--|--|---|
| Sklicujte se na uporabljene usklajene standarde po Členu 7(2) Direktive o strojih (MD in LV) in 6. členu direktive EMC:  |  |   |
| (I) EN ISO 10218-1:2011*<br>(I) EN ISO 12100:2010<br>(I) EN ISO 13849-1:2015*<br>izdaja 2023 nima pomembnih sprememb<br>(I) EN ISO 13849-2:2012<br>*Glejte certifikate TÜV Rheinland | (I) EN ISO 13732-1:2008<br>(I) EN ISO 13850:2015<br>(I) EN IEC 60204-1:2018, kot je primerno<br>(I, II) EN 60947-5 5:1997<br>+ A1:2005 + A11:2013<br>+ A2:2017 | (I) EN IEC 60947-5-8:2014 & 2021<br>(III) EN IEC 61000-3-2:2014 & 2019<br>(III) EN 61000-3-3:2013<br>(III) EN 61000-6-2: 2012 & 2019<br>(II) EN 61140:2002/A1:2006 & 2016 |
| Sklici do drugih uporabljenih tehničnih standardov in specifikacij:  |  |   |
| (I) ISO 9409-1:2004<br>(I) ISO/TS 15066:2016, kot je primerno<br>(III) EN 60068-2-1:2007<br>(III) EN 60068-2-2:2007  | (III) EN 60068-2-27:2009<br>(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019<br>(II) EN IEC 60320-1:2021<br>(II) EN 60529:1991/AC:2016   | (II) EN 60664-1:2007<br>(III) EN IEC 61000-6-4:2023<br>(II) EN IEC 61784-3:2021 [SIL2]<br>(III) EN 61326-3-1:2017<br>[Industrijske lokacije SIL 2]                        |
| Proizvajalec oz. pooblaščen zastopnik proizvajalca bo predal relevantne informacije o delno sestavljenem stroju na utemeljeni poziv s strani državnih organov.                       |  |   |
| Odobritev popolnega sistema zagotavljanja kakovosti s strani organa Bureau Veritas: certifikat ISO 9001 #DK015892 in certifikat ISO 45001 #DK015891.                                 |  |   |







## 18.3. Certifikacija UR30

### Opis


Dokazila tretjih strani so prostovoljna. Da bi operaterjem robota ponudili najboljšo možno storitev, se je družba, se je družba Universal Robots odločila, da svoje robote certificira pri naslednjih uglednih ustanovah.

Kopije vseh certifikatov najdete v poglavju: Certifikati.


**Certifikati**

|  |                  |   |
|--|------------------|---|
|  <p>EN ISO 10218-1<br/>EN ISO 13849-1<br/>www.tuv.com<br/>ID 0007000000</p> | TÜV<br>Rheinland | Certifikati TÜV Rheinland v skladu EN ISO 10218-1 in EN ISO 13849-1. TÜV Rheinland je sinonim za varnost in kakovost na skoraj vseh področjih poslovanja in življenja. Podjetje je bilo ustanovljeno pred 150 leti in je vodilno na področju ponujanja storitev testiranja. |
|   | TÜV<br>Rheinland | Oznaka cTUVus kaže, da je izdelek skladen z ameriški in kanadskimi varnostnimi standardi, kar dokazuje skladnost z ameriški in kanadskimi standardi za električno varnost.  |
|   | CHINA RoHS       | Izdelki Universal Robots so skladni z zahtevami CHINA RoHS glede nadzora onesnaževanja s strani električnih informacijskih izdelkov. Na voljo je tabela z deklaracijami izdelkov.   |
|   | KCs              | Izdelki Universal Robots so skladni s korejskimi standardi KOSHA za varnost izdelkov.   |
|    | KC               | Izdelki Universal Robots so bili ocenjeni glede skladnosti s korejskimi zahtevami EMC.  |
|   | Delta            | Učinkovitost izdelkov Universal Robots je preizkušena s strani organa DELTA.  |

**Dokazila tretjih strani za dobavitelje**

|   |        |   |
|---|--------|---|
|  | Okolje | Paleta za prevoz robotov Universal Robots e-Series, ki nam jih priskrbijo dobavitelji, so skladne z danskimi zahtevami ISMPM-15 za izdelavo lesene embalaže in so označene v skladu s to shemo. |
|---|--------|---|

**Dokazilo o preizkusu proizvajalca**

|   |                     |  |
|---|---------------------|--|
|  | Universal<br>Robots | Roboti Universal Robots e-Series so podvrženi nenehnim notranjim preizkusom in testnim postopkom na koncu proizvodne linije. Preizkusi UR so pod nenehnim nadzorom in se nenehno izboljšujejo. |
|---|---------------------|--|

**Deklaracije v skladu s smernicami EU**

Čeprav direktive EU v prvi vrsti veljajo za Evropo, deklaracije EU priznavajo in/ali zahtevajo tudi nekatere države zunaj Evrope. Evropske smernice so na voljo na uradni strani: <https://eur-lex.europa.eu>.

V skladu s strojniško smernico so roboti Universal Robots delno sestavljene naprave, zato kot takim ni nameščena oznaka CE.

Deklaracijo o vključitvi (DOI) v skladu z direktivo o strojih najdete v poglavju: Deklaracije in certifikati.

---

## 18.4. Certifikati UR30

**TÜV  
Rheinland**

Page 1

# Certificate

|                        |                 |
|------------------------|-----------------|
| <b>Certificate no.</b> | T 72408049 0001 |
|------------------------|-----------------|

|  |   |
|--|---|
| <b>License Holder:</b><br>Universal Robots A/S<br>Energivej 25<br>5260 Odense S<br>Denmark | <b>Manufacturing Plant:</b><br>Universal Robots A/S<br>Energivej 25<br>5260 Odense S<br>Denmark |
| <b>Report Number:</b> 31875333 013   | <b>Client Reference:</b> Roberta Nelson Shea  |
| <b>Certification acc. to:</b> EN ISO 10218-1:2011<br>EN ISO 13849-1:2015                   |   |

