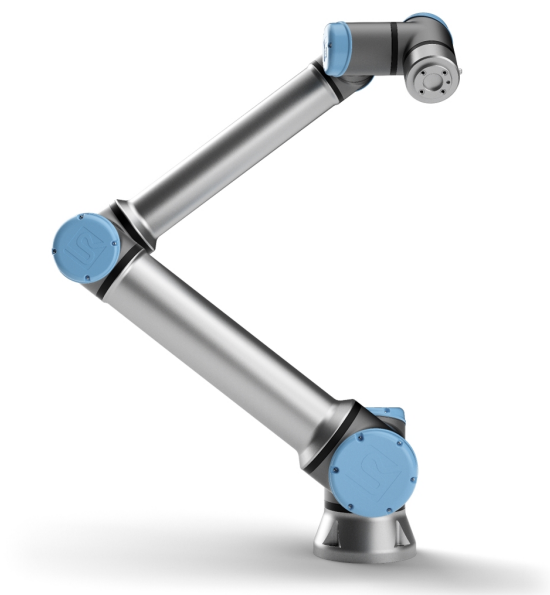




UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series Felhasználói kézikönyv



UR10e

Az eredeti utasítások fordítása (hu)



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

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

Szerzői jog © 2009-2021 by Universal Robots A/S.

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



Tartalomjegyzék

1. Előszó	1
1.1. Mit tartalmaznak a dobozok?	2
1.2. Fontos biztonsági utasítások	2
1.3. Jelen kézikönyv olvasása	3
1.4. Hol található további információkat?	3
1.4.1. UR+	3
I. rész Hardvertelepítési kézikönyv	5
2. Biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek	7
2.1. Előszó	7
2.2. Leállítási kategóriák	8
2.3. Konfigurálható biztonsági funkció	8
2.4. Biztonsági funkció	12
2.5. Módok	12
3. Szállítás	15
4. Mechanikai felhasználói felület	17
4.1. Előszó	17
4.2. A robot munkahelye	17
4.3. Talapzat	17
4.4. Maximális hasznos teher	21
5. Elektromos felhasználói felület	22
5.1. Előszó	22
5.1.1. Vezérlődoboz-konzol	22
5.2. Ethernet	22
5.3. Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések	23
5.4. Vezérlő I/O	25
5.4.1. Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz	26
5.4.2. Biztonsági I/O	27
5.4.3. Általános célú digitális I/O	32
5.4.4. Digitális bemenet gombtól	32
5.4.5. Kommunikáció más gépekkel vagy PLC-kkel	32
5.4.6. Általános célú analóg I/O	33
5.4.7. Távoli KI/BE vezérlés	34

5.5. Hálózati csatlakozó	35
5.6. Robot csatlakozás: Robot kábel	36
5.6.1. Robotkábel csatlakozó	36
5.7. Robot csatlakozás: Alapkarima kábel	37
5.7.1. Alapkarima kábelcsatlakozó	37
5.8. Eszköz i/o	38
5.8.1. Eszköz tápegysége	39
5.8.2. Tápegység	39
5.8.3. Duális tűske tápegysége	40
5.8.4. Az eszköz digitális kimenetei	40
5.8.5. Az eszköz digitális bemenetei	41
5.8.6. Eszköz analóg bemenete	42
5.8.7. Eszközkommunikáció I/O	43
6. Karbantartás és javítás	44
6.1. Biztonsági utasítások	44
6.2. Takarítás	45
6.3. Ellenőrzés	45
6.3.1. Robotkar ellenőrzési terv	45
6.3.2. Robotkar szemrevételezése	46
6.3.3. Vezérlő doboz ellenőrzési ütemterv	46
6.3.4. Vezérlő doboz szemrevételezés	47
6.3.5. Szabadonfutó ellenőrzése	47
7. Ártalmatlanítás és környezet	49
8. Tanúsítványok	50
9. Garancia	52
9.1. Termékjótállás	52
9.2. Felelősségkizárás	53
10. Leállítási idő és leállítási távolság	54
11. Nyilatkozatok és tanúsítványok	57
12. Nyilatkozatok és tanúsítványok (az eredeti fordítása)	59
13. Tanúsítványok	61
14. Műszaki adatok	68
15. Biztonsági funkciók táblázatai	70
15.1. Table 1	70
15.2. Table 2	76

II. rész PolyScope kézikönyv	81
16. Előszó	83
16.1. Robotkar alapok	83
16.2. PolyScope alapok	83
16.2.1. Érintőképernyő	84
16.2.2. Fejléc ikonok/lapok	85
16.2.3. Lábléc gombjai	86
16.3. Telepítés	87
16.3.1. A robotkar és a vezérlődoboz telepítése	87
16.3.2. A vezérlődoboz be-/kikapcsolása	87
16.4. Inicializálás	88
16.4.1. A robotkar indítása	89
16.5. Gyors rendszerindítás	89
16.6. Az első program	90
16.7. A robot regisztrálás és URCap licencfájlok	91
16.7.1. Robot regisztrálása az aktuális képernyőjéről	92
16.7.2. A URCAP licencfájl letöltése	92
16.7.3. Robot regisztrálásának megszüntetése	93
17. Szabad mozgatus	95
17.1. A szabadonfutó engedélyezése: általános hordozható kezelőegység	96
17.1.1. Használja a Freedrive gombot	96
17.1.2. Használja a Szabadonfutó (Freedrive) gombot a Mozgatus fül képernyőn	97
17.2. A szabadonfutó engedélyezése: 3PE hordozható kezelőegység	97
18. Hátramenet	98
18.1. Hátramenet engedélyezése: általános hordozható kezelőegység	98
18.2. Hátramenet engedélyezése: 3PE hordozható kezelőegység	98
19. Működési mód kiválasztása	99
19.1. Működési módok	99
19.2. Háromhelyzetű engedélyező eszköz	101
19.2.1. Manuális nagy sebesség	101
20. Biztonsági konfiguráció	103
20.1. Biztonsági beállítások alapjai	103
20.1.1. Biztonsági konfiguráció elérése	103
20.2. Biztonsági jelszó beállítása	104
20.3. A biztonsági konfiguráció módosítása	104

20.4. Új biztonsági konfiguráció alkalmazása	105
20.5. Biztonsági ellenőrzőösszeg	105
20.6. Biztonsági menü-beállítások	105
20.7. Robothatárértékek	105
20.8. Biztonsági módok	107
20.9. Tűrések	108
20.10. Illesztési határértékek	108
20.11. Síkok	109
20.11.1. Módok	110
20.11.2. Biztonsági síkok konfigurálása	110
20.11.3. Könyök	111
20.11.4. Színkódok	111
20.12. Szabad mozgás	112
20.12.1. A Freedrive gomb használata	112
20.13. Hátramenet	112
20.13.1. A Backdrive engedélyezése	113
20.14. Az eszköz helyzete	113
20.15. Az Eszköz iránya	115
20.15.1. Határérték tulajdonságai	115
20.15.2. Az eszköz tulajdonságai	116
20.16. I/O	116
20.16.1. Bemeneti jelek	116
20.16.2. Kimeneti jelek	117
20.16.3. OSSD biztonsági jelek	118
20.17. Hardver	119
20.17.1. Rendelkezésre álló hardver kiválasztása	119
20.18. Biztonságos kezdőhelyzet	119
20.18.1. Szinkronizálás a kezdőlapról	120
20.19. Biztonságos kezdőlapi kimenet	120
20.19.1. A Biztonságos kezdőlapi kimenet meghatározása	120
20.20. Biztonságos kezdőlap szerkesztése	121
20.20.1. Biztonságos kezdőlap szerkesztése	121
21. Futtatás lap	123
21.1. Program	123
21.2. Változók	123

21.3. Robot kora	124
21.4. Robot mozgatása pozícióba	124
21.4.1. A Robot mozgatása pozícióba képernyő elérése	124
21.4.2. Robot mozgatása ide:	125
21.4.3. Kézi	125
22. Program lap	127
22.1. Programfa	127
22.1.1. Program végrehajtásának jelzése	128
22.1.2. Keresés gomb	128
22.2. Programfa eszközsáv	128
22.2.1. Visszavonás/Ismétlés gombok	128
22.2.2. Mozgatás Fel& Le	128
22.2.3. Kivágás	128
22.2.4. Másolás	129
22.2.5. Beillesztés	129
22.2.6. Törlés	129
22.2.7. Tiltás	129
22.3. Kifejezésszerkesztő	129
22.4. Program elindítása egy kiválasztott csomópontból	130
22.4.1. A Lejátszás a kiválasztott helyről használata	130
22.5. Töréspontok használata egy programban	131
22.6. Egy lépés egy programban	132
22.7. Parancs lap	132
22.8. Grafikus lap	134
22.9. Változók lap	135
22.10. Alap program csomópontok	136
22.10.1. Rögzített útpont	136
22.10.2. Relatív útpont	141
22.10.3. Változó útpont	142
22.10.4. Irány	143
22.10.5. Eddig	144
22.10.6. Eddig-szerszám érintkezés	144
22.10.7. Várakozás	146
22.10.8. Beállítás	147
22.10.9. Előugrás	147
22.10.10. Leállít	148
22.10.11. Megjegyzés	149

22.10.12. Mappa	149
22.10.13. Hasznos terhelés beállítása	150
22.11. Haladó program csomópontok	150
22.11.1. Hurok	150
22.11.2. Ha	150
22.11.3. Alprogram	152
22.11.4. Kijelölés	153
22.11.5. Parancssor	153
22.11.6. Esemény	154
22.11.7. Szál	155
22.11.8. Váltás	155
22.11.9. Időzítő	156
22.11.10. Kezdőlap	157
22.12. Sablonok	157
22.12.1. Palettázó	157
22.12.2. Keresés	163
22.12.3. Erő	167
22.12.4. Az erő értékének kiválasztása	169
22.12.5. Sebesség-határértékek	169
22.12.6. Erő beállításainak tesztelése	169
22.12.7. Szállítószalag követése	170
22.12.8. Csavarozás	171
22.12.9. Csavarbehajtás eddig	172
22.13. URCaps	173
22.13.1. Távoli TCP és eszközútvonal URCap	173
22.13.2. Távoli TCP mozgástípusai	175
22.13.3. Távoli TCP útpont	175
22.13.4. Távoli TCP Szerszámpálya	176
22.13.5. Távoli TCP	178
22.13.6. Távoli TCP PCS	178
22.13.7. Szokásos TCP szerszámpálya mozgások	181
23. Telepítés lap	185
23.1. Általános	185
23.2. TCP konfigurálás	185
23.2.1. Helyzet	185
23.2.2. Tájolás	185
23.2.3. TCP-k hozzáadása, átnevezése, módosítása és eltávolítása	186

23.2.4. TCP helyzetének tanítása	186
23.2.5. TCP tájolásának tanítása	187
23.3. Hasznos terhelés	188
23.3.1. Hasznos terhelések hozzáadása, átnevezése, módosítása és eltávolítása	188
23.3.2. A gravitációs középpont beállítása	188
23.3.3. Hasznos terhelés becslése	188
23.3.4. Tehetetenség	189
23.4. Talapzat	190
23.5. I/O beállítása	191
23.5.1. I/O jel típusa	191
23.5.2. Felhasználó által meghatározott nevek kijelölése	191
23.5.3. I/O műveletek és I/O lap vezérlése	192
23.6. Telepítési változók	193
23.7. Indítás	194
23.7.1. Indítási program betöltése	195
23.7.2. Indítási program indítása	195
23.8. Eszköz i/o	196
23.9. I/O felület vezérlése	196
23.10. Eszköz analóg bemenetei	197
23.10.1. Eszközkommunikációs interfész	197
23.10.2. Az Eszközkommunikációs interfész (TCI) konfigurálása	197
23.11. Digitális kimeneti mód	197
23.11.1. Kettős Pin teljesítmény	198
23.12. Lágys átmenet a biztonsági módok között	198
23.12.1. Gyorsulási/lassulás beállítások beállítása	198
23.13. Kezdőlap	198
23.13.1. Kezdőlap meghatározása	199
23.14. Szállítószalag követésének beállítása	199
23.14.1. Szállítószalag meghatározása	199
23.14.2. Szállítószalag paraméterei	199
23.14.3. Nyomkövető paraméterek	200
23.15. Csavarbehajtás beállítása	200
23.15.1. Csavarhúzó konfigurálása	201
23.15.2. A csavarhúzó helyzetének konfigurálása	201
23.15.3. A csavarhúzó felhasználó felületének konfigurálása	202
23.16. Biztonság	202

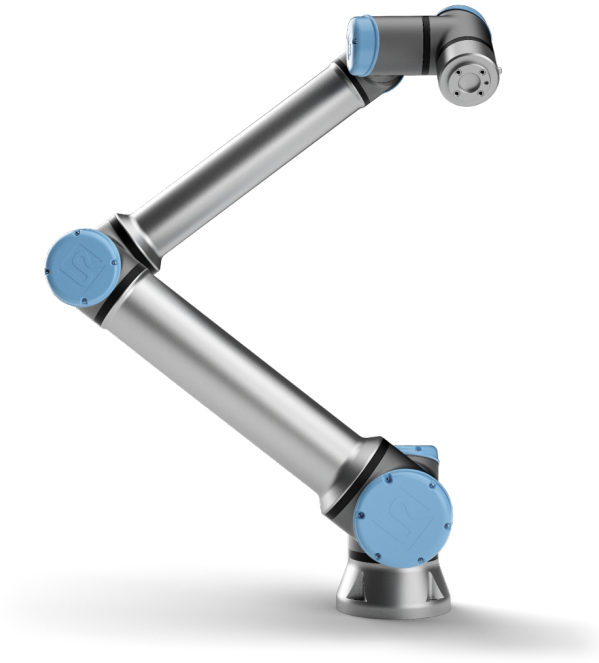
23.17. Funkciók	203
23.17.1. Funkció használata	204
23.17.2. A 'Mozgatás ide' elem használata	205
23.17.3. Pont tulajdonság	205
23.17.4. Sor tulajdonság	206
23.17.5. Sík funkció	206
23.17.6. Példa: Funkció kézi frissítése program beszabályozásához	207
23.17.7. Példa: Funkció tartásának dinamikus frissítése	208
23.17.8. Tulajdonság szerkesztése	210
23.18. Sín	212
23.19. MODBUS kliens I/O beállítása	212
23.19.1. Frissítés	212
23.19.2. Egység hozzáadása	212
23.19.3. Egység törlése	213
23.19.4. Egység IP beállítása	213
23.19.5. Szekvenciális mód	213
23.19.6. Jel hozzáadása	213
23.19.7. Jel törlése	213
23.19.8. Jeltípus beállítása	213
23.19.9. Jel címének beállítása	214
23.19.10. Jel nevének beállítása	214
23.19.11. Jel értéke	214
23.19.12. Jelcsatlakozás állapota	214
23.19.13. Haladó opciók megjelenítése	215
23.19.14. Haladó opciók	215
23.20. EtherNet/IP	216
23.21. PROFINET	216
24. Mozgás lap	217
24.1. Mozgatás eszköz	217
24.2. Robot	217
24.2.1. Funkció	218
24.2.2. Aktív TCP	218
24.2.3. Kezdőlap	218
24.2.4. Szabad mozgatás	218
24.2.5. Igazítás	218
24.3. Az eszköz helyzete	218
24.4. Illesztés helyzete	218

24.5. Tartásszerkesztő képernyője	221
24.5.1. Robot	221
24.5.2. Funkció és az eszköz helyzete	222
24.5.3. Illesztési helyzetek	222
24.5.4. OK gomb	222
24.5.5. Mégse gomb	222
25. I/O lap	223
25.1. Robot	223
25.2. MODBUS	224
26. Napló lap	227
26.1. Leolvasások és illesztés betöltése	227
26.2. Dátumnapló	227
26.3. Hibajelentések mentése	228
26.4. Műszaki támogatás fájl	229
27. Program- és telepítéskezelő	231
27.1. Megnyitás...	231
27.2. Új...	232
27.3. Mentés...	233
27.4. Fájlkezelő	234
28. Hamburger menü	237
28.1. Súgó	237
28.2. Névjegy	237
28.3. Beállítások	237
28.3.1. Preferenciák	237
28.3.2. Jelszó	238
28.4. Rendszer	239
28.4.1. Biztonsági mentés és helyreállítás	239
28.4.2. Frissítés	239
28.4.3. Hálózat	240
28.4.4. URCaps kezelése	240
28.4.5. Távvezérlés	241
28.4.6. Biztonság	242
Bűvös fájlok futtatása	242
Bejövő kapcsolatok konfigurálása	243
Hitelesítés	244



Engedélyezett kulcsok kezelése	244
28.5. Robot leállítása	245
29. Szójegyzék	246
29.1. Index	247

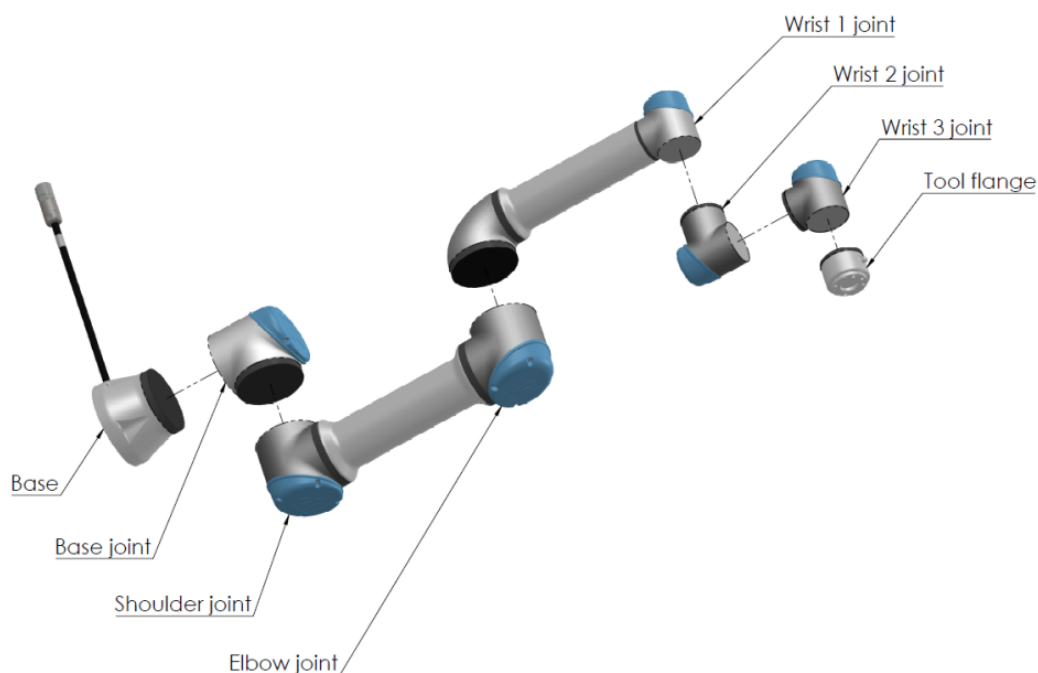
1. Előszó



Gratulálunk Önnek az új Universal Robotse-Seriestípusú robot megvásárlásához.

A robot programozható eszköz mozgatására, és képes kommunikálni más gépekkel elektromos jelek segítségével. Extrudált alumínium csövekből és illesztésekből álló kar.

A szabadalmaztatott programozó felületünkkel, a PolyScope alkalmazással könnyű a robot programozása, hogy a szerszámot egy kívánt pálya mentén mozgassa.



2.1: Az illesztések, az alap és a robotkar eszközpereme.

Hat illesztéssel és széles rugalmassági térrel a Universal Robots e-Series együttműködő robotkarjai az emberi kar mozgási tartományát utánozzák. A szabadalmaztatott programozó felületünk -a PolyScope- segítségével könnyen programozható a robot az eszközök mozgatására és más gépekkel való kommunikációra elektromos jelek segítségével. Az [2.1: Az illesztések, az alap és a robotkar eszközpereme](#) ábra szemlélteti a robotkar fő alkotóelemeit, és hivatkozásként használható a kézikönyvben.

1.1. Mit tartalmaznak a dobozok?

Amikor robotot rendel, két dobozt kap. Az egyik tartalmazza a robotkart, a másik pedig a következőket:

- Vezérlődoboz és hordozható kezelőegység
- Tartókonzol a vezérlődobozhoz
- Szerelőkonzol a Tanító függelékhez
- Kulcs a Vezérlődoboz kinyitásához
- Kábel a robotkar és a vezérlődoboz csatlakoztatásához (az opciókat lásd itt: [14. Műszaki adatok 68](#))
- Az Ön régiójához kompatibilis hálózati kábel
- Ez a kézikönyv

1.2. Fontos biztonsági utasítások

A robot **részlegesen befejezett gépezet** (lásd itt: [1.2.1](#)), és mint olyan, a robot minden egyes telepítésénél kockázatértékelés elvégzését igényli. A(z) fejezetben közölt összes biztonsági utasítást be kell tartani.

1.3. Jelen kézikönyv olvasása

Ez a kézikönyv utasításokat tartalmaz a robot telepítésére és programozására vonatkozóan. A kézikönyv két részre van osztva:

Hardvertelepítési kézikönyv

A robot mechanikus és elektromos telepítése

PolyScope kézikönyv

A robot programozása

Ez a kézikönyv a robotintegrátornak szól, akinek alapvető mechanikai és elektromos képzésben részesült, és ismeri az elemi programozási elveket.

1.4. Hol található további információkat?

A támogatási weboldal (<http://www.universal-robots.com/support>) a következőket tartalmazza:

- Jelen kézikönyv más nyelvű változatai
- **PolyScope kézikönyv**
- A **Szerviz kézikönyv** hibaelhárítással, karbantartással és javítással kapcsolatos utasításokat tartalmaz
- A **Szkript kézikönyv** haladó felhasználók számára

1.4.1. UR+

Az UR+ webhely (<http://www.universal-robots.com/plus/>) egy internetes bemutatóterem, amely élvonalbeli termékeket mutat be az Ön UR robot alkalmazásának testreszabásához. Mindent megtalálhat, melyre szüksége van, egy helyen - a végeffektoroktól és tartozékoktól a vizualizáló kamerákig és szoftverekig. Az összes terméket tesztelték és jóváhagyták a UR robotokba történő beépítésre, biztosítva az egyszerű telepítést, megbízható működést, egyenletes felhasználói tapasztalást és könnyű programozást. Használhatja a helyet a UR+ Developer Programhoz csatlakozásra, hogy elérje az új szoftverplatformunkat, amely lehetővé teszi, hogy felhasználóbarátabb termékeket tervezzünk a UR robotokhoz.



I. rész

Hardvertelepítési kézikönyv



2. Biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek

2.1. Előszó

A Universal Robots e-Series robotokat több beépített biztonsági funkcióval illetve biztonsági I/O kapcsokkal, az elektromos felhasználói felületről induló és oda érkező digitális és analóg vezérlőjelekkel építik ki egyéb gépekkel és további védőeszközökkel való kapcsolat céljából. Minden biztonsági funkciót és I/O kapcsot az EN ISO13849-1:2008 szabványnak megfelelően alakítottak ki (a tanúsítványokat lásd: fejezet), d teljesítményszinttel (PLd), 3. kategóriájú architektúra alkalmazásával.

A felhasználói felület biztonsági funkciói, bemenetei és kimenetei konfigurációját lásd itt: [20. Biztonsági konfiguráció](#) 103 fejezet, [II. rész PolyScope kézikönyv](#) 81 rész. A biztonsági készülékek bekötésének módját az I/O-hoz a fejezetben ismertetjük.



MEGJEGYZÉS

1. A biztonsági funkciók és kezelői felületek használatához és konfigurálásához be kell tartani a kockázatértékelési eljárásokat mindegyik robotalkalmazásnál. (lásd fejezet, szakasz)
2. Ha a robot hibát vagy a biztonsági rendszer megsértését fedezi fel (pl. ha a vészleállító áramkör egyik vezetéket elvágta vagy meghaladtak egy biztonsági határértéket), akkor 0-ás leállási kategória kerül kezdeményezésre.
3. A leállási időt számításba kell venni az alkalmazás kockázatértékelésének részeként.



FIGYELMEZTETÉS

1. Ha a kockázatértékelés által meghatározottaktól eltérő biztonsági konfigurációs paramétereket használ, az ésszerűen nem kiküszöbölhető veszélyeket és nem eléggé csökkentett kockázatokat eredményezhet
2. Biztosítsa, hogy az eszközök és fogók ne csatlakozzanak megfelelően, hogy ha áramszünet lenne, ne álljon fenn semmiféle veszély.
3. Járjon el óvatosan, amikor 12 V-ot használ, mivel a programozó által okozott hiba okozhatja azt, hogy a feszültség 24 V-ra változik, ami károsíthatja a berendezést és tüzet okozhat
4. A végeffektort nem védi a UR biztonsági rendszer. A végeffektor és/vagy a csatlakozókábel működését nem monitorozzák

2.2. Leállítási kategóriák

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

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

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

2.3. Konfigurálható biztonsági funkció

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

Biztonsági funkció	Leírás
Csuklóhelyzet határértéke	Beállítja a felső és alsó határértékeket a megengedett csukló-pozíciókhoz.
Csuklósebesség határértéke	Beállítja a csukló sebességének felső határértékét.
Biztonsági síkok	Meghatározza a síkokat, a térben, amelyek korlátozzák a robot helyzetét. A biztonsági síkok vagy az eszközt/végeffektort magában vagy az eszközt/végeffektort és a könyöket egyaránt korlátozzák.
Eszköz tájolása	Meghatározza a szerszám megengedett tájolási határértékeit.
Sebesség határérték	Korlátozza a robot maximális sebességét. A sebesség korlátozása a könyöknél, az eszköz/végeffektor pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik.
Erő határértéke	Korlátozza a roboteszköz/végeffektor és a könyök által kifejtett maximális erőt fogó helyzetekben. Az erő korlátozása az eszköz/végeffektor, könyök pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik.
Mozgásmennyiség határértéke	Korlátozza a robot maximális impulzusnyomatékát.

Biztonsági funkció	Leírás
Energia határértéke	Korlátozza a robot által végzett mechanikai munkát.
Leállási idő határértéke	Korlátozza a maximális időt, amit a robot leállításhoz használ védőleállítás kezdeményezése után.
Leállási távolság határértéke	Korlátozza a maximális távolságot, amit a robot megtehet védőleállítás kezdeményezése után.

Az alkalmazás kockázatértékelésének elvégzésekor számításba kell venni a robot leállítás indítását követő mozgását. A folyamat megkönnyítése érdekében használható a *Leállási idő határértéke* és a *Leállási távolság határértéke* biztonsági funkció.

Ezek a biztonsági funkciók dinamikusan csökkentik a robot mozgásának sebességét, hogy mindig a határértékeken belül álljon le. A robotizületek határhelyzetei, a biztonsági síkok és a szerszám/végeffektor tájolási határértékei figyelembe veszik a várható féktávolságot, vagyis a robot mozgása lelassul a határérték elérését megelőzően.

