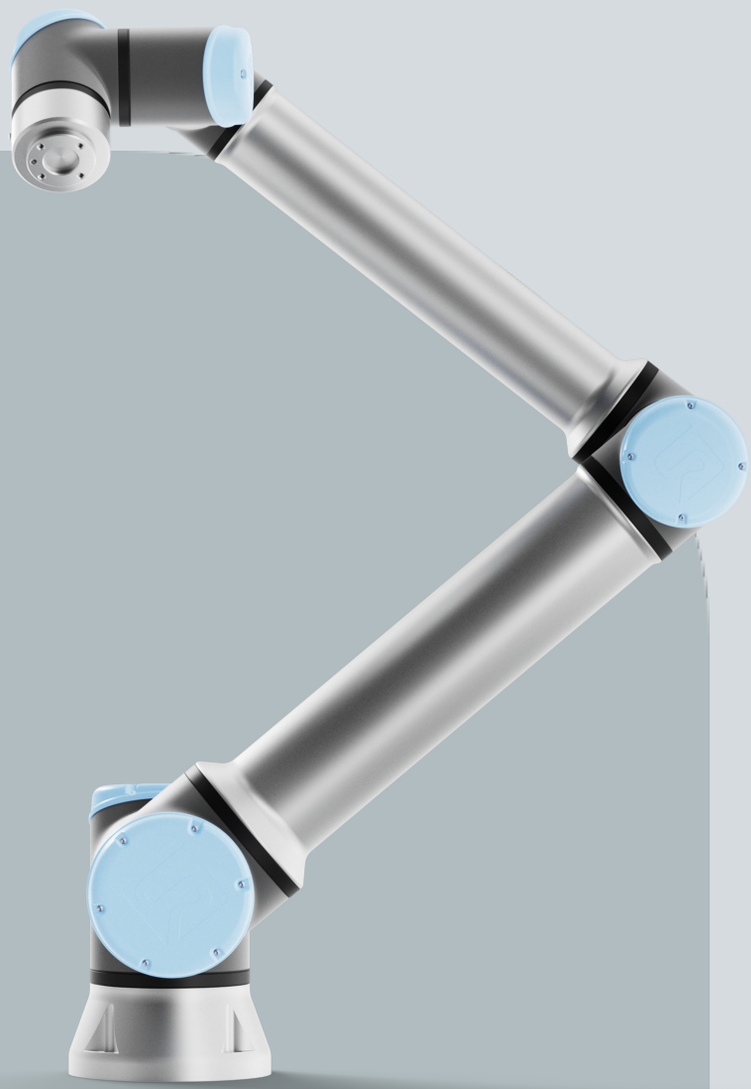
UNIVERSAL ROBOTS

Uporabniški priročnik

UR12e PolyScope X



Prevod izvirnih navodil (sl)

PolyScope X

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S.

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

UR+

Spletno razstavišče UR+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 nastavitev 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), kjer lahko sami oblikujete uporabniku prijazne izdelke za robote UR.

Akademija

Spletno mesto akademije UR 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 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 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 vsebuje druge jezikovne različice tega priročnika

Forumi UR

UR Forum forum.universal-robots.com omogoča navdušencem nad roboti vseh ravni znanja, da se povežejo z UR in med seboj, postavljajo vprašanja ter izmenjujejo informacije. Čeprav je forum UR ustvaril UR+ in so naši administratorji zaposleni pri podjetju UR, večino vsebine ustvarjate vi, 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/

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Vsebina

1. Predgovor **6**

2. Omejitev odgovornosti in predvidena uporaba **15**

2.1. Omejitev odgovornosti 15

2.2. Predvidena uporaba 15

3. Vaš robot **18**

3.1. Tehnične specifikacije UR12e 18

3.2. Vsebina paketa 19

3.2.1. Robotova roka 20

3.2.2. Krmilna omarica 21

3.2.3. Programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja 23

3.2.4. Kabli robota 28

4. Varnost **30**

4.1. Splošno 30

4.2. Tipi varnostnih sporočil 31

4.3. Splošna opozorila in previdnostni ukrepi 32

4.4. Integracija in odgovornost 34

5. Dvigovanje in upravljanje **35**

5.1. Robotova roka 39

5.2. Control Box and Teach Pendant 39

6. Sestava in namestitev **41**

6.1. Pritrditev robotove roke 42

6.2. Dimenzioniranje stojala 44

6.3. Navodila za namestitev 46

6.3.1. Montaža krmilne omarice 48

6.3.2. Razmaki krmilne omarice 49

6.4. Delovni prostor in območje delovanja 50

6.4.1. Singularnost 51

6.4.2. Fiksna in premična namestitev 52

6.5. Priklopi robota: kabel z osnovno prirobnico 53

6.6. Priključki robota: kabel robota 54

6.7. Napajanje 55

7. Prvi zagon **57**

7.1. Vklop robota 57

7.2. Vstavljanje serijske številke 58

7.3. Preverjanje namestitve 58

7.4. Zagon robotove roke 62

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

7.5. Testiranje nosilca in obremenitve z uporabo Freedrive ... 63
7.6. Izklop robota ... 64
7.7. Pregled vmesnika PolyScope X ... 64
7.8. Zavihek Aplikacija ... 68
7.9. Premikanje robota z 3PE Programirno enoto ... 69
8. Namestitev ... 71
8.1. Električna opozorila in svarila ... 71
8.2. Vrata priključka krmilne omarice ... 73
8.3. Ethernet ... 74
8.4. Namestitev programirne enote 3PE ... 75
8.4.1. Namestitev strojne opreme ... 75
8.4.2. Namestitev programske opreme ... 77
8.5. Krmilnik V/I ... 78
8.5.1. Digitalni vhod in izhod ... 80
8.5.2. Uporaba zavihka Ožičeni V/I ... 82
8.5.3. Indikator delovanja pogona ... 83
8.6. Varnostni V/I ... 85
8.6.1. Varnostni V/I signali ... 89
8.6.2. V/I-nastavitev ... 93
8.6.3. Uporaba V/I za izbiro načina ... 96
8.6.4. Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja ... 98
8.7. Digitalni V/I za splošno uporabo ... 99
8.7.1. Oddaljeni VKLOP/IZKLOP ... 100
8.8. Analogni V/I za splošno uporabo ... 101
8.9. Oddaljeni način v meniju Varnostni pregled ... 102
9. Integracija končnega efektorja ... 105
9.1. Največja obremenitev ... 105
9.2. Pritrditev orodja ... 107
9.3. V/I orodja ... 109
9.3.1. Specifikacije namestitve orodja V/I ... 111
9.3.2. Napajanje moči orodja ... 112
9.3.3. Digitalni vhodi orodja ... 112
9.3.4. Digitalni izhodi orodja ... 114
9.3.5. Analogni vhodi za orodje ... 115
9.4. Nastavi obremenitev ... 116
9.4.1. Varnostne nastavitve in Aktivna obremenitev ... 118
10. Varnostna konfiguracija ... 119
10.1. Varnostne funkcije in vmesniki ... 119
10.1.1. Nastavljive varnostne funkcije ... 120

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.2. Nastavitve ... 121
10.2.1. Geslo ... 121
10.2.2. Dostop prek varne lupine (SSH) ... 124
10.2.3. Dovoljenja ... 125
10.2.4. Storitve ... 126
10.3. Odklepanje varnostnih nastavitev ... 126
10.4. Nastavitve menija Varnost ... 127
10.4.1. Omejitve robota ... 127
10.4.2. Omejitev členov ... 131
10.4.3. Omejitev položaja orodja ... 132
10.4.4. Varnostne ravnine ... 134
10.4.5. V/I ravnine ... 137
10.4.6. Strojna oprema ... 141
10.4.7. 3-položajno stikalo ... 142
10.4.8. PROFISafe ... 143
10.4.9. Varen dom ... 148
10.4.10. Smer orodja ... 155
11. Prvi program ... 159
12. Ocena tveganja kibernetske varnosti ... 165
12.1. Splošna kibernetska varnost ... 165
12.2. Zahteve za kibernetsko varnost ... 166
12.3. Napotki za utrjevanje kibernetske varnosti ... 168
13. Komunikacijska omrežja ... 169
13.1. MODBUS ... 170
13.2. Ethernet/IP ... 172
13.3. Profinet ... 175
13.4. UR Connect ... 180
14. Ocena tveganja ... 184
14.1. Nevarnost stiskanja ... 188
14.2. Čas in razdalja pri ustavljanju ... 189
14.3. Kategorije zaustavitve ... 194
15. Izredni dogodki ... 195
15.1. Zaustavitev v sili ... 195
15.2. Premikanje brez napajanja pogona ... 196
15.3. Način delovanja ... 197
16. Priprava na uporabo ... 200
17. Prevoz ... 201
17.1. Prevoz brez embalaže ... 202
17.2. Shramba programirne enote ... 203

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

17.3. Dolgoročno skladiščenje ... 203
18. Vzdrževanje in servis ... 204
18.1. Preizkušanje učinkovitosti ustavljanja ... 205
18.2. Čiščenje in pregled robotske roke ... 205
18.3. Čiščenje programirne enote in krmilne omarice ... 209
18.4. Namestitev programske opreme ... 210
19. Odstranjevanje in okolje ... 211
20. Deklaracije in certifikacije ... 213
20.1. Izjava za vgradnjo (izvirnik) ... 214
20.2. Deklaracije in certifikati ... 216
20.3. Certifikacija UR12e ... 217
20.4. Certifikati UR12e ... 220
21. Tabela varnostnih funkcij ... 224

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OPOZORILO

Ne modificirajte ali spreminjajte končnih pokrovčkov robotov e-Series. Prilagajanje lahko povzroči nepredvidena tveganja. Vse pooblaščene namestitve in vnovične namestitve morajo biti opravljene v servisnem centru UR ali pa jih lahko opravijo usposobljene osebe v skladu z najnovejšo različico vseh ustreznih servisnih priročnikov.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

3. Vaš robot

Opis Ta poglavje ponuja pregled komponent robotske sisteme, vključno s strojno opremo, priključnim priborom in vmesniki, potrebnimi za namestitev, delovanje in interakcijo z uporabnikom.

3.1. Tehnične specifikacije UR12e

Splošne specifikacije

Največja koristna obremenitev	12,5 kg / 27,6 lb
Doseg	1300 mm / 51,2 palca
Stopnje svobode	6 vrtljivih spojev
Programiranje	Grafični uporabniški vmesnik PolyScope 5 na 12-palčnem zaslonu na dotik ali grafični uporabniški vmesnik PolyScope X na 12-palčnem zaslonu na dotik
Poraba energije (povprečna)	615 W Pribl. 350 W pri uporabi tipičnega programa
Območje temperature okolice	0-50 °C. Pri temperaturah okolice nad 35 °C lahko robot deluje z zmanjšano hitrostjo in zmogljivostjo.
Varnostne funkcije	23 nastavljive varnostne funkcije. PLd kategorije 3 v skladu z: EN ISO 13849-1.

Zmogljivost

Natančnost senzorja navora sile	5,5 N

Premikanje

Hitrost	Osnova in ramenski členi: najv. 120 °/s. Vsi drugi členi: najv. 180 °/s. Največja hitrost TCP: Približno 4 m/s / približno 157,5 in/s.
Ponovljivost poze	± 0,05 mm / ± 0,0019 palca (1,9 mils) po ISO 9283
Skupni obsegi	± 360 ° za vse člene

Funkcije

Razvrstitev IP	IP54
Hrup	Robotova roka: manj kot 60 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Fizično

Odtis	Ø190 mm / 7,5 palca
Materiali	Aluminij, PC/ASA plastika
Teža robotove roke	33,3 kg / 73,5 lb

Krmilna omarica

Vir napajanja krmilne omarice	100-240 VAC, 47-440 Hz
Velikost krmilne omarice (Š × V × G)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 in × 17,6 in × 10 in
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 v krmilni omarici
Pogostost posodabljanja sistema	500 Hz
Ocena toka kratkega stika (SCCR)	200A
Komunikacija	MODBUS TCP in EthernetNet/IP adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Komunikacija orodja	RS-485

Kabel za robota

Kabel CP: programirna enota do krmilne omarice	4,5 m / 177 in
Robotski kabel: Robotska roka do krmilne omarice (možnosti)	Standardni (PVC) 1 m/39 palcev x 12,1 mm. Standardni (PVC) 2 m/78,7 palca x 12,1 mm. Standardni (PVC) 3 m/118 palcev x 12,1 mm. Standardni (PVC) 6 m/236 palcev x 12,1 mm. Standardni (PVC) 12 m/472,4 palca x 12,1 mm. High flex (PUR) 6 m/236 palcev x 13,4 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 palca x 13,4 mm. High flex (PUR) 6 m/236 palcev x 14,6 mm. High flex (PUR) 12 m/472,4 palca x 14,6 mm.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

3.2. Vsebina paketa

Opis V tem poglavju je navedena vsebina paketa izdelka.

Vsebina škatel

- Robotova roka .
- Krmilna omarica CB5.
- Programirna enota ali 3PE Programirna enota.
- Nosilec za krmilno omarico.
- Nosilec za Programirno enoto.
- Ključ za odpiranje krmilne omarice.
- Kabel za povezavo robotove roke in krmilne omarice (na voljo je več možnosti, odvisno od velikosti robota).
- Napajalni kabel, ki je skladen z vašo regijo.
- Okrogla zanka ali dvigalna zanka (odvisno od velikosti robota).
- Prilagodnik za kabel orodja (odvisno od različice robota).
- Ta dokumentacija.

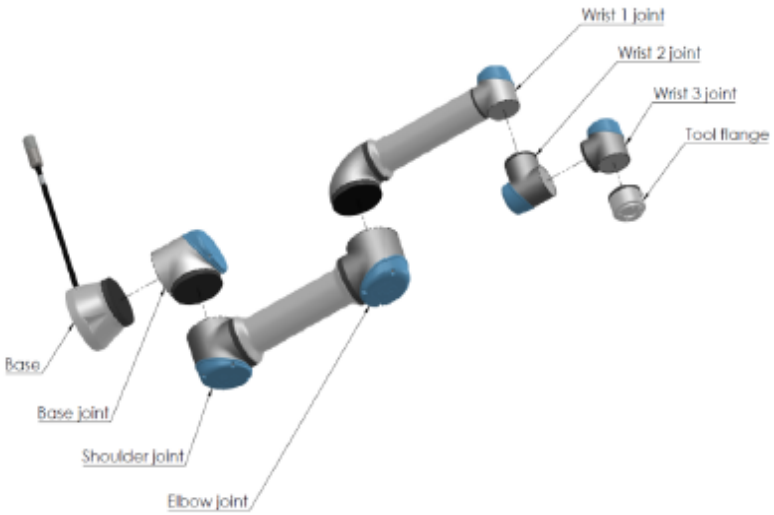
3.2.1. Robotova roka

O robotovi roki

Sklopi, osnova in prirobnica orodja so glavni sestavni deli robotove roke. Krmilnik koordinira gibanje členov za premikanje robotove roke.

S pritrditvijo končnega efektorja (orodja) na prirobnico orodja na koncu robotove roke lahko robot manipulira z obdelovancem. Nekatera orodja imajo namen, ki presega zgolj manipulacijo dela, na primer nadzor kakovosti , nanašanje lepila in varjenje.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.



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.

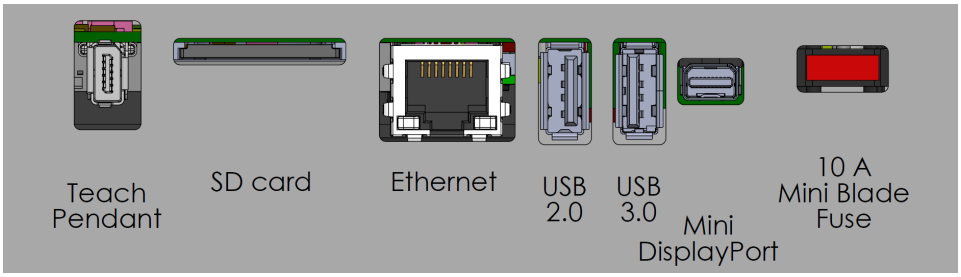
Robot je delno dokončan stroj; zato je priložena Izjava o vgradnji. Za vsako uporabo robota je potrebna ocena tveganja.

3.2.2. Krmilna omarica

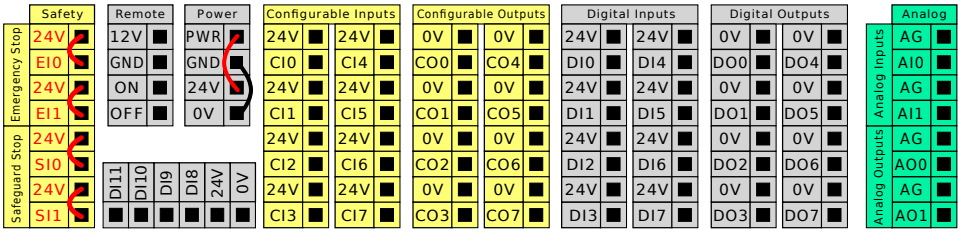
O krmilni omarici

V krmilni omarici so nameščena priključna vrata ter vhodi in izhodi krmilnika (I/O), ki se uporabljajo v programih in namestitvah robotovih rok. Priključna vrata se uporabljajo za zunanje povezave. Vhodi in izhodi (I/O) so skupine električnih vmesnikov, ki se uporabljajo za komunikacijo in konfiguracijo.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.



Vrata za zunanje priključke.



Skupine vhodov in izhodov (I/O).

Podrobni opisi priključnih vrat krmilne omarice in vhodov/izhodov krmilnika so na voljo v poglavju Namestitev.

Ravnanje s kartico SD

Reža za SD-kartico je opremljena z mehanizmom za-zapiranje s pritiskom-.

PREVIDNO

Pred odstranitvijo kartice SD vedno izklopite krmilno omarico. Če tega ne storite, bo to povzročilo poškodbo podatkov.

OBVESTILO

Pred ponovnim vstavljanjem vedno popolnoma odstranite SD-kartico. Delno odstranjevanje bo preprečilo zaskočitev zapore.

Vstavite SD-kartico

Tako vstavite SD-kartico:

1. Preden vstavite SD-kartico, se prepričajte, da je kartica obrnjena tako, kot je prikazano na krmilni omarici.
2. SD-kartico nežno potisnite v režo, dokler ne zaslišite klik.
3. Kartica je zdaj zaskočena in varno pritrjena na svojem mestu.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Odstranite SD-kartico

Tako odstranite SD-kartico.

PREVIDNO

SD-kartice ne izvlecite, ne da bi jo najprej potisnili navznoter, da se sprosti zapora. Če kartico odstranite brez uporabe potisnega mehanizma, lahko pride do povečane obrabe mehanizma reže.

1. Vstavite SD-kartico, dokler ne začutite klik.
2. Sprostite kartico; delno se bo izvlekla.
3. SD-kartico popolnoma izvlecite.

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, UR30, UR8 Long ali UR18, Programirna enota brez naprave 3PE ne bo delovala. Oglejte si **Robot in 3PE TP tabelo združljivosti** spodaj.
- Za uporabo robotov UR15, UR20, UR30, UR8 Long ali UR18 je pri programiranju ali učenju v dosegu robotske aplikacije potrebna zunanja naprava za aktiviranje ali Programirna enota 3PE. Glejte ISO 10218-2.
- Programirna enota 3PE ni vključena pri nakupu krmilne omarice OEM, zato omogočanje delovanja naprave ni zagotovljeno.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

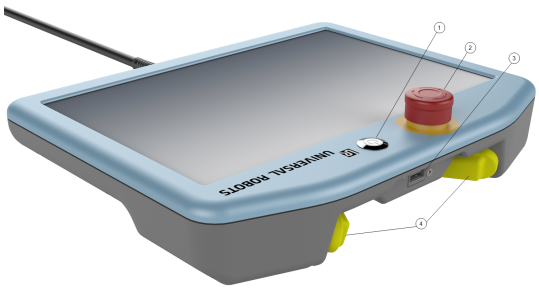
Tabela združljivosti robotov in 3PE TP

Tabela združljivosti po generacijah robotov UR		
Generacija robotov	**Standardna programirna enota**	**Programirna enota 3PE**
e-Series	√	√
UR Series		√
Upoštevajte, da roboti serije UR niso združljivi s standardno Programirno enoto.		

Tabela združljivosti za posamezne robote UR			
Model robota*	**Standardna programirna enota**	**Programirna enota 3PE**	**Programirna enota**
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
** To vključuje standardno in OEM krmilno omarico.*			

Pregled PE

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



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Freedrive (Prosti tek)

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Funkcije gumbov programirne enote 3PE

Opis

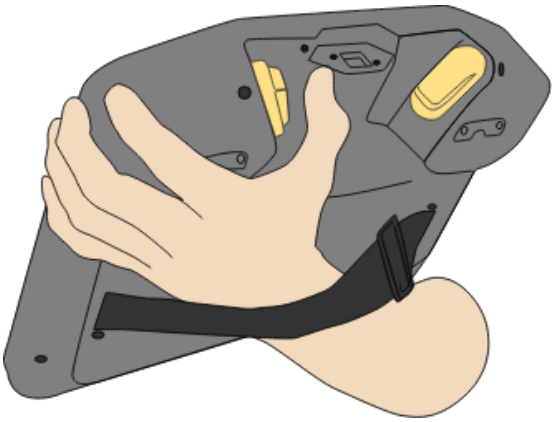
OBVESTILO

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

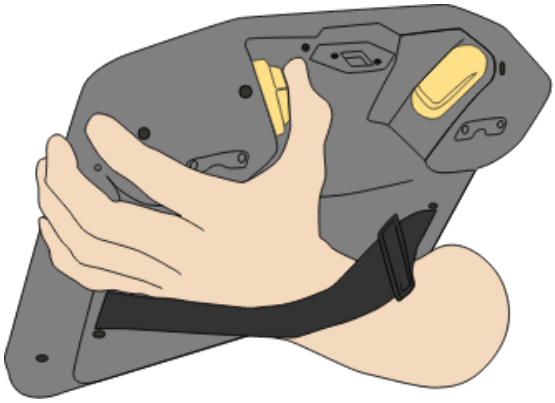
V tabeli spodaj so opisane funkcije gumbov za 3PE.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.



Sprostitev gumba



Pritisk gumba

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

3.2.4. Kabli robota

Opis

V tem poglavju so navedeni kabli za robote serije e-ter opozorila glede napačne izbire kablov in uporabe nezdružljivih kablov.

Opozorila

OPOZORILO: ELEKTRIKA

Opravljanje namestitve ali servisiranja opreme, ki je priključena na napajanje, lahko povzroči poškodbe ali smrt zaradi električnega udara.

- Pred namestitvijo ali vzdrževalnimi deli izklopite opremo iz vira napajanja.

OBVESTILO

Nepravilna izbira, uporaba ali priključitev kablov lahko povzroči izpad napajanja robotove roke.

- Ne podaljšujte povezave z združevanjem več kot enega kabla med krmilno omarico in robotom.

OBVESTILO

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

- Kabla z osnovno prirobnico ne priključite na krmilno omarico.
- Za priklop osnovne prirobnice na krmilno omarico uporabite kabel robota UR.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Predmet		200145	200146	165100	165101	166100	166101
Tip kabla		Standardna (črna)				Visoka prožnost (modra)	
Dolžina		1 m	2 m	6 m	12 m	6 m	12 m
Material		PVC				PUR	
Diameter		12,1 mm				13,4 mm	
Torzija		n/a				±30 °/m	
Maks. hitrost		n/a				120 m/min	
Največja pospešitev		n/a				10 m/s²	
Največja natezna deformacija	statično	7 N/mm²				50 N/mm²	
	dinamično	10,3 N/mm²				20 N/mm²	
Bend	radij	7 x d (statična namestitev)				4 x d (statična namestitev) 8 x d (dinamična namestitev)	
	cikli	n/a				5 milijonov v velikosti 8 x d	
Cikli spajanja		500					

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 postavitev in namestitev, 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 omarica 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 nastavitev 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 zunanjimi 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

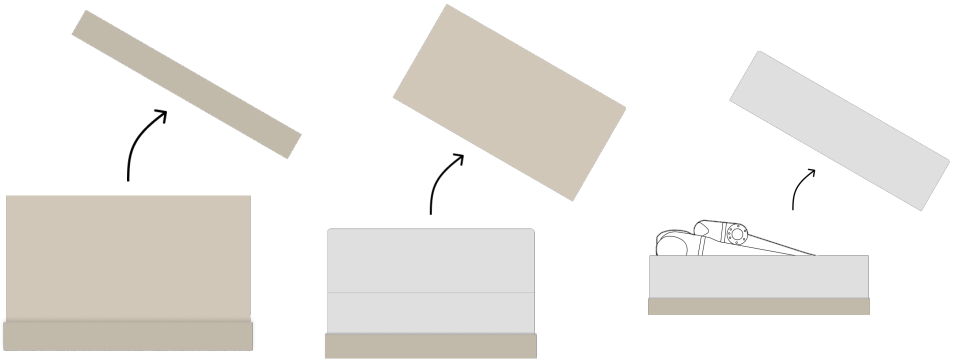
5. Dvigovanje in upravljanje

Opis

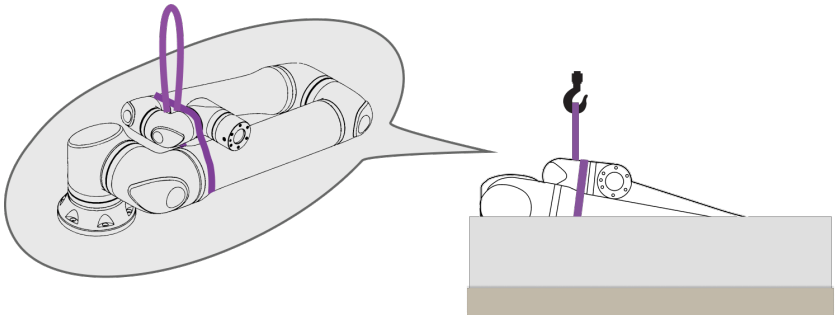
Robotove roke so na voljo v različnih velikostih in težah, zato je pomembno, da za vsak model uporabite ustrezne tehnike dvigovanja in upravljanja. Tukaj najdete informacije o varnem dvigovanju in upravljanju robota.

Pravilno dvigovanje in rokovanje

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

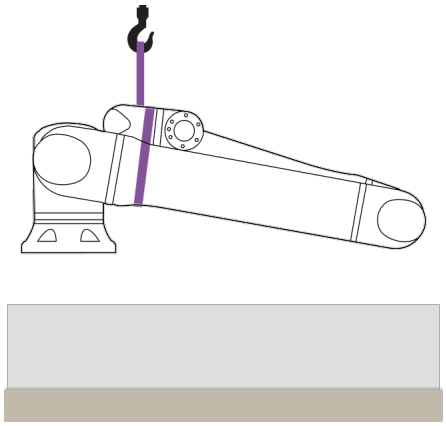


3. Robotovo roko varno pritrdite z dvižno zanko.



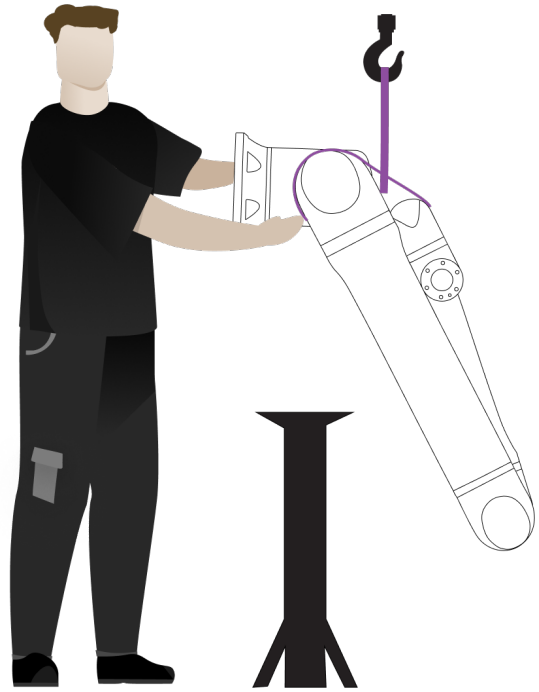
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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



> **PREVIDNO**
> Za dvigovanje težje robotove roke uporabite dvižno opremo.

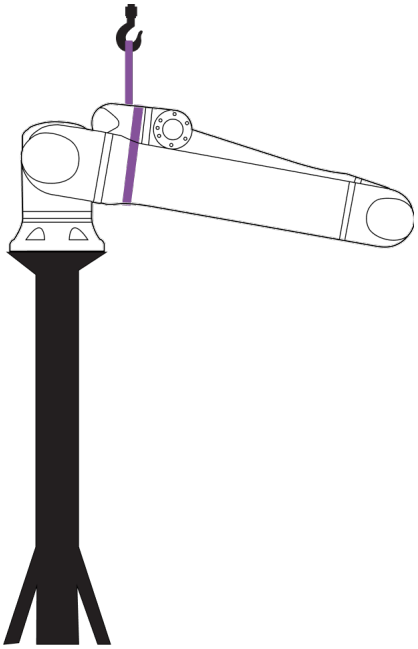
5. Robota podprite med dvigovanje, da se vrti in visi, kot je prikazano na sliki.



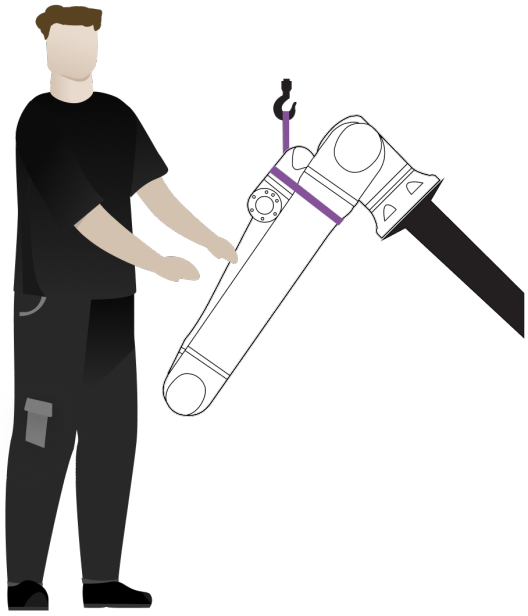
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Namestitev robotove roke

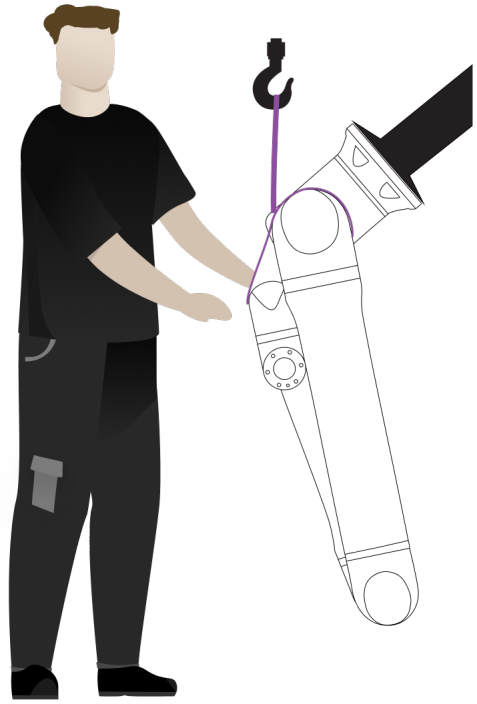
Robotovo roko lahko namestite stransko, na glavo ali pod kotom (±45°).



Stranska namestitev



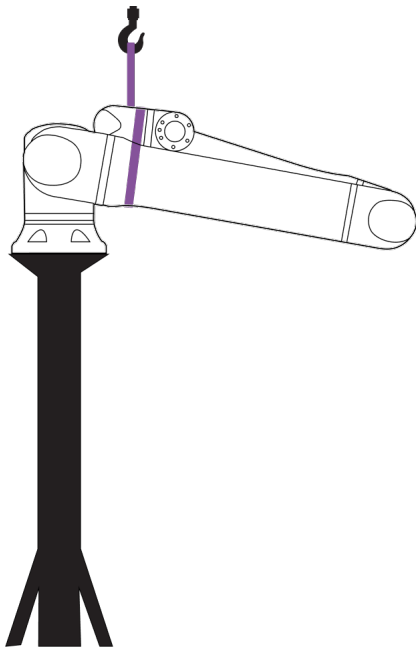
Namestitev pod kotom (±45°)



Namestitev na glavo

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

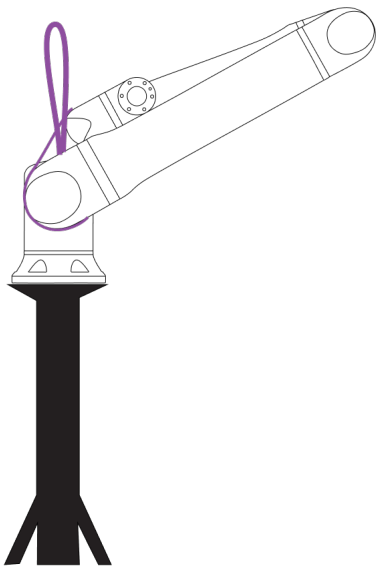
1. Namestite robotovo roko. Privijte vijake in uporabite navor, kot je določeno v ustreznem uporabniškem priročniku.



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

> **OBVESTILO**
> Za stransko namestitev vklop robota ni potreben.

4. Znova namestite trak.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OPOZORILO

Dvigovanje ali premikanje težkih delov lahko povzroči poškodbe.

- Potrebna je morda dvižna naprava/pripomoček za dviganje.
- Robotovo roko namestite v želeni 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).

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.

5.2. 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6. Sestava in namestitev

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. Vstavite SD-kartico v krmilno omarico.
6. Vklopite glavno vtičnico ali glavni napajalni kabel krmilne omarice.

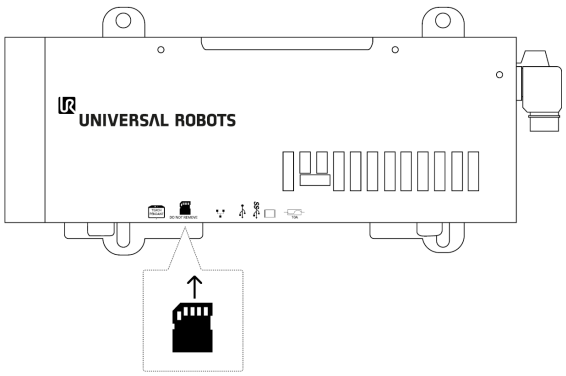
OPOZORILO

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

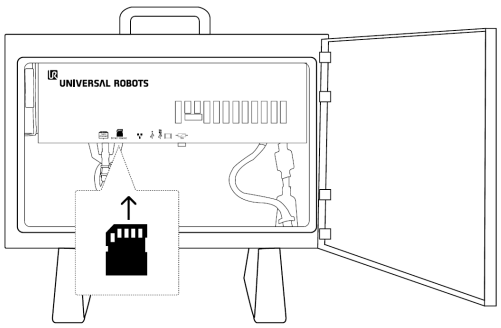
- Prepričajte se, da je robotova roka pritrjena na čvrsto površino.

Vstavite SD-kartico

OEM krmilna omarica



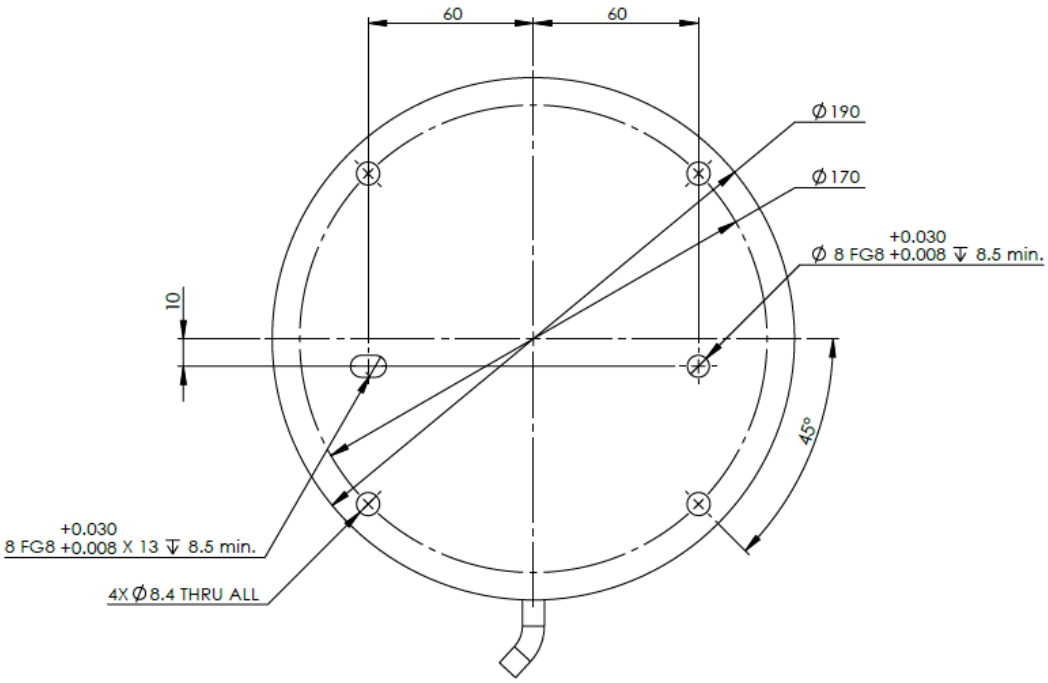
Krmilna omarica



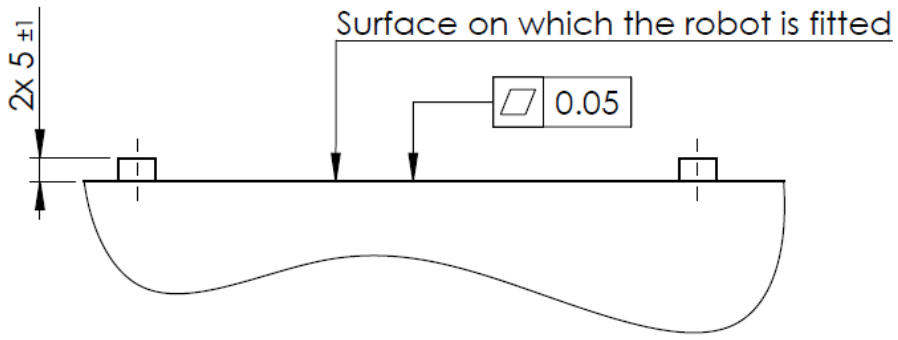
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6.1. Pritrditev robotove roke

Opis



1.1: *Pogled na dno osnove robota*



1.2: *Pritrdilna plošča za osnovo robota*

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Postopek izklopa robotove roke

OPOZORILO

Nepričakovani zagon in/ali gibanje lahko povzročita poškodbe.

- Izklopite robotovo roko, da preprečite nepričakovano zagon med montažo in demontažo.

1. Na levi strani spodnjega dela strani tapnite ikono **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 prikaže pogovorno okno **Izklop** , tapnite **Izklop**.

Sedaj lahko:

- Odklopite napajalni kabel iz vtičnice.
- Počakajte 30 sekund, da robot izprazni vso shranjeno energijo.

Postopek pritrditve robotove roke

1. Robotovo roko pomaknite na površino, na katero jo boste namestili. Površina mora biti ravna in čista.
2. Privijte štiri vijake M8 s trdnostjo 8,8 z navorom 20 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

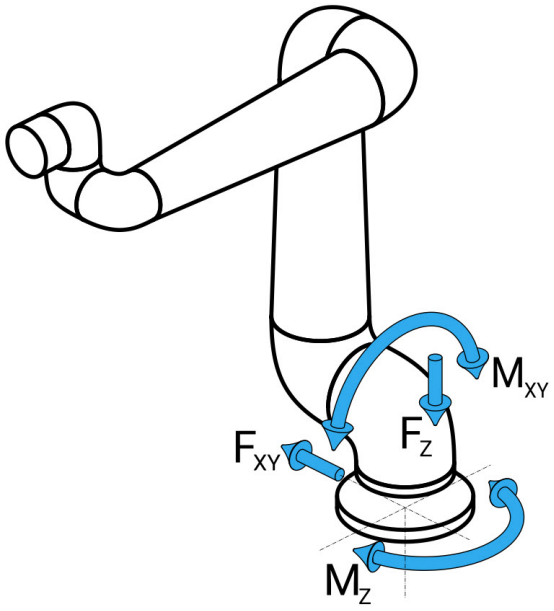
6.2. Dimenzioniranje stojala

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:

- Mz: Navor okoli osnovne osi z.
- Fz: Sila vzdolž osnovne osi z.
- Mxy: Nagibni navor v kateri koli smeri v osnovi xy.
- Fxy: Sila v poljubni smeri osnovne ravnine xy.



Sila in moment pri definiciji osnovne prirobnice.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Dimenzioniran je stojala

Velikost obremenitev je odvisna od modela robota, programa in številnih drugih dejavnikov.
Pri dimenzioniranju stojala je treba upoštevati obremenitve, ki jih robotova roka povzroča med normalnim neprekinjenim delovanjem ter med zaustavitvenimi gibanji kategorij 0, 1 in 2.

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

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

Največji navori v sklepih med zaustavitvami kategorij 0, 1 in 2.

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

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

- Možna 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.

  Z uporabo skriptnega ukaza lahko omogočite, da programska oprema robota kompenzira pospešek zunanjih osi: set_base_acceleration ( )
- Hitro pospeševanje lahko povzroči, da se robot varnostno zaustavi.

6.3. Navodila za namestitev

Opis

Prirobnica orodja	Ima štiri odprtine M6 za pritrditev orodja na prirobnico orodja. Vijake razreda trdnosti M6 8,8 privijte z 8 Nm. Za natančno postavljanje orodja uporabite zatič v obstoječi odprtini Ø6.
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. Prepričajte se, da kabli ne predstavljajo tveganja za spotikanje. Kupite lahko dodatna ohišja za namestitev krmilne omarice in programirne enote.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 robota (IP54), programirne enote (IP54) in krmilne omarice (IP44)

OPOZORILO

Nestabilna vgradnja lahko povzroči poškodbe.