**Product Information**

|                           |  |                |   |                |           |                   |   |
|---------------------------|--|----------------|---|----------------|-----------|-------------------|---|
| <b>Certified Product:</b> | Industrial Robot   |                |   |                |           |                   |   |
| <b>Model Designation:</b> | UR3, UR5, UR10, UR20, UR30, UR3e,<br>UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e   |                |   |                |           |                   |   |
| <b>Technical Data:</b>    | <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%;">Rated Voltage:</td> <td>AC 100-200V, 50/60Hz or<br/>AC 200-240V, 50/60Hz</td> </tr> <tr> <td>Rated Current:</td> <td>15A or 8A</td> </tr> <tr> <td>Protection Class:</td> <td>I</td> </tr> </table> | Rated Voltage: | AC 100-200V, 50/60Hz or<br>AC 200-240V, 50/60Hz | Rated Current: | 15A or 8A | Protection Class: | I |
| Rated Voltage:            | AC 100-200V, 50/60Hz or<br>AC 200-240V, 50/60Hz  |                |   |                |           |                   |   |
| Rated Current:            | 15A or 8A  |                |   |                |           |                   |   |
| Protection Class:         | I  |                |   |                |           |                   |   |

© TÜV, TÜV and TÜV are registered trademarks. Publication 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](http://www.tuv.com)


**TÜVRheinland®**



TÜV  
Rheinland  
Severna  
Amerika

# Certificate

Certificate no.

CA 72405127 0001

**License Holder:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Manufacturing Plant:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Report Number:** 31875333 006

**Client Reference:** Roberta Nelson Shea

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

**Product Information**

**Certified Product:** Industrial Robot

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

TUV Rheinland of North America, Inc.  
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719  
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

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



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

**TÜV  
Rheinland  
Severna  
Amerika  
UL1740**

# Certificate

**Certificate no.** CU 72503109 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:** US25JQ7X 002      **Client Reference:** Roberta Nelson Shea  
**Certification acc. to:** UL 1740:2018 R8.23  
CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)

**Product Information**

**Certified Product:** Industrial Robot  
**Model Designation:** UR15, UR20, UR30, UR8 Long, UR18  
**Technical Data:** Rated Voltage: a) AC 100-200V, 50/60Hz;  
b) AC 200-240V, 50/60Hz  
Rated Current: a) 15A; b) 8A  
Protection Class: I

Special Remarks: 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. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR TeachPendant.

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

**Remarks:** Replaces Certificate CU72501652.  
**Appendix:** 1, 1-59

TÜV Rheinland of North America, Inc.  
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719  
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com



Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

China  
RoHS

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

**表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式**



| Product/Part Name<br>产品/部件名称   | Toxic and Hazardous Substances and Elements<br>有毒有害物质或元素 |                   |                   |                                  |  |  |
|--|--|-------------------|-------------------|----------------------------------|--|--|
|  | 铅<br>Lead (Pb)   | 汞<br>Mercury (Hg) | 镉<br>Cadmium (Cd) | 六价<br>Hexavalent Chromium (Cr+6) | 多溴联苯<br>Polybrominated biphenyls (PBB) | 多溴二苯醚<br>Polybrominated diphenyl ethers (PBDE) |
| UR Robots<br>机器人：基本系统<br>UR3 / UR5 / UR10 /<br>UR3e / UR5e / UR7e/<br>UR10e/UR12e/<br>UR16e / UR15/<br>UR20 / UR30 | X  | O                 | X                 | O                                | X                                      | X  |

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

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

Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Varnost KC



자율안전확인 신고증명서

|                   |                                      |  |         |                              |
|-------------------|--------------------------------------|--|---------|------------------------------|
| 신청인               | 사업장명                                 | 유니버설 로봇 에이에스<br>Universal Robots A.S)              | 사업장관리번호 | 807-84-000600                |
|                   | 사업자등록번호                              | 807-84-00060                                       | 대표자 성명  | JETTE BAY WITHERS(제트 베이 워더스) |
|                   | 소재지                                  | (13486) 경기도 성남시 분당구 판교로 253, B동 302호(삼평동, 판교 이노밸리) |         |                              |
| 자율안전인증대상 기계 · 기구명 |                                      | 산업용로봇  |         |                              |
| 형식(규격)            | UR30                                 | 용량(등급)   | 6 axis  |                              |
| 자율안전확인번호          | 24-AH3EQ-00888                       |  |         |                              |
| 제조사               | UNIVERSAL ROBOTS                     |  |         |                              |
| 소재지               | Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark |  |         |                              |

「산업안전보건법」 제89조제1항 및 같은 법 시행규칙 제120조제3항에 따라  
자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2024년 04월 08일

한국산업안전보건공단 이사장



Avtorske pravice © 2009-2025 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Registracija  
KC



### 자율안전확인 신고증명서

|                   |                                      |  |         |                              |
|-------------------|--------------------------------------|--|---------|------------------------------|
| 신청인               | 사업장명                                 | 유니버설 로봇 에이에스 (사업장관리번호 807-84-000600<br>Universal Robots A.S) | 사업장관리번호 | 807-84-000600                |
|                   | 사업자등록번호                              | 807-84-00060   | 대표자 성명  | JETTE BAY WITHERS(제트 베이 워더스) |
|                   | 소재지                                  | (13486) 경기도 성남시 분당구 판교로 253, B동 302호(삼평동, 판교 이노밸리)           |         |                              |
| 자율안전인증대상 기계 · 기구명 |                                      | 산업용로봇  |         |                              |
| 형식(규격)            | UR30                                 | 용량(등급)   | 6 axis  |                              |
| 자율안전확인번호          | 24-AH3EQ-00888                       |  |         |                              |
| 제조사               | UNIVERSAL ROBOTS                     |  |         |                              |
| 소재지               | Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark |  |         |                              |

「산업안전보건법」 제89조제1항 및 같은 법 시행규칙 제120조제3항에 따라  
자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2024년 04월 08일

한국산업안전보건공단 이사장



# 19. Tabela varnostnih funkcij

## Opis

Varnostne funkcije in varnostni V/I so PLd, kategorija 3 (ISO 13849-1), kjer ima vsaka varnostna funkcija PFH vrednost pod  $1,8 \times 10^{-7}$ .

Vrednosti PFH se posodabljaajo z namenom večje prilagodljivosti zasnove za odpornost dobavne verige.