A működési biztonság az alábbiak szerint foglalható össze:

Biztonsági funkció	Tűrés	Teljesítményszint	Kategória
Vészleállítás	-	d	3
Biztonsági leállító	-	d	3
Csuklóhelyzet határértéke	5 °	d	3
Csuklósebesség határértéke	1.15 °/s	d	3
Biztonsági síkok	40 mm	d	3
Eszköz tájolása	3 °	d	3
Sebesség határérték	50 mm/s	d	3
Erő határértéke	25 N	d	3
Mozgásmennyiség határértéke	3 kg m/s	d	3
Energia határértéke	10 W	d	3
Leállási idő határértéke	50 ms	d	3
Leállási távolság határértéke	40 mm	d	3
Safe Home	1.7 °	d	3



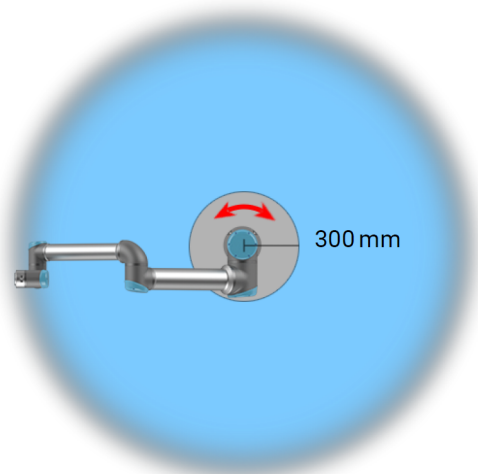
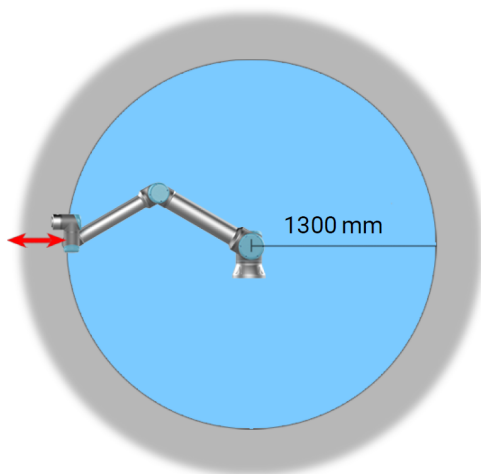
FIGYELMEZTETÉS

Egy alkalmazás tervezésekor az erőkorlátozó funkció két kivételét kell figyelembe venni (3.1 ábra). Ahogy a robot kinyúlik, a térdillesztés hatása nagy erőt adhat le sugárirányban (az alaptól elfelé), de kis sebességnél. Hasonlóan a rövid emelőkar, amikor az eszköz/végeffektor közel van az alaphoz és az alap körül mozog, nagy erőt okozhat, kis sebességnél. A szűrő veszélyeket kerülni kell az akadályok elvételével ilyen területekről, a robot áthelyezésével vagy kombinált biztonsági síkok és illesztési határértékek használatával, hogy a veszélyt kiküszöböljék azzal hogy a robot bemenjen a munkaterület ezen régiójába.



FIGYELMEZTETÉS

Ha a robotot egyenes vonalú mozgással használják kézzel vezetett alkalmazásokban, a sebesség határértékét legfeljebb 250 mm/s értékre kell állítani a szerszám/végeffektor és a könyök tekintetében, feltéve hogy a kockázatértékelés szerint magasabb sebesség is elfogadható. Ez megakadályozza a robot könyökének gyors mozgását a páratlanok mellett.



3.1: A robotkar fizikai tulajdonságai miatt bizonyos munkaterületek figyelmet igényelnek szűrő veszélyek miatt. Az egyik területet (bal) a radiális mozgásokhoz határozzák meg, amikor az 1. csukló legalább 1300mm távolságra van a robot alapjától. A másik terület (jobb) a robot alapjától 300 mm távolságon belül van, amikor érintő irányban mozog.

A robot az alábbi biztonsági bemenetekkel is rendelkezik:

Biztonsági bemenet	Leírás
Vészleállító gomb	1. kategóriájú leállítást végez (IEC 60204-1), mellyel tájékoztatja a többi <i>Rendszer vészleállító</i> kimenetet használó gépet, ha azt a kimenetet definiálták. A kimenethez csatlakoztatott bármilyen berendezés leállítását kezdeményezi.

Biztonsági bemenet	Leírás
Robot vészleállító	1. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1) végez a vezérlődoboz bemeneten keresztül, mellyel tájékoztatja a többi <i>Rendszer vészleállító</i> kimenetet használó gépet, ha azt a kimenetet definiálták.
Rendszer vészleállító	Az 1. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1) csak roboton hajtja végre, minden üzemmódban, és ez elsőbbséget élvez az összes többi paranccsal szemben.
Biztonsági leállító	2. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1) végez minden üzemmódban, kivéve a 3-állapotú engedélyező eszköz és egy üzemmódválasztó használatakor, majd amikor kézi üzemmódban van, akkor úgy lehet beállítani a biztonsági leállítást, hogy az csak automatikus üzemmódban működjön.
Automata mód biztonsági leállítás	CSAK automatikus módban végez 2. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1). <i>Automata módú biztonsági leállítás</i> csak akkor választható, ha egy háromhelyzetű engedélyező eszközt konfiguráltak és beszereltek.
Biztonsági visszaállítás	<i>Biztonsági leállított</i> állapotból visszatér a Biztonsági visszaállító bemenet jelének felfutó élére.
Csökkentett mód	Átállítja a biztonsági rendszert, hogy a <i>Csökkentett mód</i> határértékeit használja.
Háromhelyzetű engedélyező eszköz	Kezdeményez egy 2. kategóriájú leállítást (IEC 60204-1), amikor az engedélyező eszközt teljesen lenyomják vagy teljesen felengedik, kizárólag manuális módban. Háromhelyzetű engedélyező eszköz leállása kezdődik, amikor a bemenet alacsony lesz. Ezt nem befolyásolja a Biztonsági visszaállítás.
Működési mód	Átkapcsol a működési módok között. A robot Automatikus módban van, amikor a bemenet alacsony, és Kézi módban, amikor a bemenet magas.
Automatic Mode Safeguard Reset	<i>Automata módú biztonsági leállítás</i> állapotból visszatér az Automatika módú biztonsági leállítás visszaállító bemenetére érkező jel felfutó élére.

Más gépekkel való csatlakozáskor a robotot az alábbi biztonsági kimenetekkel szerelik fel:

Biztonsági kimenet	Leírás
Rendszer vészleállító	Amíg ezen jel logikai szintje alacsony, a <i>Robot Vészleállítás</i> bemenet logikai alacsony szinten van, vagy a Vészleállítás gombot megnyomták.
Mozgó robot	Amíg ezen jel logikai szintje magas, a robot egyetlen csuklójának sebessége sem haladja meg a 0,1 rad/s értéket.
A robot nem áll le	Logikusan magas, amikor a robotot leállítják vagy a leállítás folyamatában, amely vészleállítás vagy biztonsági leállítás miatt történik. Egyébként logikusan alacsony lesz.
Csökkentett mód	Alacsony logikai szintű, amikor a biztonsági rendszer Csökkentett módban van.

Biztonsági kimenet	Leírás
Nem csökkentett mód	Logikai alacsony szint, amikor a rendszer nem csökkentett módban van.
Safe Home	Logikusan magas, amikor a robot a konfigurált Biztonságos kezdőhelyzetben van.

Minden biztonsági I/O kétcsatornás, azaz akkor biztonságos, amikor a logikai jelszint alacsony (például a Vészleállítás akkor aktív, amikor a jelek logikai szintje alacsony).

2.4. Biztonsági funkció

A biztonsági rendszer monitorozza, hogy meghaladnak-e valamilyen biztonsági határértéket vagy kezdeményeznek-e vészleállítást vagy biztonsági leállítást.

A biztonsági rendszer reakciói:

Kapcsoló	Reakció
Vészleállítás	1. leállítási kategória.
Biztonsági leállító	2. leállítási kategória.
Határérték megsértése	0. leállítási kategória.
Hiba észlelése	0. leállítási kategória.



MEGJEGYZÉS

Ha a biztonsági rendszer hibát vagy előírás megsértését észleli, akkor az összes biztonsági kimenet visszaáll alacsonyra.

2.5. Módok

Normál és csökkentett mód

A biztonsági rendszernek két konfigurálható módja létezik : **Normál** és **Csökkentett**. A biztonsági határértékek mind a két módhoz konfigurálhatók. A csökkentett módkor aktív, amikor a robot szerszám/végeffektor a **Csökkentett módot indítása** sík Csökkentett Mód oldalán helyezkedik el, vagy amikor biztonsági bemenetről indítják.

Sík használata csökkentett mód indításához: Amikor a robot az indító sík csökkentett módjának oldaláról visszatér a normál mód oldalára, van egy 20 mm-es terület az indító sík körül, ahol mind a normál, mind a csökkentett mód határértékei megengedettek. Ez megakadályozza a vibrálást biztonsági módban, amikor a robot a határérték közelében van.

Bemenet használata csökkentett mód indításához: Ha egy bemenetet használnak (csökkentett mód indításához vagy leállításához), akár 500 ms is eltelhet, amíg az új mód-határértékek érvényre jutnak. Ez akkor fordulhat elő, amikor a csökkentett módról normál módra, VAGY amikor normál módról csökkentett módra vált át. Ez teszi lehetővé, hogy a robot adaptálja például az új biztonsági határértékek sebességét.

Helyreállítás mód

Amikor egy biztonsági határértéket meghaladnak, a biztonsági rendszert újra kell indítani. Ha a induláskor a rendszer túllép egy biztonsági határértéket (pl. egy csuklópont helyzet határértéken kívül esik), akkor kerül a speciális Helyreállítás módba. Helyreállítás módban nem lehet programokat futtatni a roboton, de a robotkard kézzel vissza lehet állítani a határértékeken belül akár a Freedrivemód, vagy a PolyScope Mozgatás fül használatával (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#) PolyScope kézikönyv). A Helyreállítás mód biztonsági határértékei:

Biztonsági funkció	Határérték
Csuklósebesség határértéke	30 °/s
Sebesség határérték	250 mm/s
Erő határértéke	100 N
Mozgásmennyiség határértéke	10 kg m/s
Energia határértéke	80 W

Ha ezeket a határértékeket megsértik, a biztonsági rendszer 0-ás leállási kategóriát ad ki.



FIGYELMEZTETÉS

Az illesztési helyzetek, a biztonsági síkok és az eszköz/végeffektor tájolása korlátai a helyreállítás módban le vannak tiltva. Legyen óvatos, amikor a robotkard visszamozgatja a határértékeken belül.



3. Szállítás

A raklapon leszállítva a robot és a vezérlődoboz kalibrált készlet. Ne szedje szét őket, mivel akkor újrakalibrálásra van szükség.

A robotot kizárólag az eredeti csomagolásában szállítsa. Tartsa a csomagolóanyagot száraz helyen, ha a robotot később mozgatni szeretné.

Amikor kiveszi a robotot a csomagolásából és a telepítési helyére teszi, akkor a robotkar mindkét csövét egyszerre tartsa. Tartsa a robotot a helyén, amíg az összes szerelési csavart nem húzta meg biztosan a robot alapjában.

Emelje a vezérlődobozt a fogantyújánál fogva.



FIGYELMEZTETÉS

1. Győződjön meg arról, hogy nem terheli túl a hátát vagy más testrészét, amikor a berendezést felemeli. Használjon megfelelő emelőberendezést. Az emelésre vonatkozó összes regionális és országos irányelvek be kell tartani. A Universal Robots nem tartható felelősnek a berendezés szállítása által okozott károkért.
2. Ügyeljen rá, hogy a robotot a [4. Mechanikai felhasználói felület](#) [17](#) fejezet utasításai szerint szerelje fel.



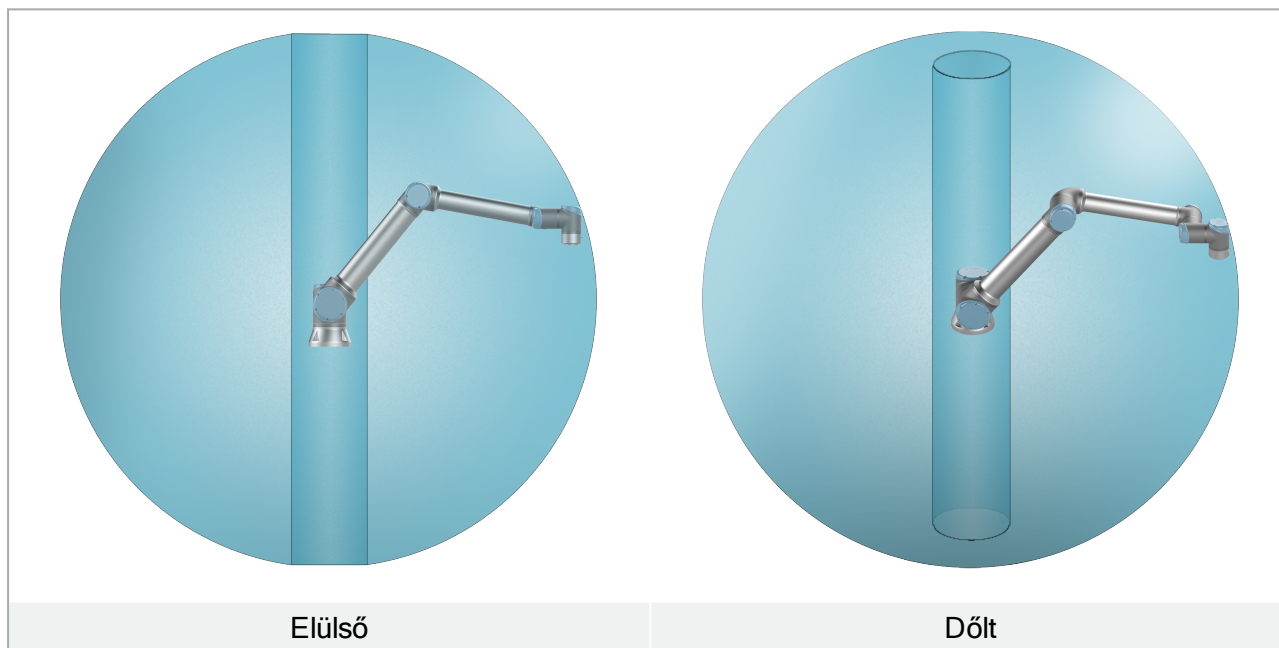
4. Mechanikai felhasználói felület

4.1. Előszó

Ez a fejezet leírja a robotrendszer részeinek szerelési alapjait. A fejezetben közölt villamos szerelési utasításokat be kell tartani.

4.2. A robot munkahelye

A robot munkatere 1300 mm az alapcsuklótól. Fontos végiggondolni a hengeres térfogatot közvetlenül a robot alapja felett és alatt, amikor a robot felszerelési helyét kiválasztja. Az eszköz hengeres térfogat közelébe való mozgását kerülni kell, mivel ez az illesztések gyors mozgását okozza még akkor is, amikor az eszköz lassan mozog, ami a robot hatástalan működését okozza, és megnehezíti a kockázatértékelés lefolytatását.



4.3. Talapzat

Robotkar

A robotkart négy 8,8 szilárdságú M8 csavar és az alapállvány négy 8.5 mm rögzítő furatának használatával szerelik fel.



FIGYELMEZTETÉS

Győződjön meg arról, hogy a robotkar megfelelően és biztosan a helyére van csavarozva. Az instabil szerelés balesetekhez vezethet.

A robotkar rögzítése

A(z) 5.1 ábrán látható, hol kell furatokat fúrni és csavarokat behelyezni. Tartozékként vásárolható egy pontos alap ellenrész is.

1. Helyezze a robotot egy masszív, rezgésmentes felületre, amely képes elviselni az alapcsukló teljes nyomatékának legalább a tízszeresét, illetve a robotkar súlyának legalább ötszörösét.
Ha a robotot lineáris tengelyre vagy mozgó platformra szereli, akkor a mozgó szerelőalap gyorsulása nagyon alacsony. A nagy gyorsulás a robot biztonsági leállítását idézheti elő.
2. Húzza meg a csavarokat 10 Nm nyomatékkal.
3. A robotkar újrapozicionálásához használja a meglévő két Ø8 furatot, pozicionáló csap segítségével.



FIGYELMEZTETÉS

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

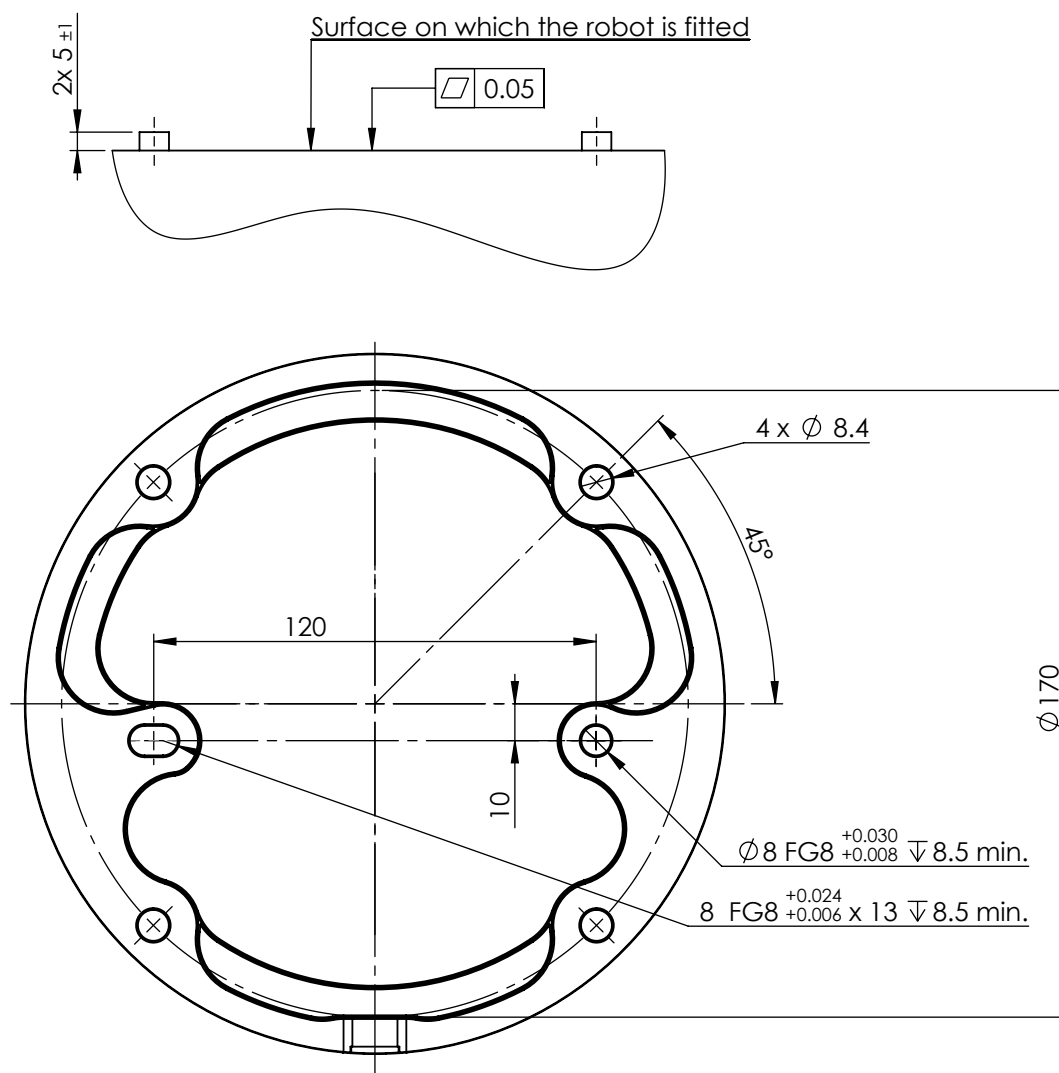
A robotkar lekapcsolása:

1. A robot kikapcsolásához nyomja meg a hordozható kezelőegység bekapcsoló gombját.
2. Húzza ki a hálózati kábelt a hálózati aljzatból.
3. Várjon 30 másodpercet, hogy a robot mentesüljön az eltárolt energiától.



VIGYÁZAT

Szerelje a robotot olyan környezetbe, amely az IP besoroláshoz illik. A robotot nem szabad olyan környezetben működtetni, amely meghaladja a robot (IP54), a tanító függetlenség (IP54) és a vezérlődoboz (IP44) IP besorolását.



5.1: Lyukak a robot szereléséhez. Használjon négy M8 fejescsavart. Minden méret mm-ben van megadva.

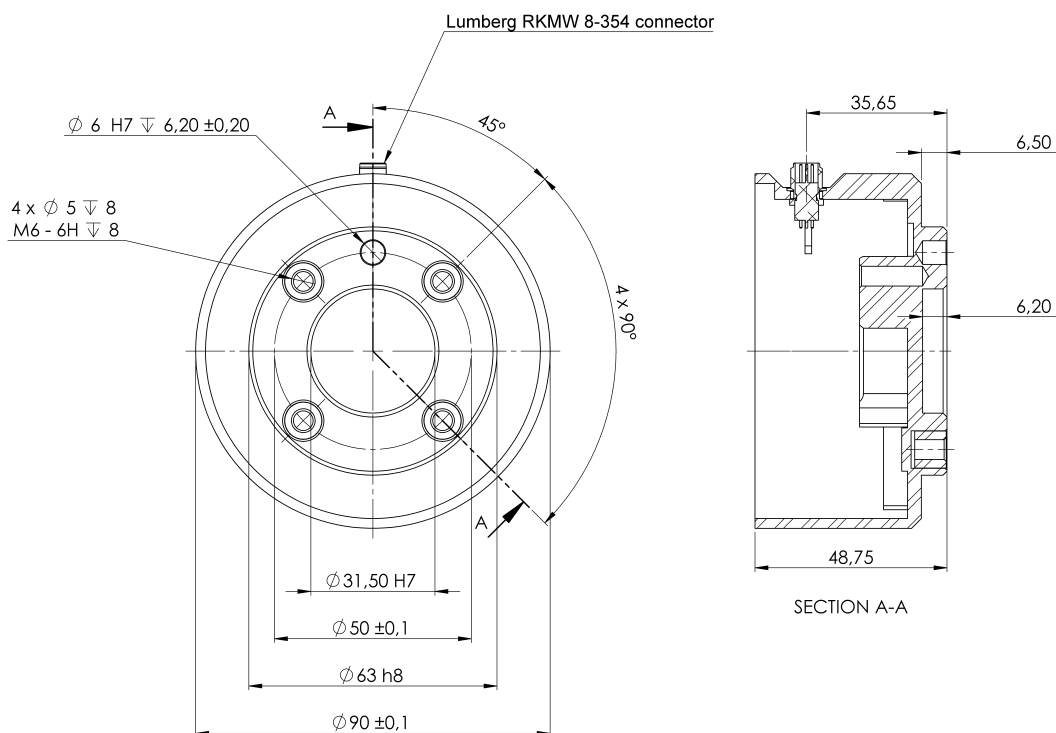
Eszköz

A robot eszközperemének négy M6-os menetes lyuka van az eszköz robothoz csatlakoztatásához. Az M6-os csavarokat 8Nm nyomatékkal kell meghúzni; ezek szilárdsági besorolása 8.8. Az eszköz precíz áthelyezéséhez használjon csapot a meglévő $\varnothing 6$ furatban. A(z) 5.2 ábrán láthatóak a szerszám-karima méretei és a furatok elrendezése. Célszerű sugarasan hornyolt furatot használni a csaphoz, hogy túlfeszítés nélkül biztosítsuk a precíz pozíciót. Az eszköz szereléséhez ne használjon 8mm-nél hosszabb csavarokat. Nagyon hosszú M6 csavarok nyomhatók az eszközperem aljához, és zárhatják a robot áramkörét.



FIGYELMEZTETÉS

1. Győződjön meg róla, hogy a szerszámot szakszerűen és biztonságosan rögzítették csavarozással.
2. Gondoskodjon róla, hogy a szerszám olyan felépítésű legyen, amely nem okozhat veszélyes helyzetet egy alkatrész váratlan leesésekor.
3. Ha az eszközt a robotra 8 mm-nél hosszabb M6 csavarokkal szereli fel, azzal megnyomhatja az eszköz peremét, és javíthatatlan sérülést okozhat rajta, ami a végillesztések cseréjéhez vezet.



5.2: Az eszköz kimeneti pereme (ISO 9409-1-50-4-M6) az, ahol az eszköz a robot csúcsára fel van szerelve. Minden méret mm-ben van megadva.

Vezérlődoboz

A Vezérlődoboz falra vagy padlóra szerelhető. A vezérlődoboz mindkét oldalán 50mm távolságot kell tartani az elegendő légáramlás céljából.

Tanító függelék

A hordozható kezelőegység falra vagy a vezérlődobozra lehet akasztani. Ellenőrizze, hogy a kábel nem okoz kikapcsolási veszélyt.