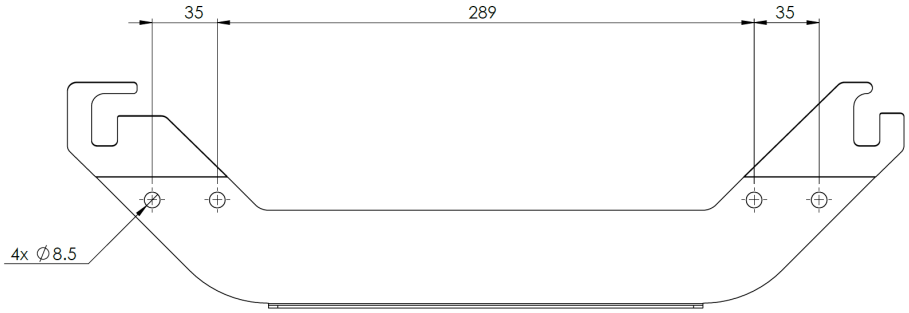
- Prepričajte se, da so deli robota ustrezno in varno priviti na mesto.

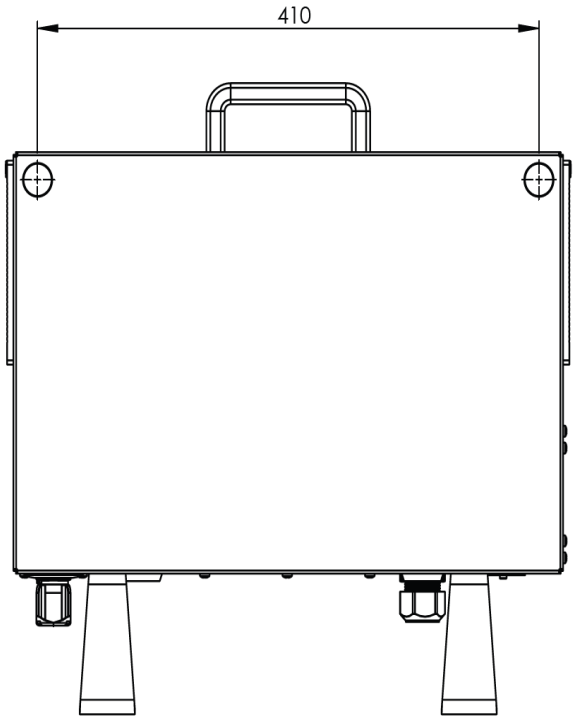
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6.3.1. Montaža krmilne omarice

Pritrditev krmilne omarice na steno

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

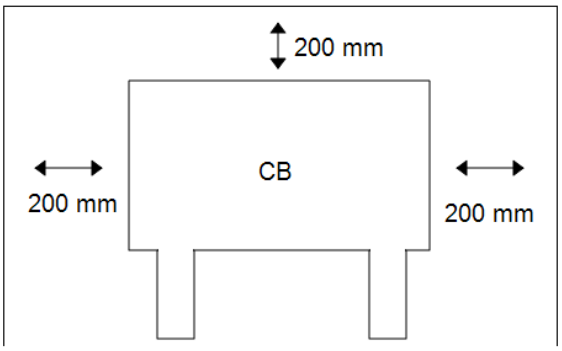




Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

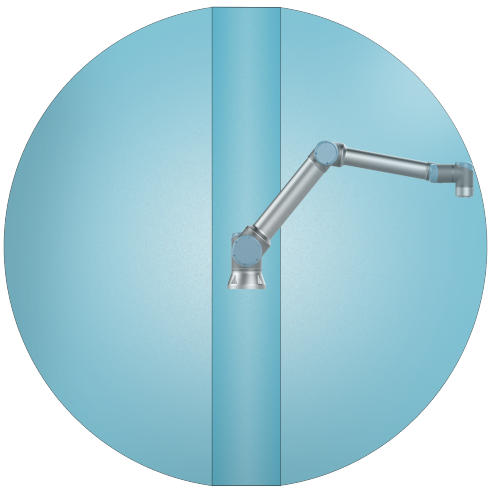
Pri izbiri prostora za vgradnjo robota morate upoštevati cilindrično prostornino neposredno nad in neposredno pod osnovo robota. Izogibati se morate premikanju orodja blizu cilindrične prostornine, ker to povzroči hitro premikanje členov, tudi če se orodje premika počasi. To lahko povzroči neoptimalno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

OBVESTILO

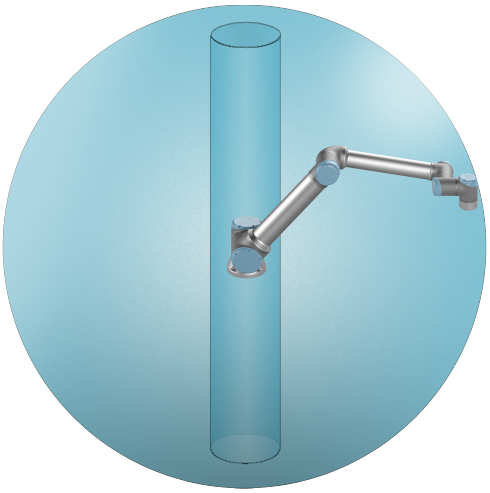
Premikanje orodja blizu cilindrične prostornine lahko povzroči prehitro premikanje členov, kar povzroči izgubo funkcionalnosti in gmotno škodo.

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

Cilindrična prostornina je neposredno zgoraj in spodaj od osnove robota. Robot sega 1300 mm od osnovnega člena.



Spredaj



Nagnjen

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6.4.1. Singularnost

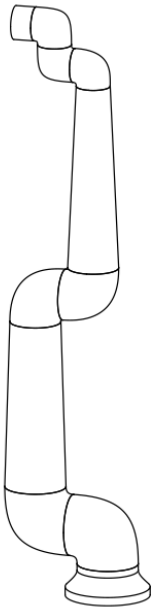
Opis

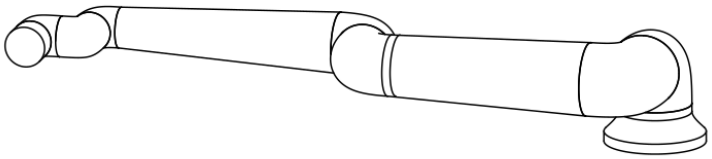
Singularnost je poza, ki omejuje gibanje in sposobnost pozicioniranja robota. Robotova roka se lahko preneha premikati ali ima zelo nenadne in hitre gibe, če se približuje ali oddaljuje od singularnosti. Pri namestitvi robota v delovni prostor in opredelitvi delovnega prostora morate upoštevati spodnji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

OPOZORILO

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

- Nastavite varnostne omejitve za hitrost in pospešek člena komolca.





Ti vzroki povzročijo singularnost v robotovi roki:

- Omejitev zunanjega delovnega prostora
- Omejitev notranjega delovnega prostora
- Poravnava zapestja

Omejitev zunanjega 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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. Prav tako lahko razmislite o namestitvi osnove robota na navpično površino, da bi osrednji valj zavrteli iz navpične v vodoravno lego in ga tako morebiti premaknili stran od kritičnih območij 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.

Kaj je treba izogibati: Nalogo robota načrtujte tako, da ni potrebno na ta način poravnati sklepov robotovega zapestja. Prav tako lahko nastavite odmik smeri orodja, tako da lahko orodje usmerite vodoravno brez problematične poravnave zapestja.

6.4.2. Fiksna in premična namestitev

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6.5. Priklopi robota: kabel z osnovno prirobnico

Opis

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

Osnovni kabel na osnovni prirobnici

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.

Kabelski konektor

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

6.6. Priključki robota: kabel robota

Opis

V tem razdelku je opisana povezava za robotovo roko s fiksnim kablom robota dolžine 6 m.

Priklop roke in krmilne omarice

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

- 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.

PREVIDNO

Napačna povezava robota lahko povzroči izpad napajanja robotove roke.

- Ko je robotova roka vključena, ne izklapljajte kabla robota.
- Ne spreminjajte originalnega kabla robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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:Poglavje 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 namestitev 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 osebja 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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
Napetost v stanju pripravljenosti			5	V
Nominalna moč delovanja	90	250	500	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 izvirni napajalni kabel.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

7. Prvi zagon

Opis

Prvi zagon je začetno zaporedje dejanj, ki jih lahko izvedete z robotom po končanem sestavljanju.
Zahtevani koraki začetnega zaporedja dejanj:

- Vklop robota
- Vstavljanje serijske številke
- Preverjanje namestitve
- Inicializacija robotove roke
- Preizkusite nosilec in obremenitev s pomočjo Freedrive (Prosti tek)
- 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

Nepravilna obremenitev in nastavitve namestitve preprečujejo pravilno delovanje robotove roke in krmilne omarice.

- Vedno preverite, ali so nastavitve obremenitve in namestitve pravilne.

OBVESTILO

Zagon robota pri nizkih temperaturah lahko povzroči zmanjšano zmogljivost ali celo zaustavitev zaradi temperaturno odvisne viskoznosti olja in masti.

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

7.1. Vklop robota

Vklop robota

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

1. Pritisnite gumb za ustavitev v sili na Programirni enoti.
2. Za vklop robota pritisnite gumb za vklop na Programirni enoti.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

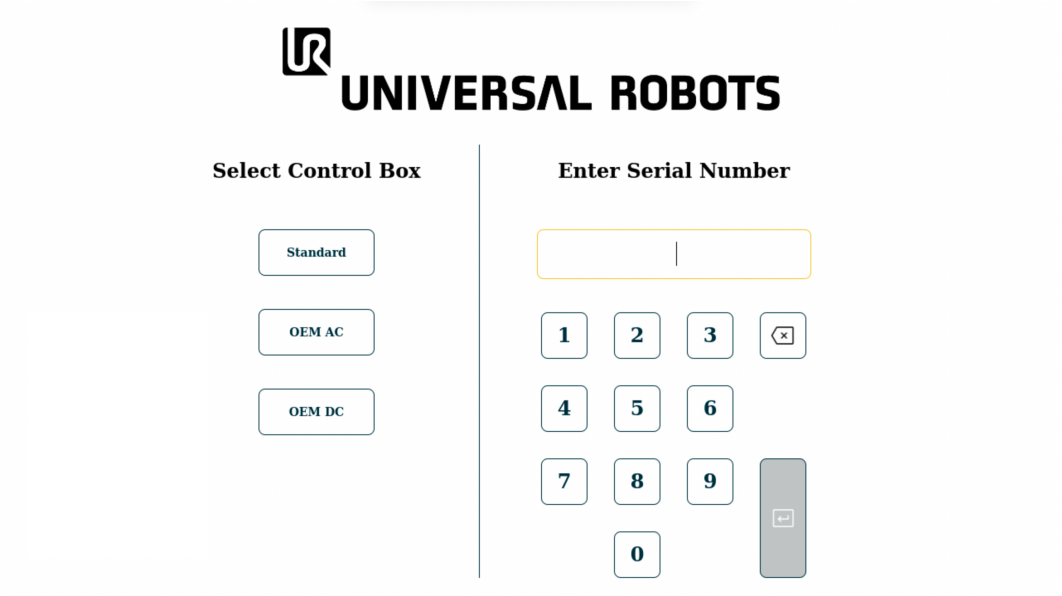
7.2. Vstavljanje serijske številke

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.



7.3. Preverjanje namestitve

Preverite namestitev robota

Nastavitve montaže opisujejo, ali je robot nameščen navpično, vodoravno ali pod kotom. To robotu omogoča, da določi smer gravitacije, kar zagotavlja gladko in natančno gibanje. Na tem zaslonu lahko določite tudi usmerjenost osnove robota glede na gledalca, s čimer robotu zagotovite natančen videz v vizualizacijah.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OPOZORILO

Vedno se prepričajte, da sta dejansko breme in namestitev pravilna, preden zaženete robotovo roko. Če so nastavitve nepravilne, robotova roka in krmilna omarica ne bosta delovali pravilno, kar pa lahko povzroči nevarnost za ljudi in opremo.

PREVIDNO

Prepričajte se, da se Robotova roka ne dotika nikakršnega predmeta (npr. mize), saj lahko trk robotove roke z oviro povzroči poškodbo menjalnika člena.

Če želite spremeniti nastavitve pritrditve robotove roke:

1. Pritisnite gumb za ustavitev v sili na Programirni enoti.
2. Na programirni enoti pritisnite gumb za napajanje in počakajte, da se sistem zažene in prikaže vmesnik PolyScope X.
3. Na zaslonu tapnite **»OK«**, ko se prikaže pogovorno okno **»Zaustavitev v sili «**.
4. Tapnite ikono **Aplikacija** v glavnem meniju na levi strani zaslona Programirne enote.

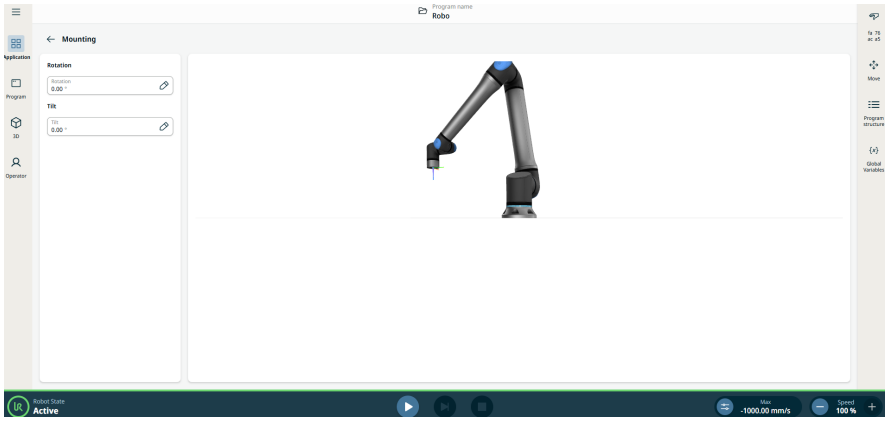
   Tapnite ikono **Mounting** .

   Prikaže se zaslon z dvema poljema na levi strani:

   Rotacija. Poravnava glede na napajalni kabel.

   Naklon. Angle osnove v stopinjah: 0 pomeni vodoravno namestitev na tla, 90 pomeni namestitev na steno, 180 pa namestitev na strop.

   Robotova roka je vidna na sredini zaslona.



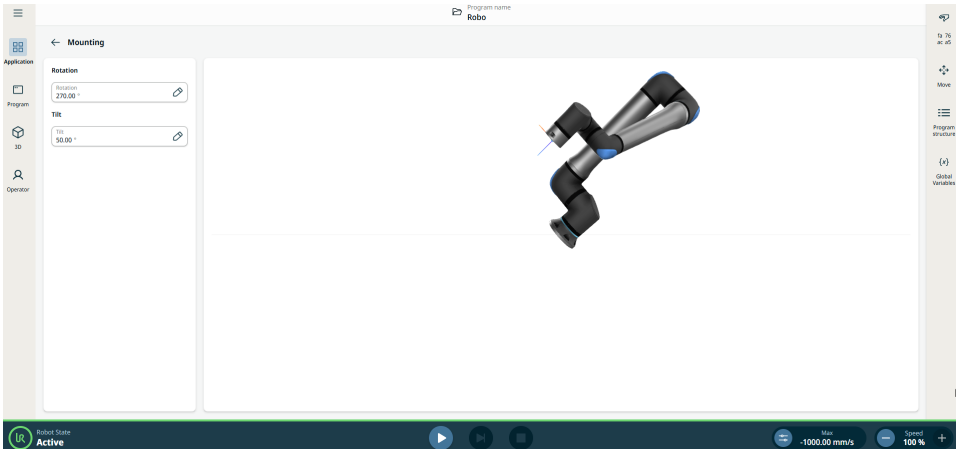
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

5. Za prilagajanje pogleda na robotovo roko lahko uporabite naslednje dotikalne geste. Spremeni se le trenutni pogled.
   - **Pritisnite in zavrtite** v smeri urinega kazalca ali proti njej.

     Funkcija: Spremeni smer pogleda robota.
   - **Pinch .** Dotaknite se zaslona z dvema prstoma in ju približajte drug drugemu.

     Funkcija: Pomanjša sliko robota.
   - **Razširjanje .** Dotaknite se zaslona z dvema prstoma in ju razmaknite.

     Funkcija: Poveča sliko robota.
6. Tapnite polje **»Rotation«**, vnesite vrednost v stopinjah in **potrdite**.
7. Tapnite polje **»Tilt«**, vnesite vrednost v stopinjah in **potrdite**. Trenutni prikaz se posodobi, da prikazuje ustrezno spremembo v konfiguraciji robotove roke.



8. Tapnite puščico nazaj, da se vrnete na prejšnji zaslon.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

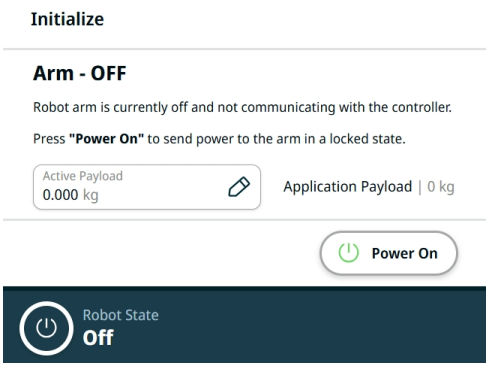
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Preverjanje aktivne obremenitve

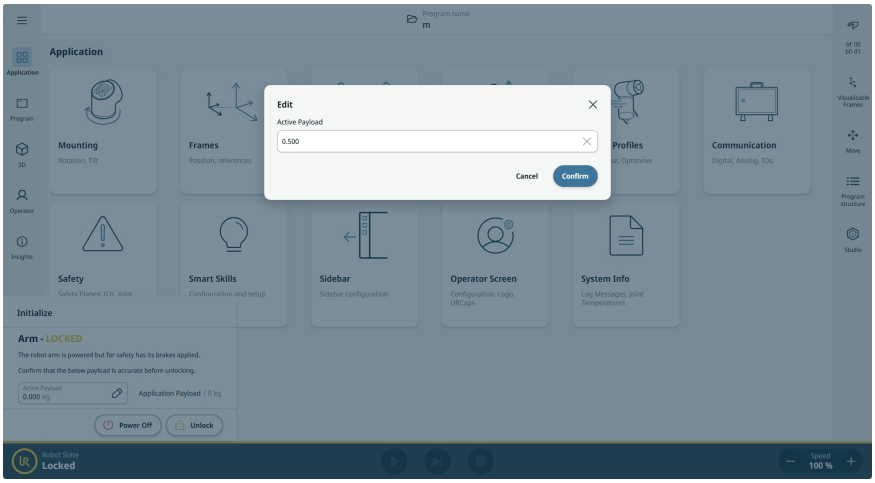
Zagon robotove roke razklene zavorni sistem, kar vam omogoča, da začnete premikati robotovo roko in uporabljati PolyScope X. Preden vklopite robotovo roko, morate preveriti, ali je nastavljena pravilna aktivna obremenitev.

1. Preverite stanje robota v spodnjem delu zaslona.

   Če je stanje **Zaustavitev** v sili , za ponastavitev pridržite in zavrtite gumb za zaustavitev v sili. Roka bo nato v stanju **Izklopljeno** .
2. Umaknite se izven dosega (delovnega prostora) robotove roke.
3. Tapnite gumb **za vklop** na zaslonu.



4. V oknu »Initialize« tapnite **»Power On«** . Pri novem robotu ali ob prvem zagonu po posodobitvi programske opreme se lahko prikaže pogovorno okno **Posodabljanje strojne programske opreme**. Ko bo posodobitev programske opreme roke zaključena, se bo stanje robota spremenilo v **Zaklenjeno** .
5. V polju **Active Payload** preverite maso obremenitve.
6. Tapnite polje **Active Obremenitev** v glavnem zaslonu se prikaže polje **Edit**.
7. Vnesite svojo aktivno obremenitev in tapnite **Potrdi** .



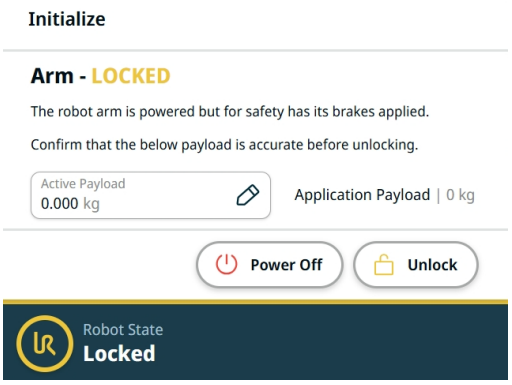
Zdaj **lahko sprostite** zavore in začnete premikati robotovo roko.

7.4. Zagon robotove roke

Za zagon robota

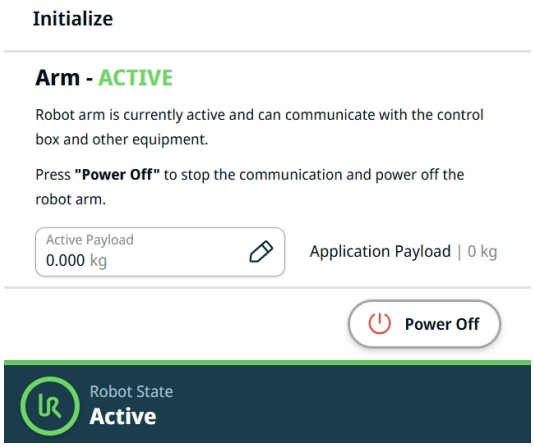
Zagon robotove roke izklopi zavorni sistem, da lahko začnete premikati robotovo roko in začnete uporabljati PolyScope X.

1. Na levi strani spodnjega dela strani tapnite ikono napajanja ali ikono **stanja robota**.
2. Če je stanje robotove roke **»Izklopljeno«**, v oknu »Inicializacija« tapnite **»Vklop** «. Stanje robotove roke se bo spremenilo v **»Zagon«** in **»Zaklenjeno**«.
3. Dotaknite se **Odklep**, da sprostite zavore.



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. Za izklop robotove roke lahko tapnete **na »Power Off«** ali pa preverite nastavitev **»Freedrive** (Prosti tek)«, da preverite namestitev robotove roke.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

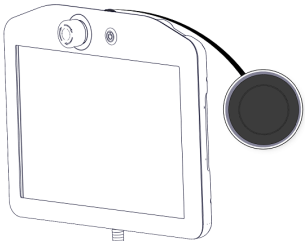
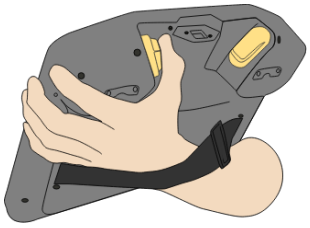
7.5. Testiranje nosilca in obremenitve z uporabo Freedrive

Opis

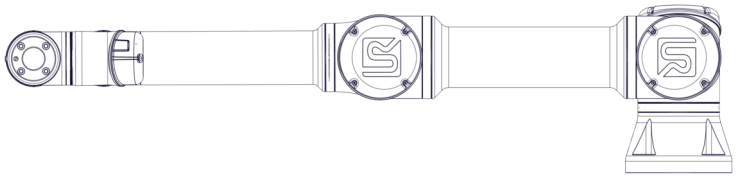
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

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

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

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



Elongated horizontal position of UR robot

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

7.6. Izklop robota

Postopek izklopa robotove roke

OPOZORILO

Nepričakovani zagon in/ali gibanje lahko povzročita poškodbe.

- Izklopite robotovo roko, da preprečite nepričakovano zagon med montažo in demontažo.

1. Na levi strani spodnjega dela strani tapnite ikono **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 prikaže pogovorno okno **Izklop** , tapnite **Izklop**.

Sedaj lahko:

- Odklopite napajalni kabel iz vtičnice.
- Počakajte 30 sekund, da robot izprazni vso shranjeno energijo.

7.7. Pregled vmesnika PolyScope X

Pregled

PolyScope X je programska oprema, nameščena na Programirni enoti, ki prek zaslona na dotik upravlja z robotovo roko. Vmesnik PolyScope X omogoča ustvarjanje, nalaganje in izvajanje programov.

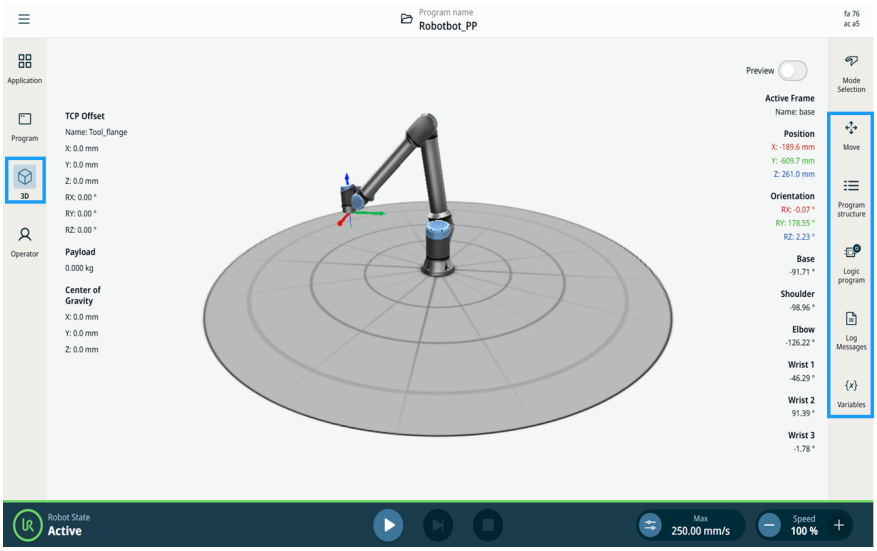
OBVESTILO

Vedno posodobite programsko opremo na najnovejšo različico.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Ogled glavnega zaslona

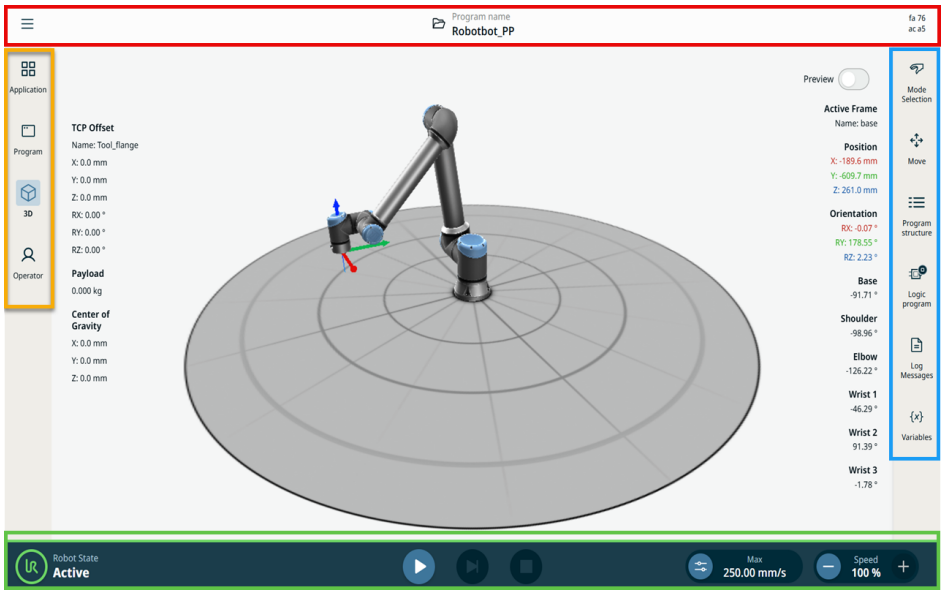
1. V glavnem meniju tapnite ikono 3D Viewer. S tem pridobite tridimenzionalni pogled robotove roke v koordinatah X-Y-Z.
2. Da bi povečali območje za ogled v 3D, zložite zaslon za večopravilnost s pomočjo ikon na stranskem pasu: , , , {x}
   - Enkrat tapnite, da preklopite med paneli zaslona za večopravilnost
   - Tapnite že izbrano ikono, da zaprete zaslon za večopravilnost



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Zaslon Postavitev

Zaslon PolyScope X je razdeljen, kot je prikazano na naslednji sliki:



- **Naslov -** v okvirju z rdečo obrobo. Imenuje se tudi upravitelj sistema ,ki vsebuje mapo za nalaganje, ustvarjanje in urejanje programov ter dostop do URCaps.

  Vsebuje tri ikone:

  - Ikona hamburger
  - Sistemski upravitelj
  - Varnostna kontrolna vsota
- **Glavna navigacija -** v okvirju z oranžnim robom. Imenuje se tudi **središče za navigacijo**.

  Vsebuje ikono/polja za izbiro glavnega zaslona:

  - Uporaba
  - Program
  - 3D pregledovalnik
  - Zaslon upravljavca
- **Stranski stolpec -** v okvirju z modro obrobo. Imenovan tudi **zaslon** za večopravilnost .

  Vsebuje ikono/polja za izbiro večopravilnega zaslona:

  - Izbira načina
  - Premik
  - Struktura programa
  - Logični program
  - Sporočila dnevnika
  - Spremenljivke
- **Spodnji del strani -** v okvirju z zeleno obrobo. Imenuje se tudi **krmilna vrstica robota**.

  Vsebuje gumbe za nadzor stanja robota, hitrosti in zagona/predvajanja programa.

  - Inicializacija stanja robota
  - Predvajaj/premori/ustavi
  - Ročni način visoke hitrosti
  - Drsnik hitrosti

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Kombinacije zaslona

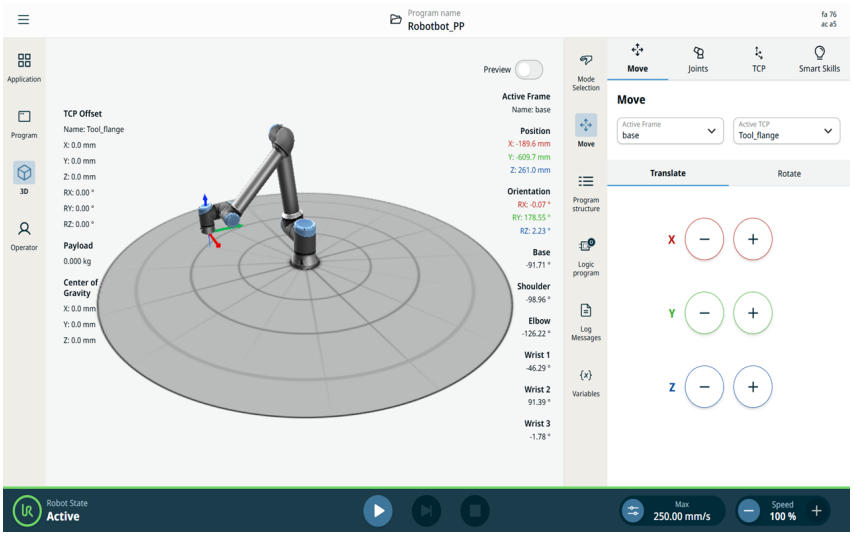
Glavni zaslon in večopravilni zaslon skupaj tvorita operacijski zaslon za robota. Večopravilen zaslon je neodvisen od glavnega zaslona, zato lahko opravljate ločena opravila. Program lahko na primer konfigurirate na glavnem zaslonu, medtem ko premikate robotovo roko na večopravilnem zaslonu. Če večopravilnega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

- **Glavni zaslon**

  Vsebuje polja in možnosti za upravljanje z dejanji robota in nadzor.

- **Večopravilen zaslon**

  Vsebuje polja in možnosti, ki se pogosto nanašajo na glavni zaslon.



Glavni zaslon in zaslon za večopravilnost

Prikaz/skrivanje večopravilnega zaslona

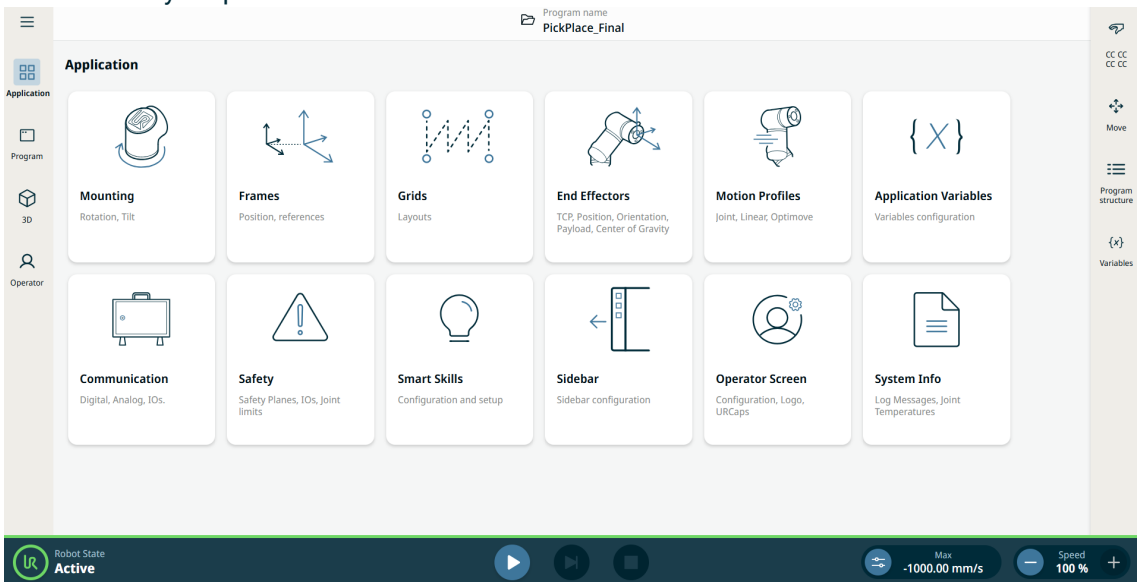
1. V stranskem meniju tapnite katero koli ikono, da prikažete zaslon za večopravilnost.

   Stranska vrstica se razširi na sredino zaslona, tako da postane večopravilen zaslon viden.

2. Tapnite trenutno izbrano ikono v stranskem meniju, da skrijete zaslon za večopravilnost.

7.8. Zavihek Aplikacija

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



Slika 1.3: *Zaslon Uporaba prikazuje gumbe uporabe.*

Uporabite zavihek Uporaba za dostop do teh konfiguracijskih zaslonov.

- Vgradnja
- Okvirji
- Aplikacija Grids
- Uporaba končnih efektorjev
- Profili premika
- Spremenljivke aplikacije
- Komunikacija
- Varnost
- Aplikacija Smart Skills
- Stranski trak v zavihku »Aplikacija«
- Aplikacija za zaslon operaterja
- Podatki o sistemu

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

7.9. Premikanje robota z 3PE Programirno enoto

Opis

Freedrive omogoča, da robotovo roko ročno povlečete v želeni 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, ali konfigurirana obremenitev ustreza uporabljeni obremenitvi.
- 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 in napake.

- 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.

Sedaj lahko potegnete robotovo roko v želeno lego, medtem ko je rahli pritisk ohranjen.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Freedrive na robotu

Uporabite **Freedrive (Prosti tek) na robotu** za premikanje robotove roke v PolyScope:

1. V glavnem meniju tapnite **Aplikacija**, nato pa tapnite **Varnost**.
2. Dotaknite se **Odkleni** in vnesite geslo.
3. Pod Varnostni vhod/izhod izberite **Vhodi**.
4. V **Funkcije** spustnem meniju se pomaknite navzdol do **Vhod z omogočenim sistemom Freedrive (Prosti tek)**.
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.

Vzvratni 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 Vzvratni pogon lahko določene člene premaknete v določen položaj brez sprostitve vseh zavor robotove roke.

Heavy Freedrive (Prosti tek)

Če je robotova roka vklopljena in so zavore sprostite, je mogoče sklepe premikati s silo. Sila, potrebna za sprožitev gibanja, je odvisna od omejitev sile, določenih v varnostnih nastavitvah.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 ustrezno 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 vijačnim 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8.2. Vrata priključka krmilne omarice

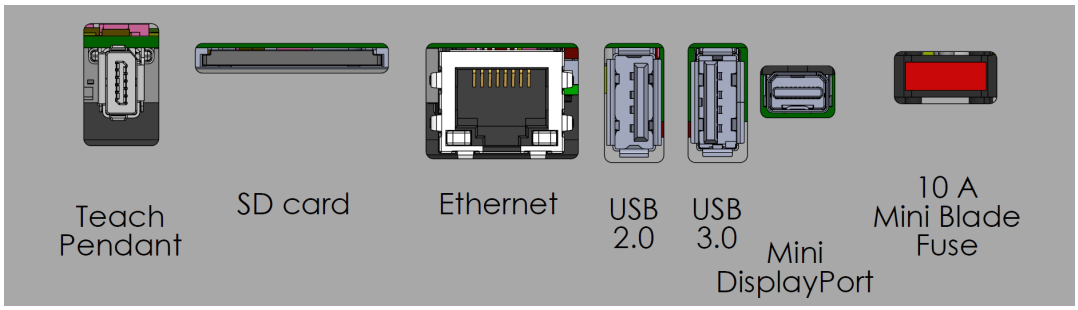
Opis

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 priklapljajte 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 ustrezno 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 upravljavec ohranja nadzorovan prijem.

8.4.1. Namestitev strojne opreme

Odstranjevanje programirne enote

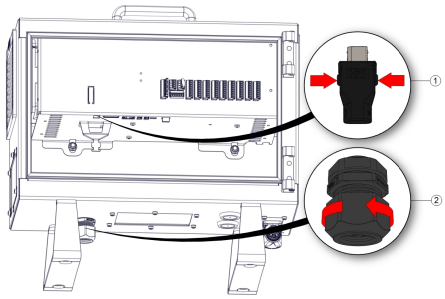
OBVESTILO

Zamenjava programirne enote lahko povzroči javljanje napake ob zagonu sistema.

- Vedno izberite pravilno konfiguracijo za tip programirne enote.

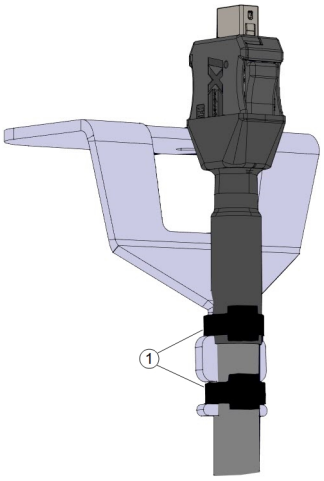
Odstranitev standardne programirne enote:

1. Izklopite krmilno omarico ter odklopite glavni napajalni kabel iz napajanja.
2. Odstranite in zavrzite vezici za pritrditev kablov programirne enote.
3. Pritisnite objemki 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.



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.

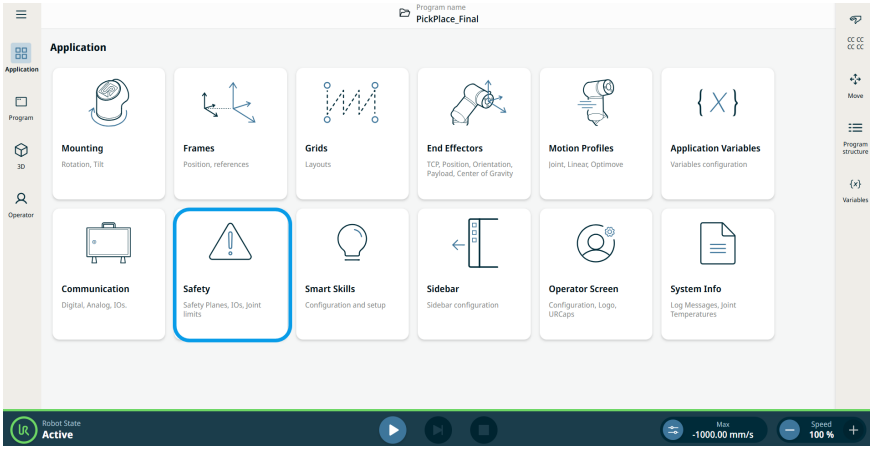
- Programirno enoto in kabel vedno shranite tako, da ni nevarnosti spotikanja.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

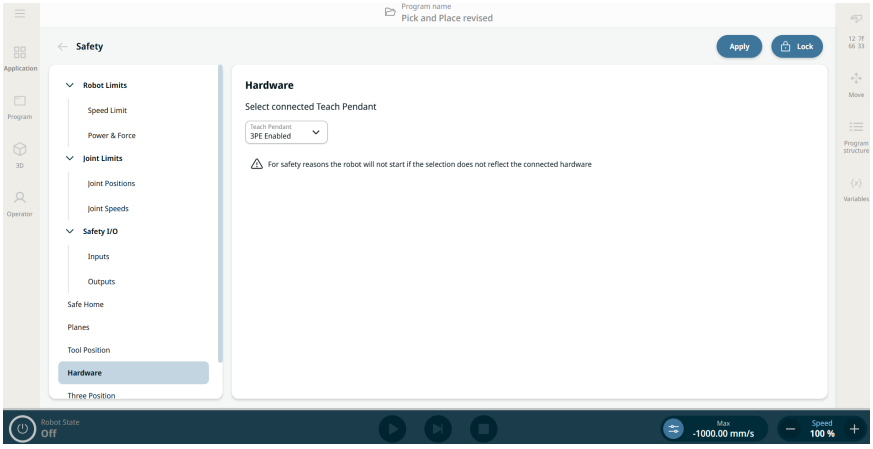
8.4.2. Namestitev programske opreme

Postopek konfiguracije programske opreme programirne enote 3PE

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



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



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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

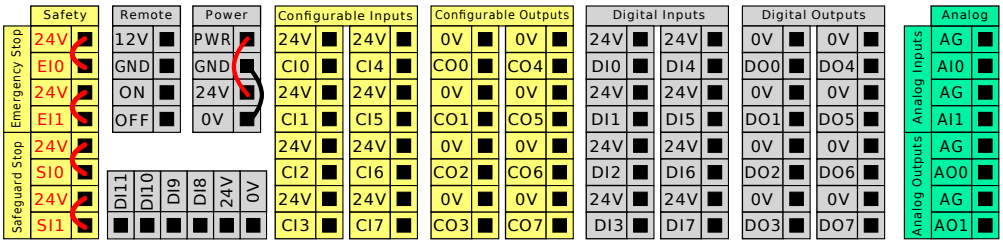
8.5. Krmilnik V/I

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

Robota 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

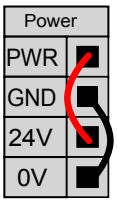
Nastavljivi V/I so tisti, ki jih je možno nastavljati kot varnostni V/I ali kot normalni V/I. To so rumeni priključki s črno pisavo.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

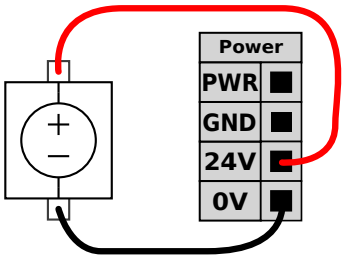
Privzeto napajanje

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
Notranje 24 V napajanje					
[PWR - GND]	Napetost	23	24	25	V
[PWR - GND]	Tok	0	-	2*	A
Vhodne zahteve zunanjega 24 V					
[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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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
Digitalni izhodi					
[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
Digitalni vhodi					
[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 uporovna 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.