Za varnostni V/I je vsaka varnostna funkcija, vključno z zunanjo napravo ali opremo, določena s splošno arhitekturo in vsoto vseh vrednosti PFH, vključno z varnostno funkcijo PFH robota UR.

Če je presežena katera koli meja varnostne funkcije ali je zaznana napaka v varnostni funkciji ali varnostnem delu krmilnega sistema, UR določi varno stanje kot zaustavitev s prekinitvijo pogonske moči (kategorija zaustavitve 1 ali 0<sup>4</sup>, takojšen izklop napajanja).



### OBVESTILO

Tabele varnostnih funkcij, predstavljene v tem poglavju, so poenostavljene. Celovite različice lahko najdete tukaj: <https://www.universal-robots.com/support>

## SF1

1, 2, 3, 4

### Zaustavitev v sili (ISO 13850)

| Opis   | Kaj se zgodi?                          | Toleranca | Vpliva na                                     |
|--|--|-----------|---|
| <p>Če pritisnete Estop PB na programirni enoti<sup>1</sup> ali na zunanji enoti za zaustavitev v sili (če uporabljate varnostni vnos za zaustavitev v sili), to povzroči zaustavitev kategorije 1<sup>4</sup> ter prekinjeno napajanje aktuatorjev robota in V/I orodja. V/I krmilnika so v stanju »Low« (nizko).</p> <p>Ukaz<sup>1</sup>, da se vsi členi ustavijo in ko vsi členi dosežejo stanje nadzorovanega mirovanja, se napajanje prekine.</p> <p>Glejte varnostni funkciji Čas ustavljanja in Razdalja ustavljanja<sup>5</sup>.</p> <p><b>UPORABLJAJTE SAMO ZA NUJNE PRIMERE</b>, ne pa za zaščito, ker to zahteva ročno ukrepanje.</p> | Kategorija zaustavitve 1 (IEC 60204-1) | --        | Robot, V/I robotskega orodja in V/I krmilnika |

## SF2

3, 5

### Varnostna zaustavitev

(Zaščitna zaustavitev v skladu s standardom ISO 10218-1\*)

\*pred letom 2006 se je to imenovalo »varnostno ustavljanje« ali »varnostni izklop«

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na |
|---|---|-----------|-----------|
| <p>To varnostno funkcijo sproži zunanja zaščitna naprava z uporabo varnostnih vhodov, ki sprožijo zaustavitev kategorije 2<sup>4</sup>. Namen je zaščititi ljudi pred poškodbami, ne pa robota, opremo ali izdelke.</p> <p>Na orodje V/I varnostna zaustavitev ne vpliva.</p> <p>Če je naprava za omogočanje povezana, lahko varnostno zastavitev konfigurirate tako, da deluje SAMO v samodejnem načinu.</p> <p>Glejte varnostni funkciji Čas ustavljanja in Razdalja ustavljanja<sup>5</sup>.</p> | <p><b>Zaustavitev kategorije 2</b> (IEC 60204-1)</p> <p><b>Zaustavitev SS2</b> (kot je opisano v IEC 61800-5-2)</p> | --        | Robot     |

### Ponastavitev varnostne zaustavitve

| Opis  | Kaj se zgodi?                    | Toleranca | Vpliva na |
|---|----------------------------------|-----------|-----------|
| <p>Ko je konfigurirano za preventivno ponastavitev in zunanje ponastavitvene povezave preidejo iz stanja »Low« (nizko) v »High« (visoko), se varnostna zaustavitev ponastavi. Varnostni vhod za začetek ponastavitve SF2.</p> | <b>Ponastavitev vhoda za SF2</b> | --        | Robot     |

**SF3**  
**Omejitev**  
**položaja člena**  
**(programska**  
**omejitev osi)**

| Opis  | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na   |
|---|--|-----------|-------------|
| <p>Nastavi zgornje in spodnje meje za dovoljene položaje členov. Čas ustavljanja in razdalja ustavljanja se ne upoštevata, saj omejitve ne bodo prekoračene. Vsak člen ima lahko svoje omejitve.</p> <p><i>Neposredno omejuje nabor dovoljenih položajev členov, znotraj katerih se členi lahko premikajo. Gre za omejevanje mehke osi z varnostno oceno in prostorsko omejevanje v skladu s standardom ISO 10218-1:2011, 5.12.3.</i></p> | <p><b>Ne dovoljuje, da bi premikanje presešlo mejne nastavitve.</b></p> <p>Hitrost mora biti zmanjšana, da premikanje ne preseže omejitve. Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev katere koli omejitve.</p> | 5°        | Člen (vsak) |

**SF4**  
**Omejitev**  
**hitrosti**  
**členov**

| Opis   | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na   |
|--|--|-----------|-------------|
| <p>Nastavi zgornjo mejo hitrosti člena. Vsak člen ima lahko svoje omejitve. Ta varnostna funkcija najbolj vpliva na prenos energije ob stiku (prijemanje ali prehodnost).</p> <p><i>Neposredno omejuje nabor hitrosti členov, znotraj katerih se členi lahko premikajo. Uporablja se za omejitev hitrih premikov členov, npr. pri tveganjih v povezavi s singularnostjo.</i></p> | <p><b>Ne dovoljuje, da bi premikanje presešlo mejne nastavitve.</b></p> <p>Hitrost mora biti zmanjšana, da premikanje ne preseže omejitve. Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev katere koli omejitve.</p> | 1,15 °/s  | Člen (vsak) |

**Omejitev**  
**navora člena**

Prekoračitev omejitve notranjega navora členov (posamezen člen) povzroči zaustavitev kategorije 0<sup>4</sup>. Ta varnostna funkcija je tovarniška nastavitev in ni dostopna uporabnikom. NI prikazana tukaj, ker ni uporabniških nastavitvev.