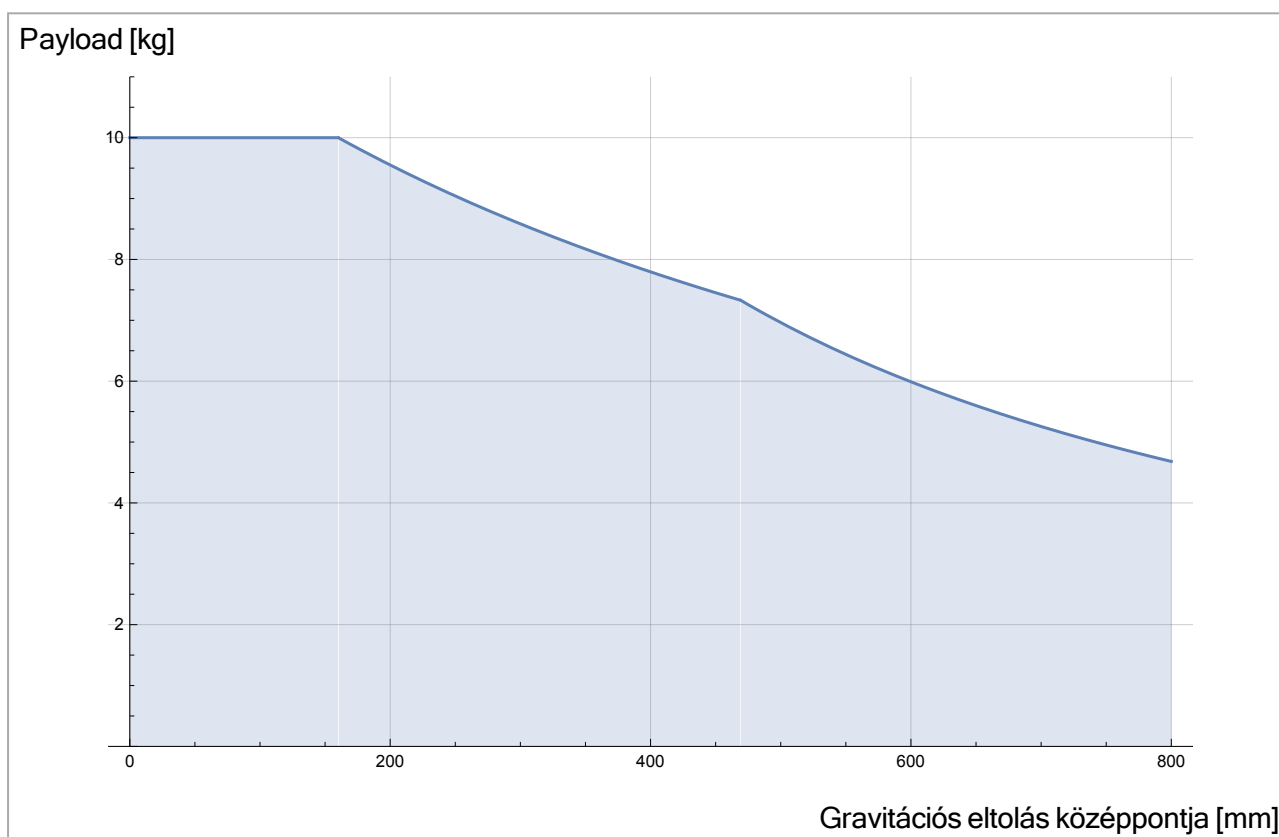
Vásárolhat külön konzolokat a vezérlődoboz és a hordozható kezelőegység felszereléséhez.

**FIGYELMEZTETÉS**

1. Győződjön meg arról, hogy a vezérlődoboz, a tanító függelék és a kábelek ne érintkezzenek folyadékokkal. A nedves vezérlődoboz halálos sérülést okozhat.
2. Helyezze a hordozható kezelőegységet (IP54) és a vezérlődobozt (IP44) olyan környezetbe, amely megfelel az IP besorolásnak.

4.4. Maximális hasznos teher

A robotkar maximálisan megengedett hasznos terhelése függ a *súlypont eltolódástól*, lásd: 5.3. ábra. A gravitációs eltolás középpontja az eszköz kimeneti pereme középpontja és a csatlakoztatott hasznos teher gravitációs középpontja közötti távolság.



5.3: A maximálisan megengedett hasznos teher és a gravitációs eltolás középpontja közötti kapcsolat.

5. Elektromos felhasználói felület

5.1. Előszó

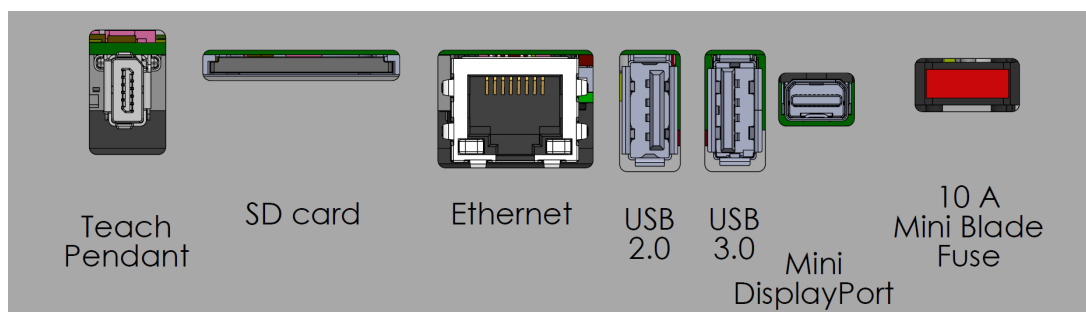
Ebben a fejezetben a robotkar és a vezérlődoboz elektromos interfész-csoportjait ismertetjük. Az I/O legtöbb típusára mutatunk be példákat. Az I/O fogalom olyan digitális és analóg vezérlőjelekre egyaránt vonatkozik, amelyek az alább felsorolt elektromos interfész csoportok felől vagy felé mennek.

- Hálózati csatlakozó
- Robotcsatlakozás
- Vezérlő I/O
- Eszköz i/o
- Ethernet

5.1.1. Vezérlődoboz-konzol

Az I/O interfész-csoportok alján található egy konzol csatlakozókkal, amelyek további jelek bekötését teszik lehetővé (alább ábrázolva). A vezérlődoboz alapja rendelkezik egy fedeles nyílással az egyszerű csatlakozáshoz (lásd [5.2. Ethernet below](#)).

A Mini Displayport csatlakozó támogatja a Displayport monitorokat, és aktív Mini Display - DVI vagy HDMI átalakítóra van szüksége DVI/HDMI csatlakozóval ellátott monitorok számára. A passzív átalakítók nem működnek a DVI/HDMI portokkal.



A biztosíték legyen UL jelöléssel ellátott Mini Blade típusú, maximális áramerőssége 10A és minimális feszültsége 32V

5.2. Ethernet

Az Ethernet felület az alábbiakhoz használható:

- MODBUS, EtherNet/IP és PROFINET (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#)).
- Távoli hozzáférés és vezérlés

Az Ethernet kábel csatlakoztatásához a lyukon keresztültolva a vezérlődoboz aljánál és bedugva a konzol alján található Ethernet portba.

Cserélje ki a vezérlődoboz alján található kupakot megfelelő kábelbemenettel, hogy csatlakoztassa a kábelt az Ethernet porthoz.



Az elektromos specifikációk az alábbi táblázatban láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Kommunikáció sebessége	10	-	1000	Mb/s

5.3. Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések

Tartsa be az alábbi figyelmeztetéseket az összes fent említett kezelői felület csoport esetén, továbbá amikor a robotalkalmazást megtervezték és telepítették.

Minden feszültség és áramerősség DC (egyenáram), hacsak másképp nem határozzák meg.



FIGYELMEZTETÉS

1. Soha ne csatlakoztasson biztonsági jeleket olyan PLC-hez, amely nem biztonsági PLC a megfelelő biztonsági szinttel. Ha nem tartja be ezt a figyelmeztetést, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciókat kiiktathatja. Fontos a biztonsági felhasználói felületi jelzéseket külön tartani a normál I/O felületi jelzésektől.
2. Minden biztonsággal kapcsolatos jelzés redundánsan készül (két független csatornán). Tartsa külön a két csatornát, hogy egy egyszerű hiba ne vezethessen a biztonsági funkció elvesztéséhez.
3. A vezérlődobozban található néhány I/O érintkező beállítható normál vagy biztonsági I/O jelként is. Olvassa el és értelmezze a teljes [5.4. Vezérlő I/O on the facing page](#) fejezetet.



FIGYELMEZTETÉS

1. Győződjön meg arról, hogy az összes, nem vízállónak besorolt berendezés száraz maradjon. Ha víz tud bejutni a termékekbe, zárjon ki és címkézzen fel minden áramot, majd forduljon segítségért a helyi Universal Robots szervizeshez.
2. Kizárólag a robottal szállított, eredeti kábeleket használjon. Ne használja a robotot olyan alkalmazásokhoz, ahol a kábeleket hajlítani kell.
3. A negatív csatlakozásokra Groundként (GND) hivatkoznak, és azok a robot burkolatához és a vezérlődobozhoz csatlakoznak. Minden említett GND csatlakozás kizárólag hálózati és jelzési célra való. PE-hez (védő földelés) használja a föld szimbólummal jelzett M6-os méretű csavarcsatlakozásokat a vezérlődobozon belül. A földelő vezetőknek legalább a legmagasabb áramerősség árambesorolásával kell rendelkeznie a rendszerben.
4. Óvatosan járjon el a robot I/O interfész-kábeleinek beszerelésekor. Az alsó fémlemez az interfész-kábelek és csatlakozók számára szolgál. A lyukak kifúrása előtt vegye ki a lemezt. Győződjön meg arról, hogy az összes forgácsot eltávolította, mielőtt újrategyűjti a lemezt. Ne feledje a helyes tömszelenceméretet használni.



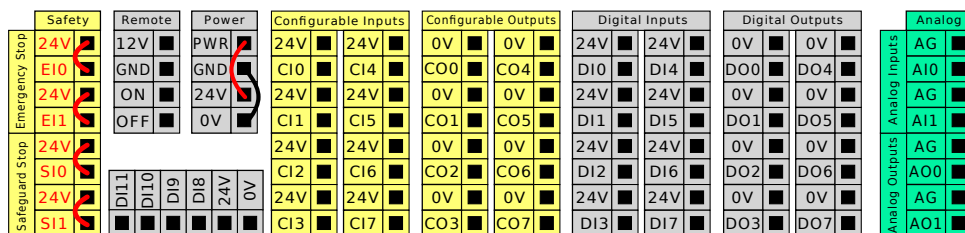
VIGYÁZAT

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

5.4. Vezérlő I/O

Az I/O érintkezőket a vezérlődoboz belsejében sokféle berendezéshez használhatja, beleértve a pneumatikus relét, a PLC-et és a vészleállító gombokat.

Az alábbi ábra bemutatja az elektromos felhasználói felület csoportok elrendezését a vezérlődobozon belül.



Használhatja az alábbi ábrán látható vízszintes digitális bemeneti sorkapcsot (DI8-DI11); az ilyen fajta bemenetek esetét, a kvadrátúra-kódoló szállítószalag követést itt találja meg: [5.4.1. Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz on the next page.](#)



Az alább felsorolt színsémák jelentését meg kell ismerni és meg kell őrizni.

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

A grafikus felhasználói felületen a **konfigurálható I/O** érintkezőket beállíthatja mint **biztonsággal kapcsolatos I/O** vagy **általános rendeltetésű I/O** elemeket (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#)).

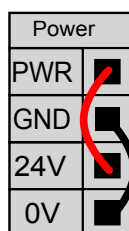
5.4.1. Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz

Ez a pont meghatározza a vezérlődoboz alábbi 24 V-os digitális I/O-ja elektromos specifikációit.

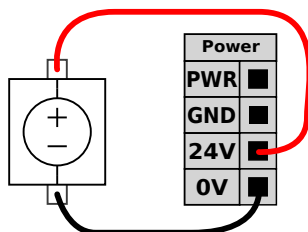
- Biztonsági I/O.
- Konfigurálható I/O.
- Általános rendeltetésű I/O.

Telepítse a robotot az elektromos specifikációk szerint, amelyek mindhárom bemenet esetében ugyanazok.

A digitális I/O tápellátása biztosítható egy belső 24 V-os tápegységről vagy külső áramellátásról a **Power (tápegység)**nevű sorkapocs konfigurálásával. Ez a blokk négy terminálból áll. A felső kettő (PWR és GND) 24 V-os, és földelés a belső 24 V-os ellátásról. A sorkapocs két alsó kivezetése (24 V és 0 V) alkotja a 24V bemenetet az I/O kapcsok tápellátásához. Az alapértelmezett konfiguráció a belső tápegységet használja lásd alább).



Ha több áram szükséges, akkor csatlakoztasson külső áramellátást az alábbiak szerint.



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

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Belső 24 V-os áramellátás					
[PWR - GND]	Feszültség	23	24	25	V
[PWR - GND]	Aktuális	0	-	2*	A
Külső 24 V-os bemeneti követelmények					
[24V - 0V]	Feszültség	20	24	29	V
[24V - 0V]	Aktuális	0	-	6	A

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

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

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Digitális kimenetek					

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
[COx / DOx]	Áramerősség*	0	-	1	A
[COx / DOx]	Feszültségesés	0	-	0.5	V
[COx / DOx]	Szivárgó áram	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	Funkció	-	PNP	-	Típus
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1 A	-	Típus
Digitális bemenetek					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Feszültség	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	OFF (KI) régió	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	ON (BE) régió	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Áramerősség (11-30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funkció	-	PNP +	-	Típus
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Típus

*Legfeljebb 1 H ellenálló terhelés vagy induktív terhelés.



MEGJEGYZÉS

A konfigurálható kifejezés az olyan I/O kapcsok jelölésére szolgál, amelyeket biztonsággal kapcsolatos vagy normál I/O kapcsként lehet beállítani. Ezek a fekete feliratos sárga színű kapcsok.

5.4.2. Biztonsági I/O

Ebben a szakaszban ismertetjük a dedikált biztonsági bemeneteket (sárga sorkapcsok vörös felirattal) és a biztonsági I/O kapcsként beállított konfigurálható I/O kapcsokat (sárga sorkapocs fekete felirattal). Minden digitális I/O tekintetében kövesse az általános specifikációt, lásd szakasz.

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

Minden biztonsági I/O páros (redundáns), és két külön ágként kell megtartani. Egy egyszerű hiba nem okozza a biztonsági funkció elvesztését.

Két állandó biztonságibemenet-típus van:

- **Robot vészleállító** kizárólag a vészleállító berendezéshez
- **Biztonsági leállító** védelmi eszközökhöz

A funkcionális különbség alább látható.

	Vészleállítás	Biztonsági leállító
A robot leállítja a mozgást	Igen	Igen
Program végrehajtása	Szünetek	Szünetek

	Vészleállítás	Biztonsági leállító
Meghajtó erő	Ki	Be
Visszaállítás	Kézi	Automatikus vagy kézi
A használat gyakorisága	Nem gyakori	Minden ciklus - nem gyakori
Újratelepítést igényel	Csak fék kiengedése	Nem
Leállítási kategória (IEC 60204-1)	1	2
Teljesítményszint		
felügyeleti funkció (ISO 13849-1)	PLd	PLd

Használja a konfigurálható I/O-t további biztonsági I/O funkció telepítésére, pl.: vészleállító kimenet. A konfigurálható I/O kapocs-készleteket a GUI felületen kell beállítani a biztonsági funkciókhoz, lásd [II. rész PolyScope kézikönyv 81.](#)



FIGYELMEZTETÉS

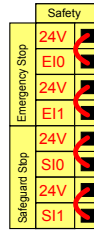
1. Soha ne csatlakoztasson biztonsági jeleket olyan PLC-hez, amely nem biztonsági PLC a megfelelő biztonsági szinttel. Ha nem tartja be ezt a figyelmeztetést, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciókat kiiktathatja. Fontos a biztonsági felhasználói felületi jelzéseket külön tartani a normál I/O felületi jelzésektől.
2. Minden biztonsággal kapcsolatos I/O redundánsan készül (két független csatornán). Tartsa külön a két csatornát, hogy egy egyszerű hiba ne vezethessen a biztonsági funkció elvesztéséhez.
3. A biztonsági funkciókat meg kell erősíteni, mielőtt a robotot működésbe hozza. A biztonsági funkciókat rendszeresen tesztelni kell.
4. A robot telepítésének meg kell felelnie ezen specifikációknak. Ha nem így történik, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciót kiiktathatja.

OSSD jelek

Az összes konfigurált és ideiglenes biztonsági bemenetet szűrik, hogy lehetővé tegyék az OSSD biztonsági berendezés használatát 3 ms alatti impulzushosszakkal. A biztonsági bemenetből minden milliszekundumban mintát vesznek, és a bemenet állapotát meghatározzák a leggyakrabban látott bemeneti jel szerint az utolsó 7 milliszekundum alatt. A biztonsági kimeneteken jelentkező OSSD impulzusokat a [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#) szakaszban részletezzük.

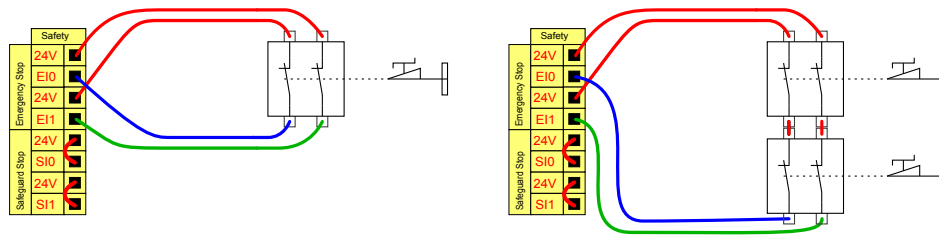
Alapértelmezett biztonsági konfiguráció

A robotot alapértelmezett konfigurációval szállítják, ami lehetővé teszi a működtetést minden további biztonsági berendezés nélkül, lásd az alábbi ábrát.



Vészleállító gombok csatlakoztatása

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

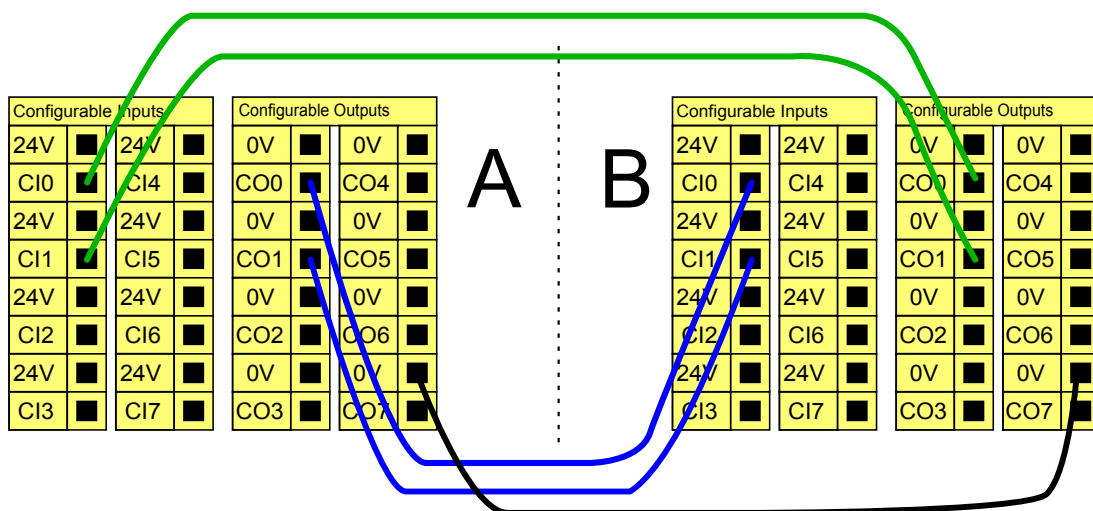


A vészleállító megosztása más gépekkel

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

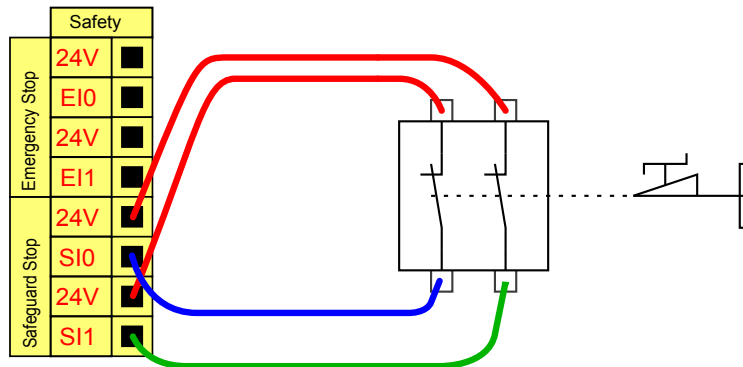
- Konfigurálható bemenet-pár: Külső vészleállítás.
- Konfigurálható kimenet-pár: Rendszer vészleállító.

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



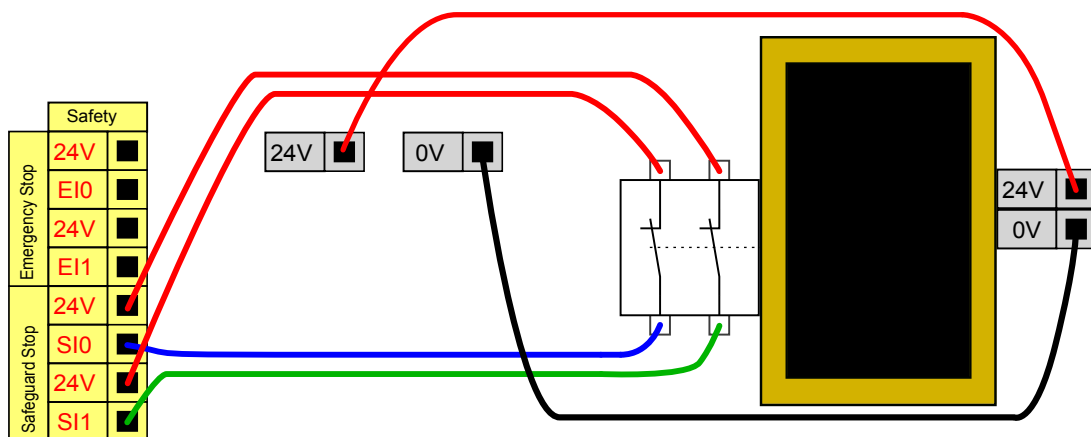
Biztonsági leállító automatikus visszaállással

Az alap biztonsági leállító példája egy ajtókapcsoló, ahol a robot akkor áll le, amikor az ajtót kinyitják, lásd az alábbi ábrát).



Ez a konfiguráció csak ott javasolt, ahol a kezelő nem tud átmenni az ajtón és bezárni maga mögött. A konfigurálható I/O használatos egy visszaállító gomb beállításához az ajtón kívül hogy újraaktiválhassa a robot mozgását.

Egy másik példa, ahol az automatikus visszaállítás megfelelő lehet, amikor biztonsági matracot vagy biztonsággal kapcsolatos lézerszennert használ (lásd alább).

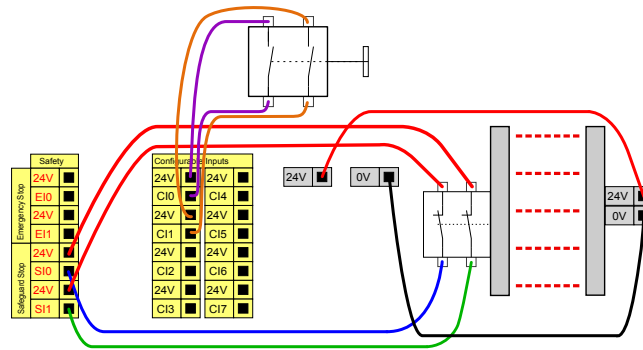


FIGYELMEZTETÉS

1. A robot automatikusan visszatér a mozgáshoz, amikor a jelzés újra létrejön. Ne használja ezt a konfigurációt, ha a jelzés a biztonsági területen belülről hozható létre újra.

Biztonsági leállítás visszaállítás gombbal

Ha a biztonsági felhasználó felület használatos könnyű függöny illesztéséhez, akkor a biztonsági területen kívüli visszaállítás szükséges. A visszaállítás gombnak kétcsatornás típusúnak kell lennie. Ebben a példában a visszaállításra konfigurált I/O C10-C11 (lásd alább).



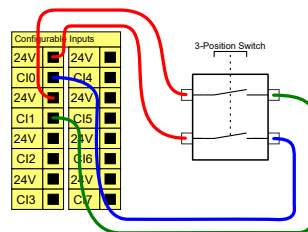
Háromhelyzetű engedélyező eszköz

Az alábbi ábra megmutatja, hogyan csatlakoztasson egy háromhelyzetű engedélyező eszközt. A háromhelyzetű engedélyező eszközre vonatkozóan további tájékoztatást talál a [19. Működési mód kiválasztása](#) 99 szakaszban.



MEGJEGYZÉS

A Universal Robots biztonsági rendszere nem támogat sok háromhelyzetű engedélyező eszközt.

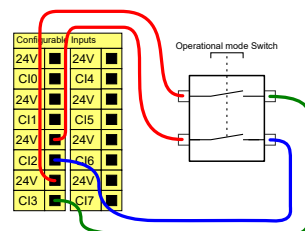


MEGJEGYZÉS

A háromhelyzetű engedélyező eszköz két bemeneti csatornájának 1 másodperces eltéréstűrése van.

Működési mód kapcsolója

Az alábbi ábra egy működési mód kapcsolót mutat. A működési módokkal kapcsolatos további információt itt talál: [19.1. Működési módok](#) 99.



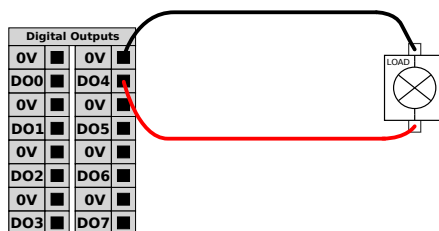
5.4.3. Általános célú digitális I/O

Ebben a szakaszban az általános rendeltetésű 24 V-os I/O (szürke) és konfigurálható I/O (sárga, fekete felirattal) kapcsokat ismertetjük, ha ezeket nem biztonsági I/O kapcsokként állították be. Az [5.4.1. Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz](#) 26 szakaszban szereplő általános előírásokat be kell tartani.

Az általános célú I/O használható a berendezés meghajtására, ahogyan a pneumatikus relék hajtására közvetlenül vagy más PLC rendszerekkel való kommunikációhoz. Minden digitális kimenet automatikusan letiltható, amikor a program végrehajtása leáll, lásd még itt: [II. rész PolyScope kézikönyv](#) 81. Ebben a módban a kimenet mindig alacsony, amikor a program nem fut. Példák találhatóak az alábbi alpontokban. Ezekben a példákban szokásos digitális kimeneteket használnak, de bármilyen konfigurálható kimenetet is használhattak volna, ha ezeket nem biztonsági funkció teljesítésére állították be.

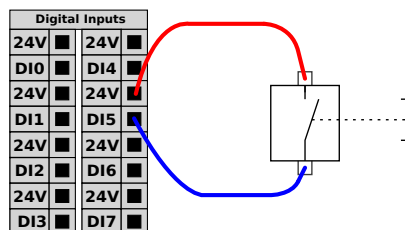
Digitális kimenettel kontrollált teher

Ez a példa bemutatja, hogyan kontrollálják a terhet digitális kimenetről.



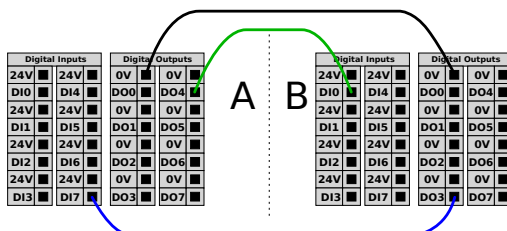
5.4.4. Digitális bemenet gombtól

Ez a példa megmutatja, hogyan csatlakoztasson egy egyszerű gombot digitális bemenetekhez.



5.4.5. Kommunikáció más gépekkel vagy PLC-kkel

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



5.4.6. Általános célú analóg I/O

Az analóg I/O felhasználói felület a zöld terminál. Feszültség (0-10 V) vagy áramerősség (4-20 mA) beállítására vagy mérésére használatos más berendezésről vagy berendezésre.