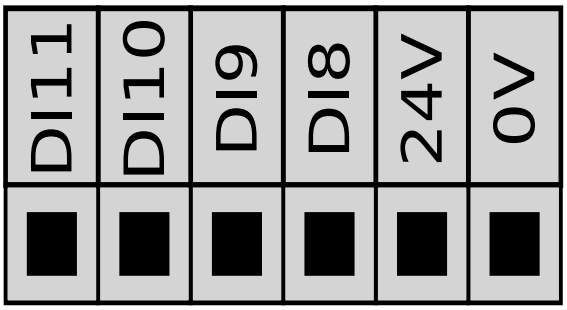
- **Digitalni izhod (DI)** - lahko neodvisno nastavite na visoko ali nizko
- **Izhodna napetost orodja** - možnost izbire 0 V, 12 V in 24 V. Ta nastavitev je trajna pri vnovičnem zagonu krmilnika robota
- **Napajanje** - indikator porabe toka
- **Dvopinsko napajanje** - uporablja se za preklapljanje 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Digitalni vhod

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



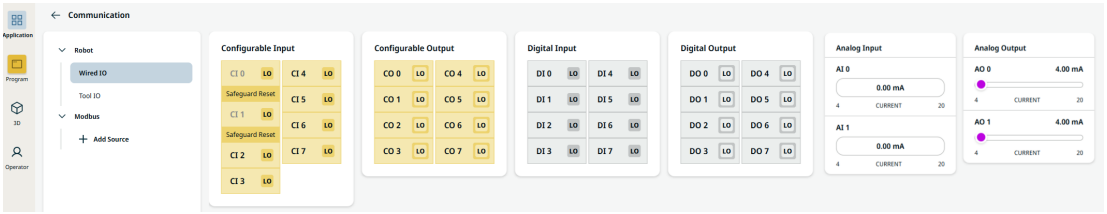
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8.5.2. Uporaba zavihka Ožičeni V/I

Opis

Uporabite zaslon zavihka Ožičeni V/I za spremljanje in nastavitev 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 Nastavitev 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

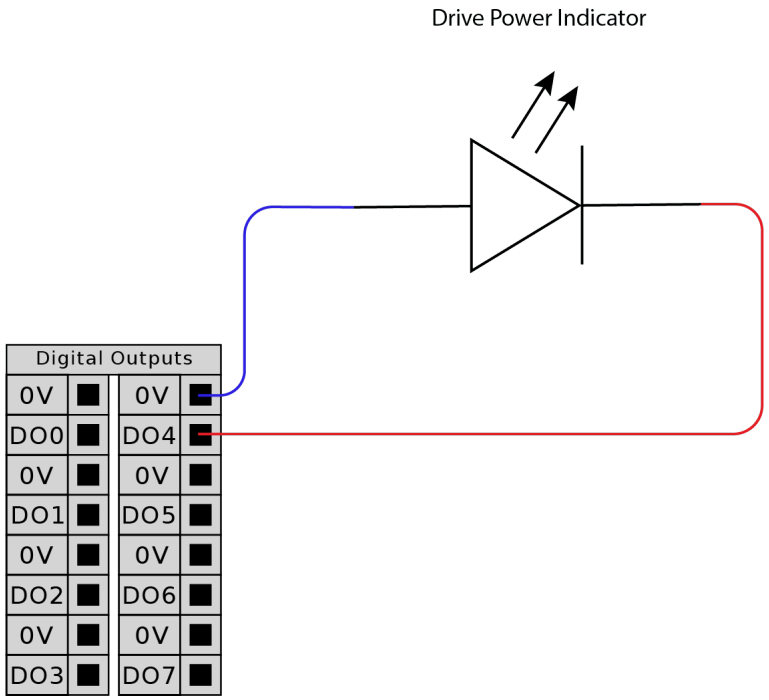
Indikator

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.

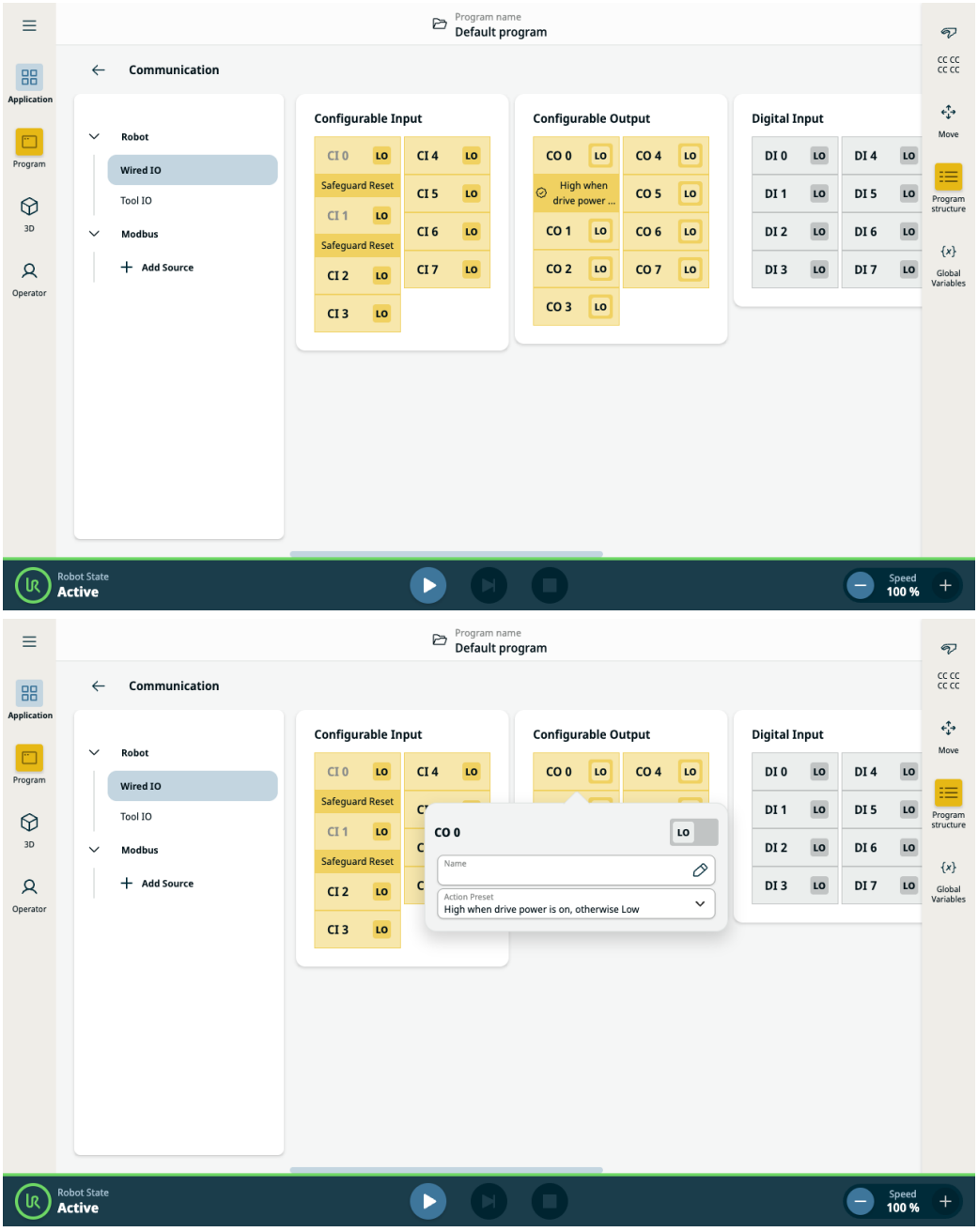


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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**.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 sprostitev 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 nastavljivih 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.

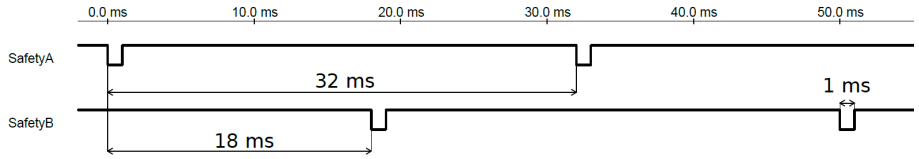
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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)

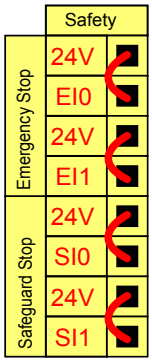


Omogočanje OSSD za varnostni izhod

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.

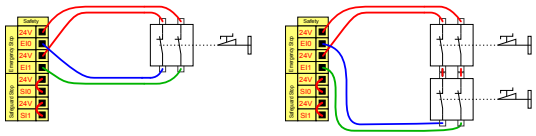
Privzeta varnostna konfiguracija

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



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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

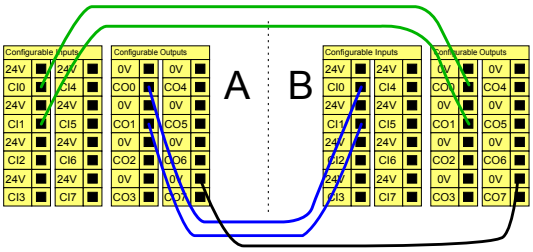
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

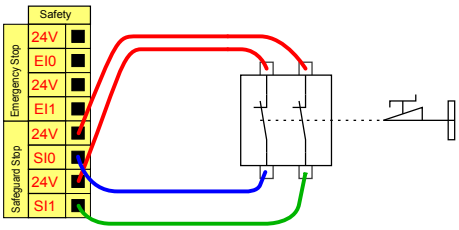


Preventivna zaustavitev se bo samodejno povrnila

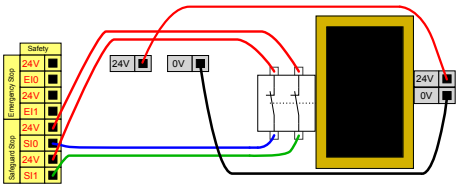
Ta konfiguracija je namenjena samo za uporabo, kjer operater ne more skozi vrata in jih zapreti za sabo. Nastavljivi V/I se uporablja za nastavitev gumba za ponastavitev na zunanji strani vrat, ki znova aktivira premikanje robota. Robot samodejno nadaljuje z gibanjem, ko je signal ponovno vzpostavljen.

OPOZORILO

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



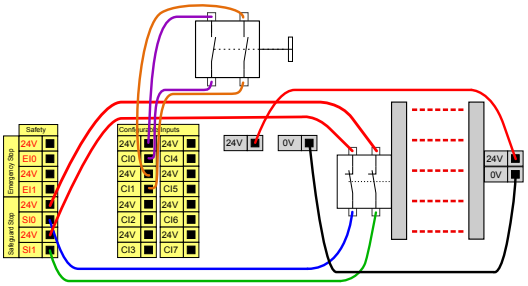
Primer naprave za osnovno preventivno zaustavitev je stikalo za vrata, kjer se robot ustavi, ko se vrata odprejo.



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.

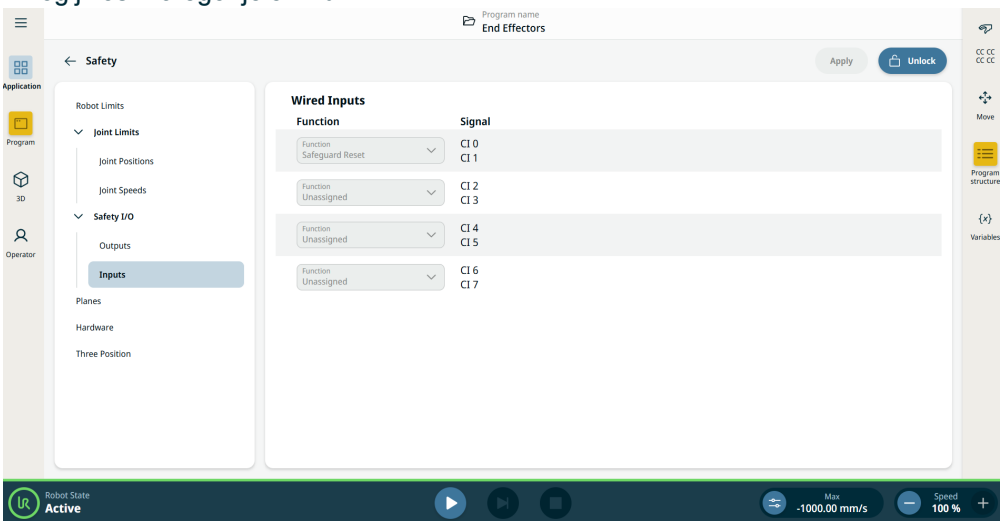


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

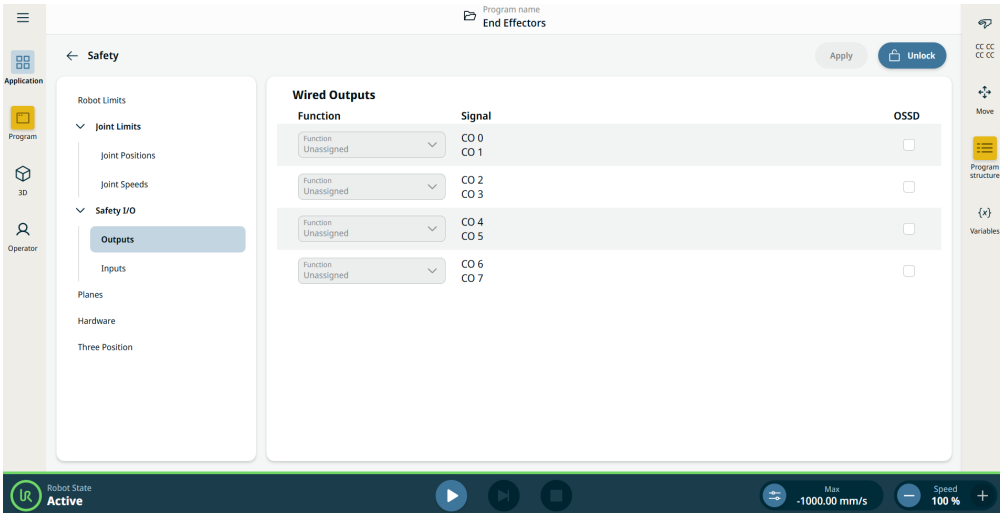
8.6.1. Varnostni V/I signali

Opis

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



Slika 1.4: *Zaslon 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Vhodi krmilne omarice

Vhodi so opisani v tabelah spodaj:

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 **Normalni** ali **Reducirani** 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Vhodi krmilne omarice

Vhodi so opisani v tabeli spodaj:

Način delovanja	Če je uporabljena zunanja izbira načina, ta preklopi med **Samodejnim načinom** in **Ročnim načinom**. Robot je v Samodejnem načinu, ko je vhod *nizek* in v Ročnem načinu, ko je vhod *visok*.
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 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Izhodi krmilne omarice

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

[1]Zaustavitev sistema	Signal je *nizek*, ko vhod Zasilna zaustavitev robota ali Gumb za zaustavitev v sili sprožita varnostni sistem v stanje Ustavitve v sili. V izogib zastojem nizki signal ne bo podan, če stanje Ustavitve v sili sproži vhod Zaustavitve sistema.
Premikanje robota	Signal je *nizek*, če se robot premika, v nasprotnem primeru je signal visok.
Robot se ne ustavi	Signal je *visok*, ko je robot ustavljen ali v postopku ustavljanja zaradi ustavitve v sili ali preventivne ustavitve. Sicer bo to logični spodnji prag.
Reducirano	Signal je *nizek*, 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 *visok*, če je robotova roka ustavljena in je v konfiguriranem Varnem domačem položaju. Sicer je signal *nizek*. 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 Ustavitve v sili od robota preko izhoda Zaustavitve sistema, morajo biti skladni z ISO 13850. To je še posebej potrebno pri namestitvah, kjer je vhod Zaustavitev robota v sili povezan z zunanjo napravo za ustavitev v sili. V takih primerih se izhod Zaustavitve sistema aktivira, ko se sprosti zunanja naprava za ustavitev v sili. To pomeni, da bo stanje ustavitve v sili na zunanjem stroju ponastavljeno brez potrebe po ročnem upravljanju operatorja stroja. Zato mora, za ohranitev skladnosti s standardi varnosti, zunanji stroj pred nadaljevanjem zahtevati ročno posredovanje.

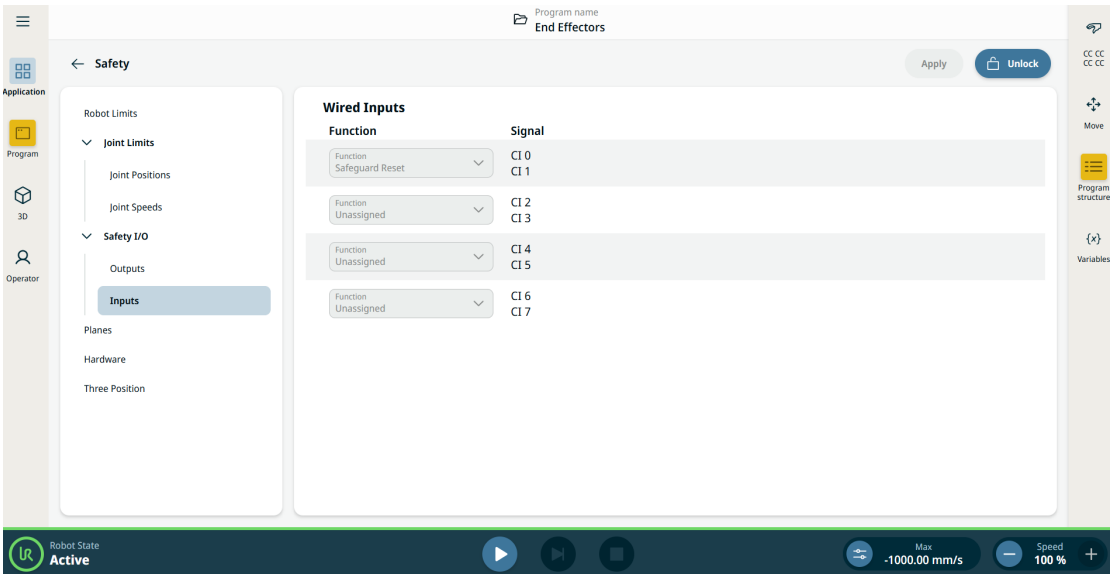
[1]Zaustavitev sistema je bila pred tem poimenovana »Zasilna zaustavitev v sili« za robote Universal Robots. Na vmesniku PolyScope je lahko prikazano »Zasilna zaustavitev v sili«.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8.6.2. V/I-nastavitev

Opis

Uporabite zaslon I/O Setup (Nastavitev V/I), da določite V/I signale in konfigurirate dejanja s krmiljenjem zavihka 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. Tapnite **Vhodi** v **Varnostni I/O** oddelku.
4. Odklenite nastavitve.
5. Signalni skupini dodelite funkcijo.

Za opis varnostne funkcije glejte Varnostni V/I signali.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 **Freedrive**). 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 HI	Se izvaja, Ustavljeno ali začasno ustavljeno
Nizko ob nenačrtovanem postanku	LO	Program je nenačrtovano prekinjen
Nizko ob nenačrtovanem postanku, sicer Visoko	LO HI	Program je nenačrtovano prekinjen 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

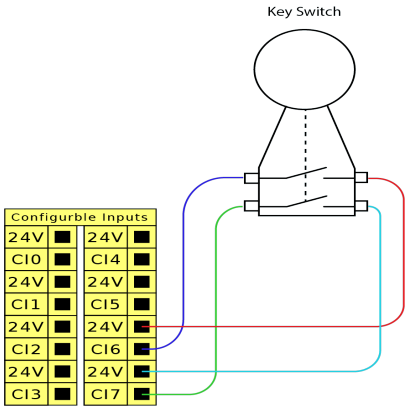
Izbirnik načina

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 preklop načina, se prikaže sporočilo, da CP ni mogoče uporabiti za spremembo načina delovanja.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

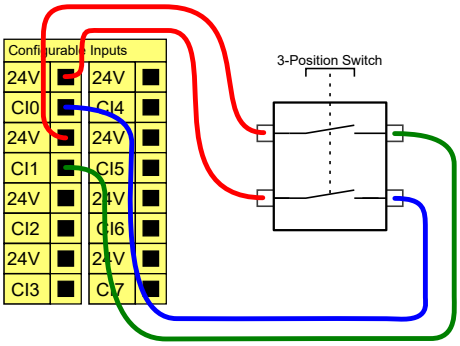
8.6.4. Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja

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.

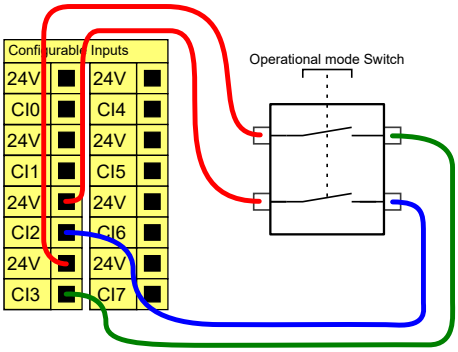
OBVESTILO

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8.7. Digitalni V/I za splošno uporabo

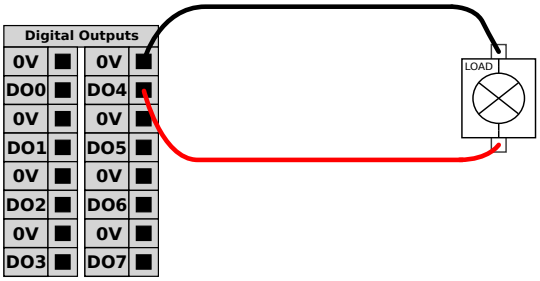
Opis

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

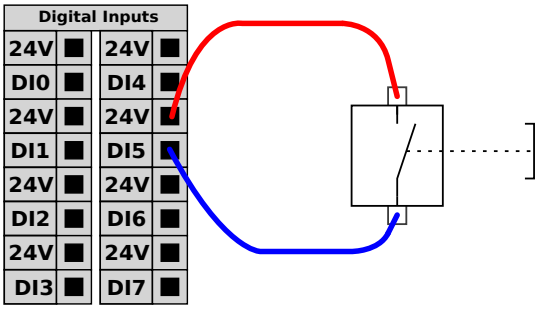
Digitalni V/I za splošno uporabo

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.



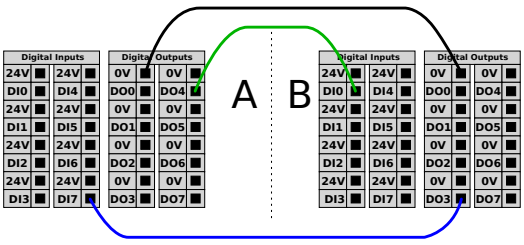
Ta primer prikazuje, kako digitalni izhod nadzira porabnika, če je povezan.



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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8.7.1. Oddaljeni VKLOP/IZKLOP

Opis

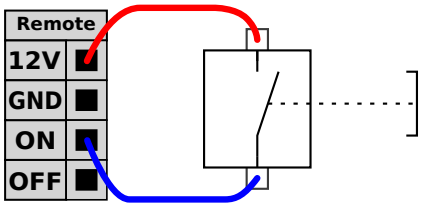
Uporabite oddaljeni nadzor **VKLOP/IZKLOP** (ON/OFF) za vklop in izklop krmilne omarice brez uporabe programirne enote. Običajno se uporablja:

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

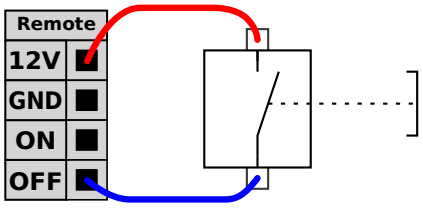
Oddaljeni nadzor

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



Ta primer prikazuje priklop oddaljenega gumba **ON**.



Ta primer prikazuje priklop oddaljenega gumba **OFF**.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

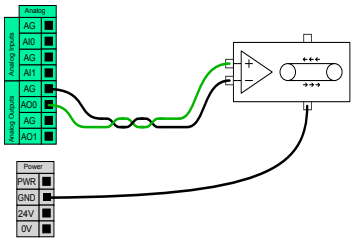
Električne specifikacije

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

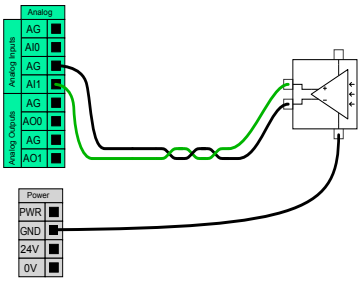
Terminali	Parameter	Najm.	Tip	Najv.	Enota
Analogni vhod v načinu toka					
[AIx – AG]	Tok	4	-	20	mA
[AIx – AG]	Upor	-	20	-	ohm
[AIx – AG]	Resolucija	-	12	-	bit
Analogni vhod v načinu napetosti					
[AIx – AG]	Napetost	0	-	10	V
[AIx – AG]	Upor	-	10	-	Kohm
[AIx – AG]	Resolucija	-	12	-	bit
Analogni izhod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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

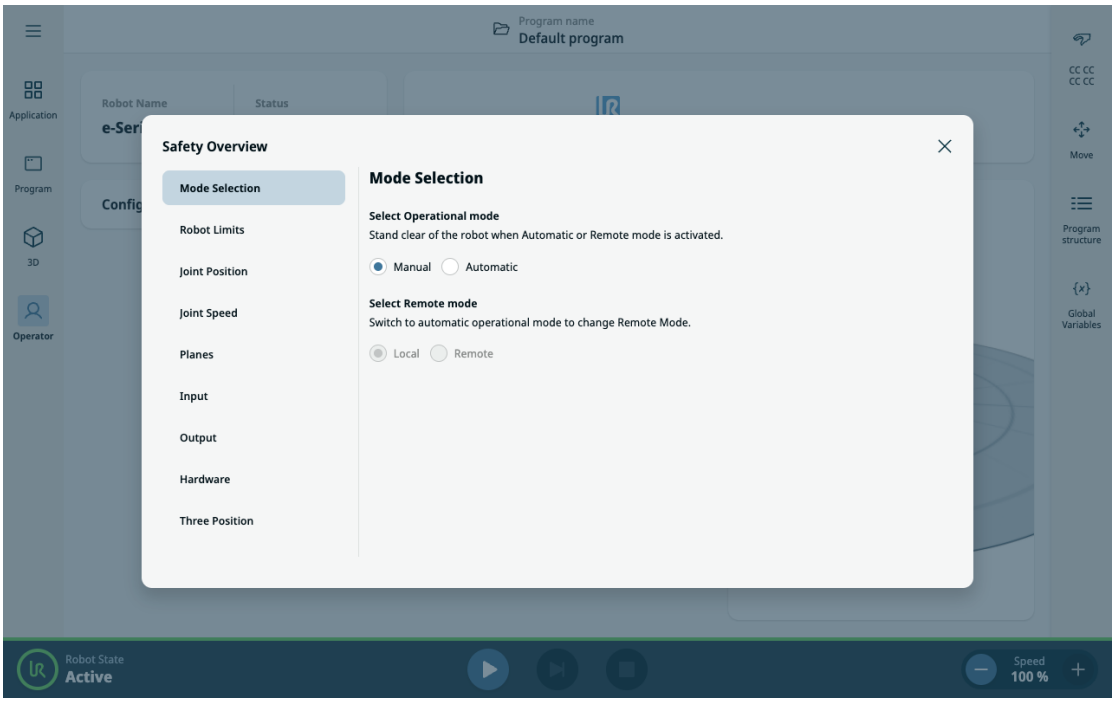
Opis Ko je aktiviran, oddaljeni način omogoča zunanjim napravam povezovanje s ključnimi storitvami, kot je primarni vmesnik.

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

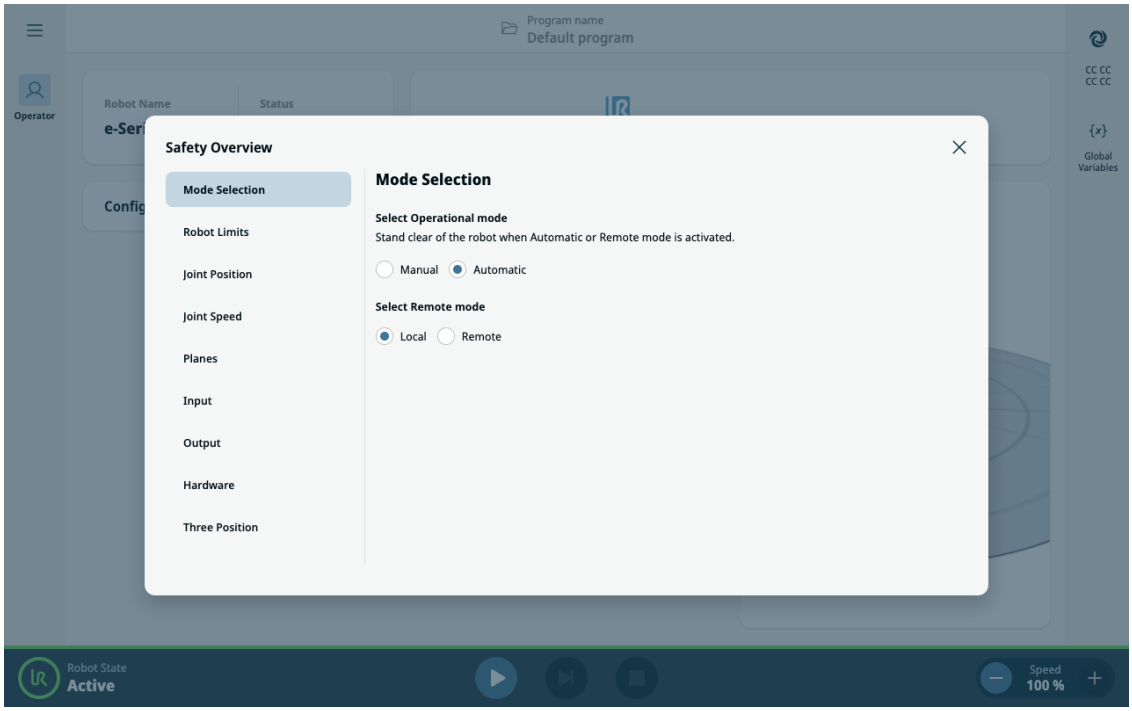
1. Pojdite na Varnostni pregled na glavnem zaslonu.
2. Kliknite Izbira načina.
3. Izberete lahko Samodejno in nato Oddaljeno.

Privzeto izbrana možnost je »Lokalno«.
Možnost »Oddaljeno« je aktivna samo, ko je način uporabe v samodejnem načinu.

Preklop dostopa

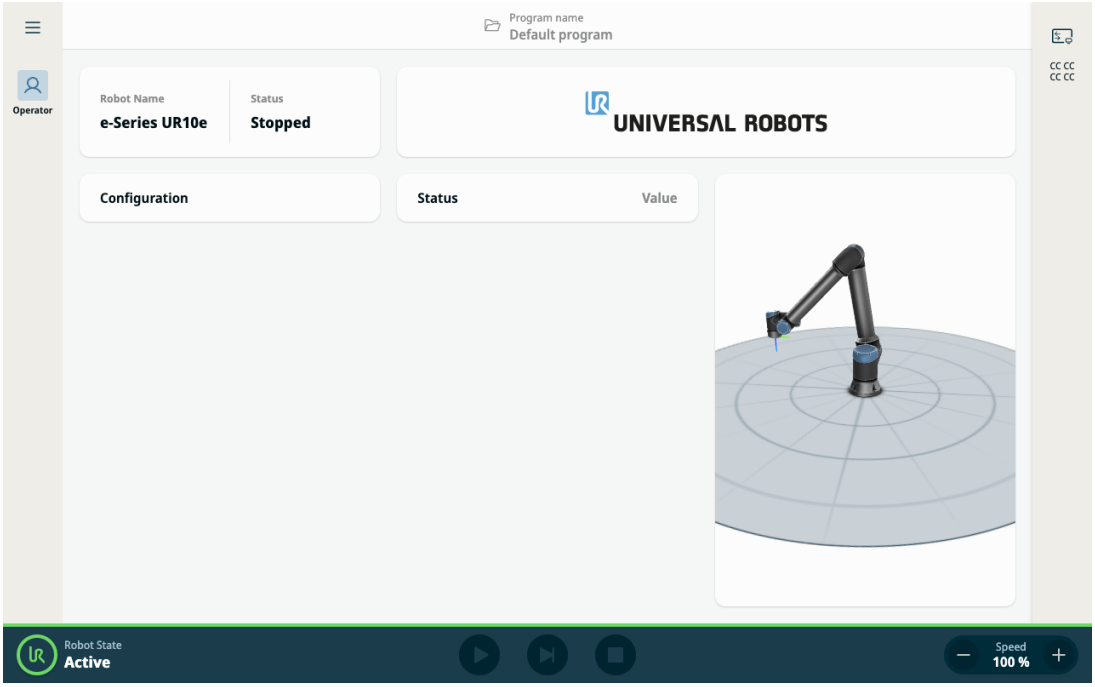


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.



Varni zaklep

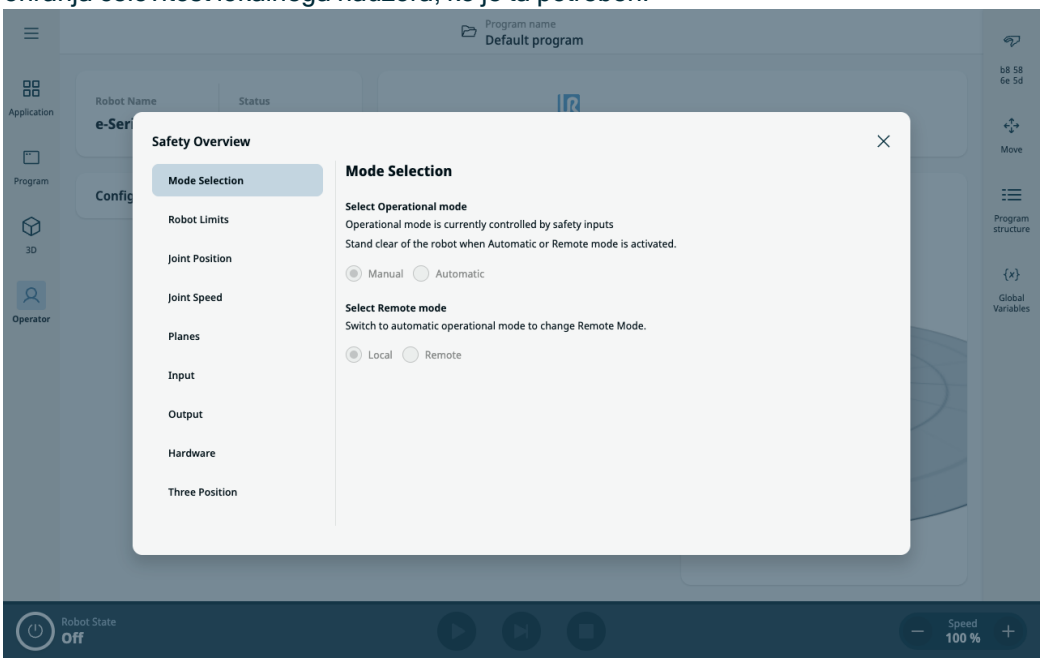
V oddaljenem načinu vmesnik PolyScope X preide v varno stanje samo za branje. Vsa dejanja urejanja in nadzora so onemogočena, samo zaslon operaterja ostane dostopen v načinu samo za ogled. Poleg tega je nad varnostno kontrolno vsoto prikazana ikona za oddaljeni način, ki jasno označuje, da sistem deluje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



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

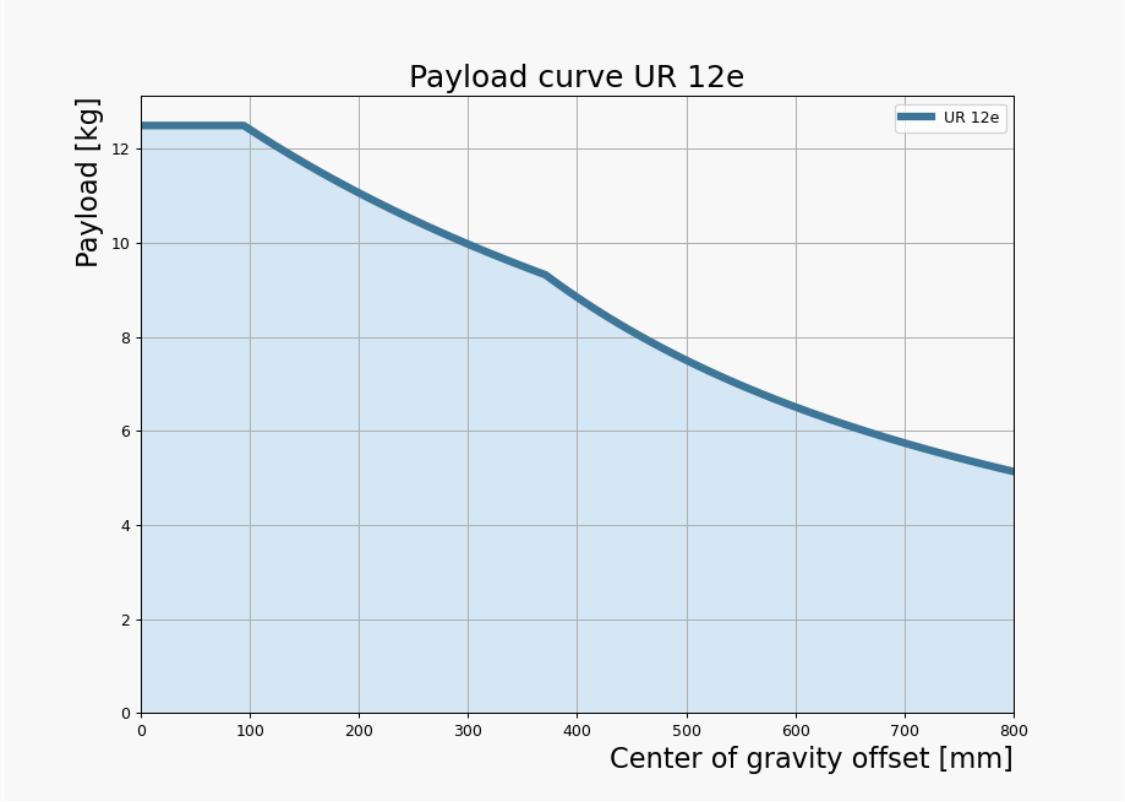
Opis Nazivna obremenitev robotove roke je odvisna od odmika težišča (CoG) obremenitve, kot je prikazano spodaj. Odmik središča težnosti je razdalja od središča izhodne prirobnice orodja do težišča pričvrščenega bremena.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Koristni tovor [kg]



Odmik težišča [mm]

Razmerje med nazivno obremenitvijo in odmikom težišča.

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

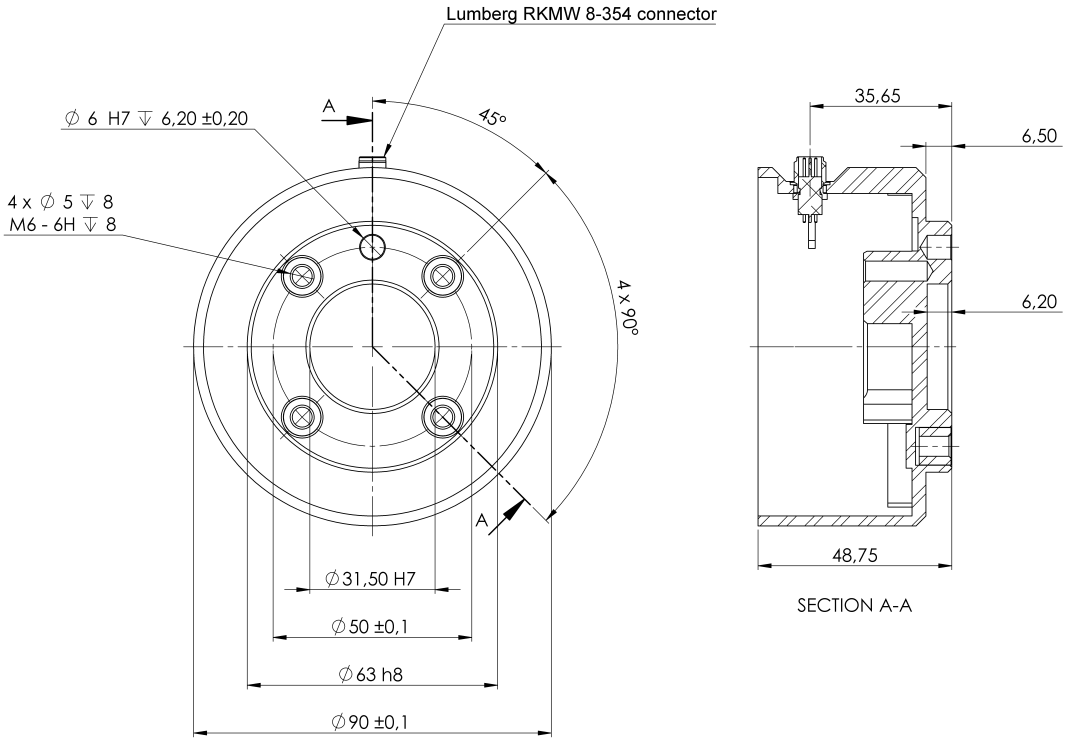
Z pomočjo URSim lahko ocenite pospeške in čas ciklov premikov robota za določeno obremenitev.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

9.2. Pritrditev orodja

Opis

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



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

Prirobnica orodja Performance

Izhodna prirobnica orodja (ISO 9409-1) je tam, kjer je orodje nameščeno na vrh robota.