**SF5**  
**Ima več**  
**imen:**  
**Omejitev**  
**poze**  
**Omejitev**  
**orodja,**  
**Omejitev**  
**usmeritve,**  
**Varnostne**  
**ravnine,**  
**Varnostne**  
**meje**

| Opis  | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na                           |
|---|--|-----------|-------------------------------------|
| <p>Nadzor poze <b>TCP</b> (položaj in usmeritev) in preprečitev prekoračitve omejitve poze TCP varnostne ravnine.</p> <p>Nastaviti je mogoče več omejitev poze (prirobnica orodja, komolec in 2 nastavitveni točki odmika orodja z radijem)</p> <p>Usmeritev je omejena z odklonom od funkcije smeri Z prirobnice orodja ALI TCP.</p> <p><i>Dva dela. (1) so varnostne ravnine za omejevanje možnih položajev TCP. (2) so omejitve orientacije TCP, ki so vnesene kot dovoljena smer in toleranca. S tem so omogočena območja vključitve/izključitve za zapestja in TCP zaradi varnostnih ravnin.</i></p> | <p>Ne dovoljuje, da bi premikanje presešlo mejne nastavitve.</p> <p>Hitrost ali navor morata biti zmanjšana, da premikanje ne preseže omejitve za SF 5, SF 6, SF 7 ali SF 8.</p> | 3° 40 mm  | TCP<br>Prirobnica orodja<br>Komolec |

**SF6**  
**Omejitev**  
**hitrosti TCP**  
**in komolca**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na |
|---|---|-----------|-----------|
| Spremlja <b>TCP</b> in hitrost <b>komolca</b> , da prepreči prekoračitev omejitve hitrosti. Enakovredno spremljanju celotne roke, saj se odseki med TCP in komolcem ne morejo premikati hitreje kot končne točke teh odsekov. | Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev katere koli omejitve.<br><br><b>Ne dovoljuje, da bi premikanje preseгло mejne nastavitve.</b> | 50 mm/s   | TCP       |

**SF7**  
**Omejitev**  
**sile (TCP)**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na |
|---|---|-----------|-----------|
| Omejitev sile je sila, s katero deluje robot na TCP (osrednja točka orodja) in » <b>komolec</b> «. Varnostna funkcija nenehno izračunava navor, dovoljen za vsak člen, da ti ostanejo znotraj določene omejitve sile za TCP in komolec.<br>Spoji nadzorujejo svoj izhodni navor, da ostanejo v dovoljenem območju navora. To pomeni, da bodo sile na TCP ali komolcu ostale znotraj določene omejitve sile.<br>Ko se zaustavitev sproži z omejitvijo sile SF, se robot zaustavi.<br>Standardni krmilnik UR povzroči, da se gibanje »vrne« v položaj, preden je bila presežena omejitev sile. Ta »vrnitev« ni del varnostne funkcije, saj ga izvaja standardni krmilnik. Varnostni krmilnik ima določen čas (del odzivnega časa), preden se sproži zaustavitev robota. | Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev katere koli omejitve.<br><br><b>Ne dovoljuje, da bi premikanje preseгло mejne nastavitve.</b> | 25 N      | TCP       |

**navor**  
**zapiranja**  
**zapestja**

Omejitev sile lahko presežejo trije členi zapestja, če je varnostna funkcija »navor zapiranja zapestja« onemogočena.

**SF8**  
**Omejitev**  
**zagona**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na |
|---|---|-----------|-----------|
| Omejitev zagona je zelo koristna za omejevanje prehodnih vplivov.<br><i>Omejitev zagona vpliva na celotno delovanje robota.</i> | Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev katere koli omejitve.<br><br><b>Ne dovoljuje, da bi premikanje preseгло mejne nastavitve.</b> | 3 kg m/s  | Robot     |

**SF9**  
**Omejitev**  
**moči**

| Opis  | Kaj se zgodi?                    | Toleranca | Vpliva na |
|---|----------------------------------|-----------|-----------|
| Ta funkcija spremlja mehansko delo (vsota navorov členov, pomnoženih s kotnimi hitrostmi členov), ki ga izvaja robot, kar vpliva tudi na tok do robotove roke in hitrost robota. Ta varnostna funkcija dinamično omejuje tok/navor, vendar ohranja hitrost. | Dinamično omejevanje toka/navora | 10 W      | Robot     |

### SF10 Izhodi za zaustavitev robota UR

| Opis   | Kaj se zgodi  | Toleranca | Vpliva na   |
|--|---|-----------|---|
| <p>Ko je konfiguriran za izhod zaustavitve robot in ni zaustavitve robot, so dvojni izhodi v stanju »LOW« (nizko). Če zaustavitev robot ni sprožena, so dvojni izhodi v stanju »High« (visoko). Impulzi niso uporabljeni, a so tolerirani. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo<sup>6</sup>.</p> <p>Ti dvojni izhodi spremenijo stanje za katero koli zunanjo zaustavitev v sili, ki je priključena na nastavljive varnostne vhode, če je ta vhod konfiguriran kot vhod za zaustavitev v sili. Za izhod zaustavitve je preverjanje opravljeno na zunanji opremi, izhod UR je vhod do te zunanje varnostne funkcije zaustavitve za zunanjo opremo.</p> | Dvojni izhodi so v stanju »Low« (nizko) v primeru zaustavitve, če so nastavljeni nastavljivi izhodi | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |
| <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <div style="display: flex; align-items: center;"> <div> <p><b>OBVESTILO</b></p> <p>Ta izhod zaustavitve ni povezan z vmesnikom IMMI (Injection Moulding Machine Interface - vmesnik stroja za brizgalno vlivanje v kalupe), da se prepreči nepopravljiva zaustavitev.</p> </div> </div> </div>  |   |           |   |

### SF11 Varnostna funkcija »Premikanje« z digitalnimi izhodi

| Opis   | Kaj se zgodi  | Toleranca | Vpliva na   |
|--|---|-----------|---|
| <p>Ko se robot premika (gibanje v teku), so dvojni digitalni izhodi NIZKI. Če se robot ne premika, so izhodi VISOKI. Funkcionalna varnost je za tisto, kar je znotraj robot UR. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo<sup>6</sup>.</p> | Dvojni izhodi so v stanju »Low« (nizko) med gibanjem in v stanju »High« (visoko), ko ni premikanja. | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |

### SF12 Varnostna funkcija »Brez zaustavitve« z digitalnimi izhodi

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na   |
|---|---|-----------|---|
| <p>Kadar koli se robot USTAVLJA (v procesu zaustavljanja ali v stanju mirovanja), so dvojni digitalni izhodi v stanju HIGH (visoko). Ko so izhodi NIZKI, robot NI v postopku zaustavitve in NI v stanju mirovanja. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo<sup>6</sup>.</p> | Dvojni izhodi so v stanju »High« (visoko), ko se robot ustavlja ali je v stanju mirovanja | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |

### SF13 Varnostna funkcija »Reducirano aktivno« z digitalnimi izhodi

| Opis   | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na   |
|--|--|-----------|---|
| <p>Ko so aktivne (ali sprožene) reducirane nastavitve varnostnih funkcij, so dvojni digitalni izhodi v stanju LOW (nizko). Funkcionalna varnost je za tisto, kar je znotraj robot UR. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo<sup>6</sup>.</p> | Dvojni izhodi so v stanju Low (nizko), ko so aktivne reducirane nastavitve | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |

**SF14**  
**Varnostna funkcija**  
**»Reducirano ni aktivno« z digitalnimi izhodi**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na?   |
|---|---|-----------|--|
| Kadar reducirane nastavitve robota za varnostne funkcije NISO aktivne (ali niso sprožene), so digitalni izhodi v stanju LOW (nizko). Ocena funkcionalne varnosti je za tisto, kar je znotraj robota UR. Za integrirano varnostno funkcijo glejte spodnjo opombo. <sup>6</sup> | Dvojni izhodi so v stanju Low (nizko), ko reducirane nastavitve NISO aktivne. | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme. |

**Vhod**  
**»Reducirano aktivno« Sprememba nastavitve parametra SF**

| Opis   | Vpliva na    |
|--|--------------|
| <p>Reducirano ni način delovanja. Gre za spremembo nastavitve, ki se sproži:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>od znotraj s pomočjo varnostne ravnine/meje (začne se, ko je 2 cm od ravnine, reducirane nastavitve pa se dosežejo znotraj 2 cm od ravnine) ali</li> <li>od zunaj z uporabo zunanjega vhoda, ki bo reducirane nastavitve dosegel v 500 ms od sprožilnega vhoda.</li> </ul> <p>Ko so zunanje povezave nizke, je sprožen Reducirani način. »Reducirano aktivno« pomeni, da so vse reducirane omejitve AKTIVNE.</p> <p>Reducirano ni varnostna funkcija. Reducirano je sredstvo za določitev parametrov varnostnih funkcij. Reducirano je sprememba stanja, ki vpliva na nastavitve naslednjih varnostnih funkcij: položaj člena, hitrost člena, poza TCP, hitrost TCP, sila TCP, zagon, moč, čas ustavljanja in razdalja ustavljanja. Preverite in potrdite vse nastavitve parametrov za uporabo robota.</p> | <b>Robot</b> |

**SF15**  
**Omejitev časa ustavljanja**

| Opis  | Kaj se zgodi?  | Odstopanja | Vpliva na |
|---|--|------------|-----------|
| Spremljanje pogojev v sprotne času, tako da časovna omejitev zaustavitve ne bo presežena. Hitrost robota je omejena, da omejitev časa zaustavljanja ne bo presežena. <sup>7</sup> | Ne dovoljuje, da dejansko zaustavljanje preseže nastavitve omejitve. | 50 ms      | Robot     |

**SF16**  
**Omejitev razdalje ustavljanja**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Odstopanja | Vpliva na |
|---|---|------------|-----------|
| Spremljanje pogojev v sprotne času, tako da omejitev razdalje zaustavitve ne bo presežena. Hitrost robota je omejena, da omejitev razdalje za zaustavitev ne bo presežena. <sup>7</sup> | Povzroči zmanjšanje hitrosti ali zaustavitev robota, da ta NE preseže omejitve. | 40 mm      | Robot     |

**SF17**  
**Varni domači položaj »nadzorovani položaj**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Odstopanja | Vpliva na  |
|---|---|------------|--|
| Varnostna funkcija, ki nadzira varnostni izhod, zagotavlja, da se izhod lahko aktivira, ko je robot v konfiguriranem in nadzorovanem »varnem domačem položaju«. Zaustavitev kategorije 0 se sproži, če je izhod aktiviran, ko robot ni v konfiguriranem položaju. | »Izhod varnega domačega položaja« lahko aktivirate samo, če je robot v konfiguriranem »varnem domačem položaju« | 1.7 °      | <b>Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme</b> |

**VHOD stikala za način delovanja**

| Opis  | Kaj se zgodi? | Vpliva na |
|---|---------------|-----------|
| <p>Ko so zunanje povezave v stanju Low (nizko), je aktiven Samodejni način (delovanje). Ko so zunanje povezave visoke, je aktiven način za programiranje/učenje.</p> <p><b>Priporočilo:</b> Uporabljajte z napravo za omogočanje, tj. programirno enoto z vgrajeno napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja.</p> <p>Ko je aktiven način za programiranje/učenje, je hitrost TCP omejena na 250 mm/s. Hitrost lahko ročno povečate z vmesnikom PE »drsnik hitrosti«, vendar bo po aktiviranju naprave za omogočanje omejitev hitrosti ponastavljena na 250 mm/s.</p> | Vhod za SF2   | Robot     |

**SF18 (omogočanje tripoložajnega delovanja) vhodi varnostne funkcije<sup>8</sup>**

| Opis   | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na                                |
|--|--|-----------|--|
| <p><b>Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja<sup>9</sup> ima 3 položaje stikala: izklopljeno, vklopljeno, izklopljeno</b> (v vrstnem redu sprožitve pri stiskanju). Ko je popolnoma sproščena, je naprava izklopljena. Ko pritisnjena/stisnjena v sredinski položaj, je vklopljena. Popolno pritiskanje (stiskanje) povzroči izklopljeno stanje. Ko je naprava za omogočanje 3P vklopljena, je gibanje omogočeno.</p> <p><b>Ko je v ročnem načinu</b> in ko je povezava zunanje naprave za omogočanje izklopljena, varnostni sistem interno sproži SF2, ki je zaustavitev kategorije 2.</p> <p><b>Priporočilo:</b> Kot varnostni vhod uporabite stikalo za izbiro načina delovanja.<sup>10</sup></p> | <p><b>V ročnem načinu, ko je vhod SF18 v stanju LOW (nizko), se interno sproži SF2</b></p> <p>Kategorija zaustavitve 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)</p> | N/A       | Robot in zunanja povezava s SF19 in SF20 |