A legnagyobb pontosság eléréséhez az alábbiak javasoltak.

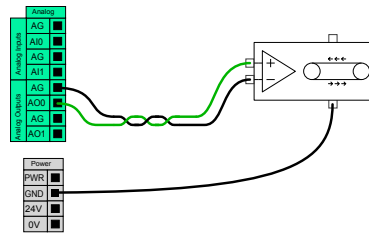
- Használja az I/O-hoz legközelebbi AG kapcsot. A párhoz közös módusú szűrő tartozik.
- Használja ugyanazt a GND-t (0 V) a berendezéshez és a vezérlődobozhoz. Az analóg I/O nincs galvanikusan szigetelve a vezérlődoboztól.
- Használjon árnyékolt kábelt vagy sodrott párokat. Kösse az árnyékolást a GND érintkezőre a **Power** (Áramellátás) érintkező mellett.
- Az áram módban működő berendezés használata Az áramjelek kevésbé érzékenyek az interferenciákra.

A GUI felületen kiválaszthatja a bemeneti módokat (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#)). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

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

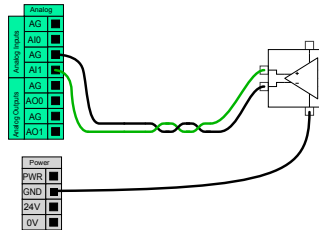
Analóg kimenet használata

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



Analóg bemenet használata

Ez a példa bemutatja egy analóg szenzor csatlakoztatását.



5.4.7. Távoli KI/BE vezérlés

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

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

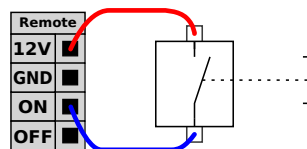
A **KI/BE** távvezérlés biztosítja a 12 V-os segéd feszültséget, amely aktív marad a vezérlődoboz kikapcsolása után. A **BE** bemenet csak rövid időtartamú aktiválásra szolgál, és ugyanúgy működik, mint a **POWER** gomb. A **KI** bemenet lenyomva tartható, ha szükséges. Használjon egy szoftvertulajdonságot programok automatikus betöltéséhez és indításához (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#)).

Az elektromos specifikációk alább láthatók.

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

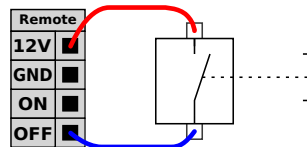
Távoli ON (BE) gomb

Ez a példa egy távoli **BE** gomb csatlakoztatását szemlélteti.



Távoli OFF (KI) gomb

Ez a példa egy távoli KI gomb csatlakoztatását szemlélteti.



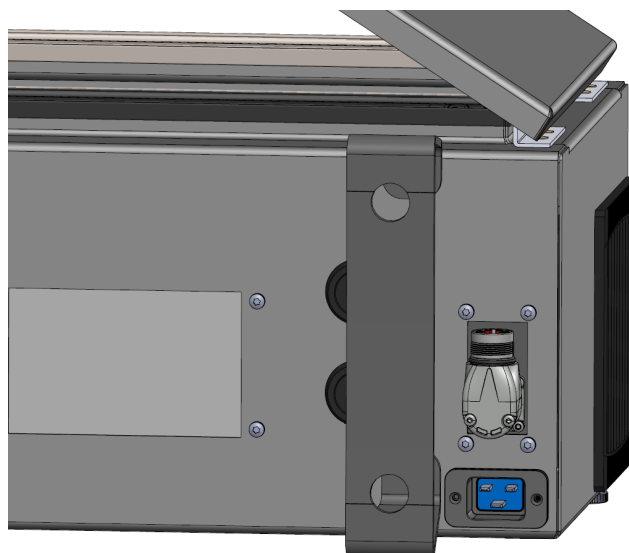
VIGYÁZAT

Ne nyomja meg és tartsa lenyomva az **BE** gombot vagy a **POWER** gombot, mert mentés nélkül kikapcsolja a vezérlődobozt. A **KI** bemenetet kell használni a távvezérelt kikapcsoláshoz, mivel ez a jel megengedi, hogy a vezérlődoboz elmentse a megnyitott fájlakat és helyesen álljon le.

5.5. Hálózati csatlakozó

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

A robot áram alá helyezéséhez a Vezérlődoboznak csatlakoznia kell a hálózathoz a standard IEC C20-as dugaljon keresztül, a vezérlődoboz alján megfelelő IEC C19-es kábelrel (lásd az alábbi ábrát).



A hálózathoz az alábbiakkal kell rendelkeznie:

- Csatlakozás a talajhoz
- Fő biztosíték
- Maradékáram-készülék

Javasolt egy főkapcsoló telepítés az összes berendezés kikapcsolásához a robotalkalmazásban, egyszerű kizáráshoz és címkézéshez a működésből. Az elektromos specifikációk az alábbi táblázatban láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Bemeneti feszültség	100	-	240	V v.á.
Külső hálózati biztosíték (100-200 V-nál)	15	-	16	A
Külső hálózati biztosíték (200-265V-nál)	8	-	16	A
Bemeneti frekvencia	47	-	440	Hz
Készenléti teljesítmény	-	-	<1.5	W
Névleges működési teljesítmény	90	250	500	W



FIGYELMEZTETÉS

1. Győződjön meg arról, hogy a robot megfelelően földelt (elektromos csatlakozás a földhöz). Használja a földelés szimbólummal ellátott ne használt csavarokat a vezérlődobozban, hogy a rendszerben az összes berendezés szokásos földelését létrehozza. A földelő vezetőknek legalább a legmagasabb áramerősség árambesorolásával kell rendelkeznie a rendszerben.
2. Biztosítsa, hogy a Vezérlődobozba bemenő áram védet legyen maradékáram-készülékkel (RCD) és megfelelő biztosítékkal.
3. Zárjon ki és címkézzon fel minden áramot a teljes robot telepítéséhez a működés közben. Más berendezések nem szállíthatnak feszültséget a robot I/O-hoz, amikor a rendszer kizárt.
4. Győződjön meg arról, hogy az összes kábel megfelelően csatlakozik, mielőtt a vezérlődobozt áram alá helyezi. Mindig használjon eredeti hálózati kábelt.

5.6. Robot csatlakozás: Robot kábel

Ez az alszakasz egy rögzített 6 méteres robotkábelre konfigurált robotkar csatlakoztatását írja le. Az alapkarma kábelcsatlakozóval konfigurált robotkar csatlakoztatását lásd itt: [5.7. Robot csatlakozás: Alapkarma kábel on the facing page](#).

5.6.1. Robotkábel csatlakozó

Hozza létre a robot-kapcsolatot úgy, hogy a robotkart a vezérlődobozhoz csatlakoztatja a robotkábel segítségével.

Dugja be és rögzítse a robot felől jövő kábelt a vezérlődoboz alján található aljzatban (lásd az alábbi ábrát). Csavarja meg kétszer a csatlakozót, hogy biztosítsa a megfelelő zárást, mielőtt bekapcsolja a robotkart.

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



VIGYÁZAT

A robot szakszerűtlen bekötése a robotkar energiaellátásának megszűnését eredményezheti.

- Ne csatlakoztassa le a robotkábel, amikor a robotkar be van kapcsolva.
- Ne hosszabbítsa meg és ne módosítsa az eredeti kábelt.

5.7. Robot csatlakozás: Alapkarima kábel

Ez az alszakasz egy rögzített alapkarima-kábelre konfigurált robotkar csatlakoztatását írja le. A fix 6 m hosszú robotkábelrel konfigurált robotkar csatlakoztatását lásd itt: [5.6. Robot csatlakozás: Robot kábel on the previous page](#).

5.7.1. Alapkarima kábelcsatlakozó

Hozza létre a robot-kapcsolatot úgy, hogy a robotkart a vezérlődobozhoz csatlakoztatja a robotkábel segítségével. A robotkábel az alapkarima kábelcsatlakozóját és a vezérlődoboz csatlakozóját köti össze.

Az összes csatlakozót rögzítheti, amint robot kapcsolat létrejött.

**VIGYÁZAT**

A robot bekötésének hossza a robotkar és a Vezérlődoboz között legfeljebb 12 m lehet. A robot szakszerűtlen bekötése a robotkar energiaellátásának megszűnését eredményezheti.

- Ne hosszabbítsa meg a 6 m-es robotkábel.

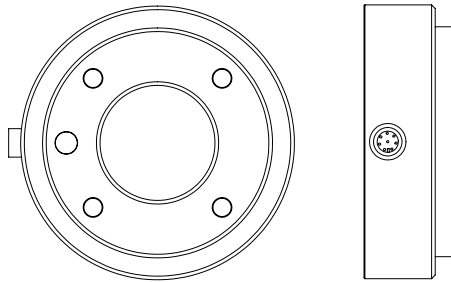
**ÉSZREVÉTEL**

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

- Ne csatlakoztassa közvetlenül a vezérlődobozhoz az alapkarima-kábel.

5.8. Eszköz i/o

A #3. csuklón, a szerszám-karima mellett található egy nyolctűs csatlakozó, amely tápellátást és vezérlőjelet biztosít a robothoz csatlakoztatható különféle megfogók és érzékelők számára. A Lumberg RKMV 8-354 megfelelő ipari kábel. A kábelben belül mind a nyolc drótnak különböző a színe, mely különböző funkciót képvisel.



Ez a csatlakozó biztosítja az áram és vezérlő jeleket egy specifikus roboteszközön használt fogóknak és az érzékelőknek. Az alább felsorolt ipari kábelek alkalmasak:

- Lumberg RKMV 8-354.

**MEGJEGYZÉS**

Az eszközcsatlakozót kézzel kell meghúzni legfeljebb 0,4 Nm-rel.

A kábelben belül a nyolc drótnak különböző a színe, mely különböző funkciót jelöl. Lásd az alábbi táblázatot:

Szín	Jel	Leírás
Piros	GND	Föld
Szürke	ÁRAM	0 V/12 V/24 V
Kék	TO0/PWR	0 vagy 0 V/12 V/24V digitális kimenetek

Szín	Jel	Leírás
Rózsaszínű	TO1/GND	1. digitális kimenetek vagy Földelés
Sárga	TI0	0. digitális bemenet
Zöld	TI1	1. digitális bemenet
Fehér	AI2 / RS485+	Analóg 2-ban vagy RS485+
Barna	AI3 / RS485-	Analóg 3-ban vagy RS485-

Válassza ki a Szerszám I/O elemet a Telepítés fülön (lásd [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#) rész) a belső áramellátás beállításához 0 V, 12 V vagy 24 V feszültségre. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

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

*Nyomatékosan ajánlatos védődióda alkalmazása induktív terheléseknél

**Csúcs max. 1 másodpercig, üzemi ciklus max.: 10%. Az átlagos áramerősség 10 másodperc alatt nem haladhatja meg a tipikus áramerősséget.

***Amikor az eszköz áramellátása engedélyezett, elkezdődik egy 400 ms-os intelligens indítási idő, amely lehetővé teszi 8000 uF kapacitív terhelés csatlakozását az eszköz tápegységéhez az indításkor. Működési közbeni csatlakozáskor a kapacitív terhelés nem engedélyezett.



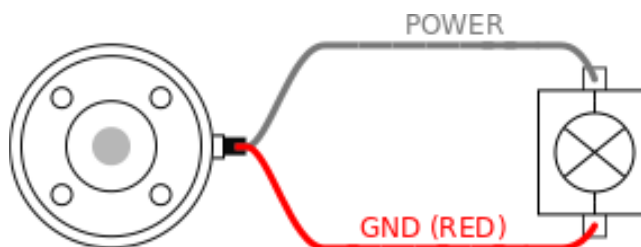
MEGJEGYZÉS

A szerszám-karima födre (GND) van kötve (ugyanaz, mint a piros vezeték).

5.8.1. Eszköz tápegysége

5.8.2. Tápegység

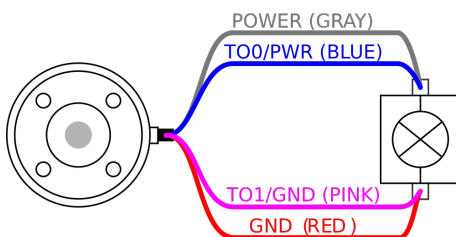
Válassza ki a Szerszám I/O elemet a Telepítés fülön (lásd [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#) rész) a belső áramellátás beállításához 0 V, 12 V vagy 24 V feszültségre.



5.8.3. Duális tűske tápegysége

Kettős érintkező táplálás módban a kimeneti áramerősség növelhető az itt felsoroltak szerint: [5.8. Eszköz i/o 38](#) második táblázat.

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



MEGJEGYZÉS

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

5.8.4. Az eszköz digitális kimenetei

A digitális kimenetek három különböző módot támogatnak:

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

Válassza a Szerszám I/O elemet a Telepítés fülön (lásd: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#) rész) az egyes érintkezők kimeneti módjának beállításához. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

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

*Csúcs max. 1 másodpercig, üzemi ciklus max.: 10%. Az átlagos áramerősség 10 másodperc alatt nem haladhatja meg a tipikus áramerősséget.

**MEGJEGYZÉS**

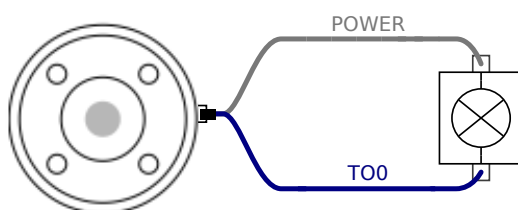
Amint a robot vészleállítást végez, a digitális kimenetek (DO0 és DO1) inaktíválódnak (magas Z).

**VIGYÁZAT**

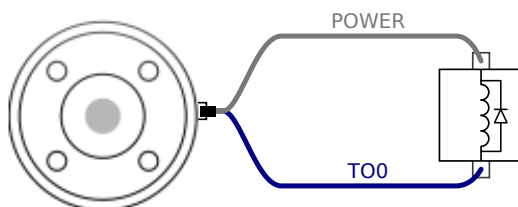
A digitális kimenetek az eszközben nem áramerősség-korlátoltak. A meghatározott adatok felülírása maradandó kárt okozhat.

Az eszköz digitális kimeneteinek használata

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



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



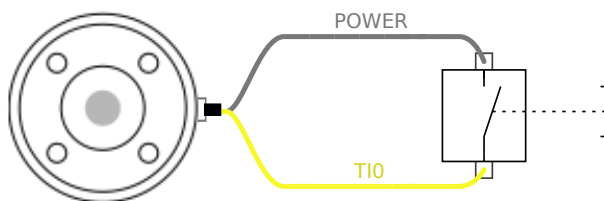
5.8.5. Az eszköz digitális bemenetei

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

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Bemeneti feszültség	-0.5	-	26	V
Logikus alacsony feszültség	-	-	2.0	V
Logikus magas feszültség	5.5	-	-	V
Bemeneti ellenállás	-	47k	-	Ω

Az eszköz digitális bemeneteinek használata

Ez a példa bemutatja egy egyszerű gomb csatlakoztatását.



5.8.6. Eszköz analóg bemenete

A szerszám analóg bemenetei nem differenciál bemenetek, és az I/O fülön akár feszültségre (0-10 V), akár áramerősségre (4-20 mA) állíthatók (lásd itt: [II. rész PolyScope kézikönyv 81](#)). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

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

Az analóg bemenetek használatára két példa a következő alponban található.



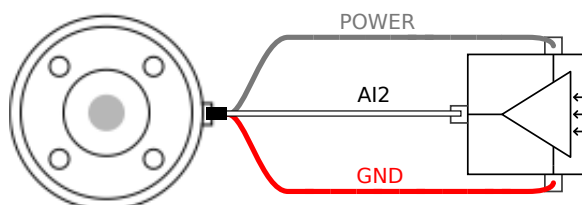
VIGYÁZAT

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

Az eszköz analóg bemeneteinek használata, nem differenciális

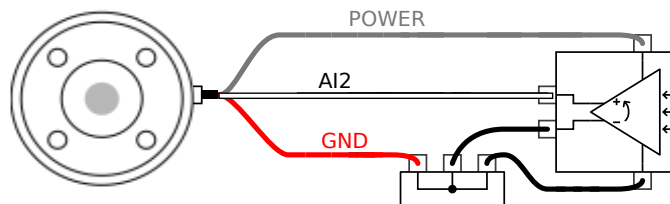
Ez a példa bemutat egy analóg szenzorcsatlakozást nem differenciális kimenettel. Az érzékelő kimenete lehet áramerősség vagy feszültség, az analóg bemenete bemeneti módja pedig ugyanarra van beállítva az I/O lapon.

Megjegyzés: Ellenőrizheti, hogy egy feszültségkimenettel ellátott érzékelő képes-e meghajtani a szerszám belső ellenállását, vagy esetleg a mérés érvénytelen.



Az eszköz analóg bemeneteinek használata, differenciális

Ez a példa bemutat egy analóg szenzorcsatlakozást differenciális kimenettel. Ha a negatív kimenetei részt a GND-hez (0 V) csatlakoztatja, akkor ugyanúgy működik, mint egy nem differenciális érzékelő.



5.8.7. Eszközkommunikáció I/O

- **Jel-kérések** Az RS485 jelek belső hibabiztos előfeszítést alkalmaznak. Ha a csatlakoztatott eszköz nem támogatja ezt a hibabiztost, akkor jelelőfeszítést kell végezni a csatlakoztatott eszközön vagy külsőleg hozzáadni, felhúzható ellenállások hozzáadásával az RS485+-hoz és lehúzható ellenállások hozzáadásával az RS485--hoz.
- **Késleltetés** A szerszám-csatlakozón át küldött üzenetek késleltetése 2ms és 4 ms között változik a PC üzenetírás időpontjától az RS485 üzenet indításáig számítva. Egy puffer tárolja az eszközcsatlakozóra küldött adatokat, amíg a sor üres nem lesz. Amint megkapott 1000 bájt adatot, az üzenet kiírásra kerül az eszközön.

Baud arányok	9,6k, 19,2k, 38,4k, 57,6k, 115,2k, 1M, 2M, 5M
Stop bitek	1, 2
Paritás	Nincs, páratlan, páros

6. Karbantartás és javítás

Végezzen el bármilyen szemrevételezést vagy munkaállapot ellenőrzést, a jelen útmutató biztonsági előírásainak megfelelően.

Végezze el az összes karbantartási, ellenőrzési, kalibrálási és javítási munkát a szervizkönyv támogatási weboldalon található legfrissebb verziója szerint: <http://www.universal-robots.com/support>.

Javítási munkákat csak Universal Robots vagy az engedélyezett rendszerintegrátorok végezhetnek. Az ügyfél által kijelölt, betanított személyek is végezhetnek javítási munkákat, feltéve, hogy betartják a szervizkönyvben leírt ellenőrzési tervet. A betanított személyek teljes ellenőrzési tervét lásd a szervizkönyv 5. fejezetében

A Universal Robots cégnek visszaküldött összes alkatrészt a szervizkönyvben leírt feltételeknek megfelelően kell visszaküldeni.

6.1. Biztonsági utasítások

Karbantartási és javítási munka után ellenőrzéseket kell végezni az előírt biztonsági szint biztosításához. Az ellenőrzéseknek meg kell felelniük a nemzeti vagy regionális munkabiztonsági előírásoknak. Az összes biztonsági funkció megfelelő működését ellenőrizni kell.

A karbantartási és javítási munka célja annak biztosítása, hogy a rendszer működőképes maradjon, vagy hiba esetén a rendszer visszakerüljön működőképes állapotba. A javítási munkába beletartozik a tényleges javításon túl a hibaelhárítás is.

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



FIGYELMEZTETÉS

1. Ne módosítson semmit a szoftver biztonsági konfigurációjában (pl. az erőhatárt). A PolyScope kézikönyvben leírták a biztonsági konfigurációt. Ha bármelyik biztonsági paraméter változik, akkor a teljes robotrendszert újnak kell tekinteni, ami azt jelenti, hogy a teljes biztonsági jóváhagyási folyamatot eszerint kell frissíteni, beleértve a kockázatértékelést is.
2. Cserélje ki a hibás komponenseket új, azonos cikkszámú vagy ekvivalens komponenssel, melyet a Universal Robots erre a célra jóváhagyott.
3. Minden inaktivált biztonsági intézkedést rögtön a munka befejezése után aktiválja újra.
4. Dokumentáljon minden javítást és mentse ezt a dokumentációt a teljes robotrendszerhez kapcsolódó technikai fájlban.

**FIGYELMEZTETÉS**

1. Húzza ki a hálózati bemeneti kábelt a vezérlődoboz aljából, ezzel biztosítva, hogy teljesen árammentes legyen. Kapcsoljon le az áramról minden más energiaforrást, amely a robotkarhoz vagy a vezérlődobozhoz csatlakozik. Tegyen meg minden szükséges óvintézkedést, hogy megakadályozza, hogy más személyek áram alá helyezték a rendszert a javítás időszaka alatt.
2. Ellenőrizze a földelő csatlakozást, mielőtt újra áram alá helyezi a rendszert.
3. Tartsa be az ESD rendeleteket, amikor a robotkar vagy a vezérlődoboz részeit szétszereli.
4. Ne szerelje szét a vezérlődobozban a hálózati részt. Magas feszültség (akár 600 V) lehet jelen ezen hálózati részekben belül, még a vezérlődoboz áramtalanítása után több óráig is.
5. Kerülje, hogy a robotkarba vagy a vezérlődobozba víz és por kerüljön.

6.2. Takarítás

Mindennapi takarítás

A robotkaron előforduló port/szennyeződést/olajat puha rongy segítségével távolíthatja el a következő tisztítószer alkalmazásával: víz, izopropil-alkohol, 10% etanol-alkohol vagy 10% ásványolaj benzín. Ritka esetekben nagyon kis mennyiségű kenőzsír látható a csuklón. Ez nem befolyásolja a csukló működését, használhatóságát vagy élettartamát.

Egyéb tisztítás

Mivel a robot tisztítására fokozott figyelmet kell fordítani, az UR azt javasolja, hogy 70% izopropil-alkoholt használjon (dörzsöléshez).

1. Törölje át a robotot kemény, csavart mikroszálas kendővel és 70% izopropil-alkohollal (dörzsölés).
2. Hagyja rajta a 70% izopropil-alkoholt 5 percig, majd törölje át a robotot a szokásos tisztítási eljárással.

Ne használjon fehérítőt. Ne használjon fehérítőt SEMMILYEN hígított tisztítóoldatban.

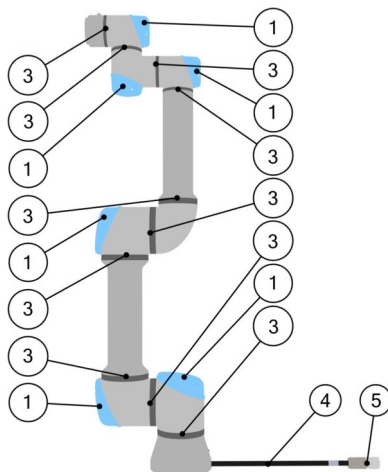
6.3. Ellenőrzés

6.3.1. Robotkar ellenőrzési terv

	Időkeret		
	Havi	Kétéves	Éves
V	x		
V		x	

Időkeret			
	Havi	Kétéves	Éves
V		x	
V		x	

V = Vizuális szemle * = Súlyos ütközés után is ellenőrizni kell



6.3.2. Robotkar szemrevételezése



ÉSZREVÉTEL

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

- Soha ne használjon sűrített levegőt a robotkar tisztításához.



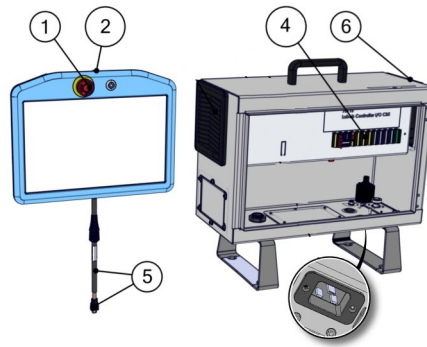
ÉSZREVÉTEL

Ha a garanciális időn belül bármilyen sérülést észlel a roboton, forduljon ahhoz a forgalmazóhoz, ahol a robotot vásárolta.

6.3.3. Vezérlő doboz ellenőrzési ütemterv

		Időkeret		
		Havi	Kétéves	Éves
1	F	x		
2 & 3	F		x	
	F		x	
4 & 5	Ellenőrizze a hordozható kezelőegység kábelét és csatlakozót	V	x	
6	V	x		

V = Szemrevételezés F = Funkcionális ellenőrzés



6.3.4. Vezérlő doboz szemrevételezés

1. Húzza ki a tápkábelt a vezérlődobozból.
2. Ellenőrizze, hogy nincs-e szennyeződés/por a vezérlődoboz külsején.
 - Szükség esetén tisztítsa meg szikramentes porszívóval.



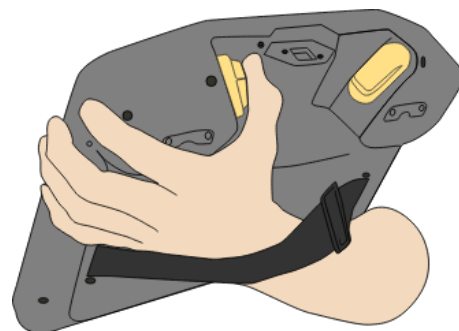
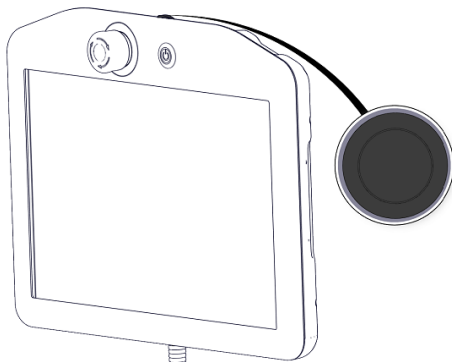
ÉSZREVÉTEL

A vezérlődoboz belső alkatrészei károsulhatnak, ha a tisztításhoz sűrített levegőt használ.

- Ne használjon sűrített levegőt a vezérlődoboz belső tisztításához.

6.3.5. Szabadonfutó ellenőrzése

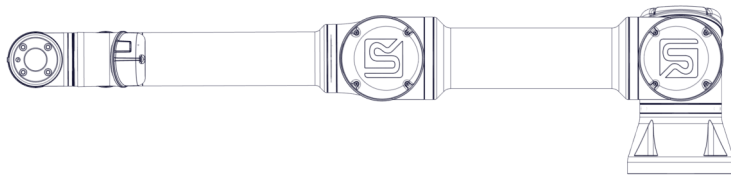
1. Szerelje le a tartozékot, vagy állítsa be a TCP/Hasznos teher/súlypont értékeket a szerszám specifikációja szerint.
2. Szabadonfutó módban a robotkar mozgatásához:
 - A szokásos hordozható kezelőeszközön nyomja meg és tartsa lenyomva a Szabadonfutó gombot.
 - A 3PE hordozható kezelőeszközön gyorsan nyomja meg, majd enyhén nyomja meg és tartsa lenyomva a 3PE gombot.