- ISO 9409-1-50-4-M6 za majhne robotove roke
- ISO 9409-1-80-6-M8 za velike robotove roke

Priporočljivo je, da za pozicionirni zatič uporabite radialno zarezan izvrtino, da se izognete prekomernemu omejevanju, hkrati pa ohranite natančno pozicijo.

PREVIDNO

Zelo dolgi vijaki M6 se lahko pritisnejo ob dno prirobnice orodja in povzročijo kratki stik v robotu.

- Za namestitev orodja ne uporabljajte vijakov, daljših od 8 mm.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OPOZORILO

Če vijaki niso pravilno zategnjeni, lahko pride do poškodb zaradi izgube prirobnice adapterja in/ali končnega efektorja.

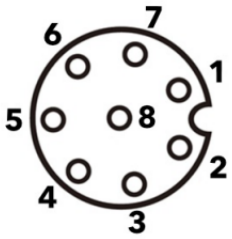
- Prepričajte se, da je orodje pravilno in varno privito na mesto.
- Prepričajte se, da je orodje izdelano tako, da ne more povzročiti nevarnosti, če bi nenadoma odpadel kak del.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 v tabeli:



Pin #	Signal	Opis
1	AI0 / RS485-	Analogni v 0 ali RS485-
2	AI1 / RS485+	Analogni v 1 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

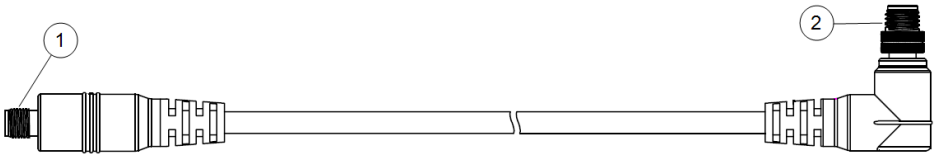
OBVESTILO

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Adapter kabla orodja

Adapter kabla orodja je elektronski pripomoček, ki omogoča združljivost med V/I orodjem in orodjem e-Series.



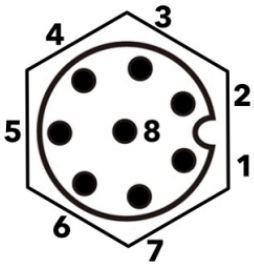
1 Povezava z orodjem/končnim efektorjem.
2 Povezava z robotom.

OPOZORILO

Povezava adapterja kabla 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 kabla orodja ni priključen na orodje/končni efektor.

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



Pin #	Signal	Opis
1	AI0 / RS485+	Analogni v 0 ali RS485+
2	AI1 / RS485-	Analogni v 1 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

9.3.1. Specifikacije namestitve orodja V/I

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

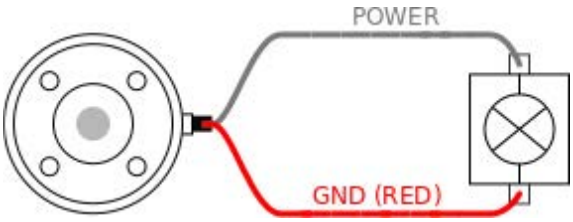
Parameter	Najm.	Tip	Najv.	Enota
Napajalna napetost v 24-voltnem načinu	23,5	24	24,8	V
Napajalna napetost v 12-voltnem načinu	11,5	12	12,5	V
Tok napajanja (enojni pin)*	-	1000	2000**	mA
Tok napajanja (dvojni pin)*	-	2000	2000**	mA
Kapacitivna obremenitev napajanja	-	-	8000***	uF

* 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

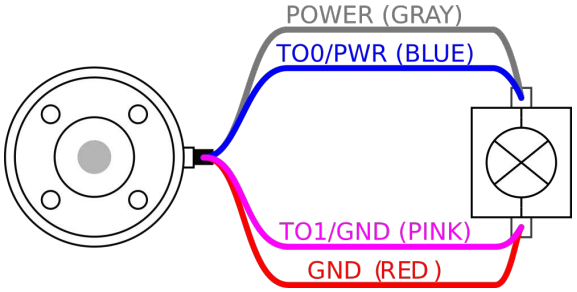
9.3.2. Napajanje moči orodja

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

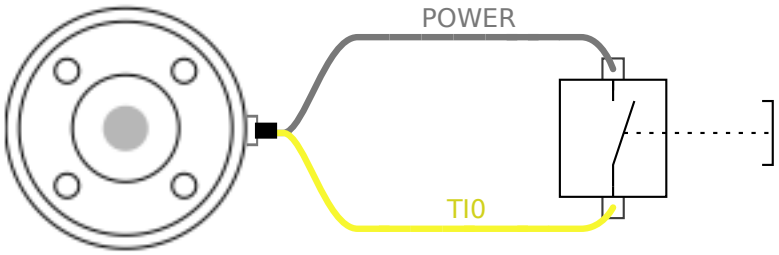
Tabela

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	-	Ω

Uporaba digitalnih vhodov orodja

Ta primer prikazuje priklop preprostega gumba.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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	-	-	0,09	V
Tok pri dovajanju/odvajanju, neprekinjen	0	-	600	mA
Tok pri dovajanju/odvajanju, konični tok	0	-	1000*	mA
Tok skozi GND, neprekinjen	0	-	2000	mA
Tok skozi GND, konični	0	-	3000*	mA

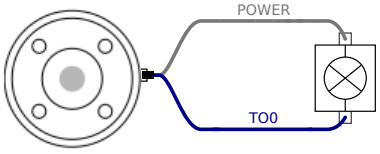
* Največja vrednost največ 1 sekundo, največji delovni cikel: 10 %. Povprečni tok v obdobju 10 sekund ne sme presegati trajnega toka.

PREVIDNO

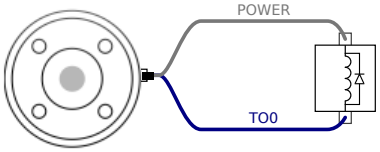
Digitalni izhodi v orodju niso omejeni po toku. Prepisovanje določenih podatkov lahko povzroči trajno poškodbo.

Uporaba digitalnih izhodov orodja

Ta primer prikazuje vklop obremenitve z uporabo notranjega 12-voltnega ali 24-voltnega napajalnika. Na zavihku I/O je treba določiti izhodno napetost. Med priključkom POWER in ozemljitvijo je prisotna napetost, tudi ko je obremenitev izklopljena.



Pri priključevanju induktivnih obremenitev je treba uporabiti zaščitno diodo, kot je prikazano spodaj.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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	-	kΩ
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	Ω
Resolucija	-	12	-	bit

Dva primera uporabe digitalnega vhoda sta prikazana v naslednjih podpoglavjih.

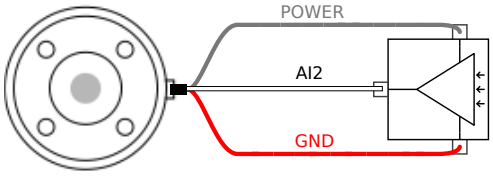
Previdno

PREVIDNO

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

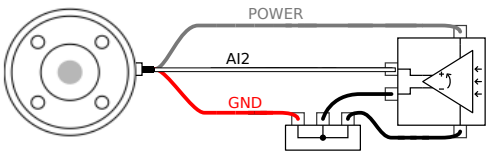
Uporaba analognih vhodov orodja, nediferencialno

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

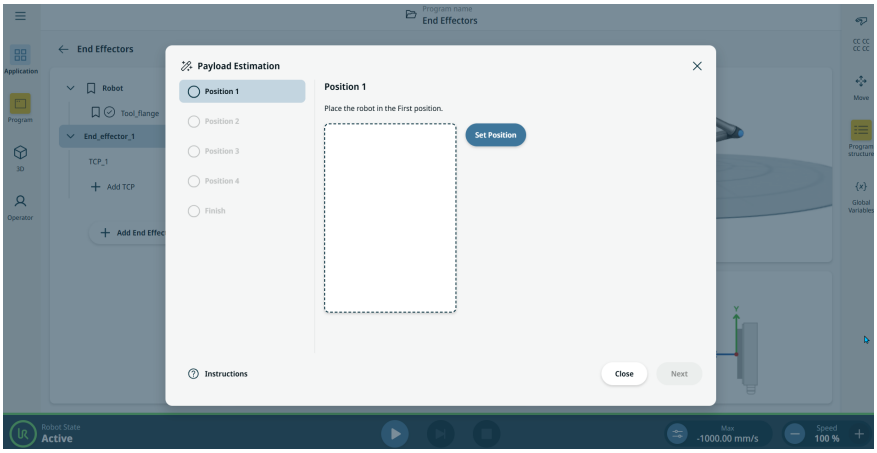
9.4. Nastavi obremenitev

Opis

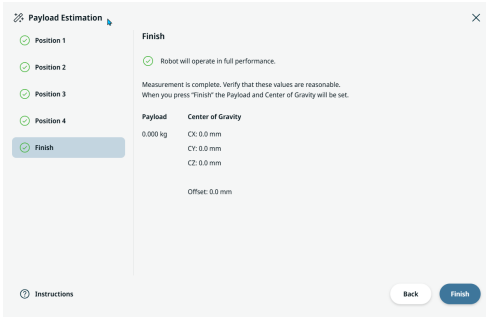
Novi čarovnik za oceno obremenitve omogoča robotu, da uporabniku pomaga nastaviti pravilno obremenitev in težišče (CoG) obdelovanca, kot je na primer orodje ali kombinacija dodatkov na prirobnici orodja.

Čarovnik za obremenitev in težišče (CoG)

1. Na levem panelu tapnite End_effector_1.
2. Na osrednjem zaslonu tapnite ikono čarovnika za obremenitev, Payload , in pojavi se pojavno okno za oceno obremenitve.



3. Ko uporabnik robotu nauči štiri različne položaje, lahko robot samodejno oceni maso obremenitve in težišče. V zadnjem koraku čarovnika bo navedeno, ali lahko izračunana masa obremenitve ali kombinacija mase obremenitve in odmika težišča povzroči zmanjšanje zmogljivosti robota.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Tako kot v čarovniku za nastavitev položajev TCP bo uporabnik obveščen, če je treba položaje ponovno naučiti, ker naučeni položaji niso dovolj raznoliki.
Pojavno okno z navodili je mogoče odpreti kadarkoli, tako kot v čarovnikih TCP.

OBVESTILO

Upoštevajte ta navodila za najboljše rezultate ocene bremena:

- Prepričajte se, da so položaji TCP kolikor je možno raznoliki drug od drugega
- Izvedite meritve v kratkem časovnem obdobju
- Med oceno orodja in/ali nameščenega bremena ne vlecite
- Postavitev in kot robota morata biti v namestitvi pravilno določena

Preimenovanje, kopiranje in brisanje obremenitev

Konfiguracijo nove obremenitve lahko začnete s temi dejanji:

- Tapnite za preimenovanje obremenitve.
- Tapnite za kopiranje obremenitve.
- Tapnite za izbris izbrane obremenitve. Zadnje obremenitve ne morete izbrisati.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

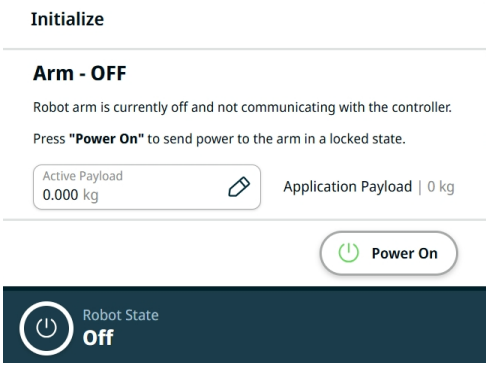
9.4.1. Varnostne nastavitve in Aktivna obremenitev

Preverjanje aktivne obremenitve

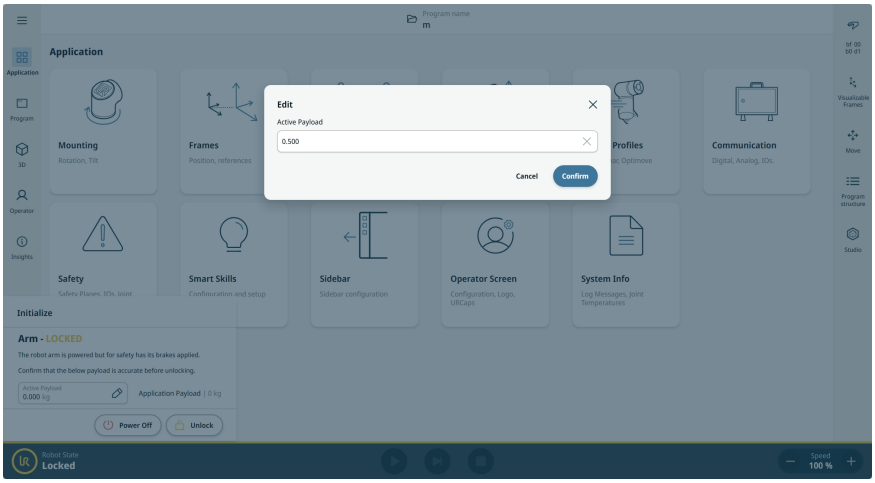
Zagon robotove roke razklene zavorni sistem, kar vam omogoča, da začnete premikati robotovo roko in uporabljati PolyScope X. Preden vklopite robotovo roko, morate preveriti, ali je nastavljena pravilna aktivna obremenitev.

1. Preverite stanje robota v spodnjem delu zaslona.

   Če je stanje **Zaustavitev**v sili , za ponastavitev pridržite in zavrtite gumb za zaustavitev v sili. Roka bo nato v stanju **Izklopljeno** .
2. Umaknite se izven dosega (delovnega prostora) robotove roke.
3. Tapnite gumb **za vklop** na zaslonu.



4. V oknu »Initialize« tapnite **»Power On«** . Pri novem robotu ali ob prvem zagonu po posodobitvi programske opreme se lahko prikaže pogovorno okno **Posodabljanje strojne programske opreme**. Ko bo posodobitev programske opreme roke zaključena, se bo stanje robota spremenilo v **Zaklenjeno** .
5. V polju **Active Payload** preverite maso obremenitve.
6. Tapnite polje **Active Obremenitev** v glavnem zaslonu se prikaže polje **Edit**.
7. Vnesite svojo aktivno obremenitev in tapnite **Potrdi** .



Zdaj **lahko sprostite** zavore in začnete premikati robotovo roko.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10. Varnostna konfiguracija

OpisV 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 ravnijo 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.1.1. Nastavljive varnostne funkcije

Opis

Varnostne funkcije Varnostne funkcije robotov, 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.2. Nastavitve

Opis Do nastavitev v programu PolyScope X lahko dostopate prek menija hamburger v glavnem meniju. Dostopate lahko do teh razdelkov:

- Splošno
- Geslo
- Povezava
- 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

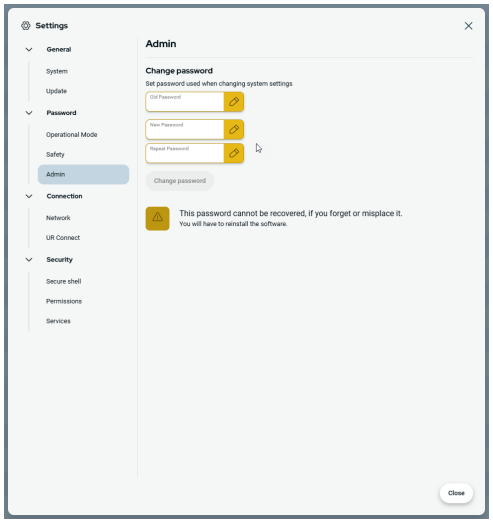
OBVESTILO

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 zaščitenih 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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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

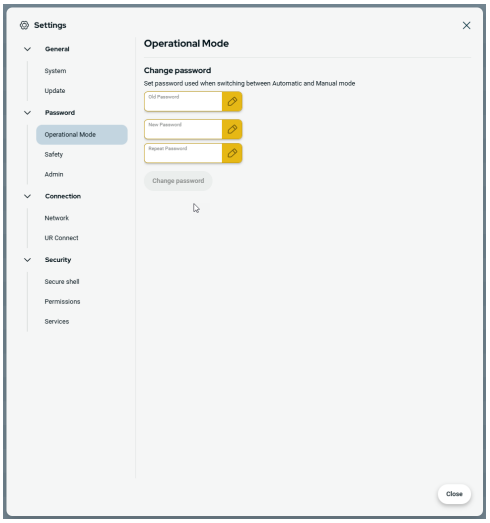
> **OBVESTILO**
> Če pozabite geslo, ga ne morete zamenjati ali obnoviti.
> Programsko opremo boste morali znova namestiti.

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Geslo – Varnost

Privzeto geslo

Privzeto geslo za varnost: **ursafe**

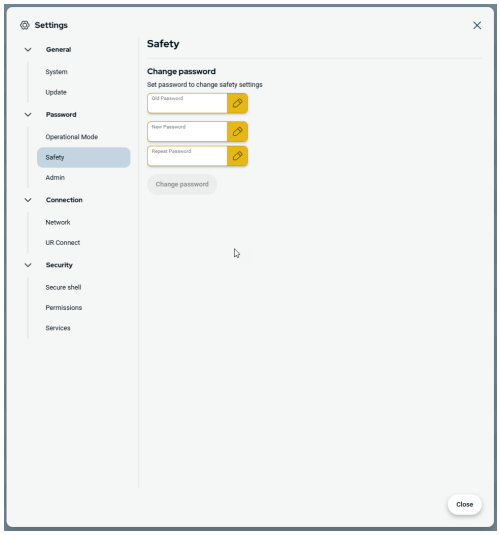
> **OBVESTILO**
> Če pozabite geslo, ga ne morete zamenjati ali obnoviti.
> Programsko opremo boste morali znova namestiti.

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). Zaslon z nastavitvami varne lupine omogoča skrbnikom, da omogočijo ali onemogočijo dostop SSH do robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 nepooblaščene 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 nastavitev
- Razdelek URCaps v Upravljavcu sistema
- UR Connect

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 Storitev, da omejite oddaljeni dostop do robota, tako da dovolite le zunanji dostop do storitev na robotu, ki jih določena uporaba robota 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**.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Odklepanje varnostnih nastavitev

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 nastavitev ni mogoče spreminjati.
4. Vnesite varnostno geslo in se dotaknite možnosti »ODKLEP«, da omogočite dostop do nastavitev.
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.

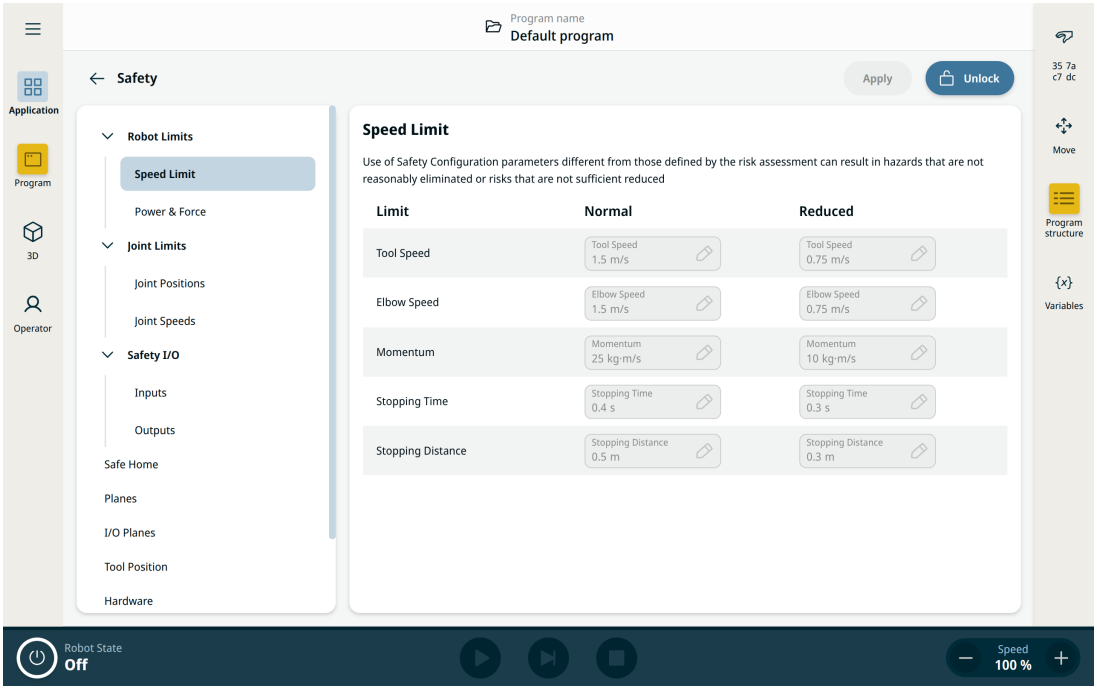
- Spremenite vrednosti v omejitvah robota (Normalno in Reducirano) in potrdite, da vidite uporabljene spremembe v varnostni kontrolni vsoti.
- Preverite, ali so vrednosti v Reduciranem načinu vedno manjše od vrednosti v Normalnem načinu.

OBVESTILO

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Omejitve hitrosti



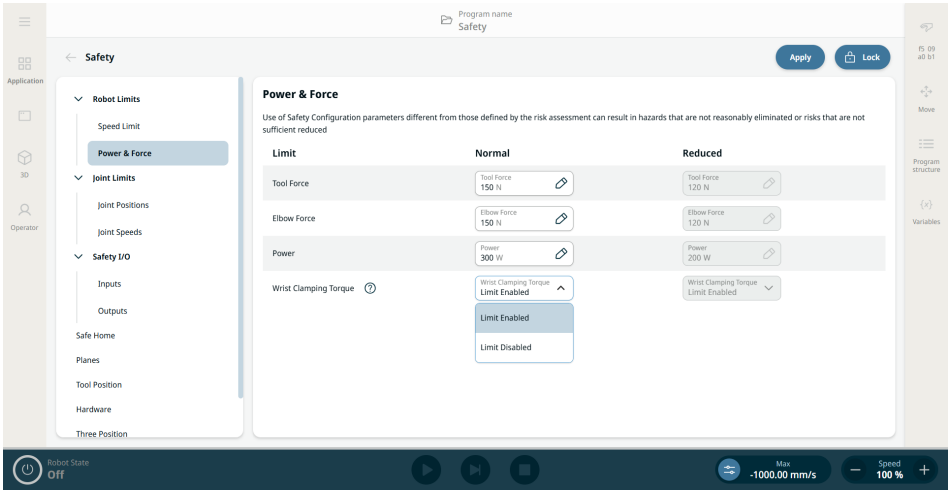
OBVESTILO

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 zaustavitev, varnostni sistem deluje v varnostnem načinu, povezanem z nizom varnostnih omejitev:

Varnostni način	Učinek
Normalno	Ta konfiguracija je privzeto aktivna.
Reducirano	Ta konfiguracija se aktivira, ko se središčna točka orodja (TCP) nahaja za ravnino Sprožitve reduciranega načina, ali ko ga sproži nastavljivi vhod.

Omejitev navora zapiranja zapestja

Opis

Omejitev navora zapiranja zapestja je nastavitev, 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Podrobnosti o omejitvi navora pri zapiranju zapestja

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

OBVESTILO

Ko je nastavitev 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**.

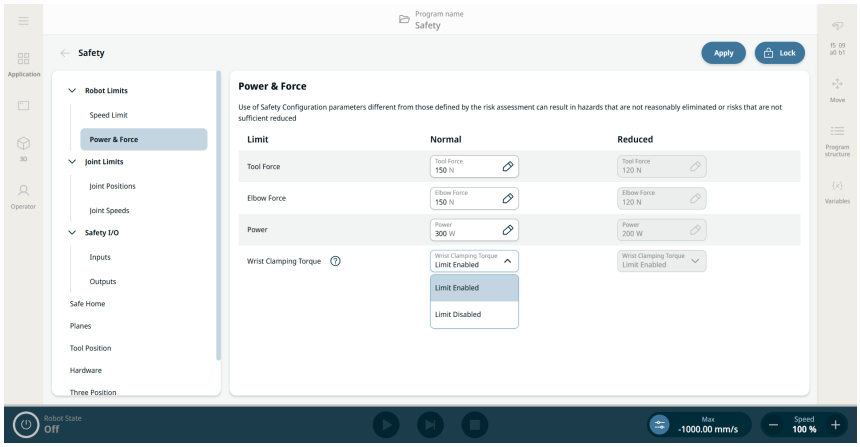
Ko je **onemogočeno**, lahko robot uporabi večjo potisno silo s členi zapestja, npr. za aplikacije z nadzorovano silo. Ko je funkcija onemogočena, je treba tveganje za stiskanje med zapestjem, bremenom in spodnjim delom roke robota zmanjšati z drugimi sredstvi.

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 zapiranju 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 prekličete ali potrdite.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.4.2. Omejitev členov

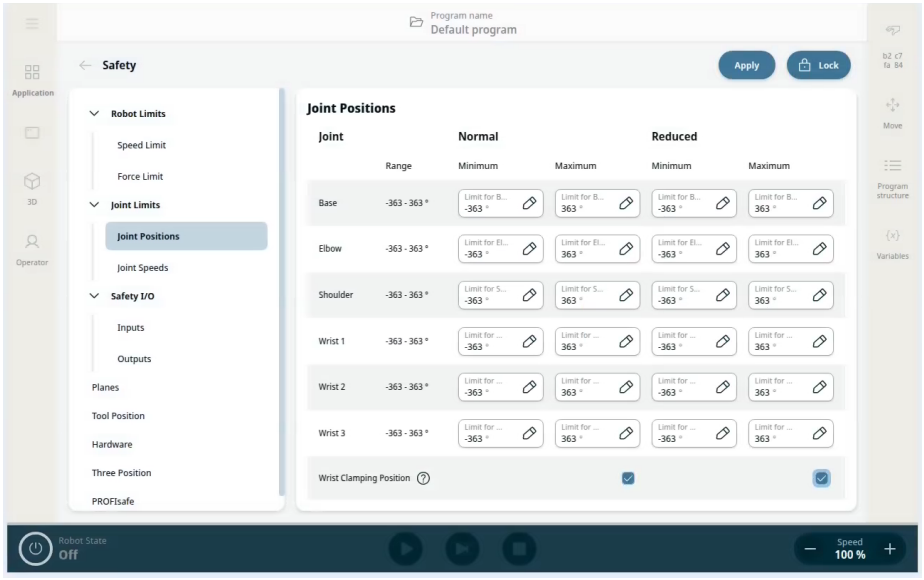
Opis

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

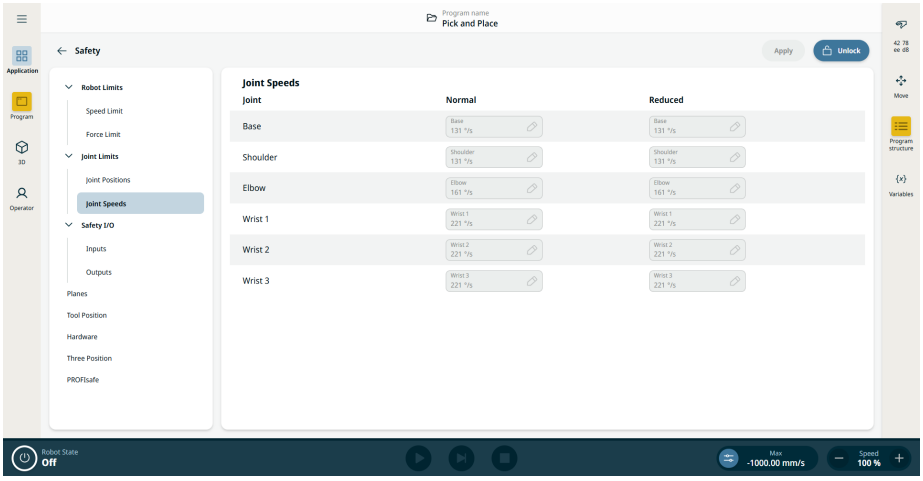
Skupni položaji

Tako najdete položaje členov in hitrosti členov.

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



Hitrosti členov



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.4.3. 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.

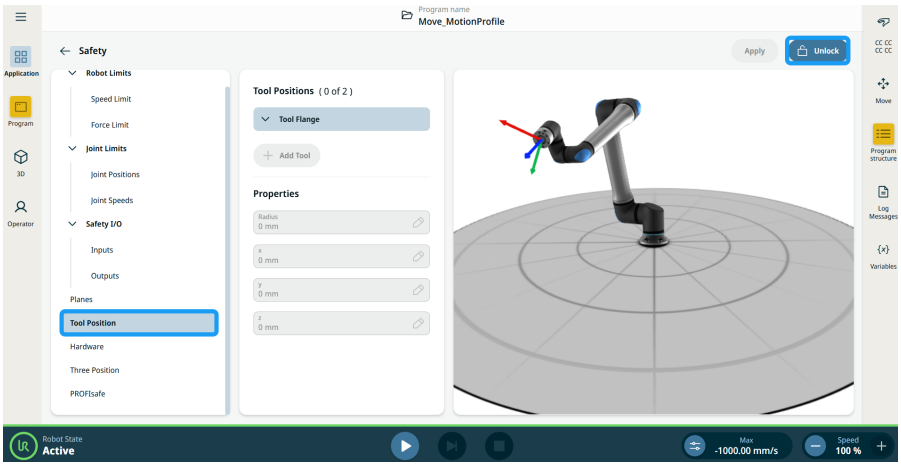
Uporabniško definirana orodja

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.

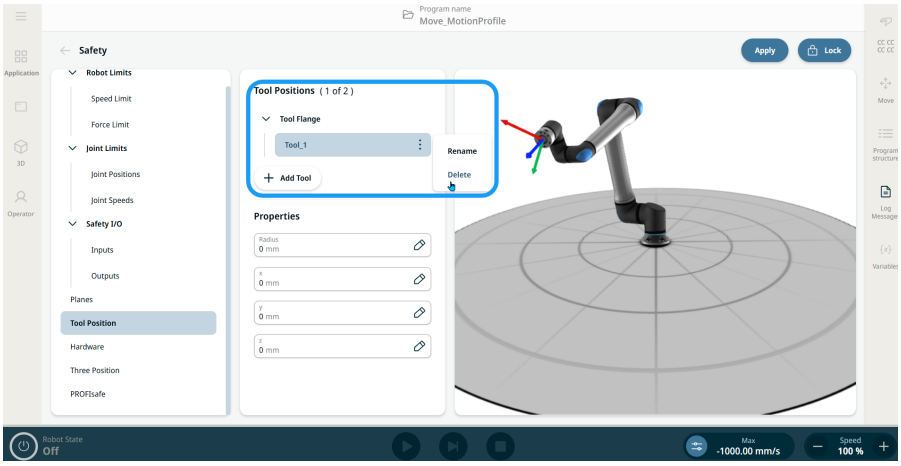
Za dostop do Položaja orodja

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**.

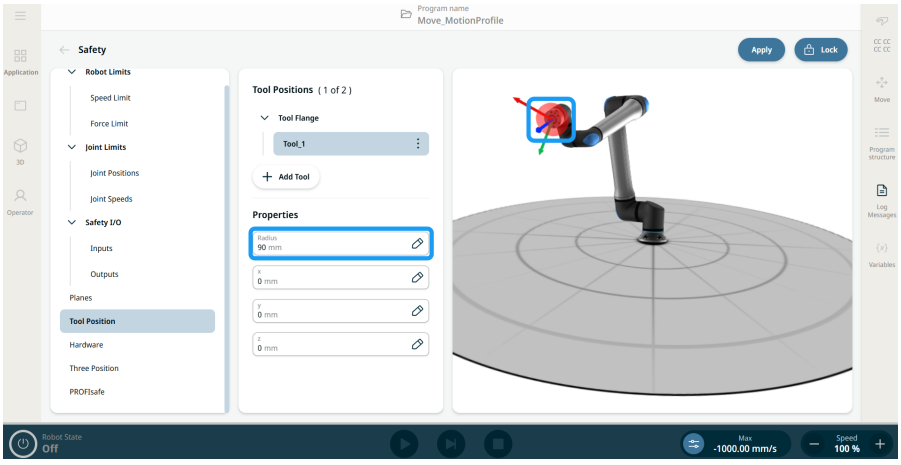


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 preseţnih elementov** dodanega orodja in ga preimenujte v nekaj bolj prepoznavnega. Lahko ga tudi izbrišete.



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 poloţaja orodja prišle v stik z njimi.

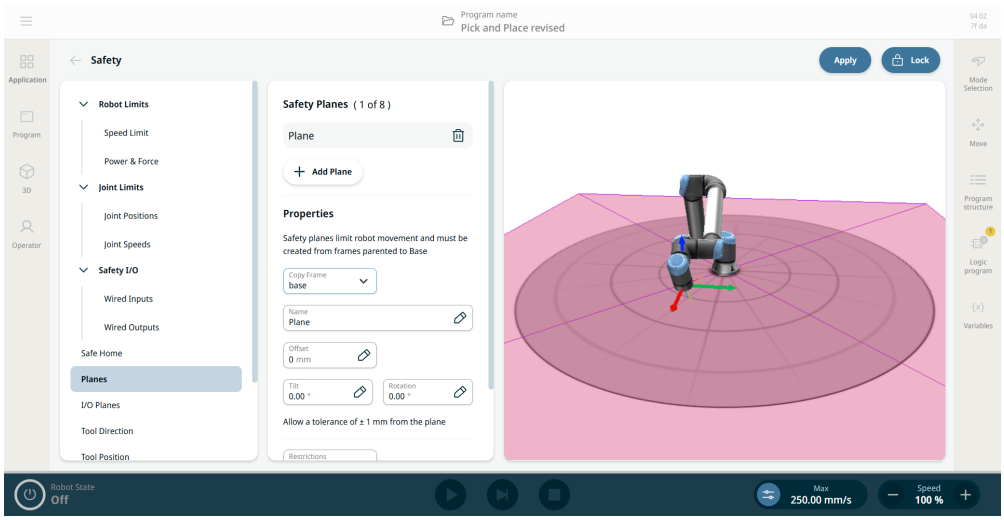
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.4.4. 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 1.5: *Zaslon 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

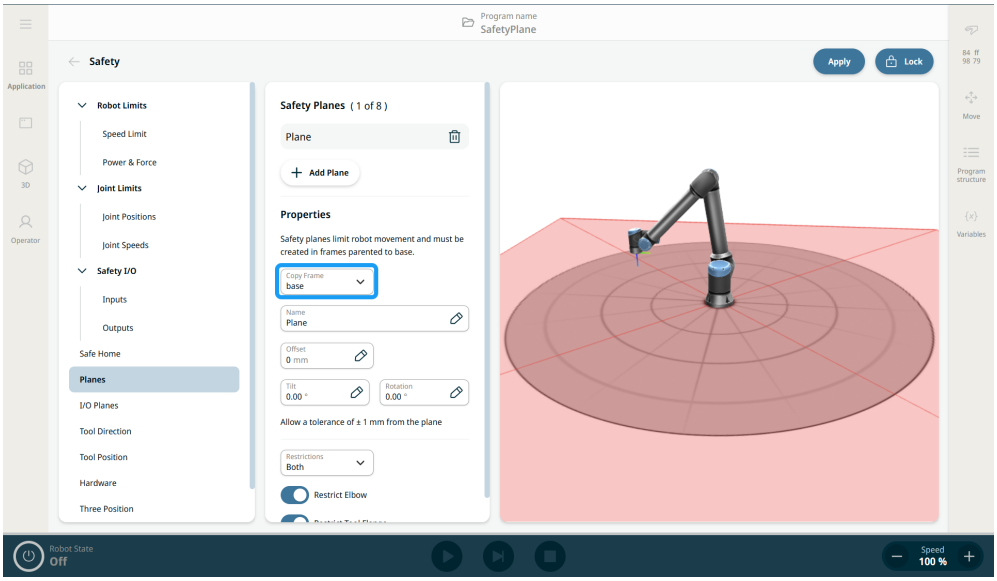
Omejitev prirobnice orodja

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 nastavitev varnostne ravnine v varnostnih nastavitvah.

Ustvarjanje varnostne ravnine z uporabo okvira

Opis

Za opredelitev varnostne ravnine lahko uporabite obstoječi okvir. To omogoča bolj intuitiven način določanja parametrov ravnine iz vnaprej določenega položaja in rotacije (X, Y, Z, RX, RY, RZ). Izberite okvir v **Kopiraj okvir** spustnem meniju.



Kopiraj okvir spustni meni se nahaja v parametrih definicije varnostne ravnine na **Ravnine** zaslonu. Ta seznam vključuje okvirje, opredeljene na zaslonu **Okviri**. Ko izberete okvir, se ta uporabi kot opredelitev varnostne ravnine.
Če določite parametre odmika, naklona in vrtenja, se ti uporabijo za izbrani okvir (glejte »Konfiguriranje varnostne ravnine«). Rezultatna varnostna ravnina združuje vse parametre.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

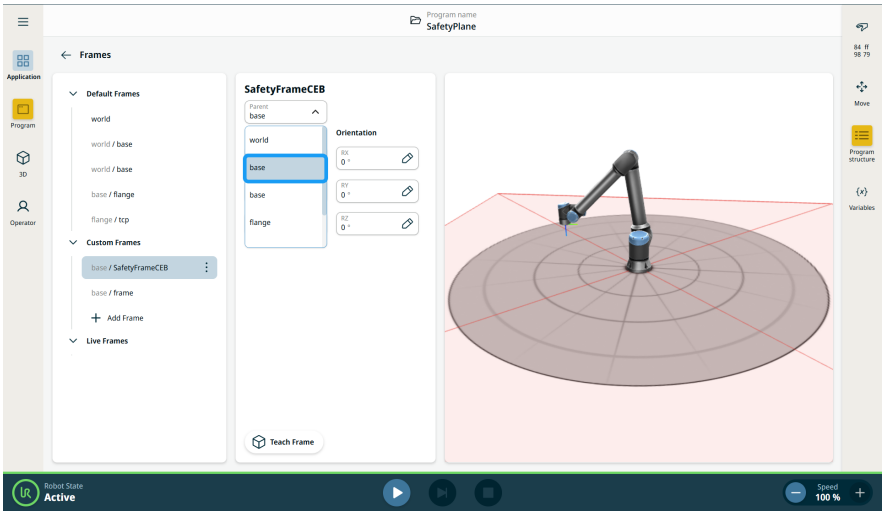
Glejte poglavje »Okvirji« v Priročniku za programsko opremo.

Ustvarjanje varnostnih ravnin z uporabo okvirjev

1. V **zavihek Aplikacija** izberite **Okvirji**.
2. Tapnite **+ Dodaj okvir** pod **Prilagojeni okvirji**, nato preimenujte okvir z uporabo **treh navpičnih pik** (**ikona kebaba**).

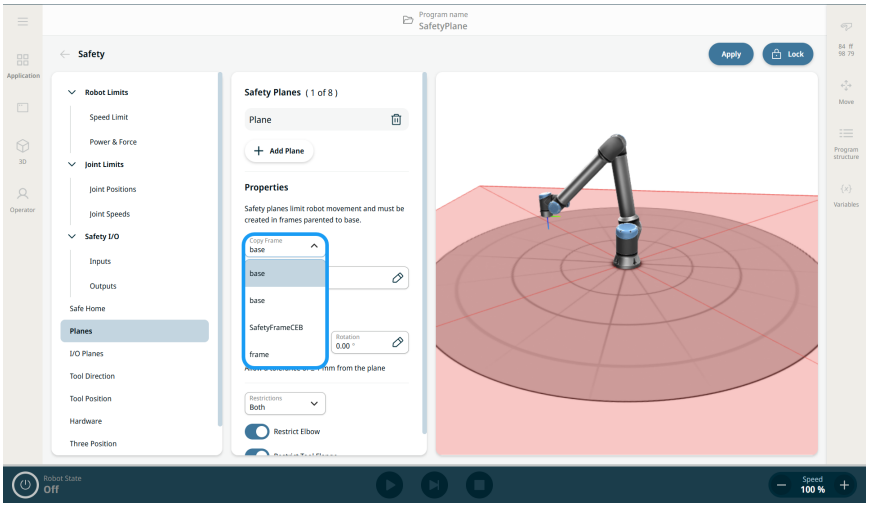
> **OBVESTILO**
> Okvirji se ustvarijo glede na **Osnovo** .