**SF19 3PE (omogočanje tripoložajnega delovanja) Varnostna funkcija<sup>8</sup> z digitalnimi izhodi**

| Opis  | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na   |
|---|---|-----------|---|
| <p><b>V samodejnem načinu (»izvajanje«) so izhodi SF19 v stanju HIGH (visoko).</b></p> <p><b>V ročnem načinu</b> in ko je katera koli naprava za omogočanje<sup>11</sup> v izklopljenem stanju (ni v središčnem položaju, kar pomeni, da je naprava za omogočanje sproščena ali popolnoma pritisnjena), se sproži SF2, ki povzroči zaustavitev kategorije 2 (SS2), izhodi SF19 pa so v stanju »Low« (nizko).<sup>8</sup></p> <p><b>V ročnem načinu, ko se uporabljata Freedrive (Prosti tek) in 3PE:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Če je <b>Freedrive (Prosti tek)</b> aktiviran in                         <ul style="list-style-type: none"> <li>• So <b>VSI</b> 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF19 v stanju HIGH (visoko).</li> <li>• Je <b>KATERIKOLI</b> 3PE v vklopljenem stanju, so izhodi SF19 v stanju LOW (nizko).</li> </ul> </li> <li>• Če <b>Freedrive (Prosti tek)</b> ni aktiviran in                         <ul style="list-style-type: none"> <li>• So <b>VSI</b> 3PE v vklopljenem stanju, so izhodi SF19 v stanju HIGH (visoko).</li> <li>• Je <b>KATERIKOLI</b> 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF19 v stanju LOW (nizko).</li> </ul> </li> </ul> | <p><b>V ročnem načinu, ko je 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi v stanju LOW (nizko) in SF2 se sproži interno</b></p> <p>Kategorija zaustavitve 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)</p> | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |

**SF20**  
**3PE**  
**(omogočanje**  
**tripoložajnega**  
**delovanja)**  
**varnostna**  
**funkcija <sup>8</sup>**  
**»stanje NOT**  
**(ne)« z**  
**digitalnimi**  
**izhodi**

| Opis   | Kaj se zgodi?   | Toleranca | Vpliva na   |
|--|---|-----------|---|
| <p>V <b>samodejnem načinu</b> (»izvajanje«) so izhodi SF20 v stanju LOW (nizko).</p> <p>V <b>ročnem načinu</b> in ko je katera koli naprava za omogočanje<sup>11</sup> v izklopljenem stanju (ni v središčnem položaju, kar pomeni, da je naprava za omogočanje sproščena ali popolnoma pritisnjena), so izhodi SF20 v stanju »High« (visoko).<sup>7</sup></p> <p>V ročnem načinu, ko se uporabljata Freedrive (Prosti tek) in 3PE:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Če je <b>Freedrive (Prosti tek)</b> aktiviran in: <ul style="list-style-type: none"> <li>• So <b>VSI</b> 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF20 v stanju LOW (nizko).</li> <li>• Je <b>KATERIKOLI</b> 3PE v vklopljenem stanju, so izhodi SF20 v stanju HIGH (visoko).</li> </ul> </li> <li>• Če <b>Freedrive (Prosti tek)</b> ni aktiviran in: <ul style="list-style-type: none"> <li>• So <b>VSI</b> 3PE v vklopljenem stanju, so izhodi SF20 v stanju LOW (nizko).</li> <li>• Je <b>KATERIKOLI</b> 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF20 v stanju HIGH (visoko).</li> </ul> </li> </ul> <p><b>Opomba:</b> SF20 je obrnjena različica SF19, pri kateri je izhodno stanje logično obrnjeno v primerjavi s SF19.</p> | <p>V ročnem načinu, ko je 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi v stanju <b>HIGH (visoko)</b>.</p> | N/A       | Zunanja povezava do logične vrednosti in/ali opreme |

**SF21**  
**Omejitev**  
**navora**  
**zapiranja**  
**zapestja**

| Opis   | Kaj se zgodi?  | Toleranca | Vpliva na |
|--|--|-----------|-----------|
| Nadzoruje navor členov zapestja za preprečitev visokih navorov pri zapiranju | Navori členov zapestja se nadzorujejo in uravnavajo, da se prepreči prekoračitev omejitve. Sprožena bo zaustavitev robota, da se prepreči prekoračitev omejitve. | N/A       | Robot     |

**Tabela 1:  
opombe**

<sup>1</sup>**Komunikacija** med programirno enoto, krmilnikom in robotom je SIL 2 za varnostne podatke (v skladu z IEC 61784-3).

<sup>2</sup>**Preverjanje delovanja zaustavitve v sili:** Gumb za zaustavitev v sili programirne enote je del programirne enote, ki nato komunicira<sup>1</sup> z varnostnim krmilnikom prek komunikacijskega protokola SIL2. Če želite potrditi delovanje e-zavore programirne enote, pritisnite gumb programirne enote za zaustavitev in preverite učinek dejanja. To potrjuje, da je e-zavora povezana s programirno enoto, zavora deluje kot mora, programirna enota je povezana s krmilnikom.

<sup>3</sup>**Če je varnostna funkcija robota** »integrirana« ali »povezana« z zunanjo opremo, napravami ali logiko, ima nastala integrirana varnostna funkcija PFH, ki je vsota vseh vrednosti PFH, vključno z vrednostjo PFH varnostne funkcije robota.

<sup>4</sup>**Kategorije zaustavitve** glede na IEC 60204-1 (NFPA79). Za zaustavitev v sili sta dovoljeni samo kategoriji zaustavitve 0 in 1.

- **Kategoriji zaustavitve 0 in 1** pomenita prekinitev pogonske moči, kategorija zaustavitve 0 pomeni TAKOJŠNJO zaustavitev, kategorija zaustavitve 1 pa nadzorovano zaustavitev (npr. upočasnjevanje do zaustavitve in nato prekinitev pogonske moči).
- **Kategorija zaustavitve 2** je zaustavitev, kjer pogonska moč NI onemogočena. Zaustavitev kategorije 2 po standardu IEC 60204-1. Opisi za STO, SS1 in SS2 so navedeni v IEC 61800-5-2. Pri UR kategorija zaustavitve 2 pomeni, da robot nadaljuje s premikanjem po načrtovani poti, pogonska moč je po zaustavitvi ohranjena.