Szokásos hordozható kezelőeszköz (TP)

3PE TP

3. Húzza/nyomja a robotkart vízszintes irányban kinyúlt helyzetbe és engedje el.



4. Ellenőrizze, hogy a robot meg tudja-e tartani a helyzetét, amikor nem tartja meg a szabadonfutó gomb még lenyomott helyzetében.

7. Ártalmatlanítás és környezet

Az Universal Robots e-Series robotok selejtezése során a vonatkozó nemzeti törvények, rendeletek és szabványok szerint kell eljárni.

Az Universal Robots e-Series robotokat veszélyes anyagok korlátozott használatával állítják elő a környezet védelme céljából; a 2011/65/EU RoHS irányelvben meghatározottak szerint. Ezek az anyagok higanyt, kadmiumot, ólmot, króm(VI)-ot, polibrómozott bifenileket és polibrómozott difenil-étereket tartalmaznak.

A dán piacon értékesített Universal Robots e-Series robotok ártalmatlanítási és kezelési díját az Universal Robots A/S előre befizeti a DPA-rendszerbe. Az elektromos és elektronikus berendezések hulladékairól (WEEE) szóló 2012/19/EU európai irányelv hatálya alá tartozó országok importőrei kötelesek saját magukat regisztrálni országuk nemzeti elektromos és elektronikus berendezések hulladékainak (WEEE) nyilvántartásába. A díj általában kevesebb 1 €/robotnál. A nemzeti nyilvántartások listája itt található: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

Az alábbi szimbólumok találhatók a roboton, hogy jelezzék a fenti jogszabályoknak való megfelelést:



8. Tanúsítványok

A harmadik fél tanúsítása önkéntes. Annak érdekében, hogy a robot-integrátoroknak a legjobb szolgáltatást nyújtsa, a Universal Robots úgy döntött, hogy robotjai tanúsíttatását az alább felsorolt elismert tesztlő intézményeknél végzi.

Az összes tanúsítvány másolatát megtalálja a [Tanúsítványok](#) fejezetben.

	TÜV NORD	Az Universal Robots e-Series robotok biztonságát a TÜV NORD tanúsítja, amely a 2006/42/EK gépi irányelv értelmében bejelentett szervezet.
	CHINA RoHS	Az Universal Robots e-Series robotok megfelelnek az elektronikai informatikai termékek által okozott környezetszennyezés kezelésére a CHINA RoHS által kidolgozott módszereknek.
	KCC Safety	Az Universal Robots e-Series robotokat értékelték a KCC jelölés biztonsági előírásai szerint, és megfelelnek azoknak.
	KC Registration	Az Universal Robots e-Series robotokat bevizsgálták megfelelőségre munkakörnyezetben történő felhasználás céljából. Ezért háztartási környezetben használva fennáll a rádióinterferencia kockázata.
	Delta	Az Universal Robots e-Series robotok teljesítmény-vizsgálatát a DELTA végezte el.

Szállítói harmadik fél általi tanúsítás

	Környezet	A beszállítóink rendelkezései szerint az Universal Robots e-sorozatú robotok szállítására szolgáló raklapok megfelelnek a fa-alapú csomagolóanyagok előállítására vonatkozó ISMPM-15 dán követelményeknek, és ezen rendszernek megfelelő jelöléssel vannak ellátva.
---	-----------	---

Gyártóművi vizsgálati tanúsítvány

	Universal Robots	Az Universal Robots e-Series robotokat folyamatos belső tesztelésnek és végellenőrzési eljárásnak vetik alá. Az UR tesztelési folyamatait folyamatosan felülvizsgálják és tökéletesítik.
---	------------------	--

Az EU irányelveknek megfelelő nyilatkozatok

Noha ezek elsősorban Európa szempontjából irányadók, néhány Európán kívüli ország elismeri és/vagy megköveteli az EU nyilatkozatokat. Az európai irányelvek elérhetők a hivatalos honlapon: <http://eur-lex.europa.eu>.

A gépipari irányelv szerint az Universal Robots robotjai részben befejezett gépeknek számítanak, és mint ilyenek, nem láthatók el CE címkével.

A gépipari irányelvnek megfelelő beépítési nyilatkozatot (DOI) a [Nyilatkozatok és tanúsítványok](#) fejezetben találja

9. Garancia

9.1. Termékjótállás

A felhasználó (ügyfél) kereskedővel vagy kiskereskedővel szemben esetlegesen fennálló igényének sérelme nélkül az ügyfélnek az alábbiakban meghatározott feltételekkel gyártói garanciát kell megadni:

Abban az esetben ha új készülékek és komponenseik hibát mutatnak gyártási vagy anyaghibából eredően a munkába helyezésük utáni 12 hónapon belül (a szállítástól számított legfeljebb 15 hónap), akkor a Universal Robots biztosítja a szükséges pótalkatrészeket, miközben a felhasználó (vevő) köteles munkaórát biztosítani a pótalkatrészek cseréjéhez, és vagy kicseréli az alkatrészt ugyanolyan állapotú másik alkatrészre, vagy megjavítja a javított alkatrészt. Ez a Jótállás érvénytelen, ha a készülék hibája helytelen kezelésnek és/vagy a felhasználói útmutatóban szereplő információk be nem tartásának tudható be. Ez a Jótállás nem vonatkozik vagy nem terjed ki a hivatalos forgalmazó vagy maga a vevő által végzett szolgáltatásokra (pl. telepítés, konfiguráció, szoftverletöltések). A vásárlás nyugtája, a vásárlás napjával együtt, szükséges a Jótállás érvényességének bizonyításához. A Jótállási igényeket a Jótállás nyilvánvalóvá válásától számított két hónapon belül kell benyújtani. A Universal Robots által kicserélt vagy számukra visszaküldött készülékek vagy komponensek tulajdonjoga a Universal Robotsé. A készülékből vagy azzal kapcsolatban felmerülő minden egyéb igényt jele Jótállásból kell kezelni. A jelen jótállás értelmében semmiféle kísérlet sem fordulhat elő sem az Ügyfél törvényes jogainak sem a gyártó gondatlanságából eredő halálért vagy személyi sérülésekért viselt felelősségének korlátozására vagy kizárására. A Jótállás időtartama nem bővül a Jótállás kikötései szerint adott szolgáltatásokkal. Olyannyira, hogy ha a Jótállás nem áll fenn, a Universal Robots fenntartja a jogot, hogy a csere vagy javítás költségét a vevőre terhelje. A fenti kikötések nem foglalják magukba a vevő kárának bizonyítási terhében bekövetkező változást. Ha egy készülék hibás, a Universal Robots nem felelős a közvetett, véletlen, speciális vagy következményes károkért, beleértve többek között a profit elvesztését, a használat kiesését, a termelés kiesését vagy más termelési berendezés megsérülését.

Ha egy készülék hibás, a Universal Robots nem fedezi a következményes károkat vagy veszteségeket, amilyen a termelés kiesés vagy más termelési berendezés sérülése.



VIGYÁZAT

Általában tanácsos elkerülni az adott alkalmazáshoz szükségesnél nagyobb gyorsítások használatát. A nagy gyorsítások, különösen nagy terheléssel kombinálva, a robot csökkent élettartamához vezethet. Rövid ciklusidejű és nagy sebességet igénylő alkalmazásoknál általában javasoljuk, hogy a lehető legnagyobb mértékben alkalmazzanak átmeneteket a pályák simítása és a nagy gyorsulások kerülése érdekében.

9.2. Felelősségkizárás

A Universal Robots folyamatosan javítja termékei megbízhatóságát és teljesítményét, és ezért fenntartja a jogot a termék frissítésére előzetes figyelmeztetés nélkül. A Universal Robots mindent megtesz, hogy jelen kézikönyv tartalma pontos és helyes legyen, de nem vállal felelősséget a hibákért és hiányzó információkért.

10. Leállítási idő és leállítási távolság



MEGJEGYZÉS

Beállíthatja a felhasználó által meghatározott biztonsági besorolású maximális leállási időt és távolságot. Lásd [2.1. Előszó 7](#) és [20.6. Biztonsági menü-beállítások 105](#).

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

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

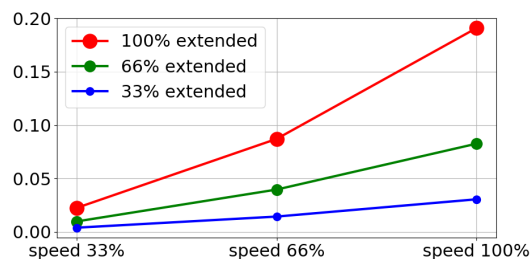
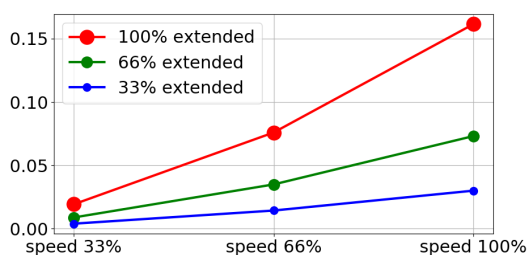
- 0. kategória
- 1. kategória
- 2. kategória

A **0. csukló** tesztjét vízszintes mozgásra végezték, ahol a forgástengely merőleges volt a talajra.

Az **1. csukló** és a **2. csukló** tesztjei során a robot függőleges pályát járt be, ahol a forgástengelyek párhuzamosak voltak a talajjal, és a leállítást a robot lefelé haladása alatt végezték.

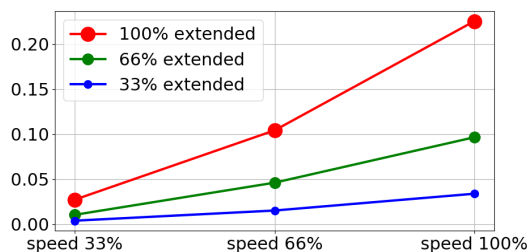
Az alábbiakban szemléltetett értékek szélsőséges forgatókönyvet képviselnek; az Ön értékei ezekről majd eltérnek.

A 0. illesztés (ALAP) leállási távolsága



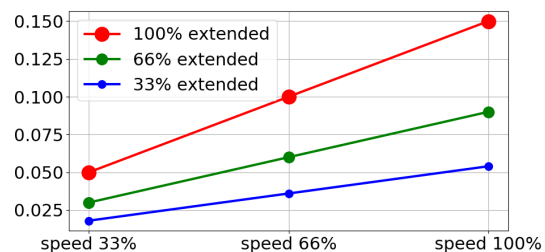
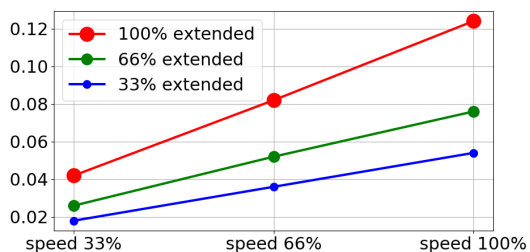
Leállítási távolság méterben a maximális hasznos teher 33%-a esetén

Leállítási távolság méterben a maximális hasznos teher 66%-a esetén



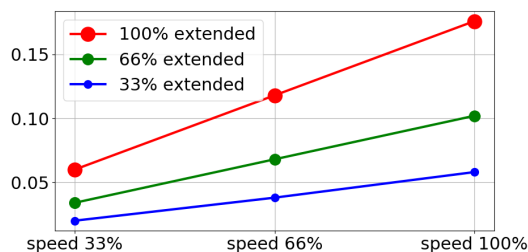
Leállási távolság méterben maximális hasznos teher esetén

A 0. illesztés (ALAP) leállási ideje



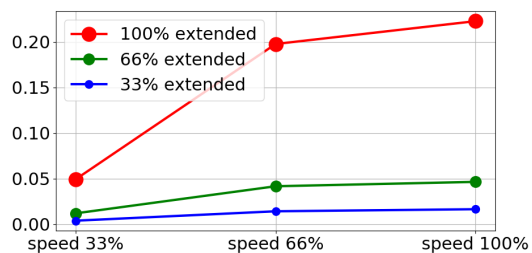
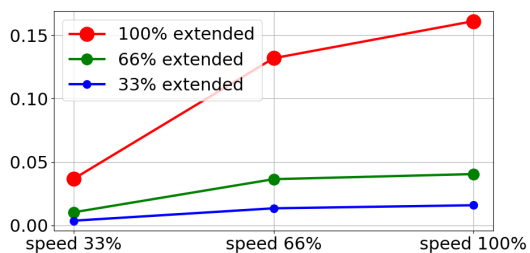
Leállítási idő másodpercben a maximális hasznos teher 33%-a esetén

Leállítási idő másodpercben a maximális hasznos teher 66%-a esetén



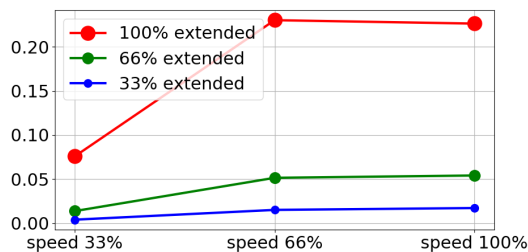
Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher esetén

Az 1. illesztés (VÁLL) leállási távolsága



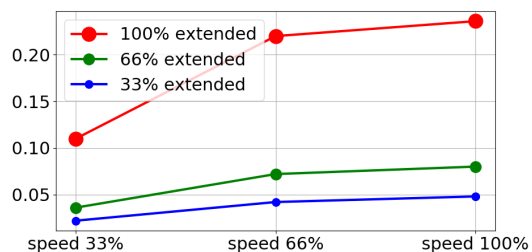
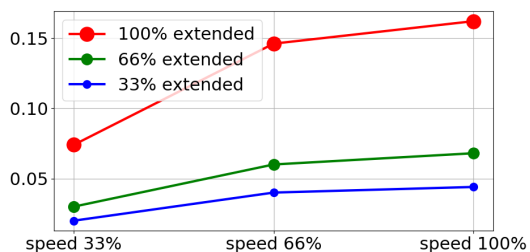
Leállítási távolság méterben a maximális hasznos teher 33%-a esetén

Leállítási távolság méterben a maximális hasznos teher 66%-a esetén



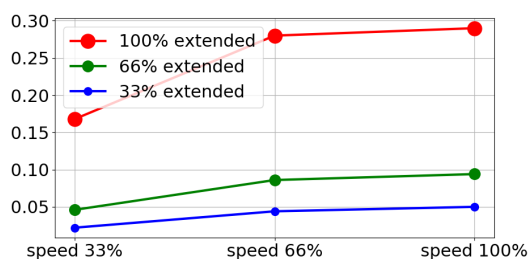
Leállási távolság méterben maximális hasznos teher esetén

Az 1. illesztés (VÁLL) leállítási ideje



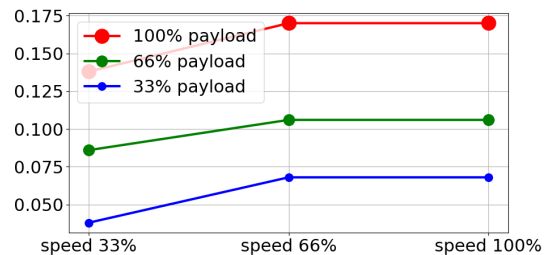
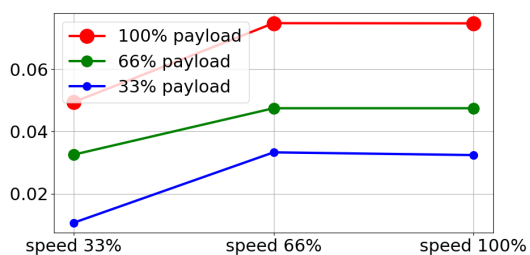
Leállítási idő másodpercben a maximális hasznos teher 33%-a esetén

Leállítási idő másodpercben a maximális hasznos teher 66%-a esetén



Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher esetén

A 2. illesztés (KÖNYÖK) leállítási távolsága és ideje



Leállási távolság méterben az összes hasznos teher esetén

Leállási idő másodpercben az összes hasznos teher esetén

11. Nyilatkozatok és tanúsítványok

EU Declaration of Incorporation in accordance with ISO/IEC 17050-1:2010	
Manufacturer	Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Denmark
Person in the Community Authorized to Compile the Technical File	David Brandt Technology Officer, Research and Development Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
Description and Identification of the Partially-Completed Machine(s) Product and Function	Industrial robot (multi-axis manipulator with Control Box and Teach Pendant). Function is determined by the completed machine (with end-effector and intended use).
Model	UR3e, UR5e, UR10e, UR16e (e-Series)
Serial Number	Starting 20195000000 and higher – Effective 17 August 2019
Incorporation:	Universal Robots UR3e, UR5e, UR10e and UR16e shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot system, cell or application), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.

It is declared that the above products, for what is supplied, fulfill the following Directives as detailed below:

I Machine 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, 1.2.6, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.3 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.
IV RoHS Directive 2011/65/EU	Reference the RoHS Directive 2011/65/EU.
V WEEE Directive 2012/19/EU.	Reference the WEEE Directive 2012/19/EU.

It is declared that the above products, for what is supplied, fulfill the following Directives as detailed below:

Reference the harmonized standards used, referred to in Article 7(2) of the MD and LV Directives and Article 6 of the EMC Directive

(I) EN ISO 10218-1:2011 TUV Nord Cert. 4470814097607
 (I) EN ISO 13849-1:2015 TUV Nord Cert. 4420714097610
 (I) EN ISO 13732-1:2008, (I) EN 1037:1995+A1:2008
 (I) EN ISO 13849-2:2012, (I) EN ISO 13850:2015
 (II) EN 60204-1:2006/A1:2010, (II) EN 60320-1:2001/A1:2007
 (II) EN 60529:1991/A2:2013, (II) EN 60947-5-5:1997/A11:2013
 (III) EN 61000-6-2:2005, (III) EN 61000-6-4:2007/A1:2011

Reference to other technical standards and specifications used

(I) ISO/TS 15066 as applicable
 (II) IEC 60664-1:2007, (II) IEC 60664-5:2007, (II) IEC 61326-3-1:2008
 (II) IEC 61784-3:2010 (SIL2) ISO 14664-1:2015 (Cleanroom Class 6 for control assembly with enclosure and Class 5 for UR3e, UR5e, UR10e and UR16e manipulators)
 (III) IEC 60068-2-1:2007, (III) IEC 60068-2-2:2007
 (III) IEC 60068-2-27:2008, (III) IEC 60068-2-64:2008

The manufacturer, or his authorized 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 (ISO 9001), by the notified body Bureau Veritas, certificate #DK008850.

Odense Denmark, 17 August 2019

Name:

Position/ Title

Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S, Denmark
 CVR-nr. 29 13 80 60



Roberta Nelson Shea
 Global Technical Compliance Officer

Phone +45 8993 8989
 Fax +45 3879 8989

info@universal-robots.com
www.universal-robots.com

12. Nyilatkozatok és tanúsítványok (az eredeti fordítása)

EU beépítési nyilatkozat az ISO / IEC 17050-1: 2010 szerint	
Gyártó	Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Dánia
A technikai fájl összeállítására felhatalmazott személy a közösségben	David Brandt Technológiai vezető, kutatás és fejlesztés Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
A részben befejezett gép(ek) leírása és azonosítása Termék és funkció	Ipari robot (többtengelyes manipulátor vezérlővel és hordozható kezelőegységgel). A funkciót a befejezett gép határozza meg (végeffektort és rendeltetésszerű felhasználást beleértve).
Modell	UR3e, UR5e, UR10e, UR16e (e-Series)
Sorozatszám	201950000000-vel kezdve és magasabb --- Hatályban: 2019. május 17., hétfő, hétfő
Egyesítés:	Az univerzális robotokat (UR3, UR5 és UR10) csak akkor szabad üzembe helyezni, miután egy olyan befejezett komplett gépbe (robotrendszerbe, cellába vagy alkalmazásba) építik be, amely megfelel a gépi irányelv és más vonatkozó irányelvek rendelkezéseinek.

Nyilatkozunk, hogy a fenti termék megfelel az alábbi irányelveknek az alább részletezettek szerint:

I 2006/42/EK Gépi irányelv	A következő alapvető követelmények teljesültek: 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.6, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.3 Kijelentjük, hogy a vonatkozó műszaki dokumentációt a gépi irányelv VII. Mellékletének B. részével összhangban állították össze.
II Kifeszültségű irányelv 2014/35/EU	Az alábbiakban az LVD irányelvre és a harmonizált szabványokra hivatkozunk.
III EMC irányelv 2014/30/EU	Az alábbiakban az EMC irányelvre és a harmonizált szabványokra hivatkozunk.
IV RoHS irányelv 2011/65/EU	Hivatkozás az RoHS irányelvre 2011/65/EU.
V WEEE irányelv 2012/19/EU.	Hivatkozás a WEEE irányelvre 2012/19/EU.

Nyilatkozunk, hogy a fenti termék megfelel az alábbi irányelveknek az alább részletezettek szerint:

Hivatkozás alkalmazott harmonizált szabványokra, az MD és az LV irányelvek 7(2) bekezdésében említettek szerint és az EMC irányelv 6. cikke

(I) EN ISO 10218-1:2011 TUV Nord Cert. 4470814097607
(I) EN ISO 13849-1:2015 TUV Nord Cert. 4420714097610
(I) EN ISO 13732-1:2008, (I) EN 1037:1995+A1:2008
(I) EN ISO 13849-2:2012, (I) EN ISO 13850:2015
(II) EN 60204-1:2006/A1:2010, (II) EN 60320-1:2001/A1:2007
(II) EN 60529:1991/A2:2013, (II) EN 60947-5-5:1997/A11:2013
(III) EN 61000-6-2:2005, (III) EN 61000-6-4:2007/A1:2011

Hivatkozás más műszaki szabványokra és alkalmazott leírásokra

(I) ISO/TS 15066 as applicable
(II) IEC 60664-1:2007, (II) IEC 60664-5:2007, (II) IEC 61326-3-1:2008
(II) IEC 61784-3: 2010 (SIL2) ISO 14664-1: 2015 (Tisztatéri besorolás 6. osztály a burkolattal ellátott vezérlő szerelvények, és 5. osztály az UR3e, UR5e, UR10e és UR16e manipulátorok esetén)
(III) IEC 60068-2-1:2007, (III) IEC 60068-2-2:2007
(III) IEC 60068-2-27:2008, (III) IEC 60068-2-64:2008

A gyártómű vagy meghatalmazott képviselője a nemzeti hatóságok indokolt felkérésére köteles válaszként átadni a részben befejezett géppel kapcsolatos információt.

A teljes minőségbiztosítási rendszert a Bureau Veritas bejelentett szervezet hagyta jóvá (ISO 9001), # DK008850 tanúsítvány.

Odense Denmark, 17 August 2019

Name:

Position/ Title

Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60



Roberta Nelson Shea

Global Technical Compliance Officer

Phone +45 8993 8989
Fax +45 3879 8989

info@universal-robots.com
www.universal-robots.com

13. Tanúsítványok

TÜV NORD



Hiermit wird bescheinigt, dass die Firma / This is to certify, that the company

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

berechtigt ist, das unten genannte Produkt mit dem abgebildeten Zeichen zu kennzeichnen.
is authorized to provide the product described below with the mark as illustrated.

Fertigungsstätte:
Manufacturing plant:

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Beschreibung des Produktes
(Details s. Anlage 1)
Description of product
(Details see Annex 1)

Universal Robots Safety System e-Series
for UR16e, UR10e, UR5e and UR3e robots



Geprüft nach:
Tested in accordance with:

EN ISO 13849-1:2015, Cat.3, PL d

Registrier-Nr. / Registered No. 44 207 14097610
Prüfbericht Nr. / Test Report No. 3524 9741
Aktenzeichen / File reference 8003008239

Gültigkeit / Validity
von / from 2019-07-16
bis / until 2024-07-15


Zertifizierungsstelle der TÜV NORD CERT GmbH
Certification body of TÜV NORD CERT GmbH

Essen, 2019-07-16

TÜV NORD CERT GmbH Langemarckstraße 20 45141 Essen www.tuev-nord-cert.de technology@tuev-nord.de

Bitte beachten Sie auch die umseitigen Hinweise
Please also pay attention to the information stated overleaf



ZERTIFIKAT CERTIFICATE

Hiermit wird bescheinigt, dass die Firma / This certifies that the company

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

berechtigt ist, das unten genannte Produkt mit dem abgebildeten Zeichen zu kennzeichnen
is authorized to provide the product mentioned below with the mark as illustrated

Fertigungsstätte
Manufacturing plant

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Beschreibung des Produktes
(Details s. Anlage 1)
Description of product
(Details see Annex 1)

Industrial robot UR16e, UR10e, UR5e and UR3e



Geprüft nach
Tested in accordance with

EN ISO 10218-1:2011

Registrier-Nr. / Registered No. 44 780 14097607
Prüfbericht Nr. / Test Report No. 3524 9416
Aktenzeichen / File reference 8003008239

Gültigkeit / Validity
von / from 2019-07-16
bis / until 2024-07-15


Zertifizierungsstelle der
TÜV NORD CERT GmbH

Essen, 2019-07-16

TÜV NORD CERT GmbH Langemarckstraße 20 45141 Essen www.tuev-nord-cert.de technology@tuev-nord.de

Bitte beachten Sie auch die umseitigen Hinweise
Please also pay attention to the information stated overleaf

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 UR3 / UR5 / UR10 UR机器人 UR3/UR5/UR10	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,因而它们的使用寿命可能短于环境使用时间: Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces 驱动器, 垫圈, 探针, 过滤器, 别针, 缆绳, 加强筋, 接口 Refer to product manual for detailed conditions of use. 详细使用情况请阅读产品手册。 Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability. Universal Robots 鼓励回收再利用所有的电子信息产品, 但 Universal Robots 不负任何责任或义务						

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

KCC biztonság



자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Klaus Vestergaard
	소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		
자율안전인증대상 기계·기구명				
			산업용로봇	
형식(규격)	UR10e	용량(등급)	6 axis	
자율안전확인번호	18-AB2EQ-01602			
제조사	Universal Robots A/S			
소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark			

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

2018년 11월 06일

한국산업안전보건공단 서울지역본부장



KC regisztrálása

8ED6-B666-998D-8738

방송통신기자재등의 적합등록 필증 <i>Registration of Broadcasting and Communication Equipments</i>	
상호 또는 성명 <i>Trade Name or Registrant</i>	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) <i>Equipment Name</i>	UR e-Series robot
기본모델명 <i>Basic Model Number</i>	UR10e
파생모델명 <i>Series Model Number</i>	
등록번호 <i>Registration No.</i>	R-R-URK-UR10e
제조사/제조(조립)국가 <i>Manufacturer/Country of Origin</i>	Universal Robots A/S / 덴마크
등록연월일 <i>Date of Registration</i>	2018-10-23
기타 <i>Others</i>	
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. 2018년(Year) 10월(Month) 23일(Day) 국립전파연구원장  <i>Director General of National Radio Research Agency</i> ※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 "적합성평가표시" 를 부착하여 유통하여야 합니다. 위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.	