3. V polju **Starševski** izberite **Osnova**.



Izbiranje referenčnega okvira v varnostni ravnini

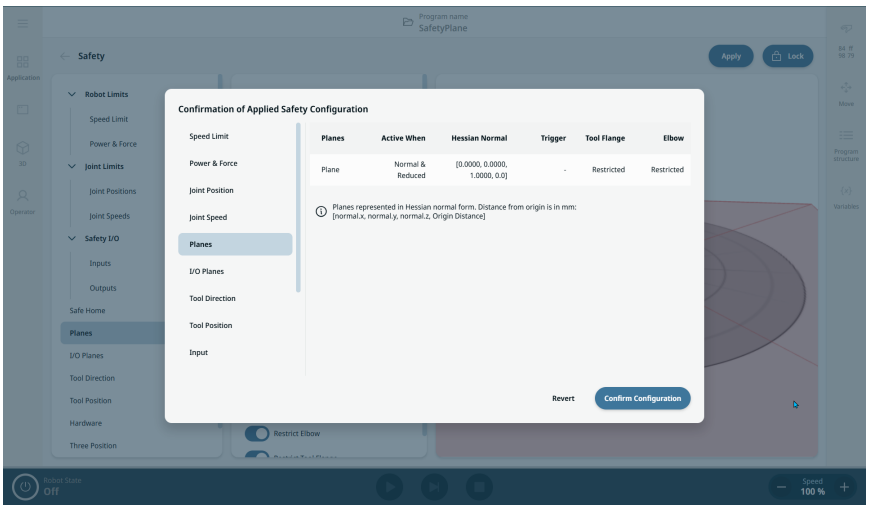
1. V **Aplikaciji**pojdite na **Varnost**, izberite **Varnostna**raven in tapnite **Odkleni** .
2. Na zaslonu **Varnostne ravnine** izberite okvir v spustnem meniju **Kopiraj okvir**. Uporabite lahko tudi odmik, nagib in vrtenje.



3. Tapnite gumb **Uporabi**.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

4. Nastavljene varnostne ravni so navedene v tabeli dodelitev funkcij v pogovornem oknu s **pregledom Potrditev uporabljene varnostne konfiguracije**.



OBVESTILO

Okvir, ki se uporablja za varnostno ravnino, je morda obrnjen v nasprotno smer od pričakovane. Če je robot nameščen na strani, ki krši ravnino, dodajte nagib 180 stopinj.

Za omejitve glede konfiguracij ravnin, omejitve komolca in omejitve prirobnice orodja glejte »Varnostne ravnine«.

10.4.5. V/I ravnine

Opis Funkcija **I/O Planes** omogoča bolj prilagodljivo uporabo varnostnih ravnin v primerjavi s standardnimi Safety Planes funkcijo. Omogoča aktiviranje in deaktiviranje varnostnih ravnin s terminalnimi vhodi in/ali generiranje izhodnega signala, ko varnostne krogle prečkajo varnostno ravnino.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

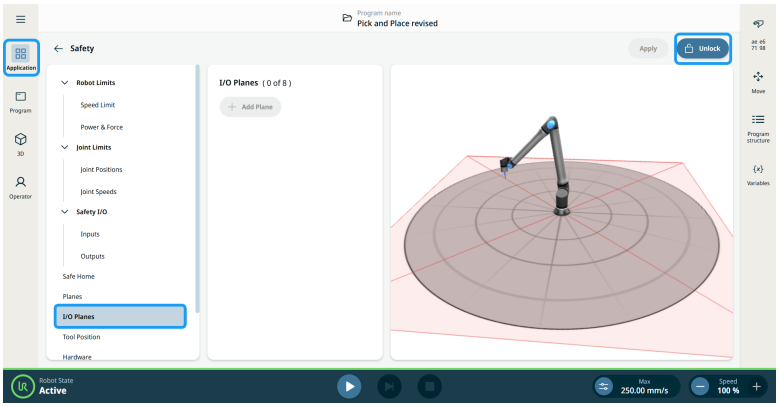
Vhodna/zaustavitvena ravnina

Trigger Stop sproži zaustavitev ravnine I/O. Z varnostnim vhodom ga lahko utišate.
Če ni izklopljen, se robot zaradi premika proti letalu ustavi in počaka, dokler varnostni vhod ne izklopi letala.

OBVESTILO

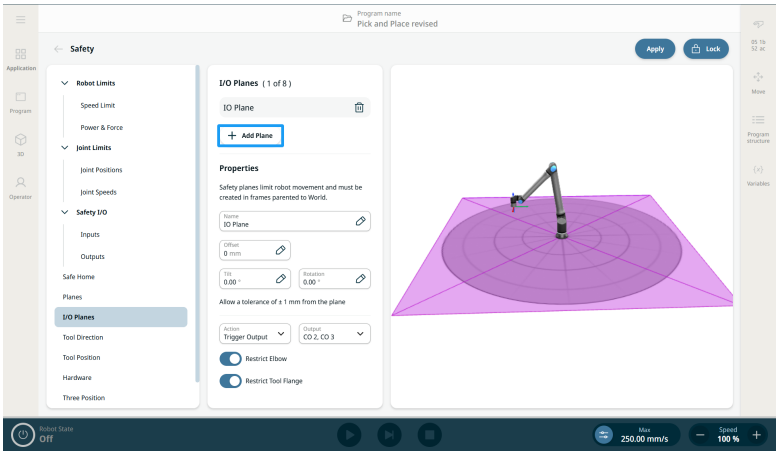
Ko je ravnina neaktivna, se robot lahko prosto premika.
Če je ravnina aktivna in robot še ni prečkal ravnine, se robot ustavi pred prečkanjem ravnine. Če je ravnina aktivirana, medtem ko se robot premika na robu ravnine, lahko robot prečka ravnino in se v najslabšem primeru ustavi v skladu z nastavljenimi omejitvami razdalje in časa ustavljanja.
Ko je ravnina aktivirana in je robot prečkal ravnino, se bo ustavil v skladu z nastavljeno razdaljo ustavljanja in časom ustavljanja.

1. Pojdi na Varnost v **zavihku Aplikacija** in tapnite **I/O ravnine**.

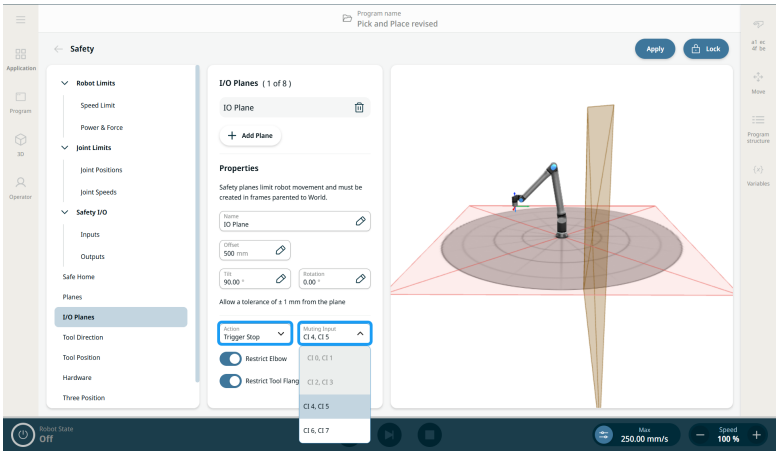


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

2. **Odklenite** in tapnite **Dodaj letalo**. Prikaže se več polj in zavihkov lastnosti I/O Planes.



3. Vnesite vrednost **odmik** in **nagib**.
4. V polju **Ukrep** izberite **Sprožilnik zaustavi**.
5. V polju **Muting Input iz** berite **CI4** in **CI5**. Tapnite **Uporabi**.



6. Ko preklopite fizično stikalo, povezano z vhodom, ravnina izgine iz pregledovalnika 3D. Tapnite gumb » **« (Pojdi na drugo stran) in »** « (Igraj), robot pa se bo prosto premikal z ene strani letala na drugo.
7. Ponovno preklopite stikalo, da izklopite zvok letala, in robot se ustavi na vhodu/izhodu .

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

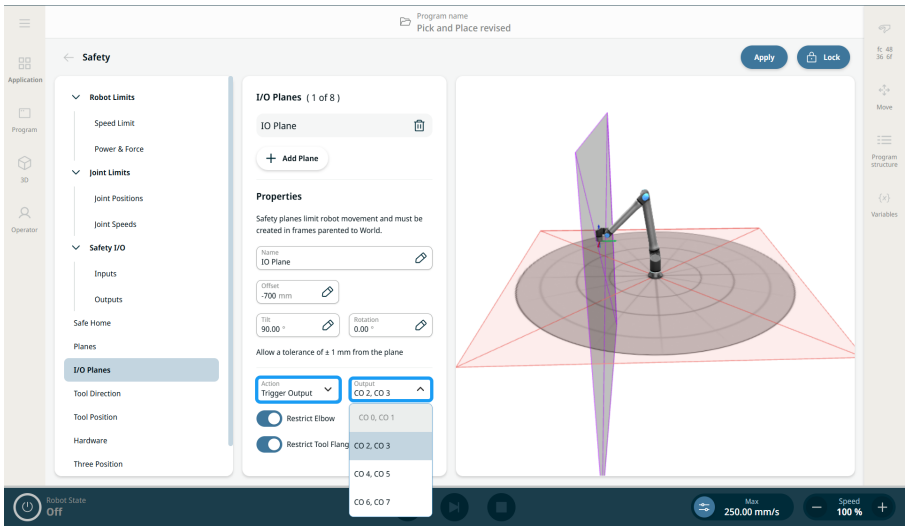
Izhodna ravnina

Sprožilni izhod generira varnostni izhod na podlagi tega, ali je ena ali več varnostnih krogel prečkala ravnino.
Ko ena ali več varnostnih krogel prečka ravnino, določeno kot izhod za sprožitev, se aktivira varnostni izhod, ki ustreza tej ravnini. "Aktivirano" pomeni, da so varnostni izhodi električno nastavljeni na "nizko".

OBVESTILO

Ko katera koli od varnostnih krogel prečka ravnino, določeno kot izhod za sprožitev, se aktivira varnostni izhod, ki ustreza tej ravnini.

1. Vnesite vrednost **odmik** in **nagib**.
2. V polju **Akcija** izberite **Izhod sprožilca**.
3. V polju **Izhod izberite CO2, CO3**. Tapnite **Uporabi**.



4. Ko predvajate robotski program, lahko vidite izhode "LOW" in "HIGH" v Komunikacija v zavihku "Komunikacije".

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.4.6. 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.

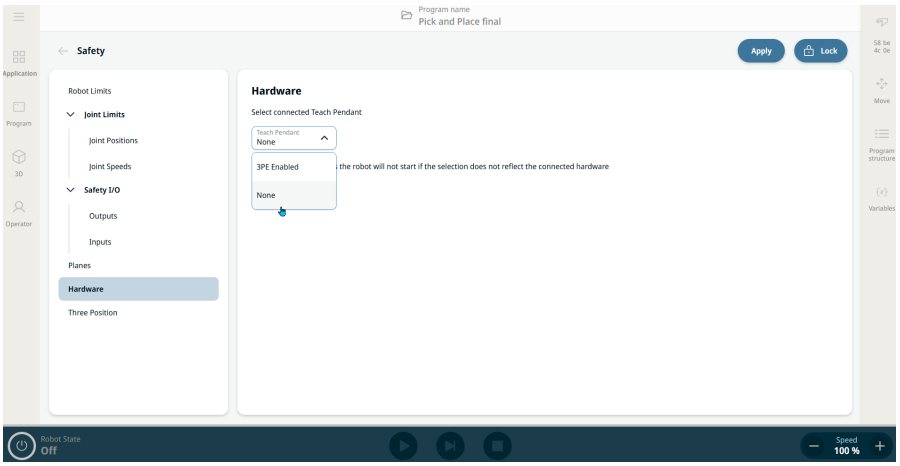
Namen možnosti Brez

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.

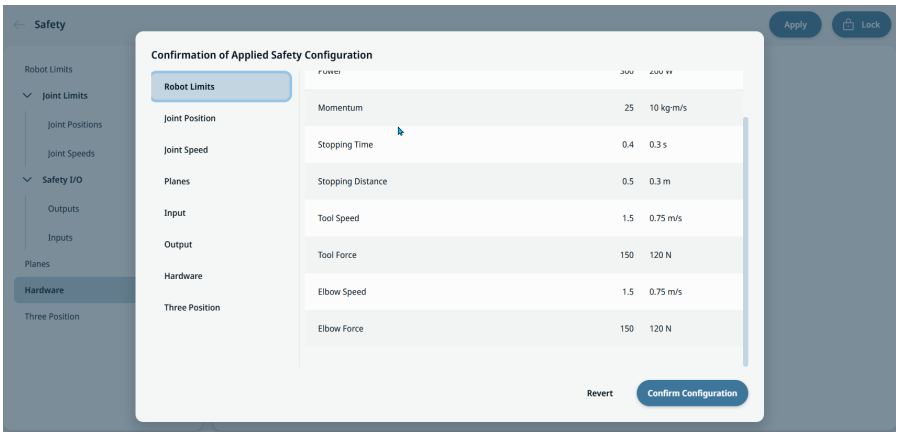
Za dostop do možnosti Brez

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**.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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**.



10.4.7. 3-položajno stikalo

Opis

Ročni način visoke hitrosti omogoča, da hitrost orodja in hitrost komolca začasno presegata 250 mm/s. Na voljo je le, če je robot v ročnem načinu in je konfigurirana naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja.
Če v petih minutah ne pride do interakcije s napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja, se povečane vrednosti ponastavijo na 250 mm/s.

Za dostop do treh položajev

1. Na levem panelu tapnite **Tri položaje**.
2. Tapnite **Odkleni** v zgornjem desnem kotu glavnega zaslona.
3. Vnesite varnostno geslo in izberite **Potrdi**.
4. Na osrednji plošči potisnite gumb na **Dovoli ročno visoko hitrost**.
5. Tapnite **Uporabi** v zgornjem desnem kotu glavnega zaslona.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

10.4.8. PROFISafe

Opis

Omrežni protokol PROFIsafe (vgrajen v različici 2.6.1) omogoča robotu komunikacijo z varnostnim PLC v skladu z zahtevami standarda ISO 13849, kategorija 3, PLd.
Robot pošilja varnostne informacije varnostnemu PLC-ju in prejema varnostne informacije. Komunikacija v zvezi z varnostjo lahko vključuje sporočila o stanju ali sprožitev varnostne funkcije (npr. zmanjšane nastavitve, zaustavitev). Ukazi za zaustavitev so opisani v skladu z IEC 60204-1, kjer je Zaustavitev v sili zaustavitev kategorije 1, varnostna zaustavitev pa zaustavitev kategorije 2.

Vmesnik PROFIsafe zagotavlja varno, omrežno alternativo povezovanju žic z varnostnimi IO zatiči krmilne omarice robota.
Uporaba vmesnika PROFIsafe ohranja specifikacije funkcionalne varnosti robota UR (PL, kategorija in PFH). Za podrobnosti glejte poglavje »Tabela varnostnih funkcij« v priročniku UR. Na primer, »varnostni izklop« je kategorije PLd 3 z vrednostjo PFH manjšo od 1,8E-07 (1,8 x 10-7).

PROFIsafe je na voljo samo za robote, ki imajo omogočitveno licenco, ki jo lahko pridobite tako, da se obrnete na lokalnega prodajnega zastopnika. Ko pridobite licenco, jo prenesite na strani myUR.
Za informacije o registraciji robota in aktivaciji licence si oglejte poglavje »Registracija robota in datoteke z licenco URCap«.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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	• 0: Zahteva zaustavitev sistema v sili. • 1: Razveljavi zaustavitev sistema v sili.
Zaščitna zaustavitev	• 0: Zahteva varnostno zaustavitev. • 1: Normalno delovanje. **Opomba**: Glejte tudi opis signala »Ponastavitev varnostne zaustavitve«.
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	• 0: Zahteva varnostno zaustavitev, če robot deluje v samodejnem načinu. • 1: Normalno delovanje. 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. **Opomba**: Glejte tudi opis signala »Ponastavitev samodejne varnostne zaustavitve«.
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	• 0: Aktivira reducirane varnostne omejitve. • 1: Aktivira varnostne omejitve »normalnega načina«. 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.
Način delovanja	• 0: Aktivira ročni način delovanja. • 1: Aktivira samodejni način delovanja. Če je varnostna konfiguracija "Izbira načina delovanja prek PROFIsafe" onemogočena, se to polje izpusti iz kontrolnega sporočila PROFIsafe.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Vhod varnostnega krmilnika PLC

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

Signal	Opis
Zaustavitev, kat. 0	• 0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 0; strojna zaustavitev s takojšnjo prekinitvijo napajanja robotovih rok in motorjev. • 1: Normalno delovanje.
Zaustavitev, kat. 1	• 0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 1; nadzorovana zaustavitev s prekinitvijo napajanja motorjev in aktiviranimi zavorami. • 1: Normalno delovanje.
Zaustavitev, kat. 2	• 0: Robot izvaja ali je zaključil zaustavitev v sili kategorije 2; nadzorovana zaustavitev z napajanjem motorjev. • 1: Normalno delovanje.
Kršitev	• 0: Robot je zaustavljen, ker varnostni sistem ni uspel upoštevati določenih aktivnih varnostnih omejitev. • 1: Normalno delovanje.
Napaka	• 0: Robot je zaustavljen zaradi nepričakovane izredne napake v varnostnem sistemu. • 1: Robot nima nepričakovane izredne napake v varnostnem sistemu.

E-stop po sistemu	• 0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev:
	  • Varnostni vmesnik PLC, ki je povezan prek vmesnika PROFIsafe, je poslal zahtevo za zaustavitev sistema v sili.
	  • Modul IMMI, povezan s krmilno omarico, je poslal zahtevo za zaustavitev sistema v sili.
	  • Enota, povezana z nastavljivim varnostnim vhodom zaustavitve sistema v sili na krmilni omarici, je poslala zahtevo za zaustavitev sistema v sili.
	• 1: Robot ni v zaustavitvi sistema v sili.

E-stop z robotom	• 0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev:
	  • Gumb e-stop obeska za učenje je pritisnjen.
	  • Pritisne se gumb e-stop, povezan z nekonfigurabilnim varnostnim vhodom krmilne omarice robota e-stop.
	• 1: Robot ni v zaustavitvi v sili s strani robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Signal	Opis

Zaščitna zaustavitev	• 0: Robot je zaustavljen zaradi enega od naslednjih pogojev:
	  • Varnostni PLC, povezan prek PROFIsafe, je potrdil varnostno zaustavitev.
	  • Enota, povezana z nenastavljivim varnostnim vhodom varnostne zaustavitve na krmilni omarici, je poslala zahtevo za varnostno zaustavitev.
	  • Enota, povezana z varnostnim stop nastavljivim varnostnim vhodom krmilne omarice, je potrdila varnostni stop.
	• 1: Robot ni ustavljen zaradi varnostne zaustavitve.
	Opomba: Glejte tudi opis signala »Ponastavitev varnostne zaustavitve«. Vmesnik PROFIsafe zahteva uporabo funkcije preventivne ponastavitve.

Zaščitite samodejno zaustavitev	0: Robot je zaustavljen zaradi delovanja v samodejnem načinu in zaradi enega od teh pogojev: • Varnostni PLC, povezan prek PROFIsafe, je potrdil samodejno zaustavitev zaščite. • Enota, priključena na varnostni zaustavitveni samodejni varnostni vhod krmilne omarice, ima uveljavljen varnostni zaustavitveni samodejni vhod. 1: Robot ni ustavljen zaradi samodejne varnostne zaustavitve. **Opomba**: Glejte tudi opis signala »Ponastavitev samodejne varnostne zaustavitve«. Vmesnik PROFIsafe zahteva uporabo funkcije preventivne ponastavitve.

Zaustavitev 3PE	• 0: Robot je zaustavljen zaradi delovanja v ročnem načinu in zaradi enega od teh pogojev:
	  • Vsak 3PE je pritisnjen v sredinski položaj, vhod Freedrive (Prosti tek) pa je aktiven.
	  • Vse naprave 3PE niso pritisnjene v sredinski položaj.
	• 1: Robot ni zaustavljen zaradi naprave za omogočanje tripoložajnega delovanja.

Način delovanja	Prikaz aktivnega načina delovanja robota. • 0: Onemogočeno • 1: Samodejno • 2. Ročno
Reducirano	• 0: Reducirane varnostne omejitve so aktivne. • 1: Normalne varnostne omejitve so aktivne.

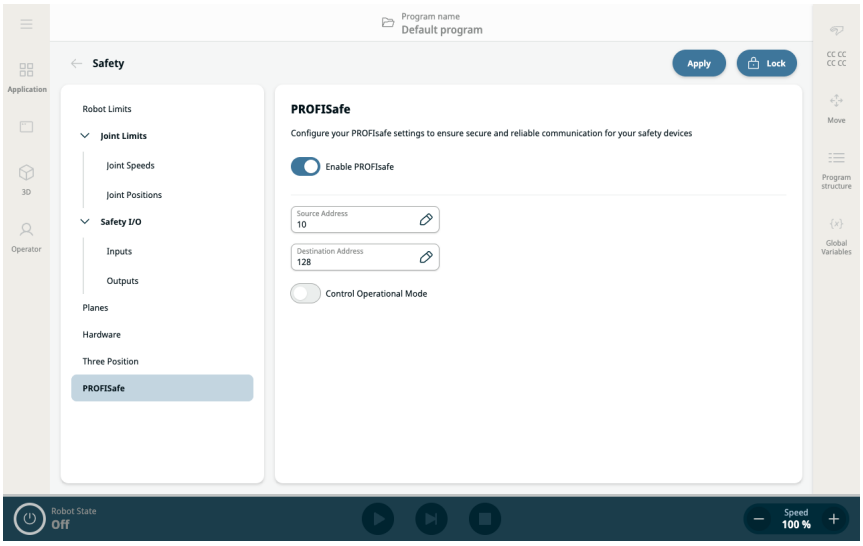
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Signal	Opis
Nastavljena je aktivna omejitev	Aktivni nabor varnostnih omejitev. • 0: Normalno • 1: Reducirano • 2: Obnovitev
Premikanje robota	• 0: Robot se premika. Če se člen premika s hitrostjo 0,02 rad/s ali hitreje, se robot premika. • 1: Robot je v mirovanju.
Varen domači položaj	• 0: Robot je v stanju mirovanja (robot se ne premika) in v položaju, ki je določen kot Varni domači položaj. • 1: Robot ni v stanju mirovanja ali ni v položaju, ki je določen kot Varni domači položaj.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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:

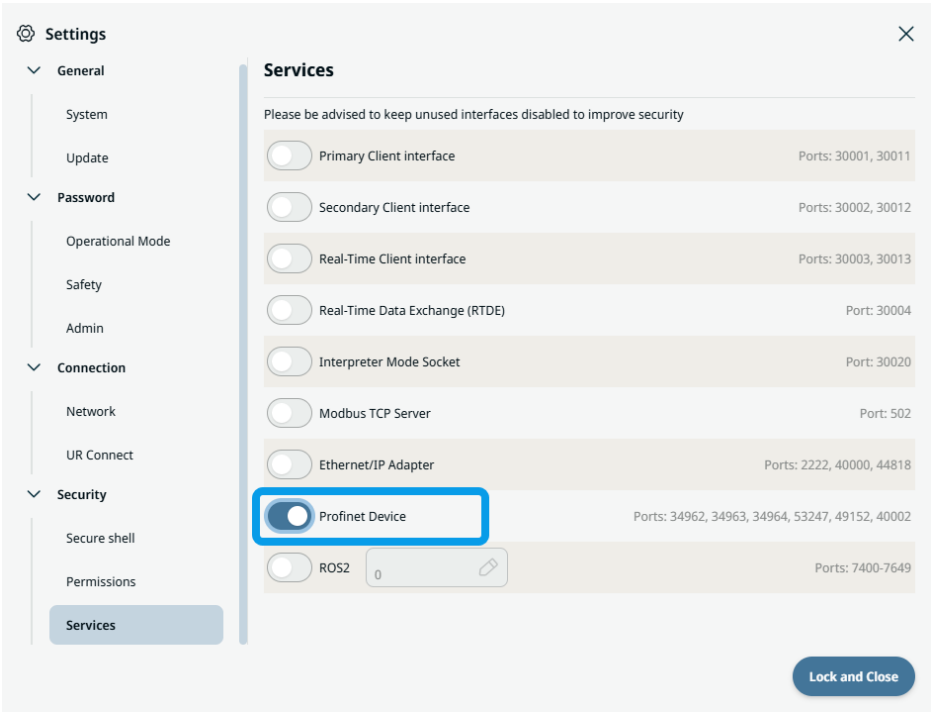
- Gumb Omogoči PROFIsafe
- Polje Naslov vira
- Polje Naslov cilja
- Nadzor načina delovanja

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 nastavitev varnostnih storitev omogočena možnost **Naprava Profinet**.

Preberite podrobnosti in lokacijo vmesnika „Profinet“.



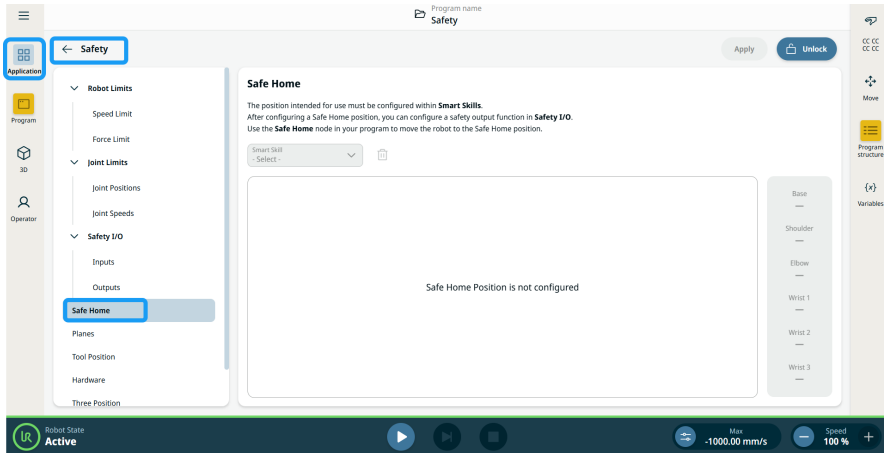
10.4.9. Varen dom

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.

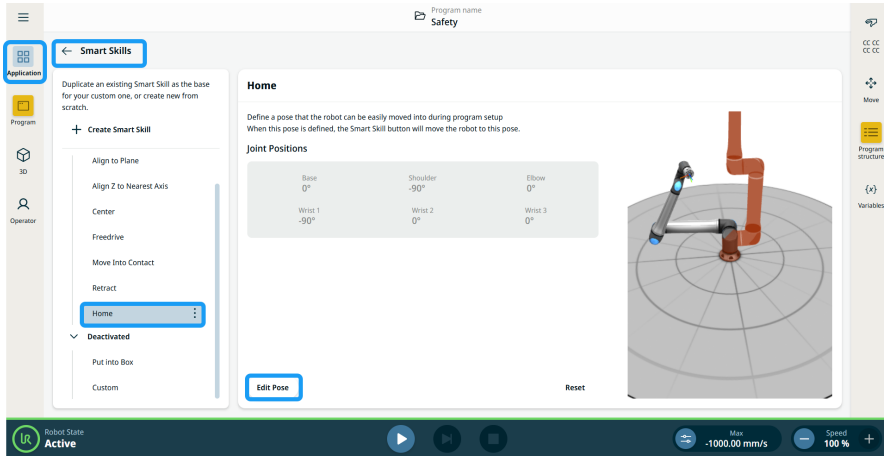
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Dostop do osnovnega položaja

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

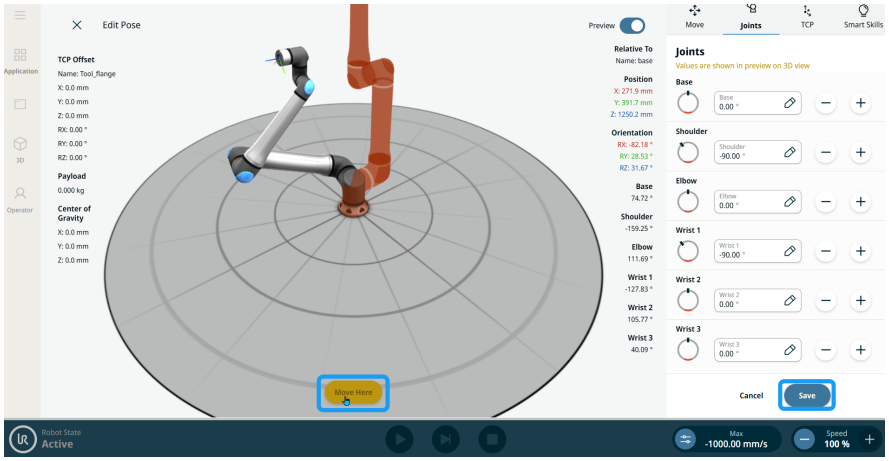


2. Za nastavitev položaja robota odprite **Aplikacijo Pametno upravljanje** in izberite **Domov**.
3. Dotaknite se gumba **Uredi pozo** in prikazal se bo 3D-prikaz roke robota.

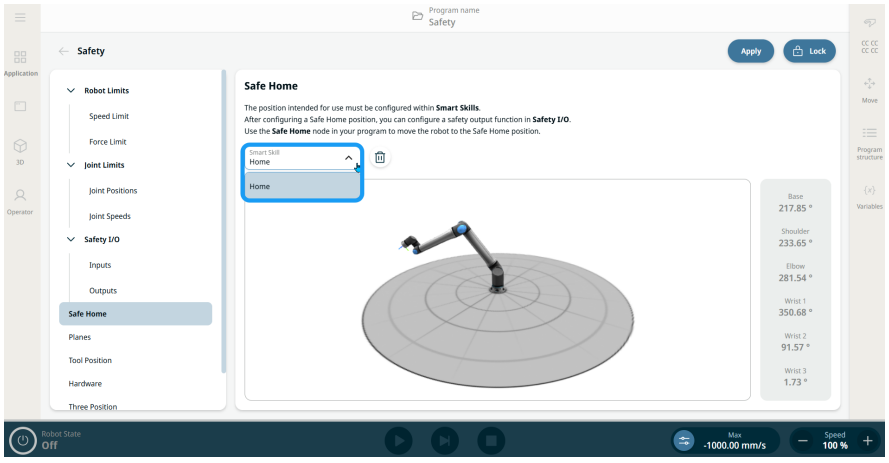


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

4. Robota premaknite na želeno 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**.



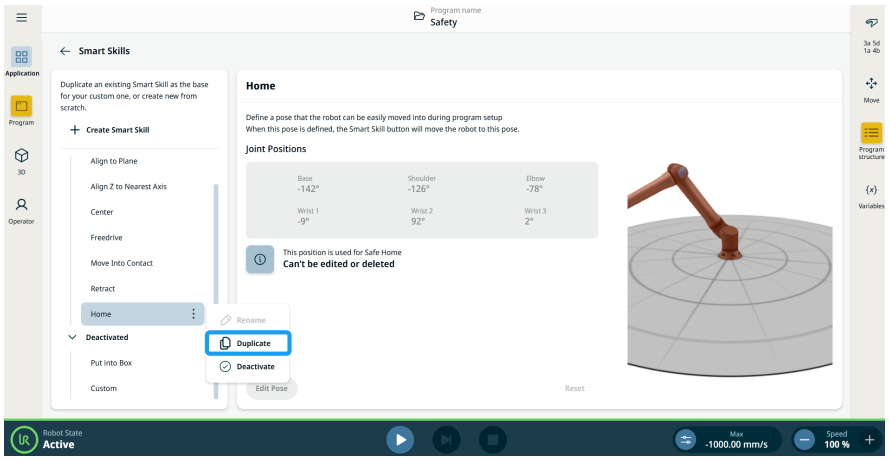
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OBVESTILO

Če je za referenčno točko za varno izhodišče izbrana funkcija Position Smart Skill:

- Okno s sporočilom se prikaže na strani Position Smart Skill.
- Funkcije Position Smart Skill, konfigurirane kot Safe Home, ni mogoče preimenovati, urejati ali izbrisati, razen če uporabnik ne izbriše ali prekliče dodelitve Safe Home na **Varnost > Safe Home** zaslonu.

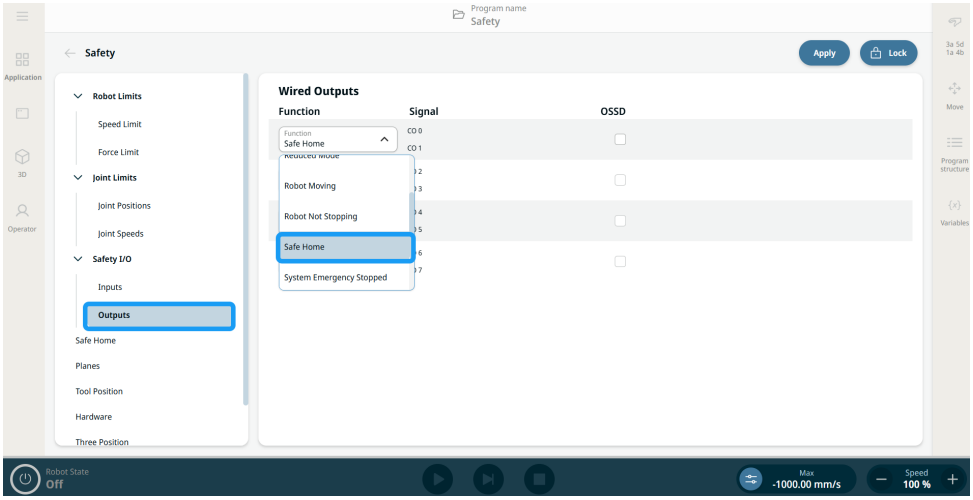
10. Na zaslonu pametnega upravljanja lahko Osnovni položaj podvojite in uredite. Vse novo ustvarjene funkcije pametnega upravljanja so na voljo tudi za konfiguracijo kot Osnovni položaj.



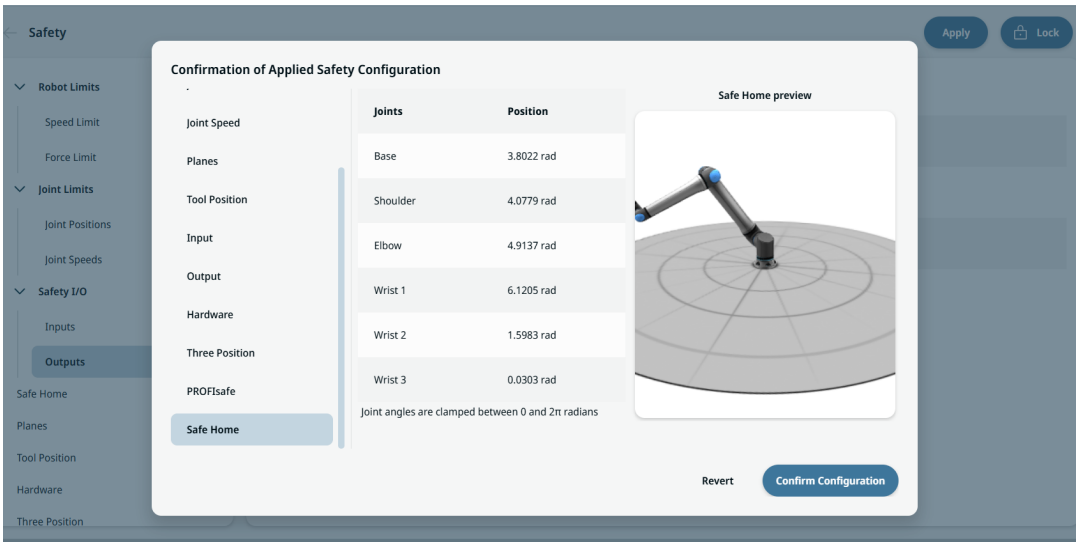
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.



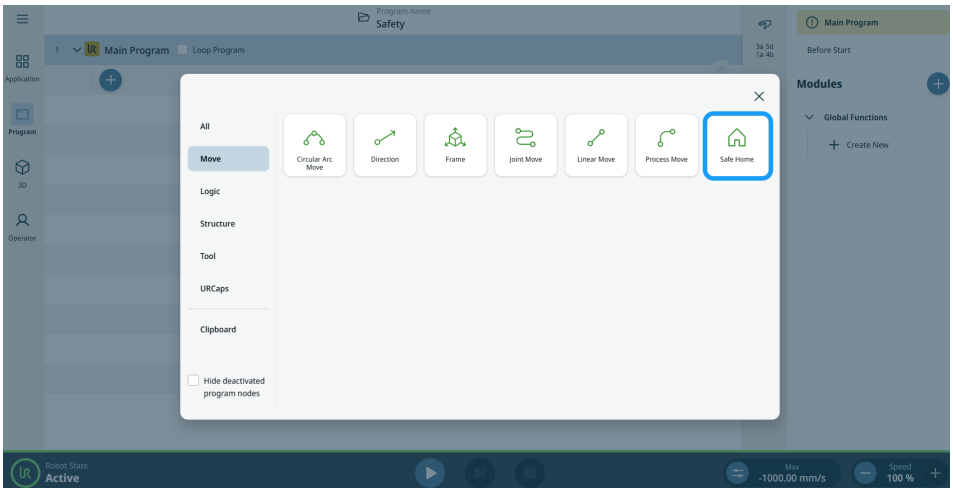
Osnovni položaj je mogoče videti v tabeli dodelitve funkcij v preglednem pogovornem oknu **Potrditev uporabljene varnostne konfiguracije**.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

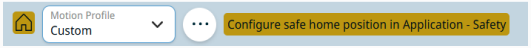
Osnovni položaj kot programsko vozlišče

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.

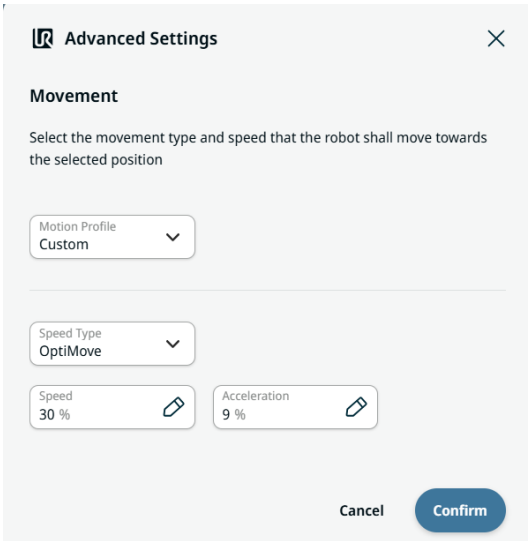


OBVESTILO

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



Vozlišče Ukaz za Osnovni položaj ima možnosti profilov premika in druge napredne nastavitve, ko se dotaknete ikone s tremi pikami .



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Napredne nastavitve

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

- Profil premika
- Vrsta hitrosti
- Zavihek Hitrost
- Zavihek Pospešek

Profil premika je funkcija, ki uporabnikom omogoča nastavitev 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**. Izberite **»Klasični** gib«, če želite hitrost in pospešek vnesti v stopinjah na sekundo ali milimetrih na sekundo. Nastavitve OptiMove so navedene v odstotkih, da se poenostavi uporaba in nastavitev.
Uporabniki lahko nastavijo odstotek želene hitrosti v zavihku **Hitrost**, ki določa ciljno hitrost premikanja kot odstotek največje hitrosti robota.
Uporabniki lahko v zavihku **Pospešek** nastavijo odstotek želenega pospeška, ki določa ciljne omejitve navora med pospeševanjem in zaviranjem kot odstotek največje moči robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

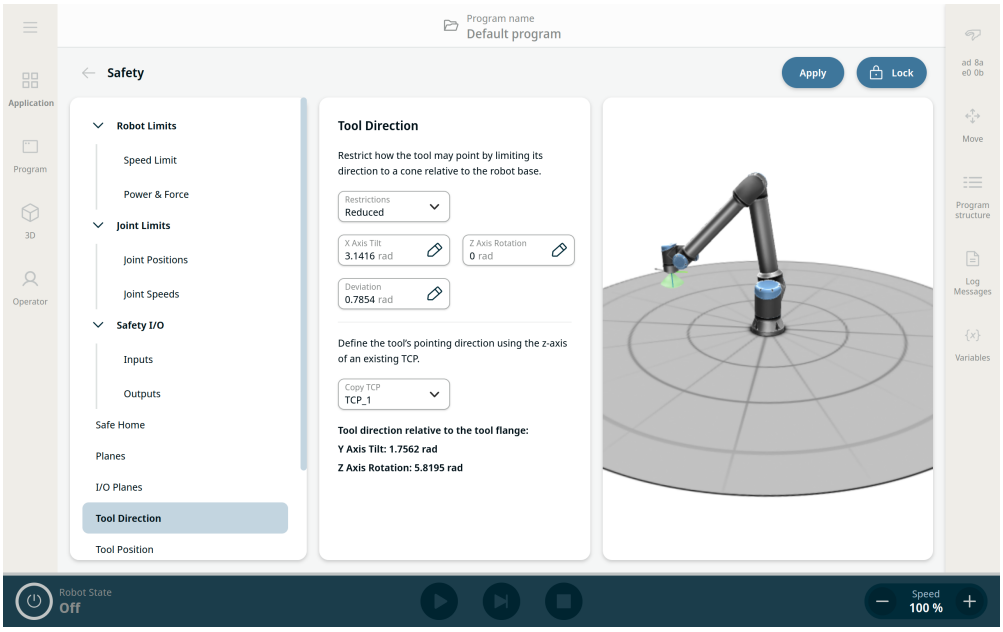
10.4.10. Smer orodja

Opis

Zaslon Smer orodja omogoča nastavitev varnostne funkcije, ki omejuje kot, v katerem se lahko orodje usmerja. Vidite lahko omejitev smeri orodja, ki je dodana v varnostne nastavitve. Meja je določena s stožcem, ki ima fiksno usmeritev glede na osnovni referenčni okvir robotove roke. Ko robotova roka premika, je smer orodja omejena, tako da ostane znotraj določenega stožca.

OBVESTILO

Omejitve je mogoče onemogočiti ali nastaviti tako, da veljajo v reduciranem načinu, normalnem načinu ali v obeh.