<sup>5</sup> Uporabiti je treba varnostne funkcije **Čas ustavljanja in Razdalja ustavljanja**. Ob uporabi ni treba redno preverjati učinkovitosti zaustavljanja.

<sup>6</sup> **Če je varnostna funkcija robota** »integrirana« ali »povezana« z zunanjo opremo, napravami ali logiko, ima nastala integrirana varnostna funkcija PFH, ki je vsota vseh vrednosti PFH, vključno z vrednostjo PFH varnostne funkcije robota.

<sup>7</sup> Sposobnost zaustavitve robota v danem gibanju se stalno spremlja, da se prepreči gibanje, ki bi preseglo omejitev zaustavitve. Če obstaja tveganje, da potreben za zaustavitev robota preseže časovno omejitev, se hitrost premikanja zmanjša, da omejitev ni presežena. Sprožena bo zaustavitev, da se prepreči prekoračitev omejitve.

<sup>8</sup> Za oceno integrirane varnostne funkcije z zunanjim varnostnim nadzornim sistemom, dodajte PFH, povezan s tem izhodom varnostne funkcije PFH. Varnostna funkcija in njen sprožilec zaustavitve sta vključena v vrednost PFH za ta SF.

<sup>9</sup> Naprava za omogočanje je lahko na programirni enoti ali zunanja, priključena na vhod za funkcijo omogočanja (SF18).

<sup>10</sup> Pri uporabi naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja je priporočljiva uporaba zunanjega stikala za način delovanja. Če ne uporabite zunanjega stikala za način delovanja in stikalo ni priključeno na varnostne vhode, bo način delovanja robota določil uporabniški vmesnik. Če je uporabniški vmesnik v

- »samodejnem načinu«, funkcija za omogočanje ne bo aktivna.
- »ročnem načinu«, funkcija za omogočanje ne bo aktivna. Zaščito z geslom za spreminjanje načina je mogoče konfigurirati.

<sup>11</sup> Če je katera koli naprava za omogočanje 3PE sproščena ali do konca pritisnjena, je varnostna funkcija omogočanja tripoložajnega delovanja izklopljena (ni v središčnem položaju).

## 19.1. Tabela 1a

**Sprememba nastavitve reduciranega parametra SF**

| Opis  | Vpliva na |
|---|-----------|
| <p>Reducirano konfiguracijo lahko sprožite z varnostno ravnino/mejo (začne se pri 2 cm od ravnine, reducirane nastavitve se dosežejo znotraj 2 cm od ravnine) ali z uporabo vhoda za sprožitev (doseže reducirane nastavitve znotraj 500 ms). Ko so zunanje povezave nizke, je sprožen Reducirani način. Reducirana konfiguracija pomeni, da so VSE reducirane omejitve AKTIVNE.</p> <p>Reducirani način ni varnostna funkcija, ampak sprememba stanja, ki vpliva na nastavitve naslednjih omejitev varnostnih funkcij: položaj člena, hitrost člena, omejitev položaja TCP, hitrost TCP, sila TCP, zagon, moč, čas zaustavitve in razdalja ustavljanja. Reducirana konfiguracija je sredstvo za določitev parametrov varnostnih funkcij v skladu s standardom ISO 13849-1. Vse vrednosti parametrov morate preveriti in potrditi, ali so primerne za namen uporabe robota.</p> | Robot     |

**Ponastavitev zaščite**

| Opis  | Vpliva na |
|---|-----------|
| <p>Ko je konfigurirano za preventivno ponastavitev in prehod zunanjih povezav iz nizke v visoko, se varnostna zaustavitev PONAŠTAVI. Varnostni vhod sproži ponastavitev funkcije varnostne zaustavitve.</p> | Robot     |

**Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja INPUT**

| Opis  | Vpliva na |
|---|-----------|
| <p>Ko so zunanje povezave naprave za omogočanje nizke, se sproži Varnostna zaustavitev (SF2). Priporočilo: Kot varnostni vhod uporabite stikalo za izbiro načina delovanja. Če ne uporabite stikala za način delovanja in stikalo ni priključeno na varnostne vhode, bo način delovanja robota določil uporabniški vmesnik. Če je uporabniški vmesnik v:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>»način izvajanja«, naprava za omogočanje ne bo aktivna.</li> <li>»načinu programiranja«, bo naprava za omogočanje aktivna. Za uporabniški vmesnik lahko nastavite zaščito z geslom za spreminjanje načina.</li> </ul> | Robot     |

**VHOD stikala za način delovanja**

| Opis   | Vpliva na |
|--|-----------|
| <p>Ko so zunanje povezave nizke, je aktiven način delovanja (izvajanje/samodejno delovanje v samodejnem načinu). Ko so zunanje povezave visoke, je aktiven način za programiranje/učenje. Priporočilo: uporabljajte z napravo za omogočanje, na primer s programirno enoto UR e-Series z integrirano napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja.</p> <p>Ko je aktiven način za programiranje/učenje, bosta hitrost TCP in komolca omejena na 250 mm/s. Hitrost lahko ročno povečate z vmesnikom programirne enote »drsnik hitrosti«, vendar bo po aktiviranju naprave za omogočanje omejitev hitrosti ponastavljena na 250 mm/s.</p> | Robot     |

**VHOD  
Freedrive  
(Prosti tek)**

| Opis  | Vpliva na |
|---|-----------|
| <p>Priporočilo: Uporabite naprave za omogočanje 3-položajnega delovanja in/ali VHOD naprave za omogočanje 3-položajnega delovanja. Ko je VHOD za Freedrive (Prosti tek) visok, bo robot vstopil v način Freedrive samo, če so izpolnjeni ti pogoji:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Gumb naprave za omogočanje 3-položajnega delovanja ni pritisnjen</li> <li>• VHOD naprave za omogočanje 3-položajnega delovanja ni konfiguriran ali pritisnjen (VHOD je nizek)</li> </ul> | Robot     |

## 19.2. Tabela 2

**Opis**

Roboti UR e-series so skladni z ISO 10218-1:2011 in veljavnimi deli ISO/TS 15066. Pomnite, da je večina standarda ISO/TS 15066 namenjena integratorju in ne proizvajalcu robota. ISO 10218-1:2011, člen 5.10 sodelovalno delovanje podrobno opisuje 4 sodelovalne tehnike delovanja, kot je pojasnjeno spodaj. Pomembno je vedeti, da je skupno delovanje UPORABE v SAMODEJNEM načinu.