Környezetvédelmi teszt tanúsítványa

Climatic and mechanical assessment



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

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

EMC teszt tanúsítványa



Attestation of Conformity

AoC no. 1645

Project / task no. 117-29565

DELTA has performed compliance test on electrical products since 1967. DELTA is an accredited test house according to EN17025 and participates in the international standardisation organisation CEN/CENELEC, IEC/CISPR and ETSI. This attestation of conformity with the below mentioned standards and/or normative documents is based on accredited tests and/or technical assessments carried out at DELTA – a part of FORCE Technology.

Client

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense
Denmark

Product identification (type(s), serial no(s).)

UR robot generation 5, G5 for models UR3, UR5, and UR10

Manufacturer

Universal Robots A/S

Technical report(s)

EMC test of UR robot generation 5, DELTA project no.117-29565-1 DANAK 19/18171

Standards/Normative documents

EMC Directive 2014/30/EU, Article 6
EN 61326-3-1:2008 Industrial locations SIL 2
EN/(IEC) 61000-6-1:2007
EN/(IEC) 61000-6-2:2005
EN/(IEC) 61000-6-3:2007+A1
EN/(IEC) 61000-6-4:2007+A1
EN/(IEC) 61000-3-2:2014
EN/(IEC) 61000-3-3:2013

The product identified above has been assessed and complies with the specified standards/normative documents. The attestation does not include any market surveillance. It is the responsibility of the manufacturer that mass-produced apparatus have the same properties and quality. This attestation does not contain any statements pertaining to the requirements pursuant to other standards, directives or laws other than the above mentioned.

DELTA – a part of
FORCE Technology
Venlighedsvej 4
2970 Hørsholm
Denmark

Tel. +45 72 19 40 00
Fax +45 72 19 40 01
www.delta.dk
VAT No. 55117314

Hørsholm, 15 August 2017



Michael Nielsen
Specialist, Product Compliance

20aocrest-uk-j

14. Műszaki adatok

A robot típusa	UR10e
Súly	33.3 kg / 73.5 lb
Maximális hasznos teher	10 kg / 22 lb (4.4. Maximális hasznos teher 21)
Elérés	1300 mm / 51.2 in
Illesztési tartományok	± 360 ° for all joints
Speed	Alap- és vállcsuklók: Legfeljebb 120 °/s. Összes többi csukló: legfeljebb 180 °/s. Tool: Approx. 1 m/s / Approx. 39.4 in/s.
System Update Frequency	500 Hz
Erőnyomaték-érzékelő pontossága	5.5 N
Tartás megismételhetősége	± 0.05 mm / ± 0.0019 in (1.9 mils) per ISO 9283
Lábnym	Ø190 mm / 7.5 hüvelyk
Szabadság foka	6 rotating joints
Vezérlődoboz mérete (Sz × Ma × Mé)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18.2 in × 17.6 in × 10 in
Vezérlődoboz I/O portjai	16 digital in, 16 digital out, 2 analog in, 2 analog out
Eszköz I/O portjai	2 digitális bemenet, 2 digitális kimenet, 2 analóg bemenet
Eszközkommunikáció	RS
Eszköz I/O tápegysége	12 V/24 V 2 A (Két tűs) 1 A (Egy tűs)
I/O tápegység	24 V 2 A in Control Box
Kommunikáció	TCP/IP 1000 Mbit: IEEE 802.3ab, 1000BASE-T Ethernet socket, MODBUS TCP & EtherNet/IP Adapter, Profinet
Programozás	PolyScope graphical user interface on 12" touchscreen
Zaj	Robotkar: kevesebb mint 65dB (A) Vezérlődoboz: Kevesebb mint 50dB (A)
IP osztályozás	IP54
Tisztatér besorolás	Robotkar: ISO 5. osztály, vezérlődoboz: ISO 6. osztály
Maximális átlag teljesítmény	615 W
Teljesítményfelvétel	Approx. 350 W using a typical program
Névleges zárlati áramerősség (SCCR)	200A
Együtműködő működés	17 advanced safety functions. In compliance with: EN ISO 13849-1:2008, PLd, Cat.3 and EN ISO 10218-1:2011, clause 5.10.5

Anyagok	Aluminium, PP plastic
Hőmérséklet	The robot can work in an ambient temperature range of 0-50 °C
Tápegység	100-240 VAC, 47-440 Hz
TP Cable: Teach Pendant to Control Box	4.5 m / 177 in
Robotkábel: Robotkartól a vezérlődobozhoz (opciók)	Normál (PVC) 6 m / 236 hüvelyk x 13,4 mm Normál (PVC) 12 m / 472,4 hüvelyk x 13,4 mm HiFlex (PUR) 6 m / 236 hüvelyk x 12,1 mm HiFlex (PUR) 12 m/472.4 hüvelyk x 12.1 mm

15. Biztonsági funkciók táblázatai

15.1. Table 1



MEGJEGYZÉS

Az ebben a fejezetben bemutatott biztonsági funkciók táblázatát leegyszerűsítettük. Ezek átfogó változatát itt találhatja meg: <https://www.universal-robots.com/support>

Universal Robots e-Series Safety Functions and Safety I/O are PLd, Category 3 (ISO 13849-1), with certification by TÜV NORD (certificate # 44 207 14097610).

Safety Function (SF) Descriptions (see Chapter 2 of manual: For safety I/O, the resulting safety function including the external device or equipment is determined by the overall architecture and the sum of all PFHds, including the UR robot safety function PFHd. All safety functions are individual safety functions.



FIGYELMEZTETÉS

If any safety function limit is exceeded, or a fault is detected in a safety function or safety-related part of the control system, the result is a Category 0 stop (immediate removal of power) according to IEC 60204-1.

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF1 1,2,3,4 Emergency Stop (according to ISO 13850)	Pressing the Estop PB on the pendant1 or the External Estop (if using the Estop Safety Input) results in a Cat 1 stop with power removed from the robot actuators and the tool I/O. Command1 all joints to stop and upon all joints coming to a monitored standstill state, power is removed. See Stop Time and Stop Distance Safety Functions. ONLY USE FOR EMERGENCY PURPOSES, not safeguarding.	Category 1 stop (IEC 60204-1)	-	1.30E-07	Robot including robot tool I/O

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF2 Safeguard Stop4 (Protective Stop according to ISO 10218-1)	This safety function is initiated by an external protective device using safety inputs which will initiate a Cat 2 stop3. The tool I/O are unaffected by the safeguard stop. Various configurations are provided. If an enabling device is connected, it is possible to configure the safeguard stop to function in automatic mode ONLY. See the Stop Time and Stop Distance Safety Functions4. For the functional safety of the complete integrated safety function, add the PFHd of the external protective device to the PFHd of the Safeguard Stop.	Category 2 stop (IEC 60204-1) SS2 stop (as described in IEC 61800-5-2)	-	1.20E-07	Robot
SF3 Joint Position Limit (soft axis limiting)	Sets upper and lower limits for the allowed joint positions. Stopping time and distance is not a considered as the limit(s) will not be violated. Each joint can have its own limits. Directly limits the set of allowed joint positions that the joints can move within. It is set in the safety part of the User Interface. It is a means of safety-rated soft axis limiting and space limiting, according to ISO 10218-1:2011, 5.12.3.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit.	5°	1.20E-07	Joint (each)
SF4 Joint Speed Limit	Sets an upper limit for the joint speed. Each joint can have its own limit. This safety function has the most influence on energy transfer upon contact (clamping or transient). Directly limits the set of allowed joint speeds which the joints are allowed to perform. It is set in the safety setup part of the User Interface. Used to limit fast joint movements, e.g. risks related to singularities.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit.	1.15 °/s	1.20E-07	Joint (each)

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
Joint Torque Limit	Exceeding the internal joint torque limit (each joint) results in a Cat 0 stop3. This is shown as SF #5 in the Generation 3 (CB3) UR robots. This is not accessible to the user; it is a factory setting. It is NOT shown as a safety function because there are no user settings and no user configuration possibilities.	-	-	-	-
SF5 Called various names: Pose Limit, Tool Limit, Orientation Limit, Safety Planes, Safety Boundaries	Monitors the TCP Pose (position and orientation) and will prevent exceeding a safety plane or TCP Pose Limit. Multiple pose limits are possible (tool flange, elbow, and up to 2 configurable tool offset points with a radius) Orientation restricted by the deviation from the feature Z direction of the tool flange OR the TCP. This safety function consists of two parts. One is the safety planes for limiting the possible TCP positions. The second is the TCP orientation limit, which is entered as an allowed direction and a tolerance. This provides TCP and wrist inclusion/exclusion zones due to the safety planes.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed or torques could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit. Will not allow motion to exceed any limit settings.	3 ° 40 mm	1.20E-07	TCP Tool flange Elbow
SF6 Speed Limit TCP & Elbow	Monitors the TCP and elbow speed to prevent exceeding a speed limit.		50 mm/s	1.20E-07	TCP

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF7 Force Limit (TCP)	The Force Limit is the force exerted by the robot at the TCP (tool center point) and "elbow". The safety function continuously calculates the torques allowed for each joint to stay within the defined force limit for both the TCP & the elbow. The joints control their torque output to stay within the allowed torque range. This means that the forces at the TCP or elbow will stay within the defined force limit. When a monitored stop is initiated by the Force Limit SF, the robot will stop, then "back-off" to a position where the force limit was not exceeded. Then it will stop again.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed or torques could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit. Will not allow motion to exceed any limit settings.	25N	1.50E-07	TCP
SF8 Momentum Limit	The momentum limit is very useful for limiting transient impacts. The Momentum Limit affects the entire robot.		3 kg m/s	1.20E-07	Robot
SF9 Power Limit	This function monitors the mechanical work (sum of joint torques times joint angular speeds) performed by the robot, which also affects the current to the robot arm as well as the robot speed. This safety function dynamically limits the current/ torque but maintains the speed.	Dynamic limiting of the current/torque	10 W	1.50E-07	Robot

SF# and Safety Function	Description	PFHd	Affects
SF10 UR Robot Estop Output	When configured for Estop output and there is an Estop condition (see SF1), the dual outputs are LOW. If there is no Estop condition, dual outputs are high. Pulses are not used but they are tolerated. For the integrated functional safety rating with an external Estop device, add the PFHd of the UR Estop function (SF0 or SF1) to the PFHd of the external logic (if any) and its components (e.g. Estop pushbutton). For the Estop Output, validation is performed at the external equipment, as the UR output is an input to this external equipment.	4.70E-08	External connection to logic and/or equipment
SF11 UR Robot Moving: Digital Output	Whenever the robot is moving (motion underway), the dual digital outputs are LOW. Outputs are HIGH when no movement. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment
SF12 UR Robot Not stopping: Digital Output	Whenever the robot is STOPPING (in process of stopping or in a stand-still condition) the dual digital outputs are HIGH. When outputs are LOW, robot is NOT in the process or stopping and NOT in a stand-still condition. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment
SF13 UR Robot Reduced Mode: Digital Output	Whenever the robot is in reduced mode (or reduced mode is initiated), the dual digital outputs are LOW. See below. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic &/or equipment
SF14 UR Robot Not Reduced Mode: Digital Output	Whenever the robot is NOT in reduced mode (or the reduced mode is not initiated), the dual digital outputs are LOW. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic &/or equipment

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF15 Stopping Time Limit	Real time monitoring of conditions such that the stopping time limit will not be exceeded. Robot speed is limited to ensure that the stop time limit is not exceeded. The control SW continuously calculates the stopping capability of the robot in the given motion. If the time needed to stop the robot is at risk of exceeding the time limit, the speed of motion is reduced to ensure the limit is not exceeded. The safety function performs the same calculation of the stopping time and initiates a cat 0 stop if they are exceeded.	Will not allow the actual stopping time to exceed the limit setting. Causes decrease in speed or a protective stop so as NOT to exceed the limit	50 ms	1.20E-07	Robot
SF16 Stopping Distance Limit	Real time monitoring of conditions such that the stopping distance limit will not be exceeded. Robot speed is limited to ensure that the stop distance limit will not be exceeded. The control SW continuously calculates the stopping capability of the robot in the given motion. If the distance needed to stop the robot is at risk of exceeding the distance limit, the speed of motion is reduced to ensure the limit is not exceeded. The safety function performs the same calculation of the stopping distance and initiates a cat 0 stop if they are exceeded.	Will not allow the actual stopping time to exceed the limit setting. Causes decrease in speed or a protective stop so as NOT to exceed the limit	40 mm	1.20E-07	Robot
SF17 Safe Home Position	Safety function which monitors a safety rated output, such that it ensures that the output can only be activated when the robot is in the configured "safe home position". A cat 0 stop is initiated if the output is activated when the robot is not in the configured position.	The "safe home output" can only be activated when the robot is in the configured "safe home position"	1.7 °	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment

Safety Function	Description	PFHd	Affects
Reduced Mode SF settings change	Reduced Mode can be initiated by a safety plane/ boundary (starts when at 2cm of the plane and reduced mode settings are achieved within 2cm of the plane) or by use of an input to initiate (will achieve reduced settings within 500ms). When the external connections are Low, Reduced Mode is initiated. Reduced Mode means that ALL reduced mode limits are ACTIVE. Reduced mode is not a safety function, rather it is a state affecting the settings of the following safety function limits: joint position, joint speed, TCP pose limit, TCP speed, TCP force, momentum, power, stopping time, and stopping distance.	PFHd is either 1.20E-07 or 1.50E-07 depending on the safety function	Robot
Safeguard Reset	When configured for Safeguard Reset and the external connections transition from low to high, the safeguard stop RESETS. Safety input to initiate a reset of safeguard stop safety function.	Input to SF2 (See SF2)	Robot
3 Position Enabling Device INPUT	When the external Enabling Device connections are Low, a Safeguard Stop (SF2) is initiated. Recommendation: Use with a mode switch as a safety input. If a mode switch is not used and connected to the safety inputs, then the robot mode will be determined by the User Interface. If the User Interface is in • “run mode”, the enabling device will not be active. • “programming mode”, the enabling device will be active. It is possible to use password protection for changing the mode by the User Interface.	Input to SF2 (See SF2 safeguard stop)	Robot
Mode switch INPUT	When the external connections are Low, Operation Mode (running/ automatic operation in automatic mode) is in effect. When High, mode is programming/ teach. Recommendation: Use with a 3-position enabling device. When in teach/program, initially the TCP speed will be limited to 250mm/s. The speed can manually be increased by using the pendant user interface “speed-slider”, but upon activation of the enabling device, the speed limitation will reset to 250mm/s.	Input to SF2 (See SF2 safeguard stop)	Robot

15.2. Table 2

UR e-Series robots comply with ISO 10218-1:2011 and the applicable portions of ISO/TS 15066. It is important to note that most of ISO/TS 15066 is directed towards the integrator and not the robot manufacturer. ISO 10218-1:2011, clause 5.10 collaborative operation details 4 collaborative operation techniques as explained below. It is very important to understand that collaborative operation is of the APPLICATION when in AUTOMATIC mode.

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
1	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.2	Safety-rated monitored stop	Stop condition where position is held at a standstill and is monitored as a safety function. Category 2 stop is permitted to auto reset. In the case of resetting and restarting operation after a safety -rated monitored stop, see ISO 10218-2 and ISO/TS 15066 as resumption shall not cause hazardous conditions. This is essentially individual and direct personal control while the robot is in automatic mode. Hand guiding equipment shall be located close to the end-effector and shall have: • an Emergency Stop pushbutton • a 3-position enabling device • a safety-rated monitored stop function • a settable safety-rated monitored speed function	UR robots' safeguard stop is a safety-rated monitored stop, See SF2 on page 1. It is likely, in the future, that "safety-rated monitored stop" will not be called a form of collaborative operation.
2	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.3	Hand-guiding		UR robots do not provide hand-guiding for collaborative operation. Hand-guided teach (free drive) is provided with UR robots but this is for programming in manual mode and not for collaborative operation in automatic mode.

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
3	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.4	Speed and separation monitoring (SSM) safety functions	SSM is the robot maintaining a separation distance from any operator (human). This is done by monitoring of the distance between the robot system and intrusions to ensure that the MINIMUM PROTECTIVE DISTANCE is assured. Usually, this is accomplished using Sensitive Protective Equipment (SPE), where typically a safety laser scanner detects intrusion(s) towards the robot system. This SPE causes: 1. dynamic changing of the parameters for the limiting safety functions; or 2. a safety-rated monitored stop condition. Upon detection of the intrusion exiting the protective device's detection zone, the robot is permitted to: 1. resume the "higher" normal safety function limits in the case of 1) above 2. resume operation in the case of 2) above In the case of 2) 2), restarting operation after a safety -rated monitored stop, see ISO 10218-2 and ISO/TS 15066 for requirements.	To facilitate SSM, UR robots have the capability of switching between two sets of parameters for safety functions with configurable limits (normal and reduced). See Reduced Mode on page 4. Normal operation can be when no intrusion is detected. It can also be caused by safety planes/ safety boundaries. Multiple safety zones can be readily used with UR robots. For example, one safety zone can be used for "reduced settings" and another zone boundary is used as a safeguard stop input to the UR robot. Reduced limits can also include a reduced setting for the stop time and stop distance limits - to reduce the work area and floorspace.

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
4	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.5	Power and force limiting (PFL) by inherent design or control	How to accomplish PFL is left to the robot manufacturer. The robot design and/or safety functions will limit the energy transfer from the robot to a person. If any parameter limit is exceeded, a protective stop happens. PFL applications require considering the ROBOT APPLICATION (including the end-effector and workpiece(s), so that any contact will not cause injury. The study performed evaluated pressures to the ONSET of pain, not injury. See Annex A. See ISO/TR 20218-1 End-effectors.	UR robots are power and force limiting robots specifically designed to enable collaborative applications where the robot could contact a person and cause no injury. UR robots have safety functions that can be used to limit motion, speed, momentum, force, power and more of the robot. These safety functions are used in the robot application to thereby lessen pressures and forces caused by the end-effector and workpiece(s).



II. rész

PolyScope kézikönyv



16. Előszó

Ebben a fejezetben az Universal Robots robot használatához szükséges alapvető ismereteket közlünk.



MEGJEGYZÉS

A robot első bekapcsolása előtt a kijelölt Universal Robots robotintegrátor köteles:

1. elolvasni a biztonsági tájékoztatót itt: Hardvertelepítési kézikönyv.
2. Állítsa be a kockázatértékelés által meghatározott biztonsági konfigurációs paramétereket (lásd: [20. Biztonsági konfiguráció 103](#)).

16.1. Robotkar alapok

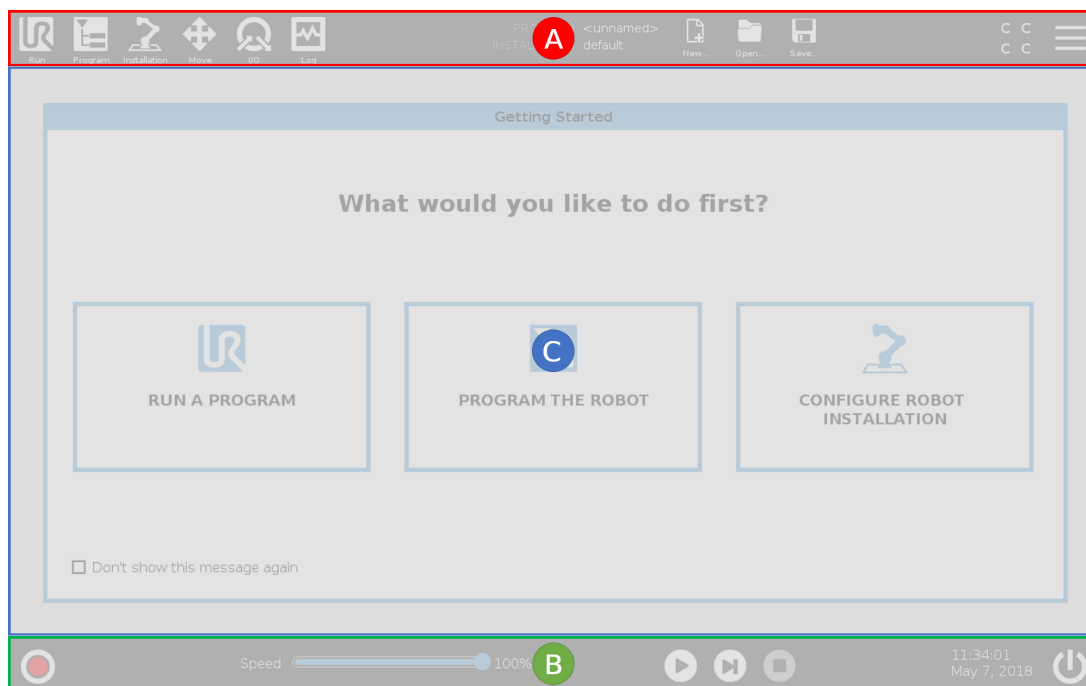
A Universal Robots robotkar csövekből és csuklókból áll. A PolyScope segítségével koordinálhatja az ízületek mozgását a robotkar mozgatásához. Szerszámokat lehet a robotkar végére szerelni, vagy a szerszámtokmányt. A robotkar mozgatásával lehet pozicionálni a szerszámot. Nem állíthatja a szerszámot közvetlenül az alap fölé vagy alá.

- **Alap:** amelyre a robotot szerelték.
- **Váll és könyök:** szélesebb mozdulatokat végeznek.
- **1. csukló és 2. csukló:** finomabb mozdulatokat végeznek.
- **3. csukló:** ahol a szerszámot a szerszámkarimába rögzítik.

16.2. PolyScope alapok

A PolyScope a grafikus felhasználói felület (GUI) **ahordozható kezelőegységben**, amely érintőképernyőn keresztül működteti a robotkart. Programokat hozhat létre, tölthet be és hajthat végre a robothoz a PolyScope alkalmazásban. A PolyScope felület felosztása az alábbi ábrán látható:

- A: **Fejléc** ikonokkal/fülekkel, amelyekkel Ön elérheti az interaktív képernyőket.
- B: **Lábléc** gombokkal, amelyek az Ön betöltött programjait/programját vezérlik.
- C: **Képernyő** mezőkkel és opciókkal a robotműveletek kezelésére és felügyeletére.



16.2.1. Érintőképernyő

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

- vízcseppek és/vagy hűtőfolyadék cseppek
- rádiófrekvenciás zajok
- egyéb, az üzemi környezetből kivezetett zaj.

Az érintési érzékenységet úgy állították be, hogy kizárják a hamis kiválasztás lehetőségét a PolyScope felületen, és hogy megakadályozzák a robot hirtelen mozgását.

Az érintőképernyő használata

Célszerűen az ujjbegyét használja választáshoz a képernyőn.

Ebben a kézikönyvben ezt "koppintásnak" nevezzük.

Szükség szerint a kereskedmi forgalomban kapható ceruzával lehet választani a képernyőn.

A következő szakaszban felsoroljuk és meghatározzuk a PolyScope felületen előforduló ikonokat/fületeket és gombokat.

16.2.2. Fejléc ikonok/lapok



A **Futtatás** egy egyszerű eszköz, amely előre megírt programokat használ a robot működtetéséhez.



A **Program** robot-programokat hoz létre és/vagy módosít.



A **Telepítés** konfigurálja a robotkar beállításait és a külső berendezéseket, pl. szerelés és biztonság.



A **Mozgás** vezérli és/vagy szabályozza a robot mozgását.



I/O felügyeli és beállítja a robot vezérlődobozába érkező és onnan induló élő bemenő/kimenő jeleket.



A **Napló** jelzi a robot állapotát, valamint az esetleges figyelmeztető- vagy hibaüzeneteket.



A **Program és telepítéskezelő** kiválasztja és megjeleníti az aktív programot és telepítőfájlt (lásd [27.4. Fájlkészítő 234](#)). A Program- és Telepítéskezelő a következőket tartalmazza: Fájl elérési útja, Új, Megnyitás és Mentés.



Az **Új...** új programot vagy telepítőfájlt hoz létre.



Az **Megnyitás...** megnyit egy korábban létrehozott és mentett programot vagy telepítőfájlt.



A **Mentés...** egy programot, telepítőfájlt vagy mindkettőt menti egyszerre.



Az **Automatikus** azt jelzi, hogy a robot üzemmódját automatikusra állították. Koppintson rá, hogy kézi üzemmódra váltson.



A **Kézi** azt jelzi, hogy a robot üzemmódját kézire állították. Koppintson rá, hogy automata üzemmódra váltson.

A Helyi mód és a Távoli mód ikonjai csak akkor érhetők el, ha engedélyezi a Távirányítást.



A **Helyi** azt jelzi, hogy a robot helyileg vezérelhető. Érintse meg a Távvezérlésre váltáshoz.



A **Távoli** azt jelzi, hogy a robot távoli helyről irányítható. Érintse meg a Helyi vezérlésre váltáshoz.



Biztonsági ellenőrző összeg megjeleníti az aktív biztonsági konfigurációt.



Hamburger menü hozzáfér a PolyScope súgóhoz, a névjegyhez és beállításokhoz.

16.2.3. Lábléc gombjai



Inicializálás kezeli a robot állapotát. Amikor PIROS, nyomja meg a robot működéséhez.



Sebességcsúszka: valós időskálán mutatja a robotkar mozgásának relatív sebességét, számításba véve a biztonsági beállításokat.



Szimuláció gomb átkapcsolja a program végrehajtását a Szimulációs mód és a Valódi robot között. Amikor Szimulációs módban futtat, a robotkar nem mozog. Ezért a robot nem tudja magát vagy a környező berendezéseket károsítani ütközéskor. Ha nem biztos abban, mit fog csinálni a robotkar, használja a Szimulációs módot a programok tesztelésére.



Kézi nagysebesség lehetővé teszi, hogy a szerszám sebessége átmenetileg meghaladja a 250 mm/s értéket. Ez a tartás-futás funkció csak Kézi módban érhető el, amikor háromállapotú engedélyező eszközt konfiguráltak.



Lejátszás elindítja az aktuálisan betöltött robot-programot.



Lépés lehetővé teszi a program lépésenkénti futtatását.



Leállítás leállítja az aktuálisan betöltött robot-programot.

16.3. Telepítés

16.3.1. A robotkar és a vezérlődoboz telepítése

A PolyScope használatának megkezdéséhez telepítse és kapcsolja be a robotkart és a vezérlődobozt.

A részletes telepítési utasításokat lásd itt: [Hardvertelepítési kézikönyv](#).