OBVESTILO

Funkcija Tool Direction vam omogoča povečanje varnosti aplikacije, kadar uporabljate orodje, ki lahko povzroči škodo ali poškodbe, če je usmerjeno v določeno smer.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Lastnosti omejitve

Omejitev smeri orodja ima tri lastnosti, ki jih je možno konfigurirati:

1. **Nagib**: Odprtinski kot stožca lahko določite glede na osrednjo (referenčno) smer.
2. **Vrtenje**: Določite lahko, kako se stožec vrti okoli svoje osrednje osi.
3. **Odklon**: Določite lahko največji dovoljeni kotni odmik med želeno smerjo in katero koli smer znotraj stožca.

Onemogočena omejitev smeri orodja	Nikoli aktivno
Normalna omejitev smeri orodja	Aktivno samo, ko je varnostni sistem v **Normalnem načinu**
Reducirana omejitev smeri orodja	Aktivno samo, ko je varnostni sistem v **Reduciranem načinu**
Oboje (normalna in zmanjšana omejitev smeri orodja)	Aktivno, ko je varnostni sistem v **Normalnem načinu** in ko je v **Reduciranem načinu**.

Smer orodja se določi s pomočjo TCP, nastavljenega v **nastavitvah aplikacije End Effectors**.

Lastnosti orodja

Privzeto so točke orodja postavljene v isto smer kot os Z izhodne prirobnice orodja. Spremenite ga lahko tako, da določite dva kota:

- **Kot naklona**: Koliko se nagne os Z izhodne prirobnice proti osi X izhodne prirobnice.
- **Vrtenje osi Z**: Za koliko naj se nagnjena os Z vrti okoli osi Z izhodnega prirobnika.

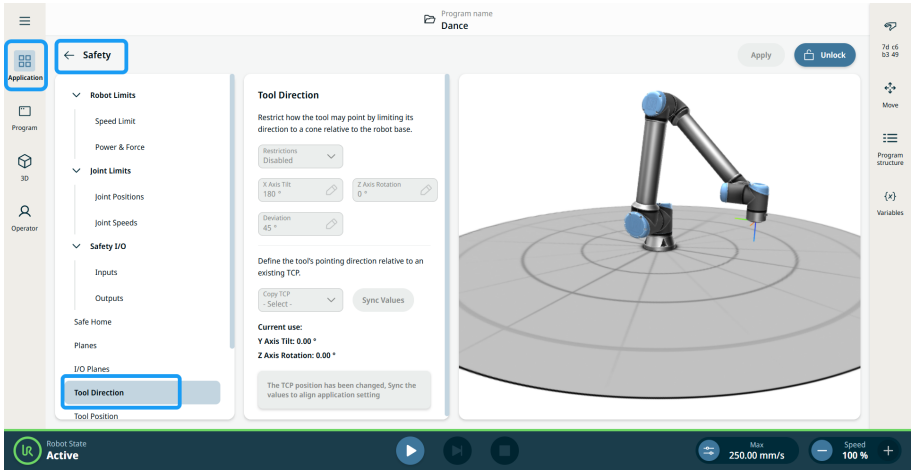
Alternativno lahko kopirate os Z obstoječega TCP tako, da izberete ta TCP iz spustnega menija.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

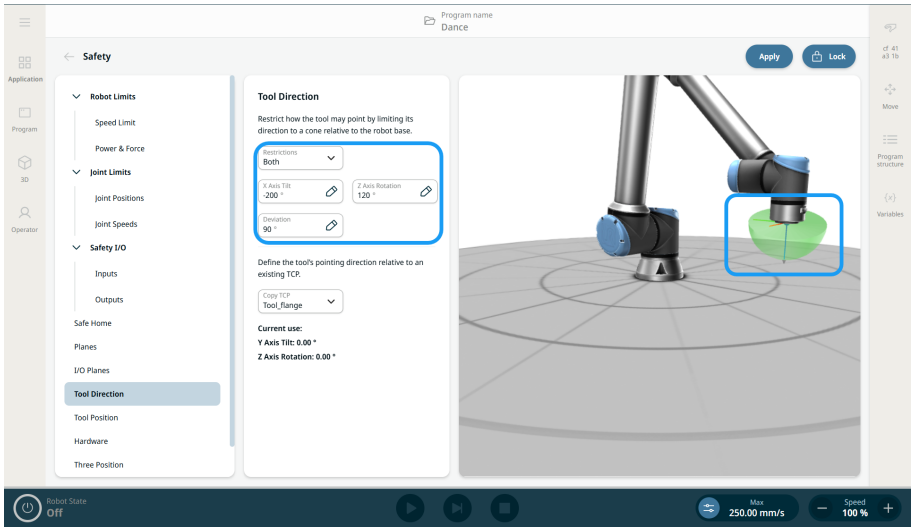
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Za dostop do smeri orodja

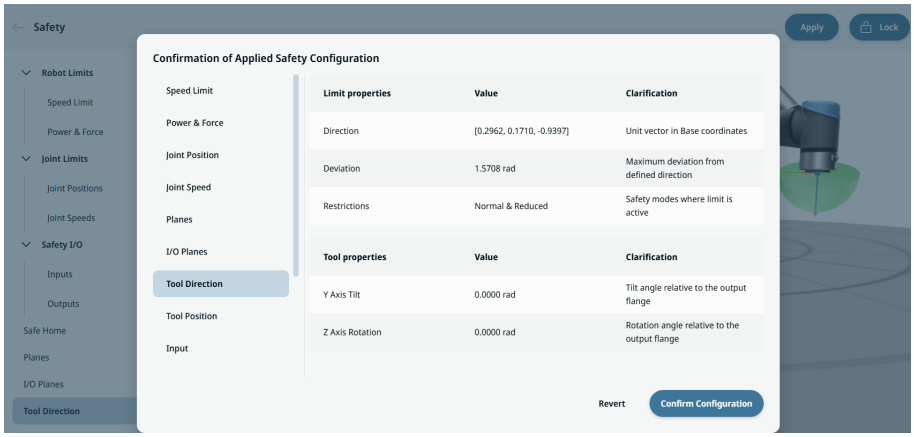
1. Tapnite zavihek aplikacije in izberite varnostno aplikacijo . V levem oknu izberite **Smer orodja**.



2. **Odkleni** in vnesi varnostno geslo.
3. Ko omogočite polje **Omejitve** , postanejo na voljo tudi druga polja. V TCP se prikaže zeleni stožec, ki prikazuje smer, v katero kaže orodje.



4. Tapnite gumb **Uporabi**.
5. Smer orodja si lahko ogledate v tabeli dodeljenih funkcij v **potrditvenem pogovornem oknu** Pregled uporabljene varnostne konfiguracije.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

11. Prvi program

Opis

Prvo ustvarjanje programa v PolyScope X vam omogoča, da robotovi roki naučite, kako se premikati, s pomočjo niza smernih točk, s katerimi določite pot, po kateri naj sledi. Na konec roke je treba pritrditi orodje končnega efektorja.
V priročniku za programsko opremo v poglavju **»Uporaba končnih efektorjev«** si oglejte, kako nastaviti orodje na koncu roke.

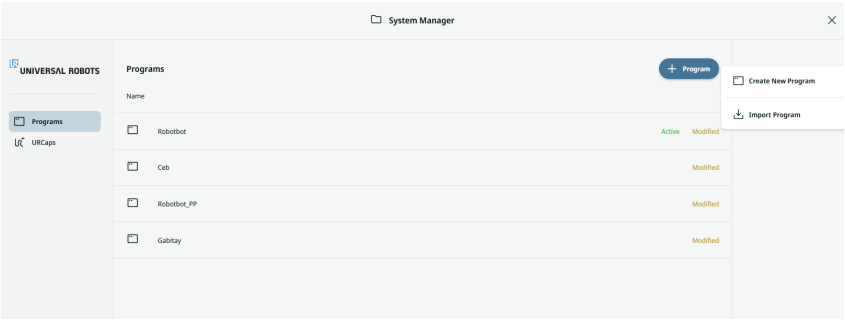
Ustvarjanje preprostega programa

To so postopki tega prvega programa:

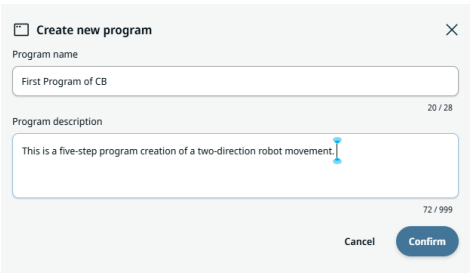
1. Premakni se na položaj A.
2. Nastavite IO.
3. Počakajte 3 sekunde.
4. Onemogoči IO.
5. Premakni se na položaj B.

Dostop do Upravljavca sistema

1. Na glavnem zaslonu tapnite naslov **, da** odprete System Manager.
2. Na zaslonu **System Manager** tapnite ikono **Add Program** in izberite **Create New Program** .



3. V dveh poljih v oknu **»Ustvari nov program«** vnesite **ime programa** in **opis**. Tapnite **Potrdi** .

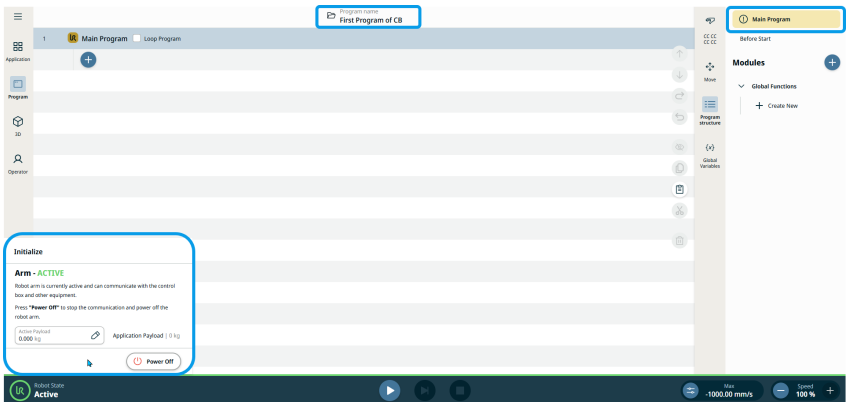


Na glavnem zaslonu je zdaj prikazano ime vašega programa. Na zaslonu za večopravilnost je zavihek **Glavni program** označen z rumeno barvo, kar pomeni, da je treba začeti z ustvarjanjem programa.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Zagon robota

4. Na levi strani spodnjega dela strani tapnite **Stanje** robota za zagon.
5. Tapnite **Vklop**, nato pa **Odkleni** . Nato se stanje robota prikaže kot **Aktivno**, aktivirani pa so **gumb/drsnik Predvajaj**, Ročni **način**visoke hitrosti in **Hitrost** .



6. V glavnem meniju tapnite ikono menija **Program** .

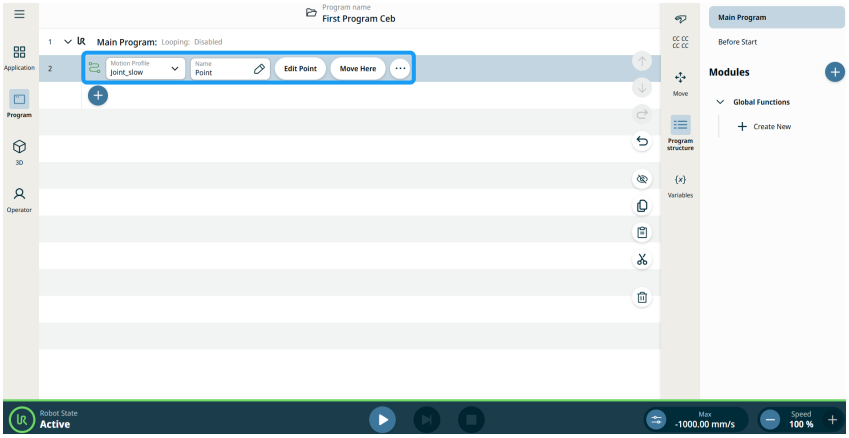
   Glejte opis **osnovnih ukaznih vozlišč** v Priročniku za programsko opremo.

Prvi ukaz: Premik sklepa

Dejanje: premakni se na položaj A

7. Tapnite ukaz **Premik** sklepa . Upoštevajte, da je v programu PolyScope X vozlišče smerne točke združeno s tem ukazom.

   Oglejte si opis vozlišča **ukaza Premik** sklepa v Priročniku za programsko opremo.

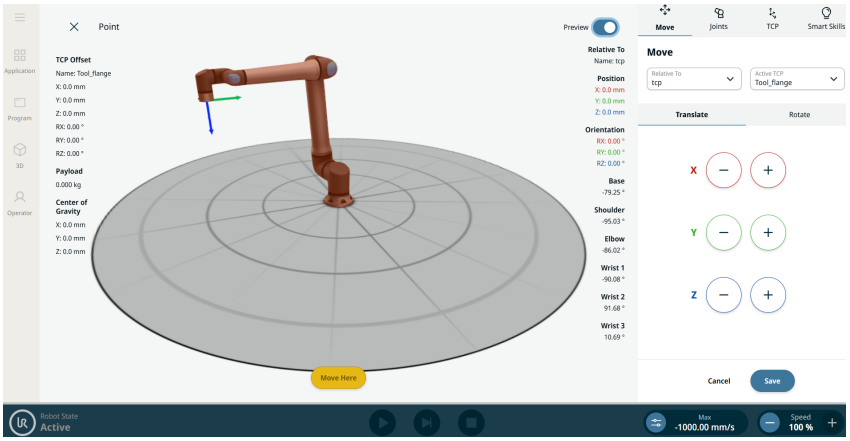


V drevo programa sta vstavljena dva polja za urejanje, dva zavihka in ikona s tremi pikami:

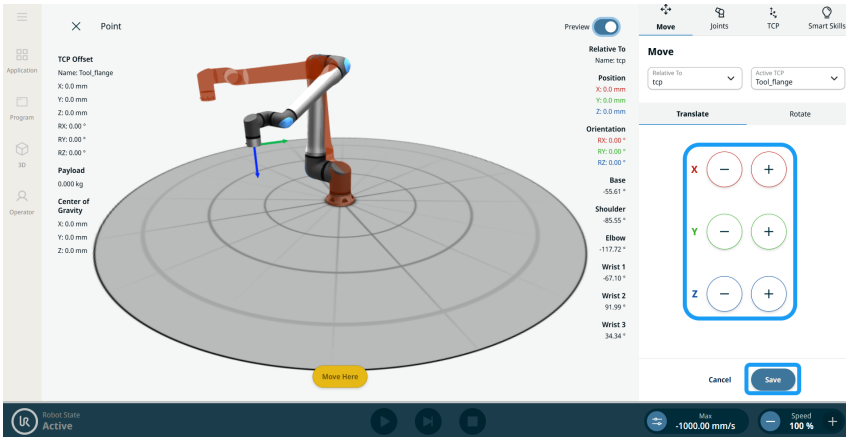
- Profil premika
- Ime
- Uredi točko
- Premik sem

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

8. Tapnite zavihek **Uredi točko** . Prikaže se zaslon z robotovo roko v 3D. Na desni strani zaslona vidite meni Premik.

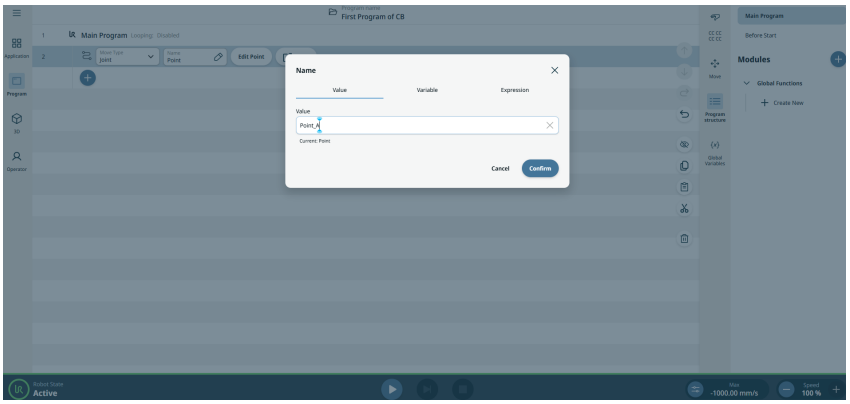


9. Uporabite gumb plus-minus **za** osi X, Y in Z, da premikate robota in nastavite položaj smerne točke, nato pa Shranite **.**



Poimenujte prvo smerno točko

10. V polju **Ime** vnesite **Point_A** kot ime v zavihku urednika **Vrednost** in kliknite **Potrdi** .

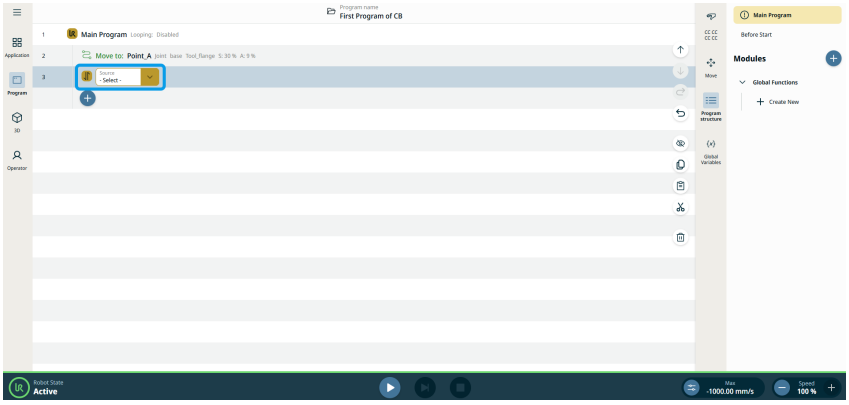


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

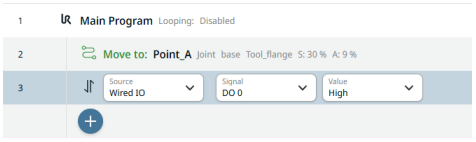
Drugi ukaz: Nastavi

Dejanje: Nastavite IO za končni efektor

11. Tapnite ikono za dodajanje v drevju programa in ikono ukaza **Nastavi** .



12. Tapnite polje **Vir** in izberite **Wired IO** .
13. **Dodano je polje Signal**. Izberite **DO 0** . **Na desni strani dodajte polje Vrednost** in izberite **Visoko** .

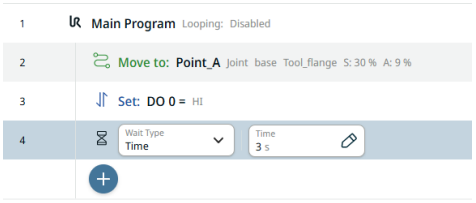


Tretji ukaz: Počakaj

Dejanje: robot počaka določeno število sekund

14. Tapnite ikono za dodajanje in izberite ukaz **Počakaj** .

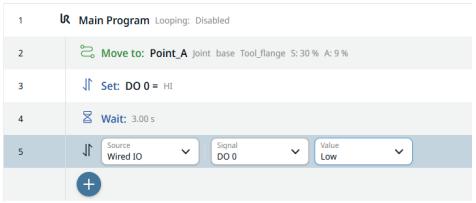
    Glejte opis **vozlišča ukaza »Wait«** v Priročniku za programsko opremo.
15. V polju **Vrsta** čakanja izberite **Čas**, da bo robot počakal določeno število sekund.
16. Tapnite polje **Čas** in v zavihku **Vrednost** vnesite **3** (tri sekunde), nato pa **Potrdite** .



Četrti ukaz: Nastavi

Dejanje: Onemogoči IO za končni efektor

17. Če želite ustvariti drugi vozlišče Set, ponovite korake od 11 do 13.
18. V polju **Signal** izberite **DO 0** . **Na desni strani dodajte polje Vrednost** in izberite **Nizko** .



Peti ukaz: Premik sklepa

Dejanje: premakni se na položaj B

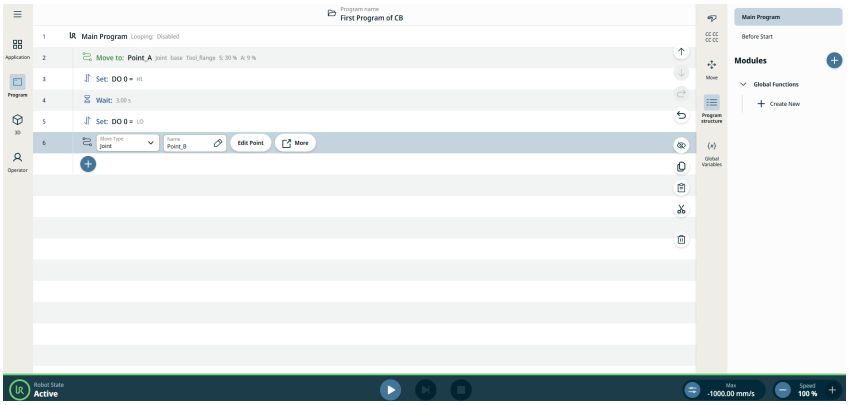
19. Dotaknite se ikone za dodajanje v drevesu programa. Ponovite korake od 7 do 9, da ustvarite drugo smerno točko. Premaknite položaj robotove roke v smer, ki se jasno razlikuje od Točke_A.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Poimenujte drugo smerno točko

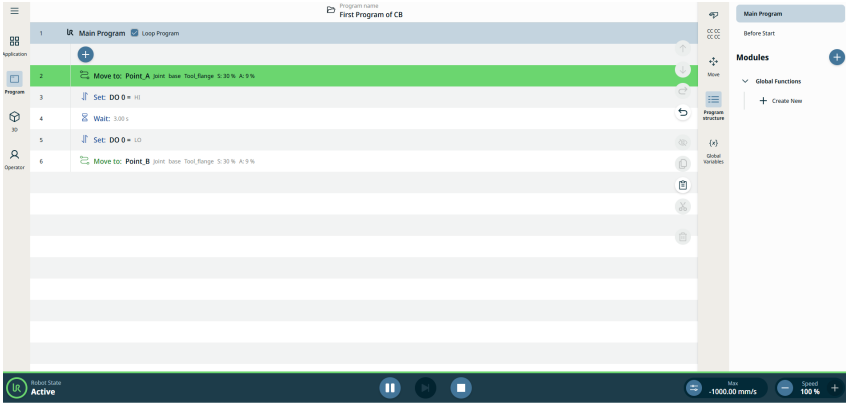
20. V polju **Ime** vnesite **Point_B** kot ime v zavihku urednika **Vrednost** in kliknite **Potrdi** .

    Na glavnem zaslonu je prikazan prvi ustvarjeni program.



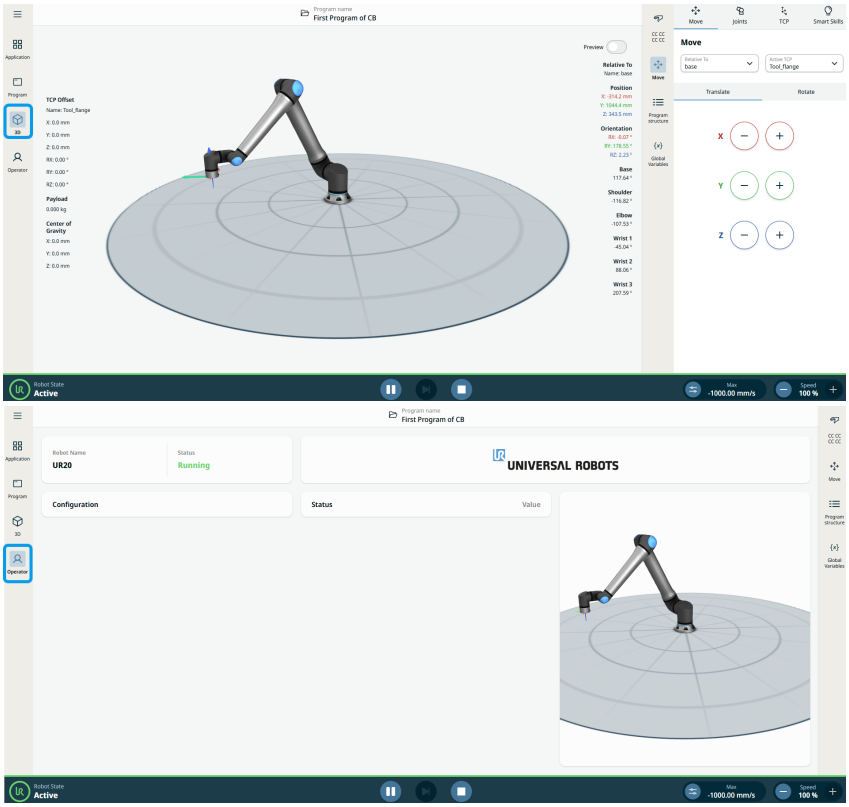
Preverite program v 3D-pregledovalniku

21. V glavnem meniju tapnite ikono **3D Viewer** .
22. V spodnjem delu strani tapnite gumb **Predvajaj** . Ko ste na zaslonu drevesa programa, program v zeleni barvi pomeni, da gre za trenutno izvajanje programa.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

23. Ko ste v 3D-pregledovalniku in na zaslonu za upravljanje, vidite, kako se robot premika. Na strani tridimenzionalne grafike lahko vidite numerične podatke o delih robota, njihovem položaju in usmerjenosti.



Preverite program v komunikaciji

24. Pojdite na zavihek **Aplikacija** in tapnite ikono **Komunikacija**. Opazujte, kako se stanje **Digital Out 0 (DO 0)** menjava med **Low** in **High** , ko tapnete gumb **Play** v spodnjem delu strani.

Za več podrobnosti glejte opis **zavihka Komunikacija** v Priročniku za programsko opremo.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

12. Ocena tveganja kibernetske varnosti

12.1. Splošna kibernetska varnost

Opis

Povezovanje robota Universal Robots v omrežje lahko povzroči tveganja za kibernetsko varnost.
Ta tveganja lahko ublažite z uporabo usposobljenega osebja in izvajanjem posebnih ukrepov za zaščito kibernetske varnostni robota.
Za izvajanje ukrepov za kibernetsko varnost potrebujete oceno nevarnosti za kibernetsko varnost.
Namen tega je:

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

OPOZORILO

Neizvajanje ocene tveganja za kibernetsko varnost lahko ogrozi delovanje robota.

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

OBVESTILO

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Varnostna arhitektura

PolyScope X uporablja več neodvisnih varnostnih plasti (Defense in Depth), tako da vdor v katero koli posamezno plast ne omogoča neomejenega dostopa do sistema.

- Varnostne privzete nastavitve. Omrežne storitve so ob dobavi onemogočene. Iz omrežja so dostopne le storitve, ki jih je izrecno omogočil skrbnik. Od različice PolyScope X 10.14 naprej je vhodni promet HTTP/HTTPS na vratih 80 in 443 privzeto zaprt in ostane zaprt tudi po ponovnem zagonu, dokler ga skrbnik ne omogoči.
- Omejitev omrežja. Nastavljiv požarni zid omejuje promet na določena vrata in IP-naslove.
- Preverjanje pristnosti. Tri neodvisna gesla (Admin, Operativni način, Varnost) ščitijo ločene funkcionalne domene. SSH podpira avtentifikacijo s ključem kot alternativo geslom.
- Avtorizacija. Zasloni z dovoljenji, ki jih je zaklenil skrbnik, omejujejo dostop do omrežnih nastavitev, posodobitev programske opreme, upravljanja URCap in konfiguracije storitev. Ločitev delovnih načinov preprečuje spreminjanje programa med avtomatskim izvajanjem.
- Kriptografska identiteta. Robot hrani digitalni certifikat za varno identifikacijo. Samo-podpisani in CA-podpisani certifikati so podprti prek vgrajene funkcije za upravljanje certifikatov.
- Revizijska sled. Spremembe nastavitev in dogodki, ki so pomembni za varnost, se beležijo, shranjujejo in jih je mogoče pregledati s standardnimi orodji za revizijo.

Integrator mora opraviti oceno kibernetskih groženj, da ugotovi morebitno potrebo po dodatnem utrjevanju za konkretno aplikacijo.

12.2. Zahteve za kibernetsko varnost

Opis

Konfiguriranje omrežja in varovanje robota zahteva, da izvedete ukrepe za primer groženj za kibernetsko varnost.
Pred začetkom konfiguracije omrežja upoštevajte vse zahteve, nato pa preverite, ali je nastavitev robota varna.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Kibernetska varnost

- Osebje, ki upravlja z robotom, mora imeti poglobljeno razumevanje splošnih načel kibernetske varnosti in naprednih tehnologij, ki so v uporabi v robotu UR.
- Vpeljati morate ukrepe fizičnega varovanja, da ima fizičen dostop do robota samo pooblaščeno 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 zaščiteno 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 nastavitev 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 najstrožje možne nastavitve in onemogočite vse neuporabljene vmesnike in storitve, zaprite vrata ter omejite IP-naslove.
- Zaprite neuporabljene dostope HTTP/HTTPS s pomočjo stikala **HTTP** v **nastavitvah** > **Varnost** > **Storitve** (PolyScope X 10.14 in novejše različice). Vrata 80 in 443 naj ostanejo zaprta, razen če so potrebna za spletni dostop do PolyScope, REST/Robot API ali zunanje URCaps.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

12.3. Napotki za utrjevanje kibernetske 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.
- Onemogočite stikalo **HTTP** v **nastavitvah** > **Varnost** > **Storitve**, kadar robot ne potrebuje vhodnega spletnega prometa (PolyScope X 10.14 in novejše različice). Po nadgradnji na različico 10.14 ali novejšo preverite stanje stikala; vrata 80 se ob zagonu sistema ne odpirajo več samodejno.
- Nekateri komunikacijski vmesniki nimajo načina za avtentifikacijo in šifriranje komunikacije. To predstavlja varnostno tveganje. Osnova ocene tveganj za kibernetsko varnost je ustrezni ukrep za zmanjšanje tveganj.
- Za dostop do vmesnikov robotov z drugih naprav je treba uporabiti SSH-tuneliranje (preusmerjanje lokalnih vrat), če povezava prečka mejo območja zaupanja.
- Pred izločitvijo robota iz uporabe odstranite občutljive podatke iz njega. Posebno pozornost posvetite datotekam URCaps in podatkom v programski mapi.
  - Da bi zagotovili varno odstranitev zelo občutljivih podatkov, SD-kartico varno izbrišite ali uničite.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

13. 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:

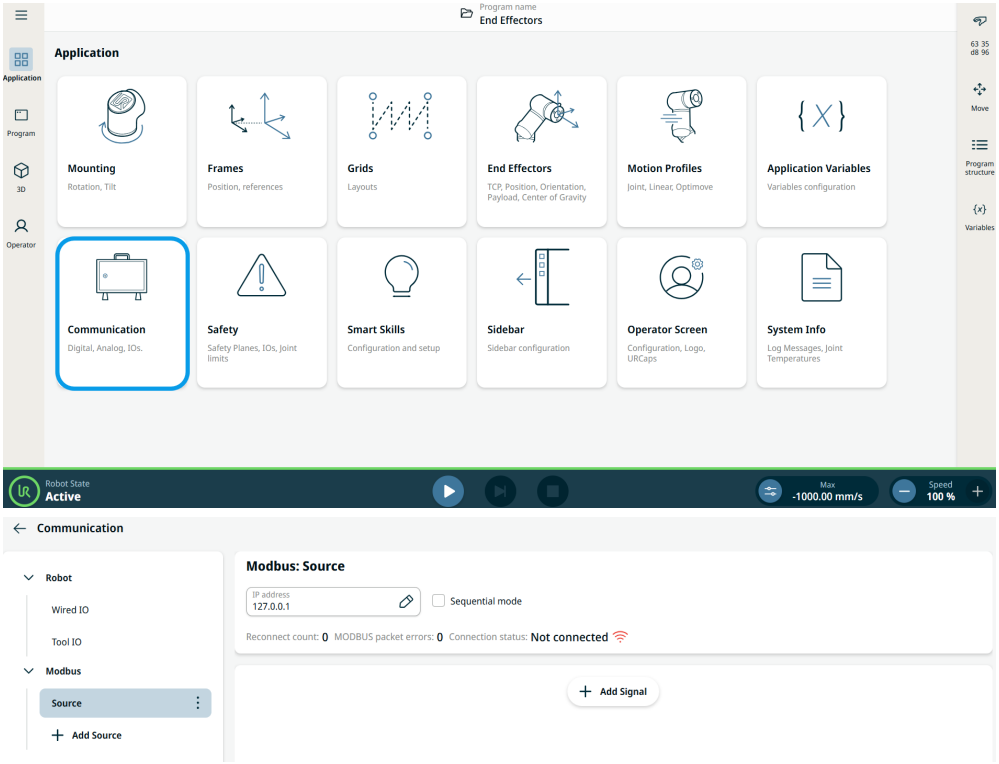
- MODBUS
- Ethernet/IP
- PROFINET
- PROFISafe
- UR Connect

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

13.1. MODBUS

Opis

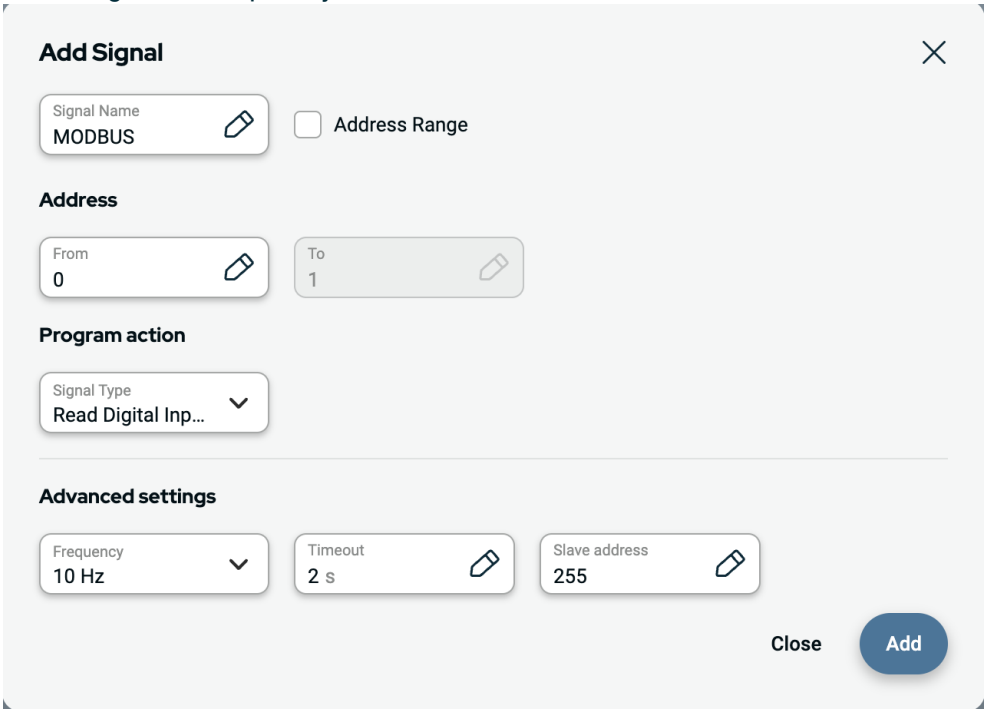
Tukaj lahko nastavite odjemalske (glavne) signale MODBUS . Povezave s strežniki MODBUS (ali podrejenimi) na določenih naslovih IP je mogoče ustvariti z vhodnimi/izhodnimi signali (registri ali digitalnimi). Vsak signal ima edinstveno ime, tako da ga je mogoče uporabiti v programih.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

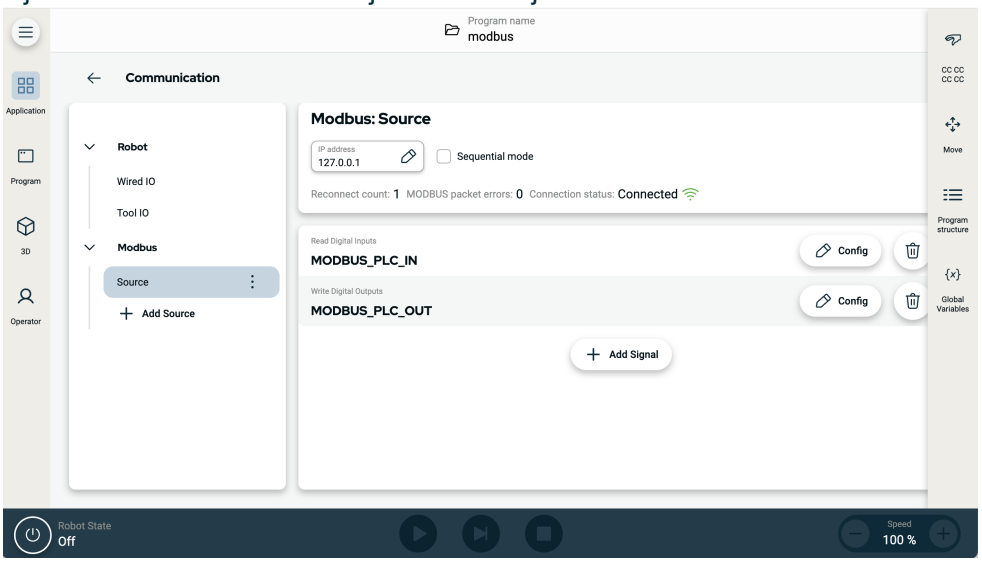
Dodaj signal

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

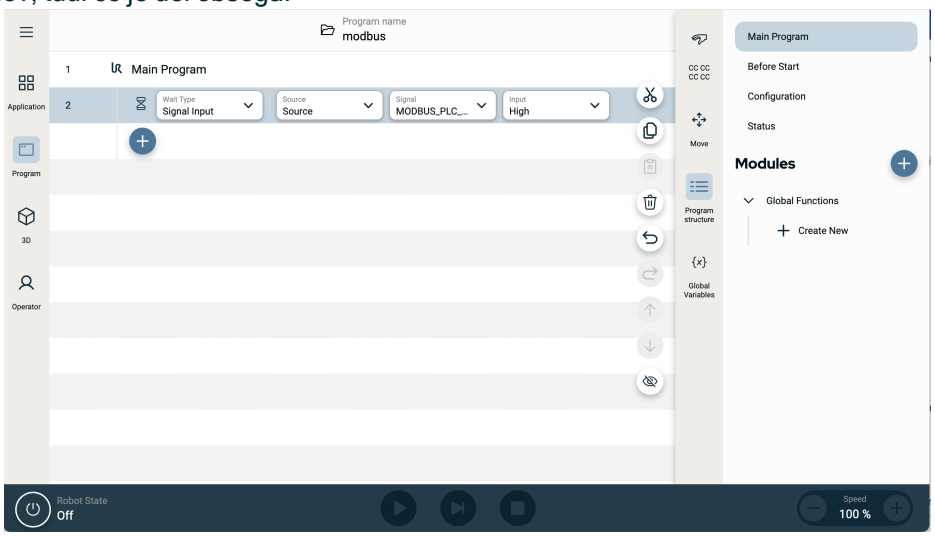
Nastavitve vira signala Modbus lahko urejate in brišete. Dotaknite se gumba **Konfiguracija**za urejanje in se dotaknite ikone smetnjaka za brisanje.



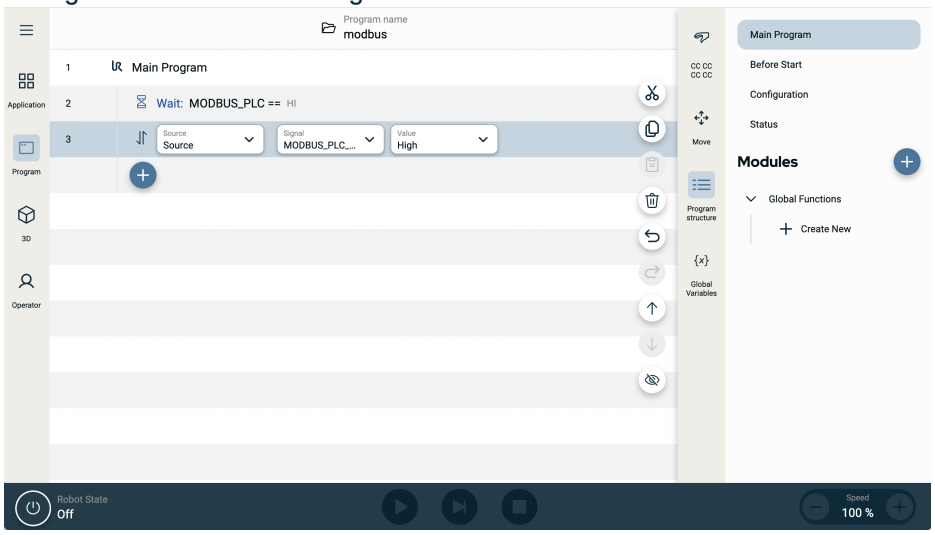
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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**.