**Sodelovalno delovanje  
Izdaja 2011,  
člen 5.10.2**

| Tehnika                           | Razlaga  | UR e-Series  |
|-----------------------------------|--|--|
| Varnostno nadzorovana zaustavitev | Pogoj zaustavitve je takrat, ko je položaj zadržan in ga nadzoruje varnostna funkcija. Za kategorijo zaustavitve 2 je dovoljena samodejna ponastavitev. V primeru ponastavitve in vnovičnega zagona delovanja po varnostno nadzorovanem pogoju zaustavitve, glejte ISO 10218-2 in ISO/TS 15066, saj nadaljevanje delovanje ne sme povzročiti nevarnih pogojev. | Varnostna zaustavitev robotov UR je varnostno nadzorovana zaustavitev, glejte SF2 na strani 1. Najverjetneje v prihodnje "varnostno nadzorovana zaustavitev" ne bo določena kot sodelovalno delovanje. |

**Sodelovalno delovanje  
Izdaja 2011,  
člen 5.10.3**

| Tehnika       | Razlaga   | UR e-Series  |
|---------------|---|--|
| Ročno vodenje | <p>To je v bistvu individualen in neposreden osebni nadzor, medtem ko je robot v samodejnem načinu. Ročna oprema za vodenje mora biti nameščena blizu končnega efektorja in mora imeti:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• gumb za zaustavitev v sili,</li> <li>• napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja,</li> <li>• funkcijo varnostno nadzorovane zaustavitve,</li> <li>• nastavljivo varnostno nadzorovano funkcijo hitrosti.</li> </ul> | Roboti UR ne omogočajo ročnega vodenja za sodelovalno delovanje. Ročno vodena programirna enota (prosti pogon) je na voljo pri robotih UR, vendar je to za programiranje v ročnem načinu in ne za sodelovalno delovanje v samodejnem načinu. |

**Sodelovalno delovanje**  
**Izdaja 2011,**  
**člen 5.10.4**

| Tehnika   | Razlaga   | UR e-Series   |
|---|---|---|
| Hitrost in ločevanje nadzora (SSM) varnostnih funkcij | <p>SSM je robot, ki vzdržuje razdaljo ločevanja od katerega koli operaterja (osebe). To temeljni na spremljanju razdalje med robotskim sistemom in vdori, da se zagotovi MINIMALNA ZAŠČITNA RAZDALJA. Običajno se to doseže z uporabo občutljive zaščitne opreme (SPE), kjer običajno varnostni laserski optični bralnik zazna vdor v sistem robota.</p> <p>Ta SPE povzroča:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. dinamično spreminjanje parametrov za omejitev varnostnih funkcij ali</li> <li>2. varnostno nadzorovan pogoj zaustavitve.</li> </ol> <p>Ob zaznavi vdora, ki zapušča območje zaznavanja zaščitne naprave, je robotu dovoljeno:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. nadaljevanje višje ravni omejitve varnostne funkcije v primeru 1) zgoraj</li> <li>2. nadaljevanje delovanja v primeru 2) zgoraj</li> </ol> <p>V primeru 2) 2), vnovičen zagon delovanja po varnostno nadzorovanem pogoj zaustavitve, glejte ISO 10218-2 in ISO/TS 15066 za podrobnosti o zahtevah.</p> | <p>Za omogočanje delovanja SSM imajo roboti UR možnost preklapljanja med dvema nizoma parametrov za varnostne funkcije z nastavljenimi omejitvami (normalne in reducirane). Normalno delovanje je obnovljeno, ko ni zaznan noben vdor. Povzročijo ga lahko tudi varnostne ravnine/varnostne meje. Z roboti UR je mogoče brez težav uporabljati več varnostnih območij. Na primer, eno varnostno območje se lahko uporablja za »reducirane nastavitve«, druga meja območja se uporablja kot vhod varnostne zaustavitve za robota UR. Reducirane omejitve lahko vključujejo tudi reducirano nastavitve za čas zaustavitve in omejitve razdalje pri zaustavitvi - za zmanjšanje delovnega območja in talne površine.</p> |

**Sodelovalno delovanje, izdaja 2011, člen 5.10.5**

| Tehnika  | Razlaga  | UR e-Series   |
|--|--|---|
| Omejitve sile in moči (PFL) z lastno zasnovano ali krmiljenjem | Doseganje PFL je prepuščeno proizvajalcu robota. Zasnova robota in/ali varnostne funkcije bodo omejile prenos energije z robota na osebo. Če je katera koli omejitev parametra presežena, bo delovanje robota zaustavljeno. Aplikacije PFL zahtevajo upoštevanje UPORABE ROBOTA (vključno s končnim efektorjem in obdelovancem), tako da noben stik ne povzroči poškodb. V študiji so ocenili pritiske do NASTOPA bolečine in ne poškodbe. Glejte Prilogo A. Glejte ISO/TR 20218-1 Končni efektorji. | Roboti UR o zasnovani tako, da so ob vsakem času na voljo omejitve sile in moči in omogočajo skupno uporabo, kjer bi lahko robot imel stik z osebo in je pri tem ne bi poškodoval. Roboti UR imajo varnostne funkcije, ki se lahko uporabljajo za omejevanje gibanja, hitrosti, zagona, sile, moči in še več robota. Te varnostne funkcije se uporabljajo pri uporabi robota za zmanjšanje pritiskov in sil, ki jih povzročajo končni efektorji in obdelovanci. |



Programska oprema: PolyScope X  
Različica programske opreme: 10.12  
Različica dokumenta: 20.16.53



719-115-00



719-115-00