1. Csomagolja ki a **robotkart** és a **vezérlődobozt**.
2. Szerelje fel a robotkart egy szilárd, rezgésmentes felületre.
Ellenőrizze, hogy a felület képes-e elviselni az alapízület teljes nyomatékának legalább tízszeresét és a robotkar súlyának legalább ötszörösét.
3. Helyezze a vezérlődobozt annak saját lábára.
4. Csatlakoztassa a robotkábelt a robotkarhoz és a vezérlődobozhoz.
5. Dugja be a vezérlődoboz hálózati kábelét.



FIGYELMEZTETÉS

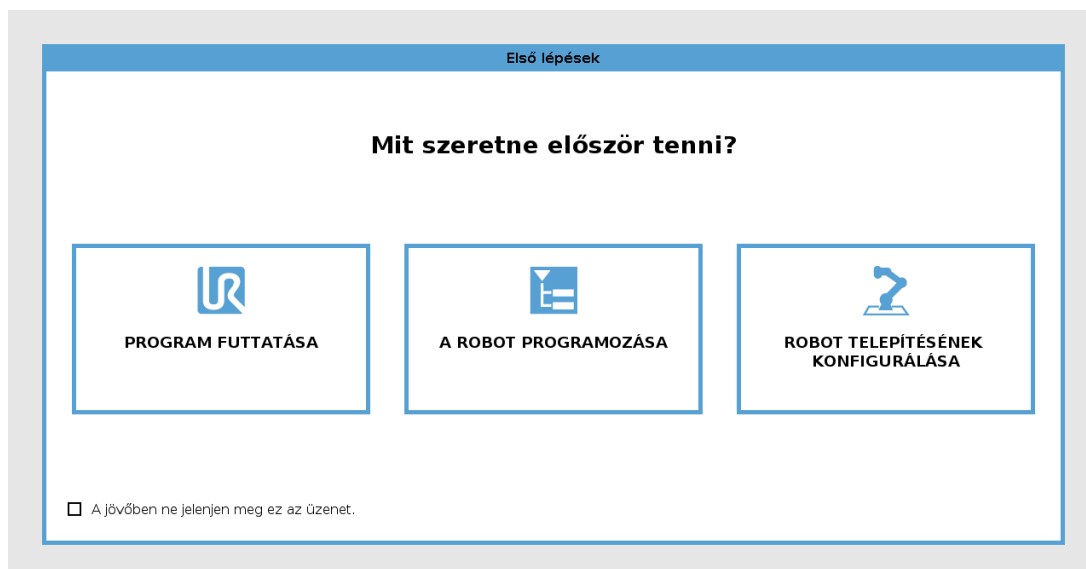
Billenés veszélye. Ha a robot nem biztosan helyezkedik el erős felületen, akkor a robotkar feldőlhet és sérülést okozhat.

16.3.2. A vezérlődoboz be-/kikapcsolása

A vezérlődoboz főként azt a fizikai elektromos bemenő/kimenő egységet tartalmazza, amelyhez a robotkar, a hordozható kezelőegység és az esetleges perifériák csatlakoznak. Be kell kapcsolnia a Vezérlődobozt, hogy be tudja kapcsolni a robotkart.

1. A hordozható kezelőegységen nyomja meg a bekapcsológombot a vezérlődoboz bekapcsolásához.
2. Várjon, amíg a képernyőn meg nem jelenik a háttérben futó operációs rendszertől egy szöveg, majd a gombot.

Megjelenhet az Első lépések képernyő, amely felszólítja Önt a robot programozásának megkezdésére.

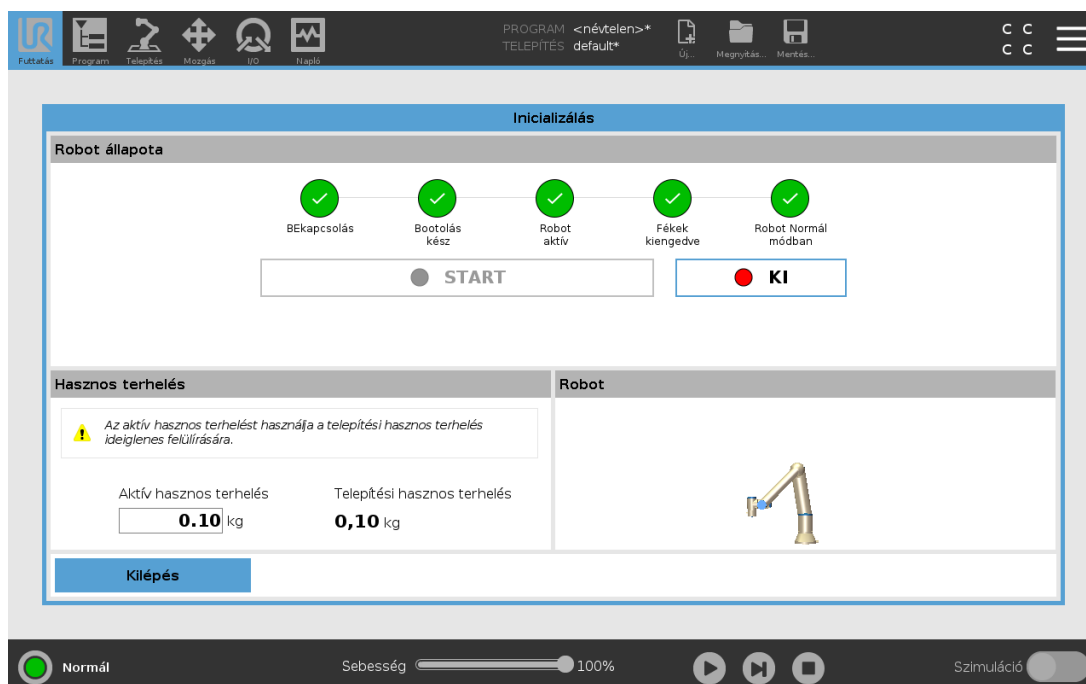


16.4. Inicializálás

Indításkor megjelenik egy Nem folytatható párbeszédablak. Válassza az **Ugrás az Inicializálás képernyőre** elemre az Inicializálás képernyő eléréséhez.

A képernyő bal alján az Inicializálás gomb színe jelzi a robotkar állapotát:

- **Piros** Kikapcsolás. A robotkar leállított állapotban van .
- **Sárga** Üresjárat. A robotkar be van kapcsolva, de még nem áll készen a normál működésre.
- **Zöld** Normál. A robotkar be van kapcsolva, és készen áll a normál működésre.



16.4.1. A robotkar indítása



FIGYELMEZTETÉS

A robotkar indítása előtt mindig ellenőrizze, hogy a tényleges hasznos teher és a telepítés beállításai helyesek-e. Ha ezek a beállítások helytelenek, a robotkar és a vezérlődoboz nem fog megfelelően működni, és akár veszélyes lehet emberekre vagy berendezésekre.



VIGYÁZAT

Gondoskodjon róla, hogy a robotkar ne érjen tárgyhoz (pl. asztalhoz), mert a robotkar és egy akadály ütközése károsíthatja az ízület fogaskerékházát.

A robot indítása:

1. Érintse meg az ON (be) gombot a zöld LED-del, hogy elindítsa az inicializálási folyamatot. Ezután a LED kijelző sárgára vált jelezve, hogy áram alatt áll, és **Üresjáratban** van.
2. Érintse meg a START gombot, hogy kiengedje a fékeket.
3. A robotkar kikapcsolásához érintse meg a piros LED-del ellátott KI gombot.
 - A PolyScope elindulása után koppintson egyszer a KI gombra a robotkar bekapcsolásához. Ezután az állapota sárgára vált jelezve, hogy a robot bekapcsolt állapotban és üresjáratban van.
 - Amikor a robotkar **Alapjárat** állapotban van, koppintson a START gombra a robotkar elindításához. Ennél a pontnál a rendszer ellenőrzi az érzékelők adatait a robotkar beszerelt konfigurációjához viszonyítva.

Ha a rendszer eltérést talál (30 tűréshatárral), a gombot letiltja, és egy hibaüzenet jelenít meg alatta.
 - Amint a beszerelés igazolása megtörtént, koppintson a Start gombra az összes ízületi fék kioldásához, és a robotkar készen áll a normál működésre.

A robotkar elindulása hanggal és kis mozgásokkal társul, ahogyan az illesztések fékjeit kiengedi.

16.5. Gyors rendszerindítás

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

1. A **Hordozható kezelőegységen** nyomja meg a biztonsági leállító gombot.
2. A Hordozható kezelőegységen nyomja meg a bekapcsoló gombot és várja meg, amíg a rendszer elindul és a **PolyScope** felirat megjelenik.
3. Az érintőképernyőn megjelenik egy előugró ablak, és jelzi, hogy a rendszer készen áll, és

inicializálni kell a robotot.

4. Az előugró párbeszédablakban kattintson az **Ugrás az Inicializálás képernyőre** elemre az Inicializálás képernyő eléréséhez.
5. Oldja fel a vészleállító gombot, hogy a robot **Vészleállítás alatt** állapotából **Kikapcsolva** állapotra váltson.
6. Lépjen ki a robot elérhetőségi területéről (munkaterületéről).
7. A **Robot inicializálása** képernyőn kattintson a **BE** gombra, és várjon, amíg a robot állapota **Üresjárat** értékre vált.
8. A **Hasznos teher** mezőben az **Aktív hasznos teher** pontban ellenőrizze a hasznos teher tömegét. Ellenőrizheti a szerelési helyzet helyességét is a **Robot** mezőben.
9. Érintse meg a **Start** gombot, hogy a robot feloldja a fékrendszerét. A robot rázkódik és kattogó hangokat ad, ezzel jelezve, hogy készen áll a programozásra.



MEGJEGYZÉS

Tanulja meg az Universal Robots robot programozását itt: www.universal-robots.com/academy/

16.6. Az első program

A programok parancsok listái, melyek elmondják a robotnak, mit tegyenek. A legtöbb feladathoz a programozás teljes egészében a PolyScope alkalmazásával történik. Tanítsa be a robotkart, hogyan mozogjon útpont-sorok alkalmazásával beállítva a robotkar által követendő pályát.

A Mozgatás fülön (lásd [24. Mozgás lap 217](#)) mozgathatja a robotkart a kívánt helyzetbe, vagy betaníthatja a pozíciót úgy, hogy a robotkart odahúzza, miközben lenyomva tartja a Freedrive (Szabadonfutó) gombot a Hordozható kezelőegység tetején.

Készíthet egy programot, amely I/O jeleket küldhet más gépeknek a robot pályájának bizonyos pontjain, és végrehajthat olyan parancsokat, mint **if... then** (ha..., akkor) és **hurok** a változók és az I/O jelek alapján.

Az alábbi egy egyszerű program, mely lehetővé teszi, hogy egy Robotkar két útpont között mozogjon.

Egy egyszerű program létrehozásához

1. A PolyScope fejléc **Fájl elérési útja** menüben érintse meg az **Új...** elemet, és válassza a **Program** lehetőséget.
2. A Basic (Alap) menüben érintse meg a **Waypoint** (Útpont) elemet egy útpont hozzáadásához a programfához. Egy alapértelmezett MoveJ szintén hozzáadásra kerül a programfához.
3. Válassza ki az új útpontot, és a Command (Parancs) fülön érintse meg a **Waypoint** (Útpont) elemet.
4. A Szerszám mozgatása képernyőn mozgassa a Robotkart a mozgató nyilak lenyomásával. Mozgathatja a robotkart úgy is, hogy lenyomva tartja a szabadonfutó gombot, és a robotkart a kívánt helyzetbe húzza.

5. Amint a robotkar a kívánt helyzetbe került, nyomja le az **OK** gombot, és az új útpont 1. útpont néven jelenik meg.
6. A 2. útpont létrehozásához kövesse a 2-5. lépéseket.
7. Válassza a 2. útpontot, és nyomja meg a Felfelé mozgás nyilat, amíg az 1. útpont fölé nem kerül, hogy megváltoztassa a mozgások sorrendjét.
8. Álljon távolabb, tartsa a vészleállító gombon a kezét, és a PolyScope láblécen nyomja meg a **Play** (Lejátszás) gombot, hogy a robotkar az 1. útpont és a 2. útpont között mozogjon. Gratulálunk! Most létrehozta az első robot programját, amely a robotkart két megadott útpont között mozgatja.



MEGJEGYZÉS

1. Ne vezesse a robotot magába vagy valami máshoz, mivel megsérülhet a robot.
2. Ez csak egy gyors indítási útmutató, hogy megmutassuk, milyen könnyű használni a UR robotot. Sértetlen környezetet és nagyon óvatos használat feltételez. Ne növelje a sebességet vagy gyorsulást az alapértelmezett értékek fölé. Mindig végezzen kockázatértékelést a robot működésbe helyezése előtt.

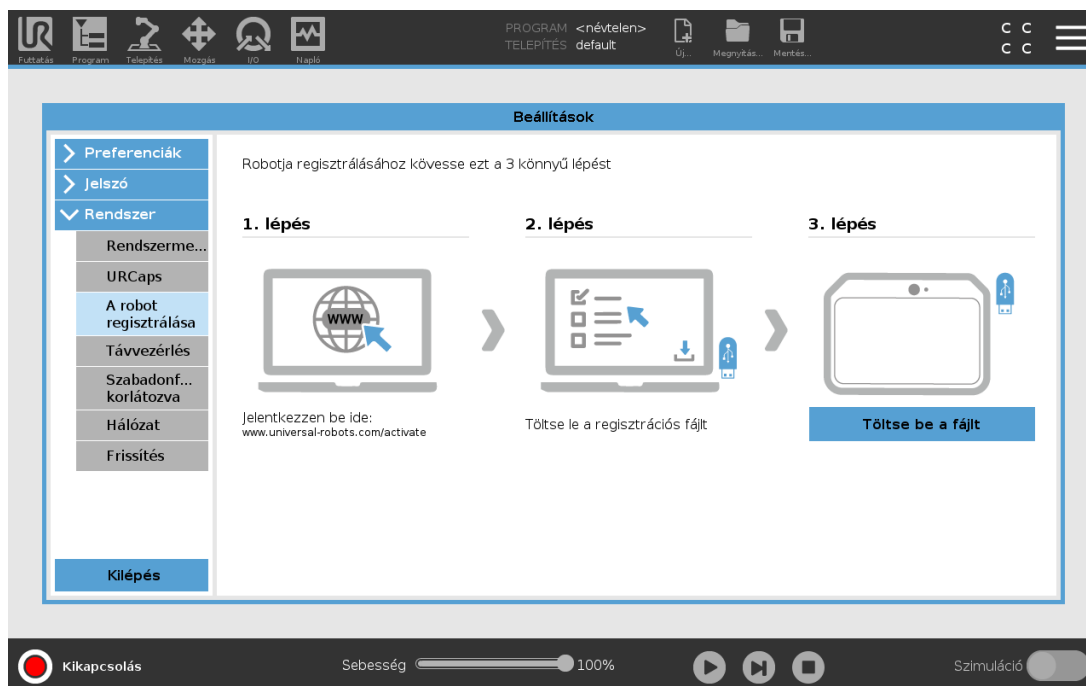


FIGYELMEZTETÉS

Tartsa a fejét és testét a robot mozgási területén (munkaterületén) kívül. Ne tegye olyan helyre az ujjait, ahol becsípődhet.

16.7. A robot regisztrálás és URCap licencfájlok

A távoli TCP URCap használata előtt regisztrálja a robotot, és töltsse le és telepítse a URCap licencfájlt (lásd [22.13. URCaps 173](#)).

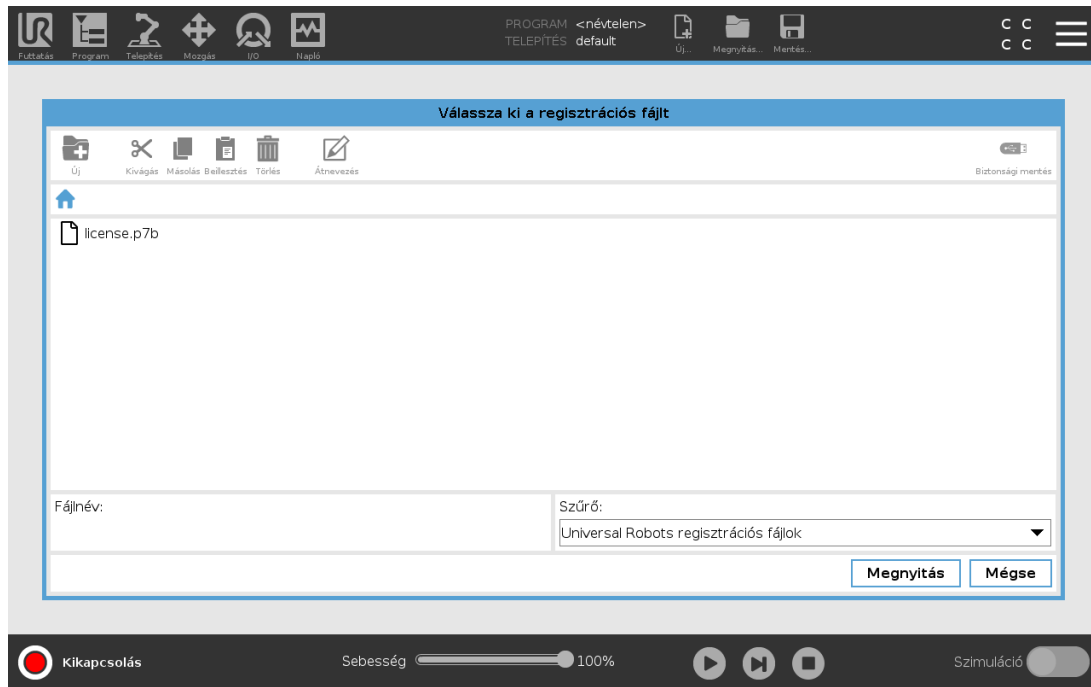


16.7.1. Robot regisztrálása az aktuális képernyőjéről

1. A fejlécben kattintson a **Hamburger menü** elemre, és válassza a **Beállítások** elemet.
2. A bal oldali menüben érintse meg a **Rendszer** elemet, és válassza a **Robot regisztrálása** lehetőséget a Beállítások képernyő megjelenítéséhez.
3. A robotja regisztrálásához kövesse a képernyőn megjelenő 1. és 2. lépést.

16.7.2. A URCAP licencfájl letöltése

1. Online töltse ki a szükséges mezőket, és töltse le a licencfájlt a számítógépére.
2. Másolja a licencfájlt az USB meghajtóra, és csatlakoztassa a Tanító függelékhez.
3. A Beállítások képernyőn a 3. lépésben érintse meg a **Fájl betöltése** lehetőséget, hogy megnyissa a **Regisztrációs fájl kiválasztása** képernyőt.
4. A listában válassza ki az USB-t, hogy megjelenjen a tartalma, és menjen a licencfájlhoz.
5. Válassza a **license.p7b** elemet, és kattintson a **Megnyitás** elemre a robot regisztrációjának megerősítéséhez.
6. A bal alsó sarokban kattintson a **Kilépés** elemre.



16.7.3. Robot regisztrálásának megszüntetése

Új licenc szükséges, ha a robot tulajdonosa megváltozik. Ebben az esetben a robot regisztrálását először meg kell szüntetni.

1. A fejlécben kattintson a **Hamburger menü** elemre, és válassza a **Beállítások** elemet.
2. A bal oldali menüben kattintson a **Rendszer** elemre, és válassza a **Robot regisztrálása** elemet.
3. A Beállítások képernyő jobb alsó sarkában kattintson a **Regisztrálás megszüntetése** elemre.



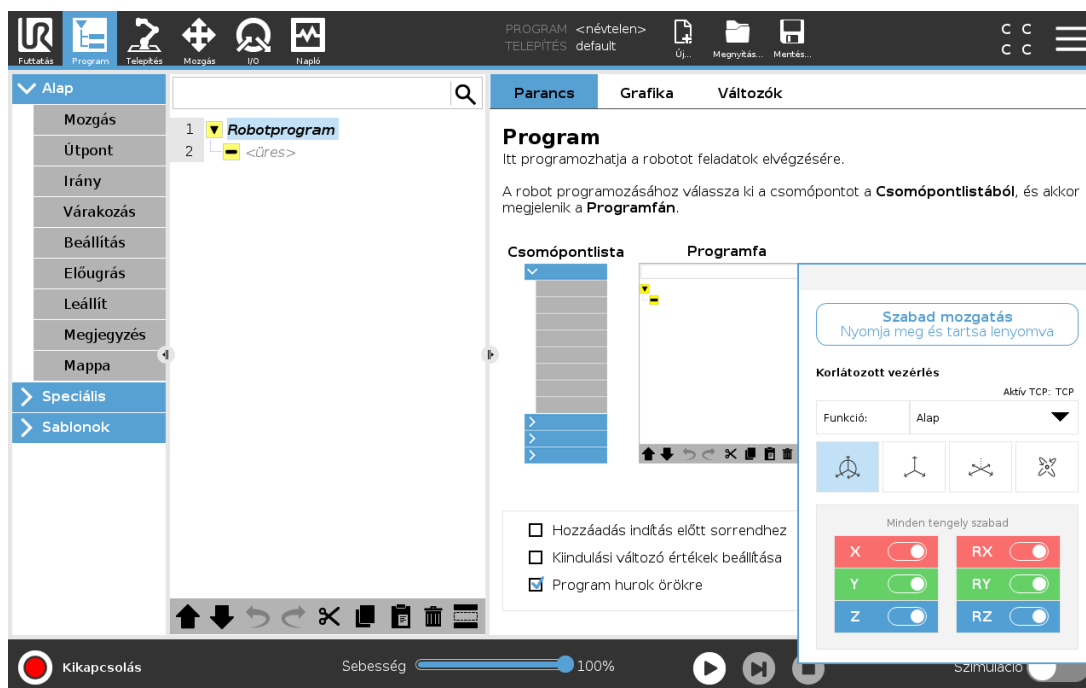
17. Szabad mozgatus

Ebben a fejezetben ismertetjuk, hogyan kell elkezdni a robotkar hasznalatat a szabadonfutoval.

A szabadonfutó arra való, hogy a robotkart kézzel a kívánt helyzetbe és/vagy pózba húzzuk.

A szabadonfutó használatakor a robotkar taszító erőt fejt ki egy ízületi határ vagy biztonsági sík megközelítésekor (lásd [20.11. Síkok](#) 109).

Amikor a robotkar szabadonfutó módban van, egy alább szemléltetett panel jelenik meg a PolyScope képernyőjén.



A szabadonfutó állapotsorának LED kijelzője a következőket jelzi:

- Amikor egy vagy több csukló közeledik a csukló határértékekhez.
- Amikor a robotkar helyzete szingularitás felé közeledik. Ahogy a robot közeledik a szingularitás felé, úgy növekszik, az ellenállás, és azt az érzetet kelti, hogy egyre nehezebb a helyzetét állítani.

Letilthat egy vagy több tengelyt, így a TCP csak egy adott irányba haladhat az alábbi táblázatban meghatározottak szerint.

 Minden tengely szabad	A mozgatus minden tengely mentén megengedett.
 Sík	A mozgatus csak az X és az Y tengely mentén megengedett.

 Áthelyezés	A mozgás minden tengely mentén megengedett, forgatás nélkül.
 Forgatás	A mozgás minden tengely mentén megengedett, szférikus mozgással a TCP körül.



FIGYELMEZTETÉS

A robotkar mozgása bizonyos tengelyek irányában, amikor egy szerszám csatlakozik a robotkarhoz, becsípődési pontot eredményezhet.

17.1. A szabadonfutó engedélyezése: általános hordozható kezelőegység

A Freedrive módot az alábbi módokon engedélyezheti:

- A szabadonfutó (Freedrive) gomb használata.
- Használja a Freedrive gombot a Mozgás fül képernyőn (lásd: [24.2.4. Szabad mozgás 218](#)).
- Használjon I/O műveleteket (lásd).



FIGYELMEZTETÉS

- Ne engedélyezze a szabadonfutó (Freedrive) tulajdonságot, amikor a robotot löki vagy megérinti, mert ennek hatására a robot sodródó mozgásba mehet át.
- Ne váltsa a tengelyeket, miközben a robot szabadonfutó módban mozog, mert ez kiválthatja a robot sodródó mozgását.

17.1.1. Használja a Freedrive gombot

1. Nyomja meg és tartsa lenyomva a szabadonfutó gombot a hordozható kezelőegységen.
2. Amikor a szabadonfutó panel megjelenik a PolyScope képernyőn, válassza ki a kívánt mozgásfajtát a robotkar ízületeihez. Vagy használja a tengelyek listáját a mozgástípus testreszabásához.
3. Szükség esetén meghatározhatja a tulajdonság típusát úgy, hogy kiválaszt egy beállítást a Tulajdonság legördülő listából.
A robotkar leállhat, ha megközelíti a szingularitás forgatókönyvet. Koppintson a **Minden tengely szabad** elemre a Freedrive panelen a mozgás folytatásához.
4. Mozgassa a robotkart, ahogy kívánja.

17.1.2. Használja a Szabadonfutó (Freedrive) gombot a Mozgítás fül képernyőn

1. Koppintson a fejlécben a **Mozgítás** elemre.
2. Koppintson a fejlécben a **Mozgítás** elemre.
3. Amikor megjelenik a szabadonfutó panel, válassza ki a robotkar csuklóihoz a kellő mozgástípust. Vagy használja a tengelyek listáját a mozgástípus testreszabásához.
4. Szükség esetén meghatározhatja a tulajdonság típusát úgy, hogy kiválaszt egy beállítást a Tulajdonság legördülő listából.
A robotkar leállhat, ha megközelíti a szingularitás forgatókönyvet. Koppintson a **Minden tengely szabad** elemre a Freedrive panelen a mozgás folytatásához.
5. A Freedrive panelen nyomja meg és tartsa lenyomva a **Freedrive** gombot a robotkar mozgásához.

17.2. A szabadonfutó engedélyezése: 3PE hordozható kezelőegység

A 3PE gomb használata a robotkar szabad mozgásához:

1. Gyorsan nyomja meg enyhén, majd enyhe lenyomással tartsa lenyomva a 3PE gombot.
Most a robotkart már a kívánt helyzetbe húzhatja, miközben az enyhe lenyomást fenntartja.

18. Hátramenet

A hátramenetet használhatjuk arra, hogy adott ízületeket a kívánt helyzetbe kényszerítsünk anélkül, hogy kioldanánk a robotkar összes fékjét.

Erre néha akkor van szükség, ha a robotkar közelít az ütközéshez, és a teljes újraindítást kísérő rezgések elkerülendők.

18.1. Hátramenet engedélyezése: általános hordozható kezelőegység

1. A **Inicializálás** képernyőn érintse meg a **BE** elemet a bekapcsolási szekvencia indításához.
2. Amikor a robot **Alapjárat** állapotban van, nyomja meg és tartsa lenyomva a **Freedrive** gombot. A robot **Backdrive** állapotba vált.
3. Most már nagyobb nyomást fejthet ki, hogy kioldja a féket egy kívánt ízületben.