13.2. Ethernet/IP

Opis

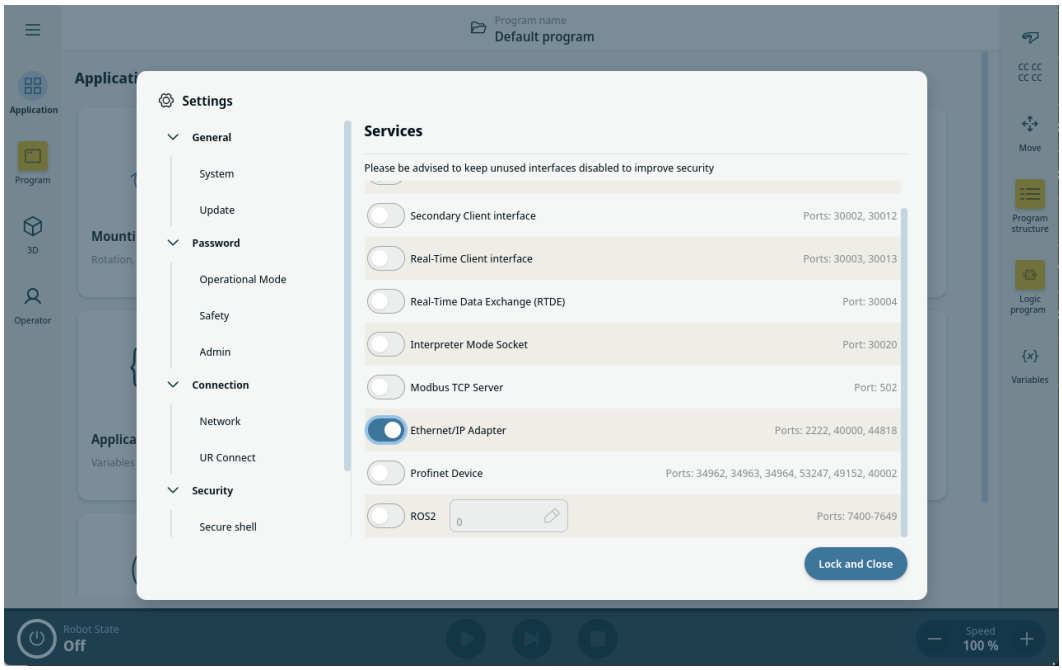
EtherNet/IP je omrežni protokol, ki omogoča povezavo robota z industrijskim čitalcem EtherNet/IP. Če je povezava omogočena, lahko izberete dejanje, ki se izvede, ko program izgubi povezavo s čitalcem EtherNet/IP.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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. Vnesite geslo za administratorja.
5. Dotaknite se gumba Adapter Ethernet/IP, da preklopite na vklopljeno stanje.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Uporaba Ethernet/IP

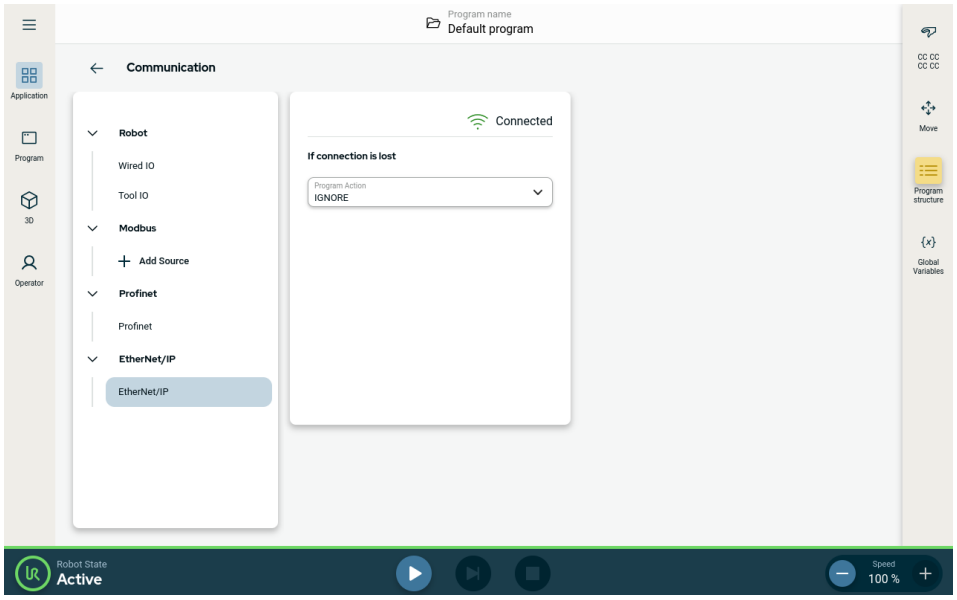
Tako najdete funkcije Ethernet/IP v vmesniku PolyScope X:

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.



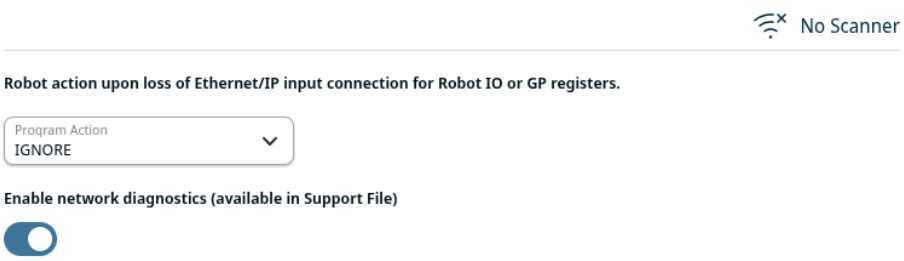
V zgornjem desnem kotu tega zaslona je prikazano stanje Ethernet/IP.

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Podpora za diagnostiko omrežja Ethernet

Dodana je podpora za omogočanje diagnostike omrežja Ethernet. Ko je ta funkcija omogočena, se promet med robotskim Ethernet/IP-adapterjem in Ethernet/IP-skenerjem zbira v datoteki **pcap**. Zbrani podatki so na voljo kot del datoteke za podporo.



13.3. Profinet

Opis

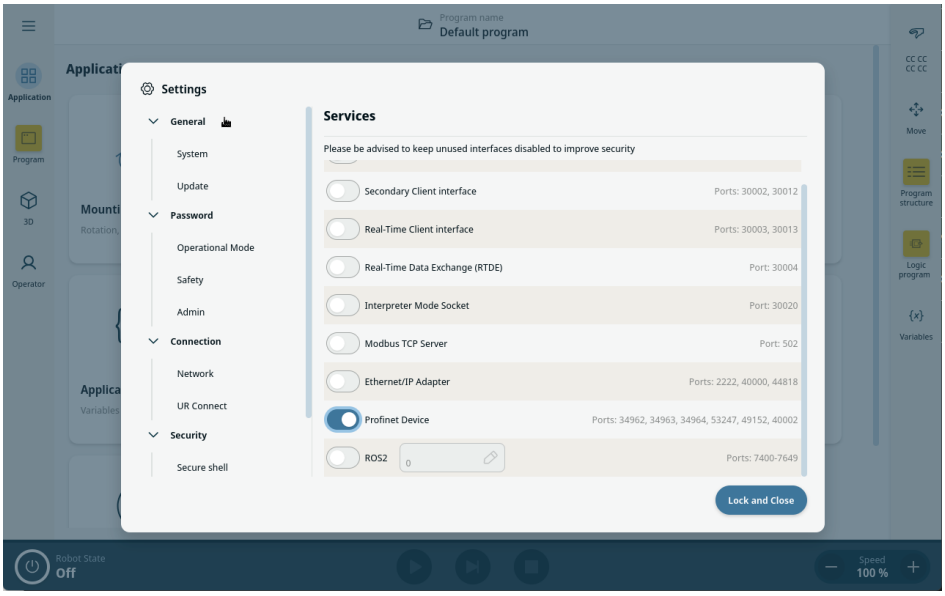
PROFINET je omrežni protokol, ki omogoča ali onemogoča povezavo robota z industrijskim krmilnikom V/I PROFINET. Če je povezava omogočena, lahko izberete dejanje, ki se zgodi, ko program izgubi povezavo VO-krmilnik PROFINET.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Omogočanje PROFINET

Tako omogočite funkcijo PROFINET v vmesniku PolyScope X.

1. V zgornjem levem kotu zaslona se dotaknite menija hamburger in nato izberite Nastavitve.
2. V meniju na levi, v razdelku Varnost, se dotaknite možnosti Storitve.
3. Vnesite geslo za administratorja.
4. Dotaknite se gumba PROFINET, da vklopite PROFINET.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Uporaba PROFINET

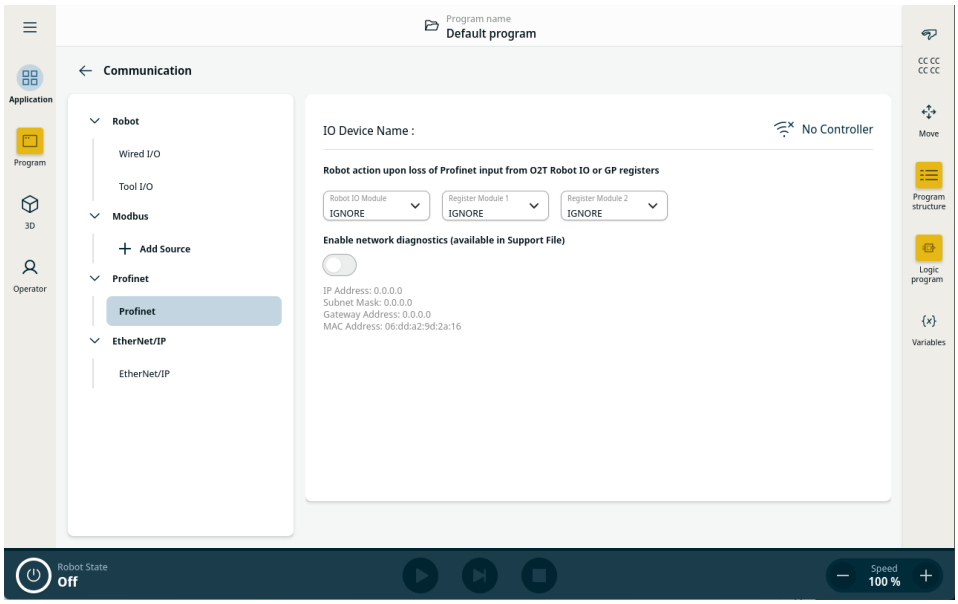
Poiščite funkcije PROFINET v vmesniku PolyScope X:

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.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

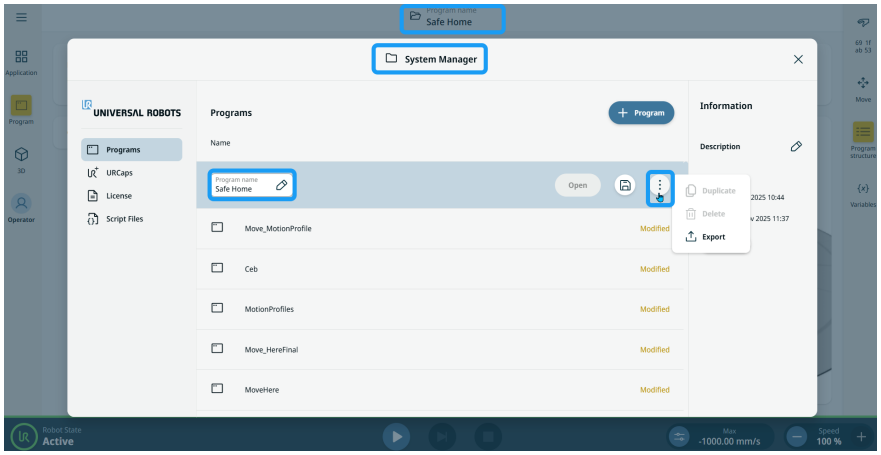
Diagnostika

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.

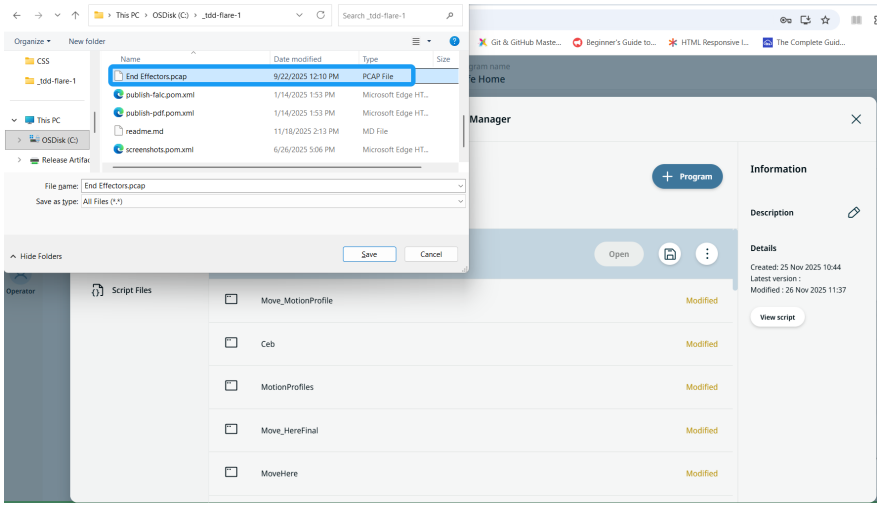
- Da bi omogočili to možnost, se dotaknite gumba »Omogoči diagnostiko omrežja«, da jo vklopite.

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 **Upravljavec 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

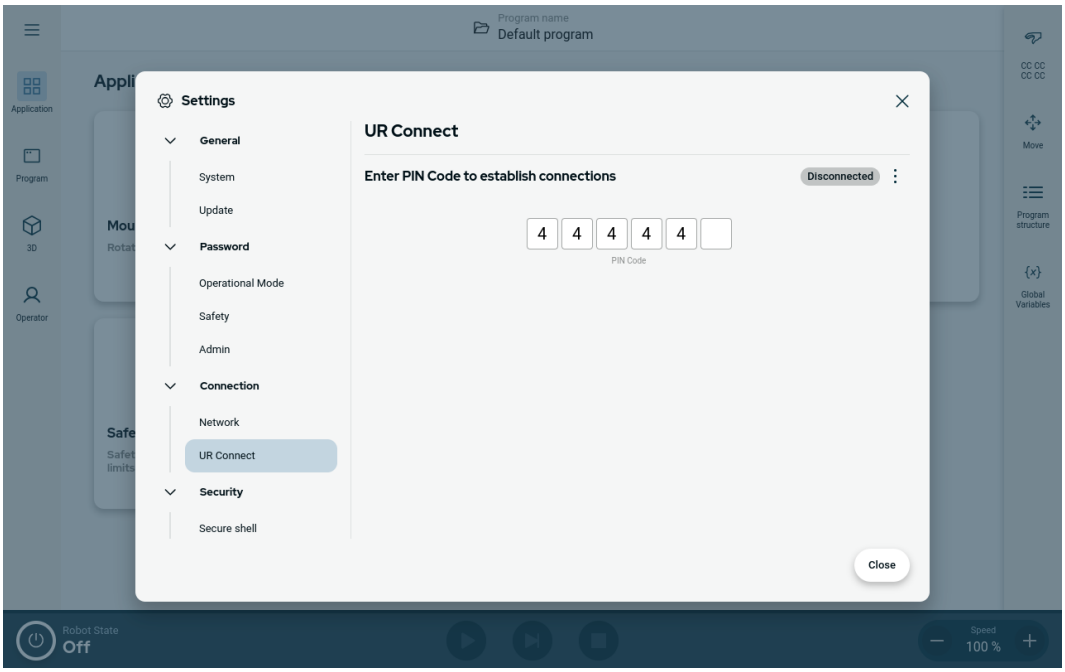
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

13.4. UR Connect

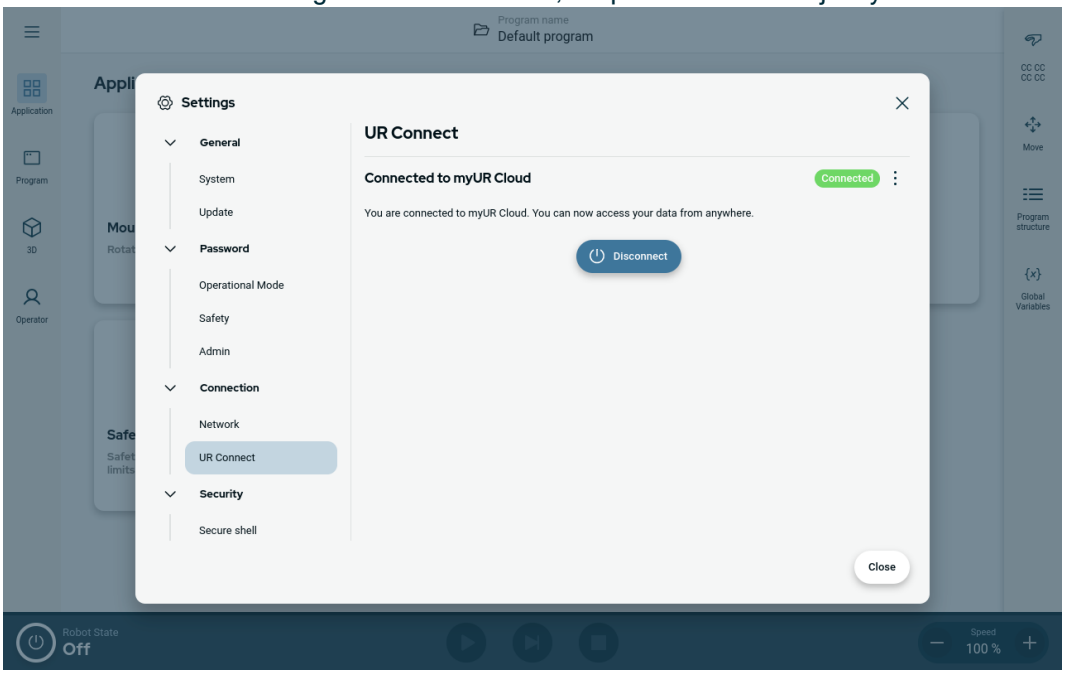
Povezava vmesnika PolyScope X z myUR Cloud

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.



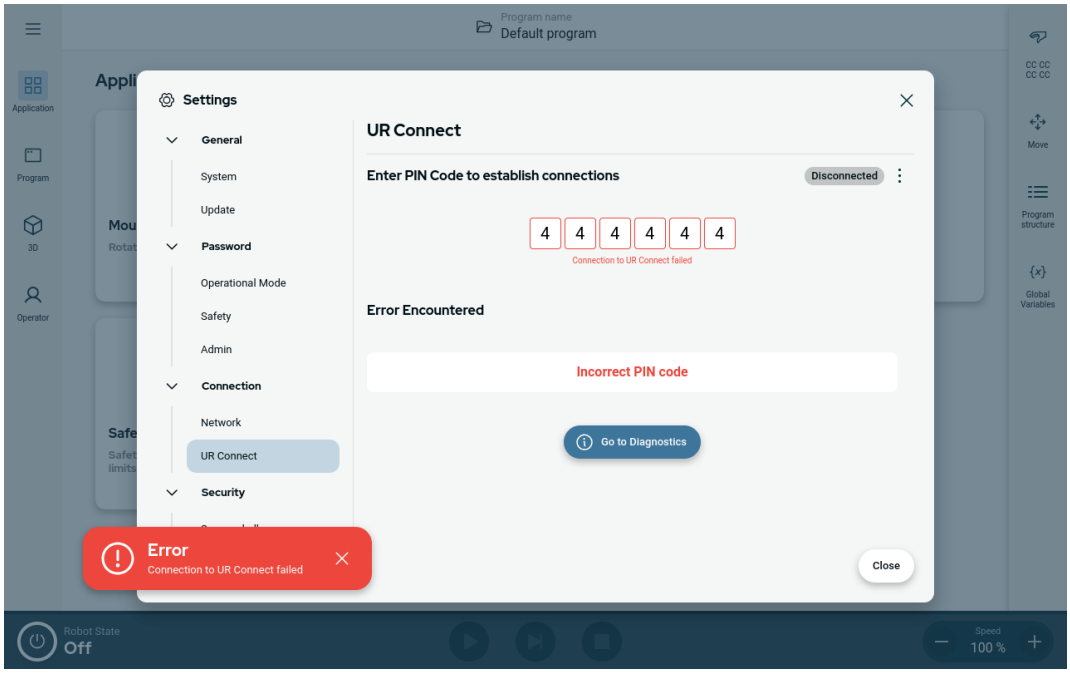
Ko v desnem kotu okna zagledate zeleno ikono, ste povezani s storitvijo myUR Cloud.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Povezava ni uspela

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

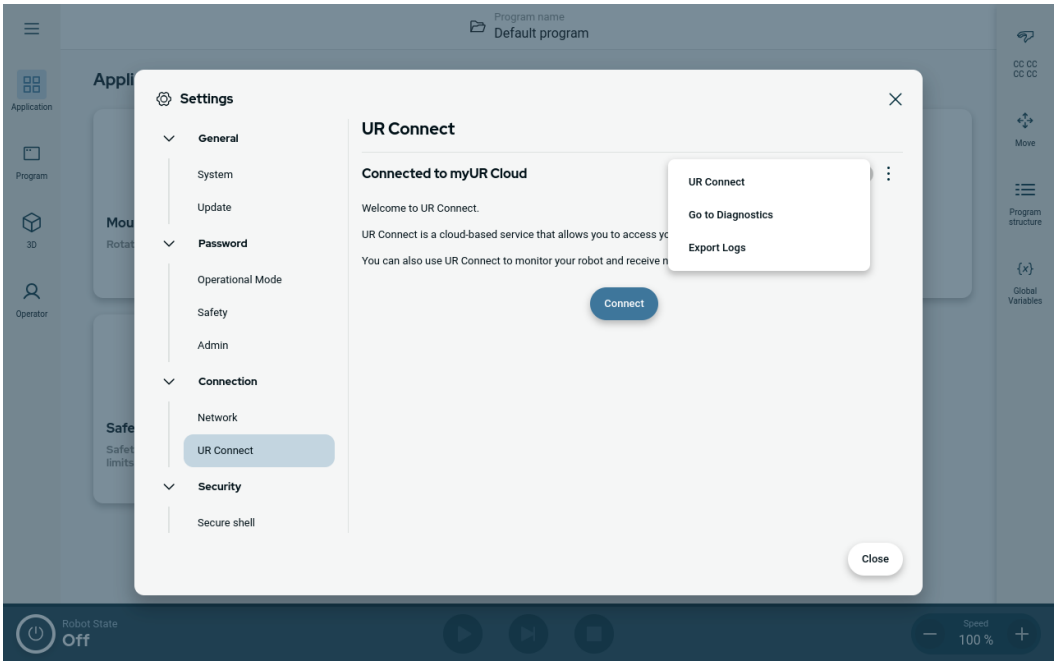


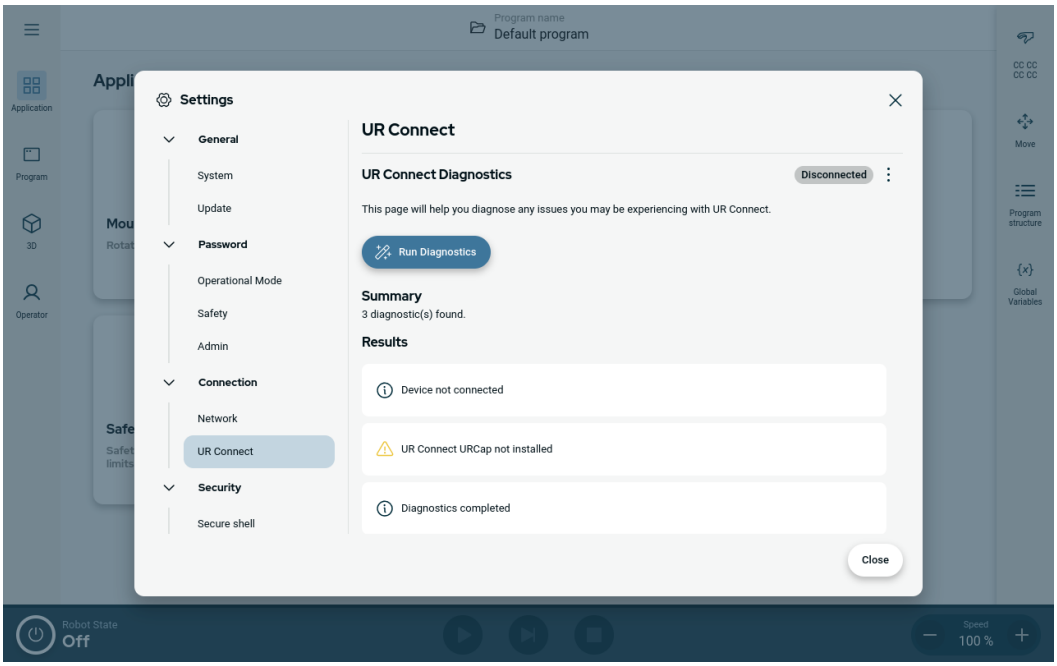
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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«.



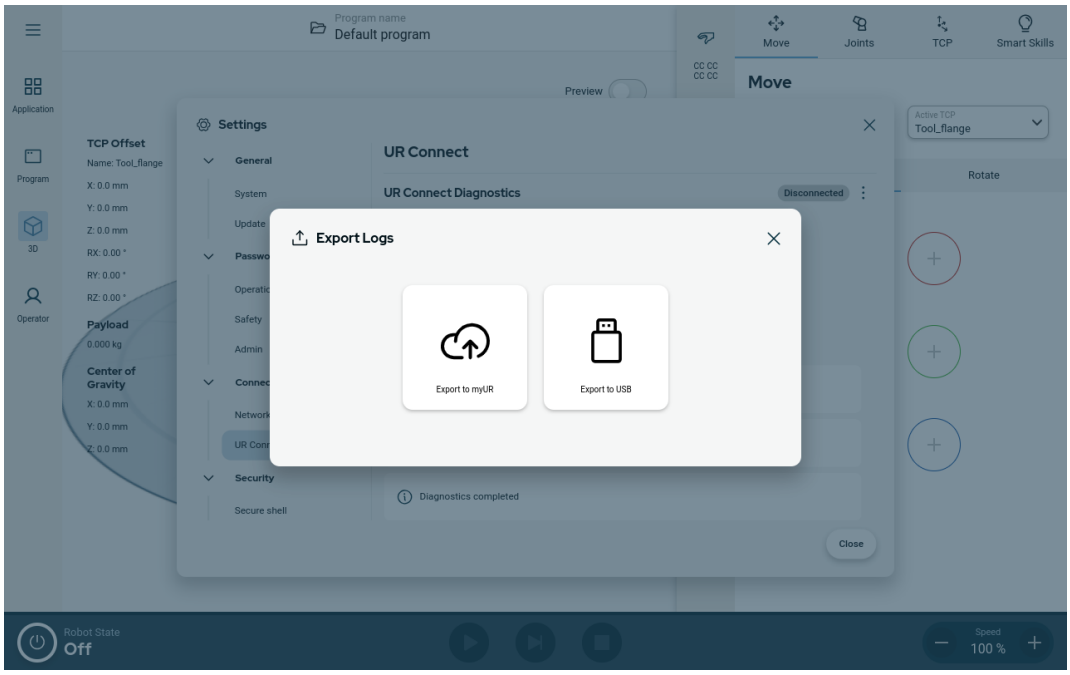


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Izvoz dnevnikov

Dnevnike 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«.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

14. 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 prepoznava potreb po dodatnih gumbih za ustavitev v sili in/ali drugih varovalnih ukrepih, potrebnih za določeno uporabo robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Nastavitve varnostne konfiguracije

Prepoznava ustreznih nastavitev 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 nastavitev 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 nastavljene omejitve.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 zaustavitev, 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 nastavitev parametrov varnostne konfiguracije.
- Napačne nastavitve zaradi nepooblaščenih sprememb parametrov varnostne konfiguracije.

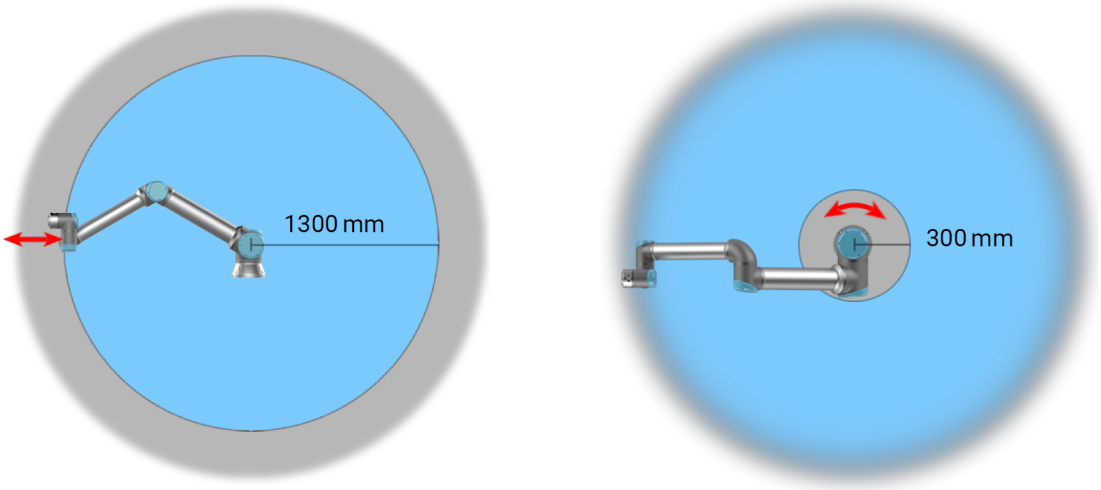
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

14.1. 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 1300 mm od osnove robota. Drugo območje (desno) je znotraj 300 mm osnove robota, pri tangentnem premikanju.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

14.2. Čas in razdalja pri ustavljanju

Opis

OBVESTILO

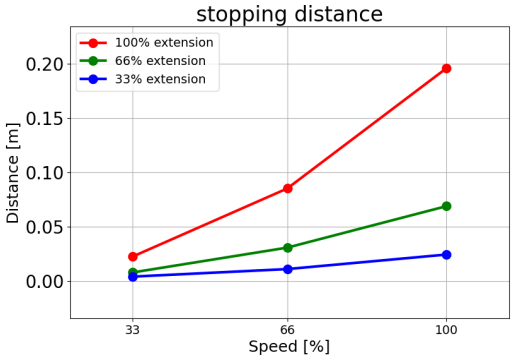
Nastavite lahko uporabniško določena rangirana maksimalni čas in razdaljo ustavljanja.
Če so uporabljene uporabniško določene nastavitve, je hitrost programa dinamično prilagojena, da je vedno skladna s izbranimi omejitvami.

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

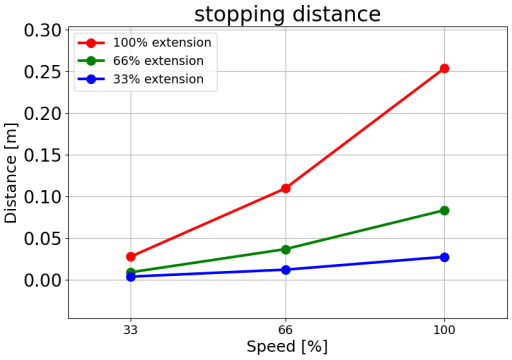
- Kategorija 0
- Kategorija 1
- Kategorija 2

Preizkus na **Členu 0** je bil izveden z vodoravnim gibanjem, tj. os vrtenja je bila pravokotna na podlago. Za preizkus **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.
Obremenitev CoG je na prirobnici orodja.

Člen 0 (OSNOVA)
Razdalja ustavljanja v metrih za 33 % od 12,5 kg

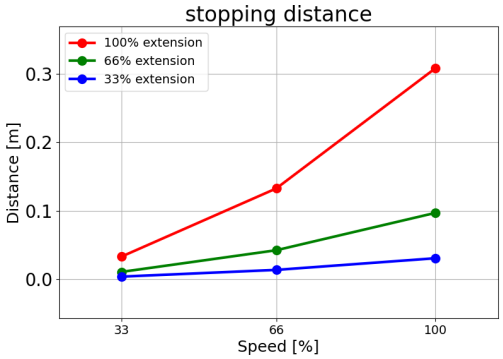


Razdalja ustavljanja v metrih za 66 % od 12,5 kg



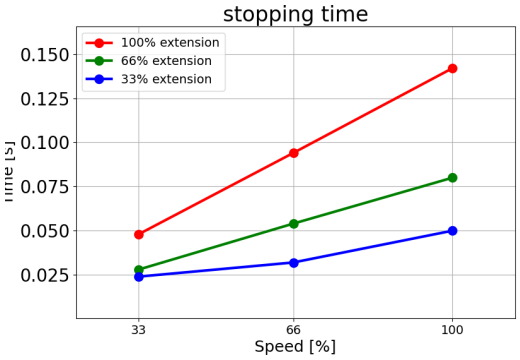
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Razdalja ustavljanja v metrih pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg

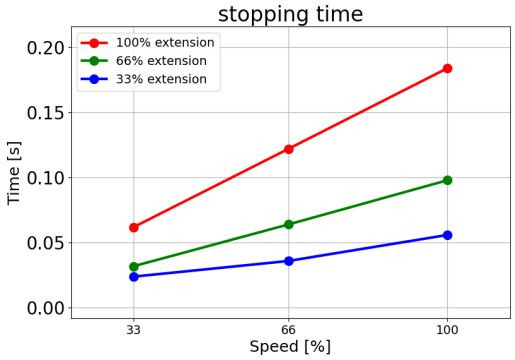


Člen 0 (OSNOVA)

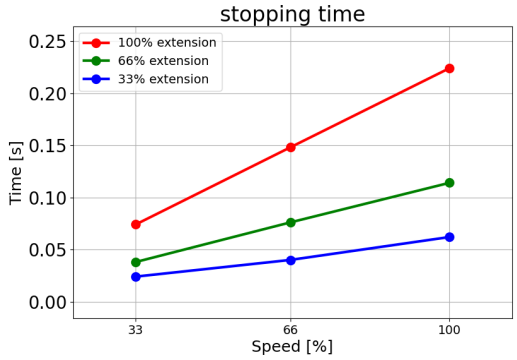
Čas ustavljanja v sekundah za 33 % od 12,5 kg



Čas ustavljanja v sekundah za 66 % od 12,5 kg



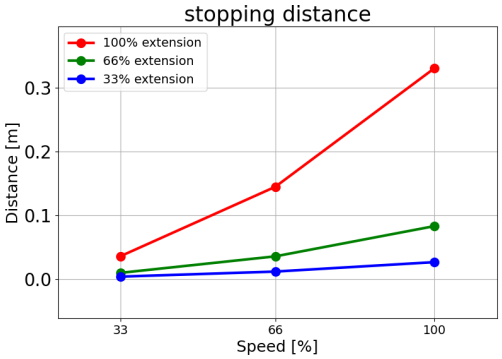
Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg



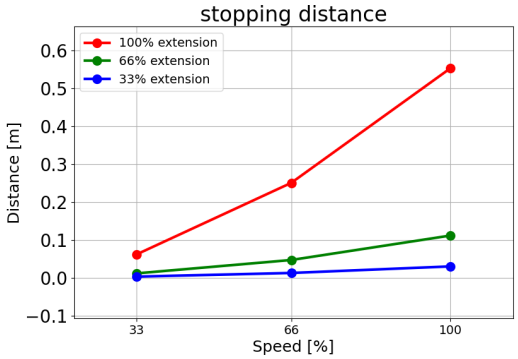
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Člen 1 (RAMA)

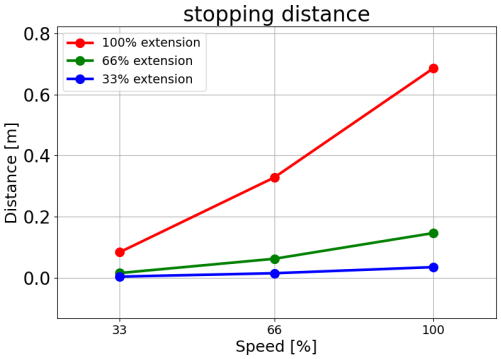
Razdalja ustavljanja v metrih za 33 % od 12,5 kg



Razdalja ustavljanja v metrih za 66 % od 12,5 kg

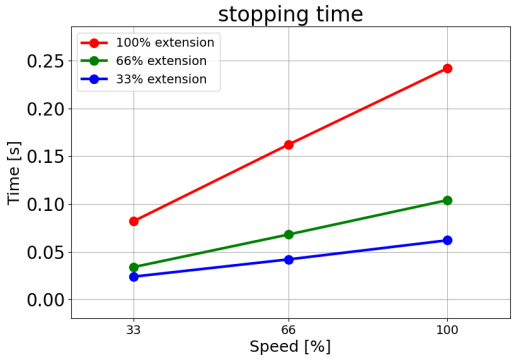


Razdalja ustavljanja v metrih pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg



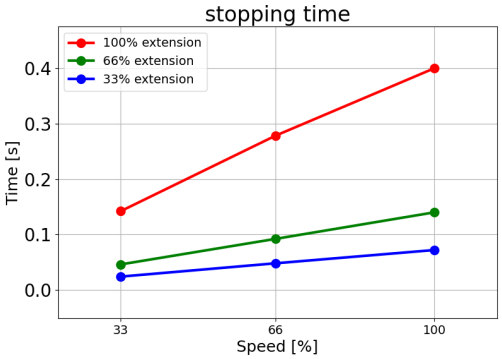
Člen 1 (RAMA)

Čas ustavljanja v sekundah za 33 % od 12,5 kg

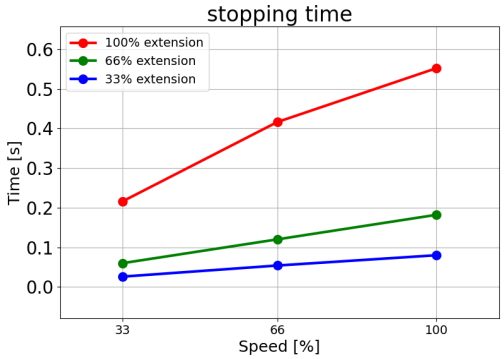


Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Čas ustavljanja v sekundah za 66 % od 12,5 kg

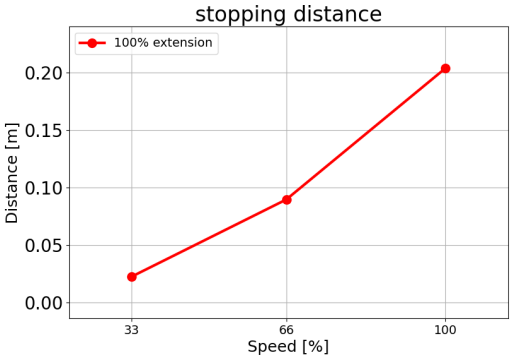


Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg

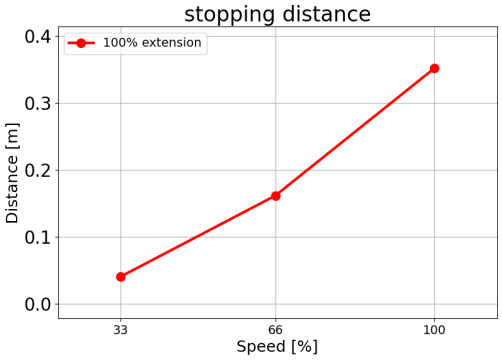


Člen 2 (KOMOLEC)

Razdalja ustavljanja v metrih za 33 % od 12,5 kg

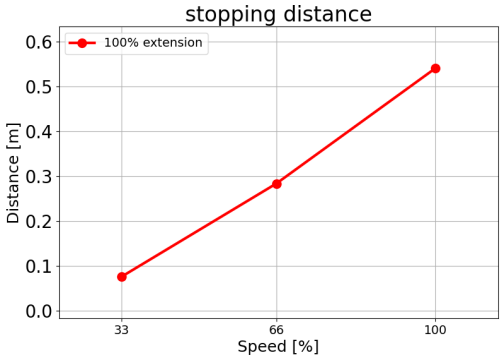


Razdalja ustavljanja v metrih za 66 % od 12,5 kg



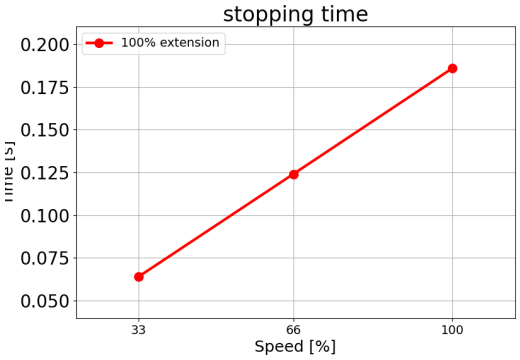
Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Razdalja ustavljanja v metrih pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg

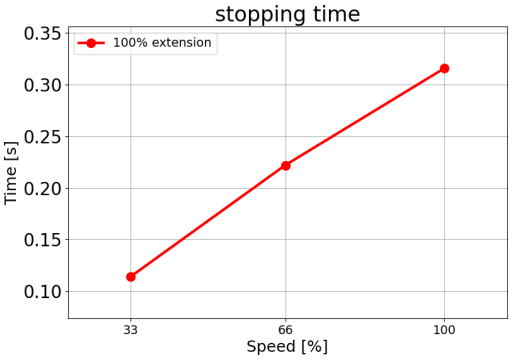


Člen 2 (KOMOLEC)

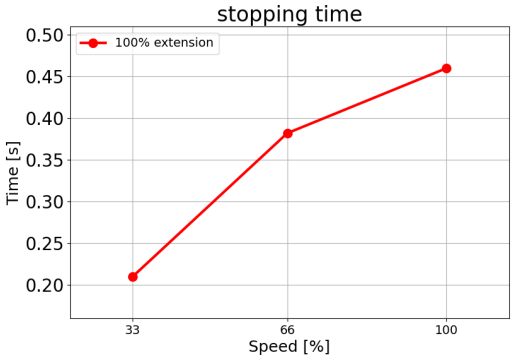
Čas ustavljanja v sekundah za 33 % od 12,5 kg



Čas ustavljanja v sekundah za 66 % od 12,5 kg



Čas ustavljanja v sekundah pri maksimalni obremenitvi 12,5 kg



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

14.3. 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.

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

15. 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.

15.1. 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).
Zaustavitev v sili ne uporabljajte za rutinsko zaustavitev ali kot nadomestilo za običajne postopke zaustavitve ali izklopa napajanja.

Zaustavitve v sili so dodatni varnostni ukrepi, ki ne preprečujejo poškodb. Ocena tveganja pri uporabi robota določa, ali so potrebni dodatni gumbi za Zaustavitev v sili. Funkcija zaustavitve v sili in sprožilna naprava morata biti v skladu s standardom ISO 13850.
Po sprožitvi zaustavitve v sili se gumb zaskoči v tem položaju. Zato je treba vsakič, ko se sproži Zaustavitev v sili, to ročno ponastaviti s pritiskom na gumb, ki je sprožil Zaustavitev v sili.
Preden ponastavite gumb za Zaustavitev v sili, morate vizualno ugotoviti in oceniti razlog, zaradi katerega je bil gumb za Zaustavitev v sili prvotno aktiviran. Potrebna je vizualna ocena vse opreme v aplikaciji. Ko je težava odpravljena, ponastavite gumb za Zaustavitev v sili.

Ponastavitev tipke 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

15.2. 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 vzvratno pogon za potrebni vsaj dve osebi ali več. V nekaterih primerih morata robotovo roko razstaviti dve ali več oseb.

Upravljavce 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

15.3. 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**.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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 znižani 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 integrirate in konfigurirate za uporabo dodatne osebe.

Preklopni načini

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

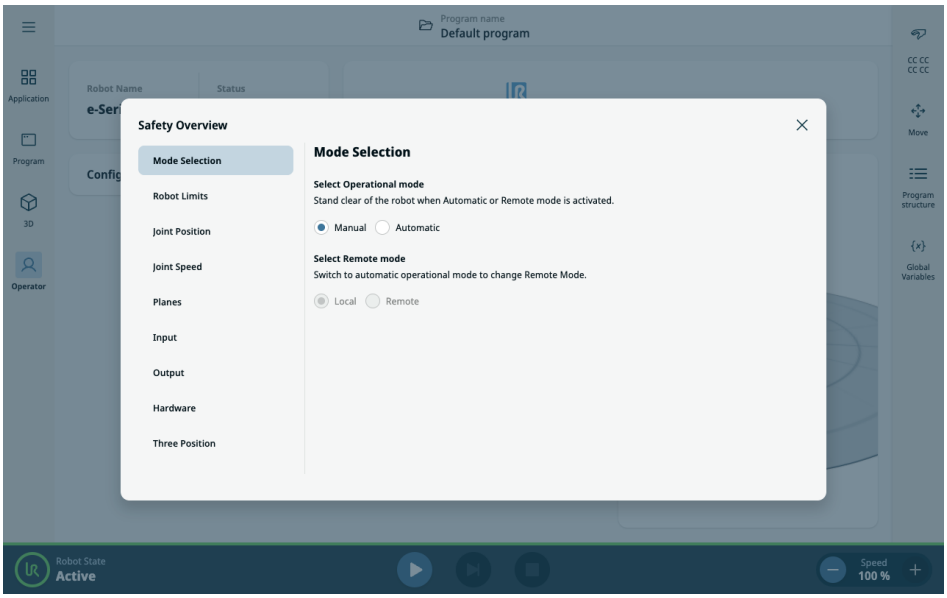
- Samodejno pomeni, da je način delovanja robota nastavljen na Samodejno.
- Ročno pomeni, da je način delovanja robota nastavljen na Ročno.

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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«.



Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

16. Priprava na uporabo

Opis

Pred prvo uporabo robota in vsakič, kadar z robotom izvedete prvo uporabo, je potrebno izvesti te preizkuse.

- Prepričajte se, da so vsi varnostni vhodi in izhodi pravilno povezani.
- Preverite, da vsi povezani varnostni vhodi in izhodi, vključno z napravami, skupnimi več strojem oz. robotom, delujejo, kot je predvideno.
- Preverite, da gumbi in vhod za zaustavitev v sili zaustavijo robota in aktivirajo zavore.
- Preverite, da vhod za preventivno zaustavitev ustavi gibanje robota. Če je konfigurirana preventivna ponastavitev, preverite njeno delovanje.
- Preverite inicializacijski zaslon, aktivirajte reducirani vhod in preverite spremembo zaslona.
- Spremenite način delovanja in preverite, ali se ikona načina spremeni v zgornjem desnem kotu zaslona vmesnika PolyScope.
- Preizkusite napravo za omogočanje tripoložajnega delovanja in preverite, ali pritisk na sredino položaja omogoča gibanje v ročnem načinu pri zmanjšani hitrosti.
- Če uporabljate izhode za zaustavitev v sili, pritisnite gumb za zaustavitev v sili in preverite, če je celoten sistem zaustavljen.
- Preizkusite sistem, povezan z varnostnimi V/I-signali v razdelku Namestitev, da preverite, ali so zaznane spremembe izhoda.
- Preverite zahteve za uporabo vašega robota.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

17. Prevoz

Opis

Robota premeščajte in prevažajte samo v izvirni 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 dvižne 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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

17.1. Prevoz brez embalaže

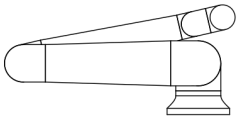
Opis

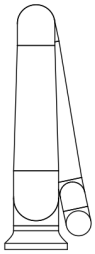
Universal Robots vedno priporoča prevoz robota v originalni embalaži.
Ta priporočila veljajo kot nasveti za zmanjšanje neželenih vibracij v členih in zavornih sistemih ter za zmanjšanje vrtenja členov.
Če transport robota opravite brez originalne embalaže, upoštevajte te smernice:

- 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.

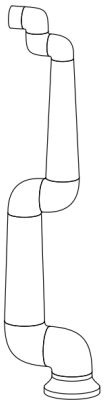
Prevoz

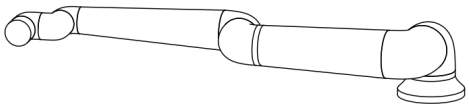
Robota za transport čim bolj zložite.



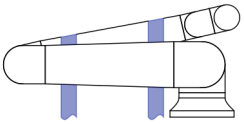


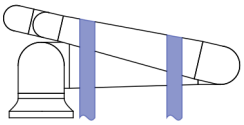
Robota ne transportirajte v iztegnjenem položaju. (položaj singularnosti)





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





Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

17.2. 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.

17.3. 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 skladiščenega, 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

18. 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 zagotoviti, 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

18.1. 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.

18.2. Čiščenje in pregled robotske roke

Opis

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

OPOZORILO

Mast draži kožo in lahko povzroči alergijsko reakcijo. Stik, vdihavanje ali zaužitje lahko povzroči bolezen ali poškodbe. Da bi preprečili bolezni 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		✗	
2	Preverite kabel robota	V		✗	
3	Preverite priključek kabla robota	V		✗	
4	Preverite pritrdilne vijake robotove roke *	F	✗		
5	Preverite pritrdilne vijake orodja *	F	✗		
6	Okrogla zanka	F			✗

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

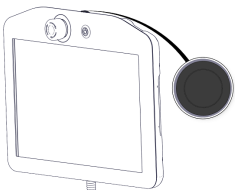
1. Če je mogoče, premaknite robotovo roko v začetno točko.
2. Izklopite in odklopite napajalni kabel iz krmilne omarice.
3. Preverite kabel med krmilno omarico in robotovo roko za znake poškodb.
4. Preverite, če so vijaki robotske osnove ustrezno priviti.
5. Preverite, če so vijaki prirobnice orodja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

OBVESTILO

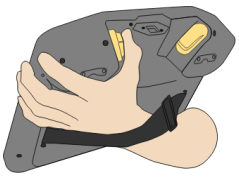
Če v obdobju veljavne garancije na robotu opazite poškodbe, se obrnite na prodajalca robota.

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.

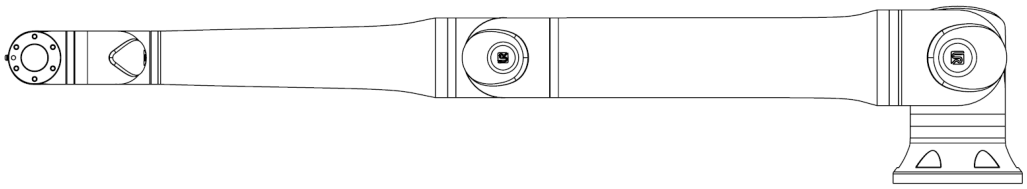


Gumb za vklop



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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

18.3. 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.

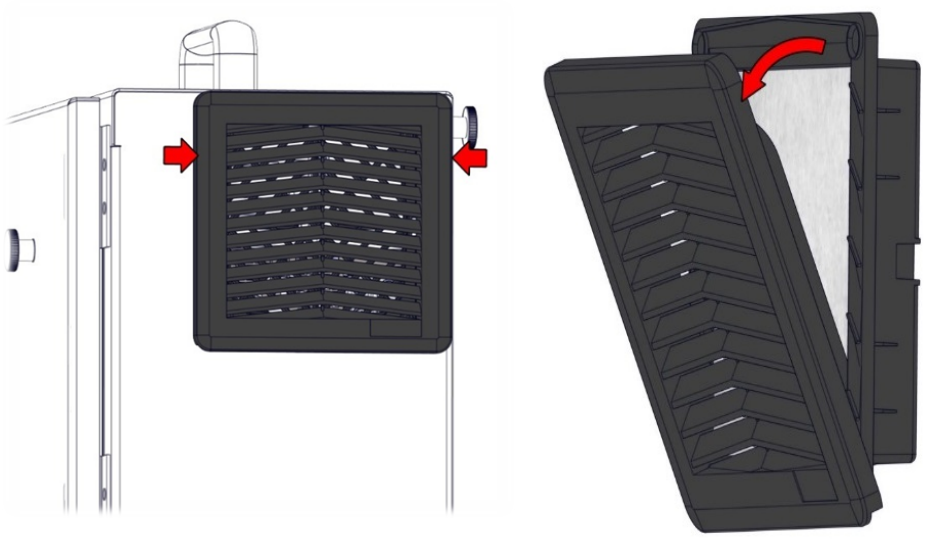
Čiščenje krmilne omarice

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.



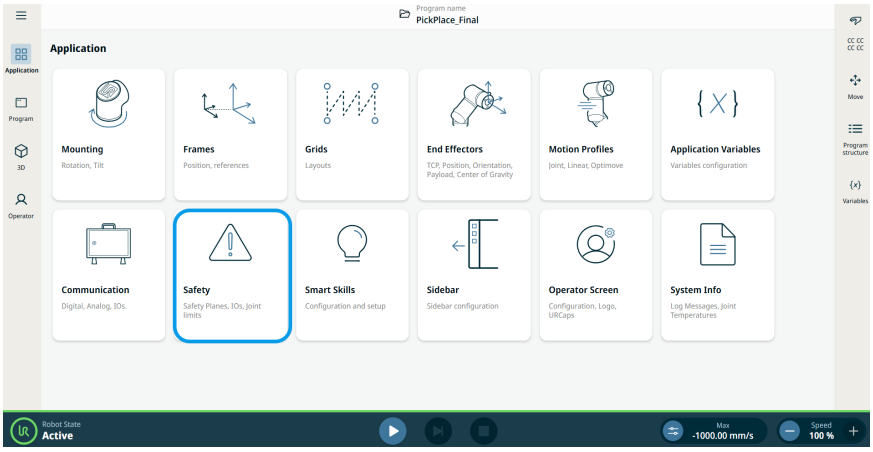
Slika 3.7. Zamenjava filtrov krmilne omarice.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

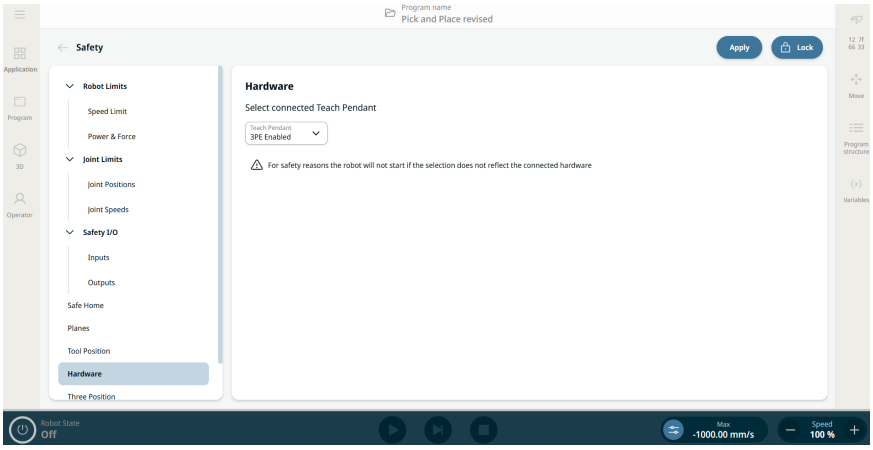
18.4. Namestitev programske opreme

Postopek konfiguracije programske opreme programirne enote 3PE

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



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



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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

19. 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 ustrezni 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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^{TM}).
- 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

20. Deklaracije in certifikacije

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

20.1. Izjava za vgradnjo (izvirnik)

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

UNIVERSAL ROBOTS

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator with standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).
Model:	**UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e** (e-Series) **with the standard control box** *(model CB5 v5.X, where X is 5 or higher)* *Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).* *Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload.*
Serial Number:	**Starting XY 24 5 0 00000 and higher** *Factory year* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year* *e-Series* — *3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (12kg payload), 6 = UR16e* ***NOTE**: This DOI is NOT applicable for use with the OEM Controller, See controller markings.*
Incorporation:	**Universal Robots' e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives**.

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

See the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives & Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 Ж	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN 61000-3-3: 2013
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)(II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-6-1:2007 & 2019 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13732-1:2008 as *applicable*	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(III)** EN 61000-6-2:2005 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 Ж *2023 edition has no relevant changes*	**(II)** EN IEC 60664-1:2006 & 2020	**(III)** EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 *UR3e, UR5e & UR7e ONLY*
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I)(II)** EN 60947-5-5:1997+A2:2017	
Ж *See TÜV Rheinland Certificates*	**(II)** EN IEC 60947-5-8:2021	

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN 61326-3-1: 2017 *[Industrial locations SIL 2]*
(III) EN 60068-2-1: 2007	**(II)** EN 60529:1991/A2/AC:2019	**(II)** IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026 — **Roberta Nelson Shea** *Global Technical Compliance Officer*

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

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60
www.universal-robots.com

20.2. 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 Energivej 51, DK-5260 Odense S Danska
Oseba v skupnosti, pooblaščena za sestavljanje tehnične datoteke	David Brandt Podpredsednik in glavni tehnološki direktor, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Opis in identifikacija delno dokončanega stroja (strojev):	
Izdelek in delovanje:	Večnamenski večosni industrijski robotski manipulator s standardno krmilno omarico (CB5 v5.X, kjer je X 5 ali več), kabli & standardne dolžine z ali brez programirne enote UR 3PE. Delovanje določi popolnoma sestavljen stroj (uporaba robota ali celice s končnim efektorjem, predvideno uporabo in programom).
Model :	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (serija e) s standardno krmilno omarico (model CB5 v5.X, kjer je X enako 5 ali več) • Veljavno od oktobra 2020: Programirna enota z napravo za omogočanje 3-položajnega delovanja (3PE TP) in standardna programirna enota (TP). • Veljavno od maja 2021: Izboljšanje specifikacije za UR10e na 12,5 kg največje obremenitve.
Opomba:	Ta DOI se NE uporablja za krmilnik OEM, glejte oznake na krmilniku
Serijska številka:	Začetek XY 2450000000 in višje Tovarnaleto serija e 3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e, 1 = UR12e, 2 = UR10e (obremenitev 12 kg), 6 = UR16e zaporedno oštevilčenje, ki se vsako leto ponovno začne pri 0
Vključitev:	Serijo e-Series podjetja Universal Robots (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e in UR16e) z CB5 v5.X je dovoljeno dati v obratovanje šele po vgradnji v končni, popoln stroj (robotska aplikacija ali celica), ki je skladen z določbami Direktive o strojih in drugimi veljavnimi direktivami.
Izjavljamo, da zgornji izdelki, v namene, za katere so dobavljeni, izpolnjujejo naslednje direktive, kot je razloženo spodaj: Ko se ta delno dokončan stroj vgradi in postane popoln stroj, je integrator odgovoren za to, da dokončani stroj izpolnjuje vse veljavne direktive, da se na njem namesti oznaka CE in da se priloži izjava o skladnosti (DOC).	
I. Direktiva o strojih 2006/42/ES	**Izpolnjene so naslednje bistvene zahteve:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 s 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Oglejte si usklajene standarde, na katere se sklicuje člen 7(2) direktive o medicinskih & pripomočkih (MD) in člen 6 direktive o elektromagnetni združljivosti (EMC):		
(I) EN ISO 10218-1:2011 * (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13732-1:2008, kot velja (I) EN ISO 13849-1:2015 * Izdaja 2023 nima pomembnih sprememb (I) EN ISO 13849-2:2012 *Glejte certifikate TÜV Rheinland	(I) EN ISO 13850:2015 (I)(II) EN IEC 60204-1:2018, kot velja (II) EN IEC 60320-1:2021 (II) EN IEC 60664-1:2006 in 2020 ((I)(II) EN 60947-5-5:1997+A2:2017 (II) EN IEC 60947-5-8:2021	(III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2007 & 2019 UR3e, UR5e & SAMO UR7e (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN 61000-6-2:2005 & 2019 (III) EN IEC 61000-6-3:2007 & 2021 SAMO UR3e, UR5e in UR7e
Sklici do drugih uporabljenih tehničnih standardov in specifikacij:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Tip 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016, kot je primerno (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60529:1991/A2/AC:2019 (III) EN IEC 61000-3-2:2019/A2:2024	(III) EN IEC 61000-6-4:2023 (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrijske lokacije SIL 2] (II) IEC 61784-3:2021/AMD1:2024 [SIL2]
Proizvajalec oz. pooblaščeni zastopnik proizvajalca bo predal relevantne informacije o delno sestavljenem stroju na utemeljeni poziv s strani državnih organov.		
Odobritev celotnega sistema zagotavljanja kakovosti s strani priglašenega organa Bureau Veritas: certifikat ISO 9001 št. DK019348, certifikat ISO 14001 št. DK019349 in certifikat ISO 45001 št. DK019350.		

Odense, Danska, 30. marec 2026

OBVESTILO

Ta DOI se lahko spremeni brez predhodnega obvestila. Najnovejši DOI, najnovejši uporabniški priročnik in DOI so na voljo na spletni strani UR.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

20.3. Certifikacija UR12e

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

	TÜV 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 Rheinland	Oznaka cTUV kaže, da je izdelek skladen s kanadskimi varnostnimi standardi, kar dokazuje skladnost s kanadskimi standardi za električno varnost.
	CHINA RoHS	Izdelki podjetja Universal Robots so v skladu z zahtevami kitajske direktive RoHS za omejevanje onesnaževanja z elektronskimi informacijskimi izdelki. Priložena je tabela s podatki o izdelku.
	KCs	Izdelki podjetja Universal Robots so bili ocenjeni in so v skladu z varnostnimi standardi KOSHA .
	KC	Izdelki podjetja Universal Robots so bili ocenjeni glede na skladnost s korejskimi zahtevami glede elektromagnetne združljivosti (EMC).
	Fraunhofer	Zmogljivosti izdelkov podjetja Universal Robots je preizkusil in potrdil Fraunhofer.

Dokazila tretjih strani za dobavitelje

	Okolje	Palete 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 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.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

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.

EU REACH

Naš izdelek vsebuje komponente, npr. modre plastične pokrovčke (skodelice) in sive plastične dele, ki vsebujejo snovi, navedene na seznamu kandidatnih snovi EU REACH (>0,1 % m/m).
Za referenco si oglejte dokument o globalni skladnosti, ki je na voljo za prenos na naši spletni strani.
Te informacije so navedene v skladu z obveznostmi uredbe REACH EU za izdelke, ki se dajejo na trg EU. Prosimo, uporabljajte naš izdelek v skladu z namenom ter upoštevajte vsa navodila za uporabo in varnostna navodila, navedena v tem priročniku. Za več podrobnosti glejte uradno uredbo REACH (prečiščeno besedilo: 32006R1907). Če imate vprašanja v zvezi z varnostjo izdelkov, nam pišite na naslov: ProductCompliance@teradyne-robotics.com.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

20.4. Certifikati UR12e

TÜV Rheinland

Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:
1- Emergency Stop; 2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit; 4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit; 6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit; 8- Momentum Limit
9- Power Limit; 10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit; 12- System Emergency Stop Output
13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

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

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Avtorske pravice © 2009-2026 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 产品/部件名称	Toxic and Hazardous Substances and Elements 有毒有害物质或元素					
	铅 Lead (Pb)	汞 Mercury (Hg)	镉 Cadmium (Cd)	六价 Hexavalent Chromium (Cr+6)	多溴联苯 Polybrominated biphenyls (PBB)	多溴二苯醚 Polybrominated diphenyl ethers (PBDE)
UR Robots 机器人：基本系统 UR3 / UR5 / UR10 / UR3e / UR5e /UR7e UR10e/UR12e/ UR16e /UR15e/ UR20 / UR30	X	O	X	O	X	X

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

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

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Registracija KC

43A7-212A-D7CC-2089

방송통신기자재등의 적합등록증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 Trade Name or Registrant	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) Equipment Name	Industrial Robot
기기부호/추가 기기부호 Equipment code /Additional Equipment code	IND
기본모델명 Basic Model Number	UR12e
파생모델명 Series Model Number	
등록번호 Registration No.	R-R-URK-UR12e
제조자/제조국가 Manufacturer/Country of Origin	Universal Robots A/S/덴마크
등록연월일 Date of Registration	2025-10-23
기타 Others	

위 기자재는「전파법」제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2025년(Year) 10월(Month) 23일(Day)

국립전파연구원장 국립전파연구원장인

Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.
위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Varnost KC

자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Jean-Pierre Hathout
	소재지	Energivej51, 5260 Odense SDenmark		
자율안전인증대상 기계 · 기구명		산업용로봇		
형식(규격)		UR12e	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호		25-AB2EQ-02417		
제조자		Universal Robots A/S		
소재지		Energivej51, 5260 Odense SDenmark		

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

2025년 11월 25일

한국산업안전보건공단 이사장

COPY

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

21. 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 1,8x10-7.
Vrednosti PFH se posodabljajo 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[4], takojšen izklop napajanja).

SF1 [1, 2, 3, 4] Zaustavitev v sili (ISO 13850)	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Če pritisnete Estop PB na programirni enoti[1] ali na zunanji enoti za zaustavitev v sili (če uporabljate varnostni vnos za zaustavitev v sili), to povzroči zaustavitev kategorije 1[4] ter prekinjeno napajanje aktuatorjev robota in V/I orodja. Vhod/izhod krmilnika preide v stanje „nizko“. Ukaz[1] za zaustavitev vseh sklepov; ko vsi sklepi dosežejo nadzorovano stanje mirovanja, se napajanje prekine. Glejte varnostne funkcije»čas ustavljanja« in »stop distance« [5]. **UPORABLJAJTE SAMO V NUJNIH PRIMERIH**; ne uporabljajte za varnostne namene, saj je za sprožitev potrebno ročno posredovanje.	Kategorija zaustavitve 1 (IEC 60204-1)	N/A	Robot, V/I robotskega orodja in V/I krmilnika
SF2 [3, 5] Varnostna zaustavitev (zaščitna zaustavitev v skladu z ISO 10218-1*)	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
To varnostno funkcijo sproži zunanja zaščitna naprava z uporabo varnostnih vhodov, ki sprožijo zaustavitev kategorije 2[4]. Namen je zaščititi ljudi pred poškodbami, ne pa robota, opremo ali izdelke. Na orodje V/I varnostna zaustavitev ne vpliva. Če je naprava za omogočanje povezana, lahko varnostno zastavitev konfigurirate tako, da deluje SAMO v samodejnem načinu. Glejte varnostni funkciji Čas ustavljanja in Razdalja ustavljanja.[5]. *Pred letom 2006 se je to imenovalo »varnostni zavorni mehanizem« ali »zaščitni zavorni mehanizem«.	Zaustavitev kategorije 2 (IEC 60204-1) Zastavitev SS2 (kot je opisano v standardu IEC 61800-5-2)	N/A	Robot
Ponastavitev varnostne zaustavitve	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Ko je naprava nastavljena za ponastavitev varnostnega sistema in se napetost na priključkih za zunanjo ponastavitev spremeni iz nizke na visoko, se varnostni zaustavitev ponastavi. Varnostni vhod za sprožitev ponastavitve SF2.	Ponastavi vnos na SF2	N/A	Robot

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF3 Omejitev položaja členov (programsko določena omejitev osi)	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Nastavi zgornje in spodnje meje za dovoljene položaje členov. Čas ustavljanja in razdalja zavorne poti se ne upoštevata, saj omejitve ne bodo presežene. Vsak člen ima lahko svoje omejitve. *Neposredno omejuje nabor dovoljenih položajev členov, v katerih se lahko sklepi premikajo. Gre za varnostno ocenjeno omejevanje gibanja osi in prostora v skladu s standardom ISO 10218-1:2011, 5.12.3.*	**Ne bo dovolil, da gibanje presega katero koli nastavljeno omejitev .** Hitrost je mogoče zmanjšati, tako da gibanje ne bo preseglo nobene omejitve. Da bi preprečili prekoračitev katere koli meje, se bo sprožil zaustavitev robota.	5°	Sklep (vsak)
SF4 Omejitev hitrosti sklepa	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Nastavi zgornjo mejo hitrosti člena. Vsak sklep lahko ima svojo omejitev. Ta varnostna funkcija najbolj vpliva na prenos energije ob stiku (pri vpenjanju ali prehodnem stanju). *Neposredno omejuje nabor dovoljenih hitrosti sklepov, ki jih sklepi smele izvajati. Uporablja se za omejevanje hitrih gibov sklepa, npr. tveganj , povezanih s singularnostmi.*	**Ne bo dovolil, da gibanje presega katero koli nastavljeno omejitev .** Hitrost je mogoče zmanjšati, tako da gibanje ne bo preseglo nobene omejitve. Da bi preprečili prekoračitev katere koli meje, se bo sprožil zaustavitev robota.	1,15°/s	Sklep (vsak)
Omejitev navora v sklepu	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Prekoračitev omejitev notranjega navora členov (posamezen člen) povzroči zaustavitev kategorije 0^4. Ta varnostna funkcija je tovarniška nastavitev in ni dostopna uporabnikom. NI prikazana tukaj, ker ni uporabniških nastavitev.	N/A	N/A	N/A
SF5 Imenuje se z različnimi imeni: omejitev poze, omejitev orodja, omejitev orientacije , varnostna raven, varnostne meje	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Nadzira TCP **pozo** (položaj in usmerjenost) in prepreči prekoračitev varnostne ravni ali omejitve TCP poze. Mogoče je več omejitev poze (prirobnica orodja, komolec in do 2 nastavljivi točki odmika orodja z radijem). Usmeritev je omejena z odstopanjem od smeri Z značilnosti prirobnice orodja ALI TCP. *Dva dela: (1) so varnostne ravni za omejevanje možnih položajev TCP. (2) je omejitev usmerjenosti TCP, ki se vnese kot dovoljena smer in toleranca . To omogoča določitev območij vključitve/izključitve TCP in zapestja na podlagi varnostnih ravnin.*	**Ne bo dovolil, da gibanje preseže katero koli nastavljeno omejitev.** Hitrost ali navori se lahko zmanjšajo, tako da gibanje ne bo preseglo nobene omejitve , nastavljene za SF5, SF6, SF7 ali SF8.	3° 40 mm	TCP, prirobnica orodja , komolec

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF6 Omejitev hitrosti TCP in komolec	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Nadzira hitrost **TCP** v **komolcu** , da prepreči prekoračitev omejitve hitrosti. To je enakovredno spremljanju celotne roke, saj se odseki med TCP in komolcem ne morejo premikati hitreje kot končne točke teh odsekov.	Robot se bo ustavil, da se prepreči prekoračitev katere koli meje. **Ne bo dovolil , da gibanje preseže katero koli nastavljeno omejitev.**	50 mm/s	TCP
SF7 **Omejitev sile (TCP)**	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Omejitev sile je sila, ki jo robot izvaja na TCP (središčni točki orodja) in na **komolcu**. Varnostna funkcija neprekinjeno izračunava dovoljene navore za vsak sklep, da se ohrani v okviru določene omejitve sile tako za TCP kot za komolec. Spoji nadzorujejo svoj izhodni navor, da ostanejo v dovoljenem območju navora. To pomeni, da bodo sile na TCP ali komolcu ostale znotraj določene meje sile. Ko se zaustavitev sproži z omejitvijo sile SF, se robot zaustavi. Standardni krmilnik UR bo povzročil »umik« gibanja na položaj pred preseganjem meje sile. Ta »umik« ni del varnostne funkcije, saj ga izvaja standardni krmilnik. Varnostni krmilnik ima določen čas (del odzivnega časa), ki je dovoljen, preden se sproži zaustavitev robota.	Robot se bo ustavil, da se prepreči prekoračitev katere koli meje. **Ne bo dovolil , da gibanje preseže katero koli nastavljeno omejitev .**	25 N	TCP
SF8 **Omejitev zagona**	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Omejitev zagonu je zelo uporabna za omejevanje prehodnih udarcev. *Omejitev Momentum vpliva na celoten robot.*	Robot se bo ustavil, da se prepreči preseganje katere koli omejitve. *Ne bo dovolil, da gibanje preseže katero koli nastavljeno omejitev.*	3 kg m/s	Robot

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF9 Omejitev moči	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Ta funkcija spremlja mehansko delo (vsoto navorov v sklepih, pomnoženo s kotnimi hitrostmi sklepov), ki ga opravi robot, kar vpliva tudi na tok v robotovi roki ter na hitrost robota. Ta varnostna funkcija dinamično omejuje tok/navor, hkrati pa ohranja hitrost.	Dinamično omejevanje toka/navora	10 W	Robot
SF10 UR Robot Stop Izhodi	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Ko je konfigurirano za izhod za zaustavitev robota in pride do zaustavitve robota, sta dvojna izhoda v stanju LOW. Če ni sprožen postopek zaustavitve robota, sta oba izhoda na visoki ravni. Impulzi niso uporabljeni, a so tolerirani. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo.[6] Ti dvojni izhodi spremenijo stanje ob vsakem zunanjem signalu za Zaustavitev v sili (Estop), ki je priključen na konfigurirljive varnostne vhode, če je ta vhod konfiguriran kot vhod za Zaustavitev v sili. Za izhod za zaustavitev se preverjanje izvede na zunanji opremi, saj je izhod UR vhod za to zunanjo varnostno funkcijo zaustavitve za zunanjo opremo. **OBVESTILO** Ta izhod zaustavitve ni povezan z vmesnikom IMMI (Injection Moulding Machine Interface - vmesnik stroja za brizgalno vlivanje v kalupe), da se prepreči nepopravljiva zaustavitev.	V primeru zaustavitve se dvojni izhodi spustijo na nizko raven, če so nastavljeni konfigurativni izhodi.	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo
SF11 „Premikajoča“ varnostna funkcija z digitalnimi izhodi	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
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 robota UR. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo[6].	Dvojni izhodi so nizki med gibanjem in visoki, ko ni gibanja.	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo
SF12 Varnostna funkcija »brez zaustavitve« z digitalnimi izhodi	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
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[6].	Dvojni izhodi so visoki, ko je robot bodisi v procesu ustavljanja bodisi v mirovanju .	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF13 Varnostna funkcija »zmanjšane aktivnosti« z digitalnimi izhodi	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
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 robota UR. Za integrirano varnostno funkcijo glejte opombo[6].	Dvojni izhodi so nizki, ko so aktivne zmanjšane nastavitve.	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo
SF14 „Zmanjšana neaktivna“ varnostna funkcija z digitalnimi izhodi	**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.[6]	Dvojni izhodi so nizki , kadar zmanjšane nastavitve niso aktivne.	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo
„Zmanjšano aktivno“ Vnos Nastavitve parametrov SF Sprememba	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Reducirano ni način delovanja. Gre za spremembo nastavitev, ki se sproži: • notranje z varnostno ravnino/mejo (začne se, ko je 2 cm od ravnine, in zmanjšane nastavitve se dosežejo v razdalji 2 cm od ravnine) ali • zunanje prek zunanjega vhoda, kar bo omogočilo zmanjšanje nastavitev v 500 ms od sprožitvenega vhoda. Ko so zunanje povezave nizke, je sprožen Reducirani način. "Reduced Active" vključi vse zmanjšane omejitve. Reducirano ni varnostna funkcija. Reduced je način parametrizacije varnostnih funkcij. Zmanjšanje je sprememba stanja, ki vpliva na nastavitve naslednjih varnostnih funkcij: položaj členov, hitrost sklepa, poza TCP, hitrost TCP, sila TCP, vztrajnost, moč, čas ustavljanja in zavorna pot. Preverite in potrdite vse nastavitve parametrov za uporabo robota.	N/A	N/A	Robot

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF15 Čas ustavljanja	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Spremljanje pogojev v sprotnem času, tako da časovna omejitev zaustavitve ne bo presežena. Hitrost robota je omejena, da se ne preseže časovni limit za čas ustavljanja.[7]	**Ne bo dopustilo, da dejansko ustavljanje preseže nastavljeno mejo**. Povzroči zmanjšanje hitrosti ali zaustavitev robota, da se NE preseže omejitev.	50 ms	Robot
SF16 Omejitev zavorne poti	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Spremljanje pogojev v sprotnem času, tako da omejitev razdalje zaustavitve ne bo presežena. Hitrost robota je omejena, da omejitev razdalje za zaustavitev ne bo presežena. [7]	**Ne bo dopustilo, da dejansko ustavljanje preseže nastavljeno mejo**. Povzroči zmanjšanje hitrosti ali zaustavitev robota, da se NE preseže omejitev.	40 mm	Robot
SF17 Varna izhodiščna položaj »Nadzorovana položaj«	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Varnostna funkcija, ki nadzoruje varnostno ocenjeni izhod, tako da zagotavlja, da se izhod lahko aktivira le , ko je robot v konfiguriranem in nadzorovanem »varnem izhodiščnem položaju«. Zastavitev kategorije 0 se sproži, če se izhod aktivira , ko robot ni v nastavljenem položaju.	Funkcija »varen izhod v izhodiščni položaj« se aktivira le, ko je robot v nastavljenem »varnem izhodiščnem položaju«	1,7 °	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo
Način Preklop VHOD	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Ko so zunanje povezave v stanju Low (nizko), je aktiven Samodejni način (delovanje). Ko je stikalo v položaju »High«, je način programiranja/učenja. **Priporočilo**: Uporabljajte z napravo za aktiviranje, tj. UR Programirna enota z vgrajenim 3-pozicijskim napravo za aktiviranje. V načinu učenja/programiranja je hitrost TCP sprva omejena na 250 mm/s. Hitrost je mogoče ročno povečati s pomočjo drsnika za hitrost na TP, vendar se ob aktiviranju omogočevalnega naprave omejitev hitrosti ponastavi na 250 mm/s.	Vhod za SF2	N/A	Robot

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF18 (3-stopenjska aktivacija) Varnostna funkcija 8 vhodov	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Naprava za omogočanje tripoložajnega delovanja [9] ima 3 položaje stikala: izklopljeno, vklopljeno, izklopljeno (v vrstnem redu sprožitve pri stiskanju). Ko je popolnoma sproščena, je naprava izklopljena. Ko ga pritisnete ali stisnete v srednji položaj, je vklopljen. Popolno pritiskanje (stiskanje) povzroči izklopljeno stanje. Ko je naprava za omogočanje 3P vklopljena, je gibanje omogočeno. **Ko je v ročnem načinu** in ko je povezava zunanje naprave za omogočanje izklopljena, varnostni sistem interno sproži SF2, ki je zaustavitev kategorije 2. **Priporočilo:** Kot varnostni vhod uporabite stikalo za izbiro načina delovanja.[10]	**V ročnem načinu, ko je vhod SF18 v stanju LOW, se SF2 sproži notranje.** Stop kategorija 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	Robot in zunanja povezava z SF19 in SF20
SF19 **Varnostna funkcija 3PE (3-Position Enabling) 8[Z] digitalnimi izhodi**	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**

V samodejnem načinu (»izvajanje«) so izhodi SF19 v stanju HIGH (visoko).
V ročnem načinu in kadar je katerakoli sprožilna naprava[11] v stanju OFF (ni v srednjem položaju ON, kar pomeni, da je sprožilna naprava sproščena ali popolnoma pritisnjena), se sproži SF2, kar povzroči zaustavitev kategorije 2 (SS2), izhodi SF19 pa so na nizki ravni. [8]
V ročnem načinu, ko se uporabljata Freedrive (Prosti tek) in 3PE:
• **Če je Freedrive (Prosti tek)** aktiviran in
  • VSE 3PE so v stanju OFF, izhodi SF19 so na nivoju HIGH.
  • Če je kateri koli 3PE v stanju ON, so izhodi SF19 v stanju LOW.
• **Če Freedrive (Prosti tek) ni** aktiviran in
  • VSE 3PE so v stanju ON, izhodi SF19 so na nivoju HIGH.
  • Je KATERIKOLI 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF19 v stanju LOW (nizko).
	V ročnem načinu, ko je 3PE v stanju Off , so izhodi na nivoju LOW, SF2 pa se sproži notranje.
	Stop kategorija 2 (IEC 60204-1)
	SS2 (IEC 61800-5-2)
		N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF20 3PE (3-stopenjska aktivacija) »stanje NOT« Varnostna funkcija[8] z digitalnimi izhodi	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na

V samodejnem načinu (»izvajanje«) so izhodi SF20 v stanju LOW (nizko).
V ročnem načinu in kadar je katerakoli sprožilna[naprava11] v stanju OFF (ni v srednjem položaju ON, kar pomeni, da je sprožilna naprava sproščena ali popolnoma pritisnjena), so izhodi SF20 na visoki ravni.[7]
V ročnem načinu, ko se uporabljata Freedrive (Prosti tek) in 3PE:
• **Če je Freedrive (Prosti tek)** aktiviran in:
  • VSE 3PE so v stanju OFF, izhodi SF20 so na nivoju LOW.
  • Če je kateri koli 3PE v stanju ON, so izhodi SF20 na nivoju HIGH.
• **Če Freedrive (Prosti tek) ni** aktiviran in:
  • VSE 3PE so v stanju ON, izhodi SF20 so v stanju LOW.
  • Je KATERIKOLI 3PE v izklopljenem stanju, so izhodi SF20 v stanju HIGH (visoko).
Opomba: SF20 je obrnjena različica SF19, pri kateri je stanje izhoda logično obrnjeno v primerjavi s SF19.
	V ročnem načinu, ko je 3PE v stanju Izklopljeno , so izhodi na visoki ravni.	N/A	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo

SF21 **Omejitev navora pri vpenjanju zapestja**	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Nadzira navor zapestnih sklepov, da se izogne visokim pritrdilnim navorom. Ne bo dopustil, da bi omejitev navora pri vpenjanju zapestja presegla omejitev. **OBVESTILO** To varnostno funkcijo je mogoče nastaviti tako, da je onemogočena.	Povzroči zaustavitev robota, da se meja NE preseže.	N/A	Robot
SF22 **Izhodi , ki jih aktivira varnostna raven (SF5)**	**Kaj se zgodi?**	**Toleranca**	**Vpliva na**
Vsakič, ko nadzorovana TCP-poza prečka varnostno raven, sta dvojna izhoda v stanju LOW. Dvojni izhodi se lahko sprožijo v več pozah (prirobnica orodja , komolec in do 2 nastavljivi točki odmika orodja z radijem). Za več podrobnosti glejte Omejitev položaja orodja.	Izhodi so na nivoju LOW, ko spremljana TCP-poza prečka varnostno raven.	40 mm enako kot SF5	Zunanja povezava z logiko in/ali opremo

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

SF23 Varnostna raven (SF5) Aktivira se z vhodi	Kaj se zgodi?	Toleranca	Vpliva na
Ko sta oba VHODNA SIGNALA: • VISOKO. • Nadzorovana TCP-poza se lahko prosto premika. • LOW. • Namen varnostne funkcije je preprečiti, da bi nadzorovana poza TCP- ja prečkala varnostno ravnino. Vendar to ni mogoče, če ni dovolj časa ali prostora za ustavitev. • Če je nadzorovana TCP poza že prečkala varnostno ravnino ali če se nadzorovana TCP poza bliža prečkanju varnostne ravnine, se robot ustavi v skladu z nastavitvami za čas ustavitve in omejitvami ustavne razdalje. Za več podrobnosti glejte Omejitev položaja orodja.	Ko • oba vhoda sta na NIZKI ravni, in • nadzorovana TCP-poza se premika proti varnostni ravnini in • če je na voljo dovolj časa ali razdalje za ustavitev pred doseganjem varnostne ravnine, se sproži ustavitev robota, da se prepreči prekoračitev varnostne ravnine. Če ni dovolj časa ali razdalje za ustavitev pred doseganjem varnostne ravnine, se sproži ustavitev robota, ki bo upoštevala nastavljeni čas ustavitve in omejitev ustavne razdalje. Vendar bo nadzorovana TCP-poza prečkala varnostno ravnino.	40 mm enako kot SF5	TCP, prirobnica orodja , komolec

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Tabela 1: opombe

[1]**Komunikacija** med programirno enoto, krmilnikom in robotom je SIL 2 za varnostne podatke (v skladu z IEC 61784-3).
[2]**Preverjanje delovanja zaustavitve v sili:** Gumb za zaustavitev v sili programirne enote je del programirne enote, ki nato komunicira[1] 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.
[3]**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.
[4]**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.

[5] Uporabiti je treba varnostne funkcije **Čas ustavljanja in Razdalja ustavljanja**. Ob uporabi ni treba redno preverjati učinkovitosti zaustavljanja.
[6] **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.
[7] 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.
[8] 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.
[9] Naprava za omogočanje je lahko na programirni enoti ali zunanja, priključena na vhod za funkcijo omogočanja (SF18).
[10] 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.

[11] Če je katera koli naprava za omogočanje 3PE sproščena ali do konca pritisnjena, je varnostna funkcija omogočanja tripoložajnega delovanja izklopljena (ni v središčnem položaju).

Avtorske pravice © 2009-2026 podjetja Universal Robots A/S. Vse pravice pridržane.

Programska oprema: PolyScope X
Različica programske opreme: 10.14
Različica dokumenta: 20.18.120

744-704-00

744-704-00