Amíg a szabadonfutó gomb be van kapcsolva/lenyomott állapotban van, a hátramenet engedélyezése aktív, tehát a robotízületek nehezen mozgathatóknak tűnnek.

18.2. Hátramenet engedélyezése: 3PE hordozható kezelőegység

A 3PE gomb használatával a robotkart hátramenetbe állíthatja:

1. Az **Inicializálás** képernyőn érintse meg az **BE** elemet a bekapcsolási szekvencia indításához.
2. Amikor a robot **Alapjárat** állapotban van, enyhén nyomja meg, majd tartsa lenyomva a 3PE gombot.
A robot **Hátramenet** állapotra vált.
3. Most már nagyobb nyomást fejthet ki, hogy kioldja a féket egy kívánt ízületben.

Amíg a 3PE gombot enyhén lenyomva tartja, addig a Hátramenet (Backdrive) engedélyezve van. Érezhetően nehéz a robot ízületeinek mozgatása.

19. Működési mód kiválasztása

19.1. Működési módok

A Működési módok akkor engedélyezettek, amikor egy háromhelyzetű engedélyező eszközt konfigurál, beállít egy jelszót, meghatároz egy Működési mód konfigurálható I/O-t vagy a Műszerfal szerveren keresztül (lásd [A műszerfal-kiszolgáló használata 101](#)).

Automata mód: amint aktiválják, a robot csak előre meghatározott feladatokat teljesít. A Mozgás fül és a Freedrive (Szabadonfutó) mód nem érhető el, ha háromállapotú engedélyező eszközt konfigurált. Nem módosíthat vagy menthet programokat és telepítőfájlokat.



FIGYELMEZTETÉS

Az automata mód biztonsági leállítását csak automata módban lehet aktiválni, így a védőkészülék védelmi funkciója csak automata módban aktív.

Kézi mód: Aktiválását követően után a Mozgatás fül, a Freedrive mód és a sebességcsúszka segítségével programozhatja a robotot. Módosíthat és menthet programokat és telepítőfájlokat.

Üzem mód	Kézi	Automatikus
Szabad mozgatás	x	*
Mozgassa a robotot a Mozgás lapon található nyilakkal	x	*
Sebességcsúszka	x	x**
Program szerkesztése & mentése & telepítés	x	
Hajtson végre programokat	Csökkent sebesség***	x
Indítsa el a programot a kiválasztott csomópontból	x	

*Csak akkor, ha nem konfiguráltak háromállapotú engedélyező eszközt.

**A Futtatás képernyőn a sebességcsúszka a PolyScope beállításokban engedélyezhető.

***Ha háromhelyzetű engedélyező eszköz konfigurált, a robot Kézi csökkentett sebességnél működik, hacsak nincs aktiválva a Kézi nagy sebesség.



MEGJEGYZÉS

- Előfordulhat, hogy egy Universal Robots robot nincs felszerelve háromállású engedélyező eszközzel. Ha a kockázatértékelés az eszközt igényli, akkor csatlakoztatni kell a robot használata előtt.
- Ha háromhelyzetű engedélyező eszköz nincs konfigurálva, akkor a sebesség nem csökkentett a Kézi módban.



FIGYELMEZTETÉS

- Minden gyanús biztonsági berendezés teljes funkcionalitását vissza kell állítani, mielőtt kiválasztja az Automatikus módot.
- Amikor lehetséges, a Kézi működési módot úgy kell teljesíteni, hogy mindenki a biztonsági téren kívül van.
- A módok közötti átváltáshoz használt eszközt kívül kell elhelyezni a biztonsági téren.
- A felhasználónak tilos belépnie a biztonsági területre, amikor a robot Automatikus módban van, hacsak nincs konfigurálva az automatikus mód védelmi bemenete.

A Működési mód kiválasztása konfigurálásának módszerei a következő alrészekben kerülnek leírásra. Mindegyik módszer kizárólagos, ami azt jelenti, hogy egy módszer használatával a másik két módszer inaktív lesz.

A működési mód biztonsági bemenetének használata

1. Koppintson a Telepítés fülre, és válassza a Biztonsági I/O lehetőséget.
2. Konfigurálja a Működési mód bemenetét. A konfigurálási opció a legördülő menüben jelenik meg.
 - A robot automatikus üzemmódban van, ha az üzemmód bemenet értéke alacsony.
 - A robot kézi üzemmódban van, ha az üzemmód bemenet értéke magas.



MEGJEGYZÉS

A fizikai módkiválasztónak, ha használják, teljesen meg kell felelnie az ISO 10218-1: 5.7.1. cikkének a kiválasztásra vonatkozóan.

Üzem mód váltás

1. A módok közötti váltáshoz válassza ki a profil ikont a fejlécen.
 - **Automatikus** azt jelzi, hogy a robot üzemmódját automatikusra állították.
 - **Kézi** azt jelzi, hogy a robot üzemmódját kézire állították.

A PolyScope automatikusan Kézi módban van, amikor a Biztonsági I/O konfiguráció engedélyezett háromhelyzetű engedélyező eszközzel.

A műszerfal-kiszolgáló használata

1. Csatlakozzon a műszerfal kiszolgálójához.
2. Használja a **Működési mód beállítása** parancsokat.
 - Működési mód beállítása Automatikus
 - Működési mód beállítása Kézi
 - Működési mód törlése

A <http://universal-robots.com/support/> weboldalon további tájékoztatást talál a Műszerfal szerver használatáról.

19.2. Háromhelyzetű engedélyező eszköz

Amikor egy háromállapotú engedélyező eszközt konfiguráltak és a **Működési mód** Kézi módban van, akkor a robot csak a háromállapotú engedélyező eszköz megnyomásával mozgatható. Az automata mód biztonsági leállítást egy háromállású engedélyező eszköz csatlakoztatása és konfigurálása teszi elérhetővé.

A háromhelyzetű engedélyező eszköz nincs hatással automatikus módban.

19.2.1. Manuális nagy sebesség

A **Kézi nagysebesség** lehetővé teszi, hogy a szerszám sebessége átmenetileg meghaladja a 250 mm/s értéket. Ez csak akkor érhető el, amikor a robot Kézi módban van és háromhelyzetű engedélyező eszköz konfigurált. A robot biztonsági leállítást végez Kézi módban, ha egy háromhelyzetű engedélyező eszköz konfigurált, de nem nyomják meg. Az automatikus mód és a Kézi mód közötti váltáshoz szükség van a háromhelyzetű engedélyező eszköz teljes kioldására és ismételt lenyomására, hogy a robot mozgását lehetővé tegyék.

Amikor Kézi nagy sebességet használ, akkor használja a biztonsági csukló-határértékeket (lásd [20.10. Illesztési határértékek 108](#)) vagy a biztonsági síkokat (lásd [20.11. Síkok 109](#)) a robot mozgásterének korlátozásához.



20. Biztonsági konfiguráció

20.1. Biztonsági beállítások alapjai

Ez a rész lefedi, hogyan érheti el a robot biztonsági beállításait. Olyan tételekből áll, melyek segítenek beállítani a robot Biztonsági konfigurációját.



FIGYELMEZTETÉS

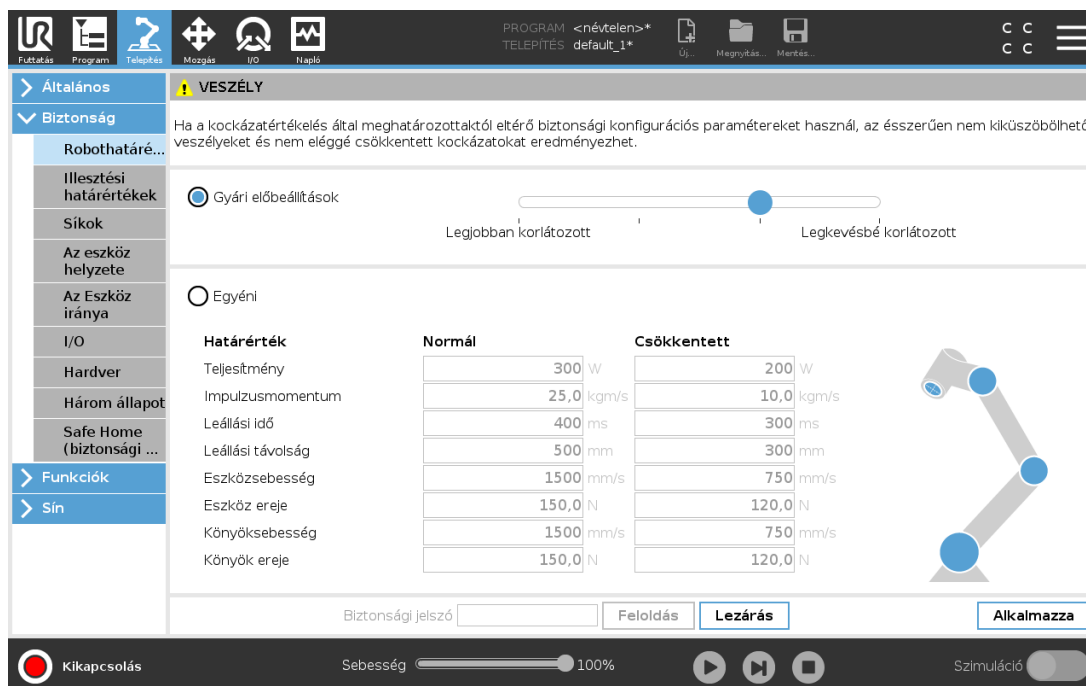
Mielőtt konfigurálja a robot biztonsági beállításait, az integrátorának kockázatértékelést kell lefolytatnia, hogy garantálja a személyzet és a berendezés biztonságát a robot körül. A kockázatértékelés az összes munkaeljárás kiértékelése a robot élettartama során, melynek célja a biztonsági konfiguráció szakszerű beállításának alkalmazása (see *Hardvertelepítési kézikönyv*). A következőket kell beállítania az integrátor kockázatértékelése szerint.

1. Az integrátornak a biztonsági konfigurációk engedély nélküli személyek általi módosítását meg kell akadályozni, pl. jelszóvédelem telepítésével.
2. A biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek használata és konfigurációja egy konkrét robotalkalmazáshoz (see *Hardvertelepítési kézikönyv*).
3. Biztonsági konfigurációs beállítások a beállításhoz és tanításhoz, mielőtt a robotkart először bekapcsolja.
4. Az összes biztonsági konfigurációs beállítások ezen a képernyőn és állapotokon érhetők el.
5. Az integrátornak biztosítania kell, hogy a biztonsági konfigurációs beállítások összes módosítását a kockázatértékelés szerint végezzék.

20.1.1. Biztonsági konfiguráció elérése

Megjegyzés: A Biztonsági beállításokat jelszó védi, és csak akkor konfigurálhatók, ha a jelszót beállítják, majd használják.

1. Az Ön PolyScope fejlécén koppintson a **Telepítés** elemre.
2. Az oldalmenüben, a képernyő bal oldalán, érintse meg a **Biztonság** elemet.
3. Figyelje meg, hogy a **Robot határértékek** képernyő ugyan megjelenik, de a beállítások nem érhetők el.
4. Ha korábban beállították a **Biztonsági jelszót**, írja be a jelszót, és nyomja meg a **Feloldás** gombot, hogy a beállításokhoz hozzáférhessen. Megjegyzés: Amint kioldotta a Biztonsági beállításokat, az összes beállítás aktív.
5. Nyomja meg a **Zárolás** fület vagy lépjen ki a Biztonsági menüből, hogy az összes Biztonsági tétel beállítását ismét zárja.



További információt a biztonsági rendszerekről itt találhat: [Hardware Installation Manual](#).

20.2. Biztonsági jelszó beállítása

Be kell állítania egy jelszót, hogy feloldja az összes biztonsági beállítást, amely a Biztonsági konfigurációt alkotja. Ha nem alkalmaz biztonsági jelszót, akkor megkérí annak beállítására.

1. A PolyScope fejlécének jobb sarkában nyomja meg a **Hamburger** menüt, és válassza a **Beállítások** elemet.
2. A képernyő bal oldalán, a kék menüben nyomja meg a **Jelszó** elemet, és válassza a **Biztonság** lehetőséget.
3. A **Új jelszó** mezőbe írja be a jelszót.
4. Most pedig a **Új jelszó megerősítése** mezőbe írja be ugyanazt a jelszót, és nyomja meg az **Alkalmaz** elemet.
5. A kék menü bal alsó sarkában nyomja meg a **Kilépés** gombot, hogy visszatérjen az előző képernyőre.

AZárolás fülre koppintva újra zárolhatja az összes biztonsági beállítást, vagy egyszerűen kiléphet egy olyan képernyőre, amely nem tartozik a biztonsági menübe.

Biztonsági jelszó

20.3. A biztonsági konfiguráció módosítása

A Biztonsági konfiguráció beállításain végzett módosításoknak meg kell felelniük az integrátor által elvégzett kockázatértékelésnek (see [Hardvertelepítési kézikönyv](#)).

Javasolt eljárás:

1. Ellenőrizze, hogy a módosítások megfelelnek-e az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésnek.
2. Állítsa be a biztonsági beállításokat az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésben meghatározott megfelelő szintre.
3. Ellenőrizze a beállítások alkalmazását.
4. Szerkessze be a következő szöveget a kezelői kézikönyvbe:

“Mielőtt a robot közelében dolgozik, győződjön meg arról, hogy a biztonsági konfiguráció az elvártak szerinti. Ez ellenőrizhető pl. a PolyScope jobb felső sarkában található biztonsági ellenőrzőösszeg megvizsgálásával bármilyen változtatás esetében.”

20.4. Új biztonsági konfiguráció alkalmazása

A robot kikapcsol, amíg változtatásokat végez a konfiguráción. Változtatásai csak akkor lépnek hatályba, miután megnyomta az **Alkalmaz** gombot. A robotot nem lehet újra bekapcsolni, amíg sem az **Alkalmaz és újraindít**, sem a **Változtatások visszaállítása** gombot nem működtette. Az előbbi lehetővé teszi, hogy Ön szemmel ellenőrizze a robot Biztonsági konfigurációját, amelyet biztonsági okokból SI mértékegységekben jelenít meg a rendszer egy előugró ablakban. Amikor befejezte a szemrevételezést, Ön **Megerősítheti a biztonsági konfigurációt** és a módosításokat automatikusan menti a rendszer az aktuális robot telepítőfájl részeként.

20.5. Biztonsági ellenőrzőösszeg



A **Biztonsági ellenőrző összeg** ikon megjeleníti a robot Ön által alkalmazott biztonsági konfigurációját, és fentről lefelé, balról jobbra olvasható, pl.: BF4B. Különböző szöveg és/vagy szín jelzi az alkalmazott biztonsági konfiguráció módosításait.

A **Biztonsági ellenőrző összeg** módosul, ha megváltoztatja a **Biztonsági funkciók** beállításait, mert a **Biztonsági ellenőrző összeget** csak a biztonsági beállítások generálják.

A **Biztonsági konfiguráció** módosítását Önnek kell alkalmazni a **Biztonsági ellenőrző összegre**, hogy az tükrözze az Ön által végzett változtatásokat.

20.6. Biztonsági menü-beállítások

Ez a rész meghatározza a Biztonsági menü beállításait, melyek a robot Biztonsági konfigurációját készítik.

20.7. Robothatárértékek

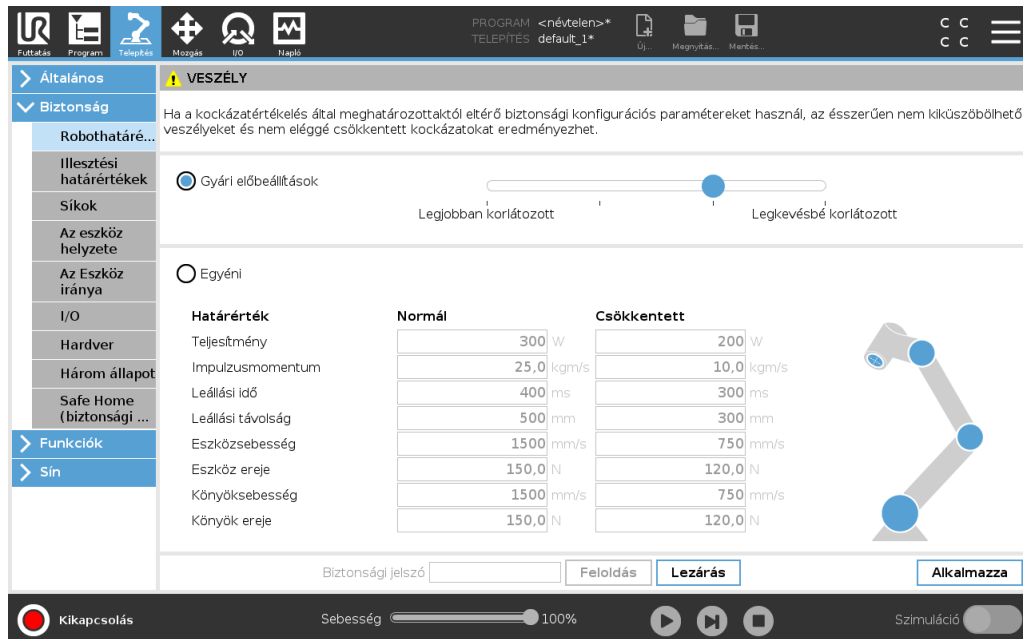
A Robotkorlátok korlátozzák a robot általános mozgását. A robot-határértékek képernyőjén két konfigurációs lehetősége van: **Gyári beállítások** és **Egyéni**.

1. A gyári beállításoknál használhatja a csúszkát egy előre meghatározott biztonsági beállítás kiválasztására. A táblázat értékeit frissítik, hogy tükrözzék az előre beállított értékeket, kezdve a **Szigorúan korlátozott** fokozattól a **Legkevésbé korlátozott** fokozatig



MEGJEGYZÉS

A csúszka értékei csak javaslatok, és nem helyettesítik a megfelelő kockázatértékelést.



2. Az Egyedi elemnél beállíthat határértékeket a robot működésére és a társult tűrések felülyeletére.

Teljesítmény

korlátozza a robot által a környezetben végzett maximális mechanikai munkát. Ez a határérték a hasznos terhelést a robot és nem a környezeti részeként részeként veszi figyelembe.

Impulzusmomentum

korlátozza a robot maximális impulzusnyomatékát.

Leállási idő

korlátozza a maximális időtartamot, amelyre a robotnak a leálláshoz van szüksége, pl. amikor egy vészleállítást aktiválnak.

Leállási távolság

korlátozza a maximális távolságot, melyet leállás közben a robot szerszám vagy könyök tehet meg.



MEGJEGYZÉS

A leállási idő és távolság korlátozása hatással van a robot sebességére. Például, ha a leállási idő 300 ms-ra van beállítva, a maximális robotsebesség úgy kerül korlátozásra, hogy lehetővé tegye a robot leállítását 300 ms-on belül.

Eszközsebesség

korlátozza a robot-szerszám maximális sebességét.

Eszköz ereje

korlátozza a roboteszköz által kifejtett maximális erőt befogási helyzetekben.

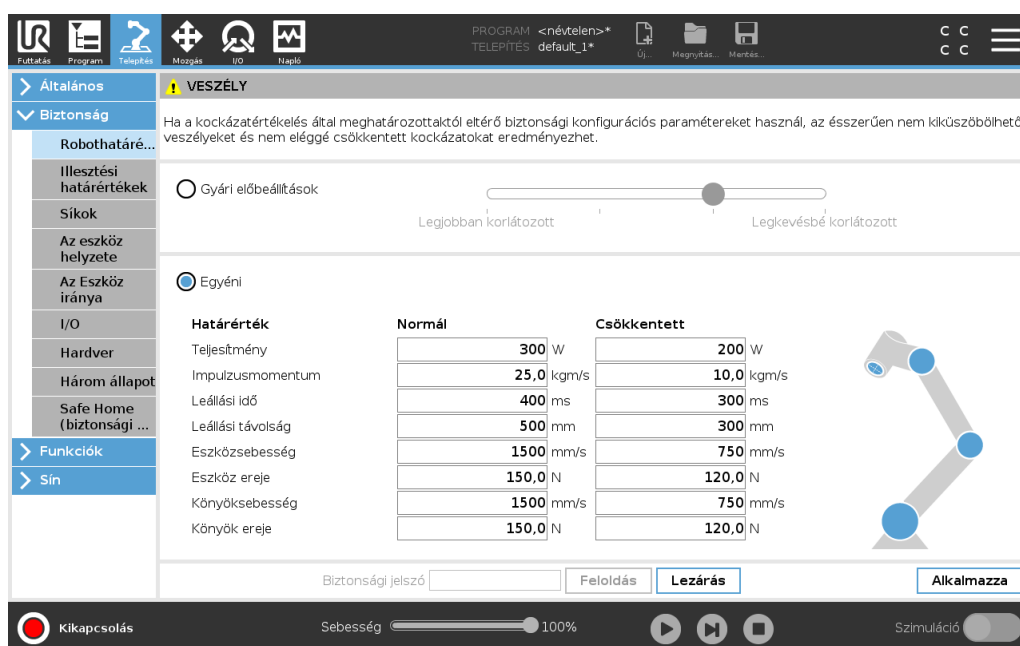
Könyöksebesség

korlátozza a robot-könyök maximális sebességét.

Könyök ereje

korlátozza azt a maximális erőt, melyet a könyök fejt ki a környezetre.

A szerszám-karimánál és a két, felhasználó által meghatározott szerszám-helyzet középpontjánál korlátozott a szerszám-sebesség és -erő, lásd [20.14. Az eszköz helyzete](#) 113.



MEGJEGYZÉS

Visszaállíthatja a **gyári beállításokat** az összes robot-határértékeknél az alapértelmezett beállítások visszaállításához.

20.8. Biztonsági módok

Szokásos feltételek mellett, vagyis amikor nem áll fenn védelmi leállítás, a biztonsági rendszer biztonsági határértékek készletéhez társuló biztonsági módban működik:

Normál mód az alapértelmezett aktív biztonsági mód

A **Csökkentett mód**, amikor a robot **Szerszám-középpontja** (TCP) a Csökkentett módot indító síkon (lásd 20.11. [Síkok on the facing page](#)) túlra kerül, vagy amikor konfigurálható bemenetről indították (lásd: 20.16. I/O 116)

Helyreállítás mód akkor lesz aktív, amikor az aktív határérték-készlet biztonsági határértékét megsértik; a robotkar 0. kategóriájú leállást végez. Ha egy aktív biztonsági határértéket, pl. csukló-helyzet határértéket vagy biztonsági határértéket megsértenek a robotkar bekapcsolt állapotában, akkor **Helyreállítás** módban indul. Ez teszi lehetővé a robotkar visszamozgatását a biztonsági határértékeken belül. Miközben a Helyreállítás módban van, a robotkar mozgása rögzített határértékkészlettel korlátozott, amelyet nem tud testre szabni. A Helyreállítás mód határértékeivel kapcsolatban további részleteket talál itt: (see `Hardvertelepítési kézikönyv`).



FIGYELMEZTETÉS

A csuklóhelyzet, szerszámhelyzet és szerszám tájolás határértékeket helyreállítási módban letiltja a rendszer, ezért legyen óvatos, amikor a robotkart visszaállítja a határokon belül.

A Biztonsági konfigurációk képernyő menüje lehetővé teszi, hogy a felhasználó meghatározzon külön biztonsági határkészleteket a Normál és Csökkentett módhoz. Az eszköz és az illesztések esetében a sebességre és impulzusmomentumra vonatkozó Csökkentett módú határértékek korlátozottabbak, mint a Normál módúak.

20.9. Tűrések

A Biztonsági konfigurációban a biztonsági rendszer-határértékeit határozzák meg. A *Biztonsági rendszer* fogadja a bemeneti mezők értékeit és észleli ezen értékek túllépését. A robotvezérlő megpróbálja megakadályozni a megsértéseket védő leállással vagy a sebesség csökkentésével. Ez azt jelenti, hogy lehet, hogy a program nem tudja végrehajtani a határértékhez nagyon közeli mozgásokat.



FIGYELMEZTETÉS

A tűrések a szoftververzióra specifikusak. A szoftver frissítése módosíthatja a tűréseket. Nézze meg a verziók közötti változatok jegyzékét a szoftververziók változásaira vonatkozóan.

20.10. Illesztési határértékek

A csukló-határértékek segítségével korlátozhat egyes robot-csukló mozgásokat a csukló-térben, azaz korlátozhatja a csukló-forgatás helyzetét és a csukló-forgatás sebességét. Két csukló határérték lehetőség létezik: **Maximális sebesség** és **Pozíciótartomány**.

A 3. csukló pozíciótartomány alapértelmezésként korlátlan. Amikor robothoz csatlakoztatott kábeleket használ, először le kell tiltania a **Korlátlan tartomány** a **3. csuklóhoz** jelölőnégyzetet, hogy elkerülje a kábel feszülését és a védelmi leállításokat.

1. A maximális sebesség az, ahol meghatározza az adott illesztés maximális szögsebességét.
2. A helyzettartomány az, ahol meghatározza az adott illesztés helyzettartományát. Csökkentett mód esetén a bemeneti mezők ismét letiltottak, ha nincs biztonsági sík vagy konfigurálható bemeneti beállítás, amely azt elindítja. Ez a határérték lehetővé teszi a robot biztonsággal kapcsolatos puha tengelyhatárolását.

Fűtési

Program

Telepítés

Mozgás

I/O

Napló

PROGRAM

TELEPÍTÉS

<hévtelep>*

default_I*

Új...

Megnyitás...

Mentés...

Kézi

9 4

6 D

Általános

Biztonság

Robothatár...

Illesztési határértékek

Síkok

Az eszköz helyzete

Az Eszköz iránya

I/O

Hardver

Három állapot

Safe Home (biztonsági ...)

Funkciók

Sín

Helyzettartomány

Illesztések	Tartomány	Normál mód		Csökkentett mód		
		Minimális	Maximális	Minimális	Maximális	
Alap	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Vált	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Könyök	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
1. csukló	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
2. csukló	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
3. csukló	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °

Maximális sebesség

Illesztések	Maximális	Normál mód	Csökkentett mód	
Alap	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s
Vált	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s
Könyök	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s
1. csukló	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s
2. csukló	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s
3. csukló	max: 191 %/s	191	191	-11 %/s

Biztonsági jelszó

Feloldás

Lezárás

Alkalmazza

Kikapcsolás

Sebesség

100%

250mm/s

Simuláció

20.11. Síkok



MEGJEGYZÉS

A síkok konfigurálása teljesen a funkciókon alapul. Azt javasoljuk, hogy hozzon létre és nevezze el az összes funkciót, mielőtt szerkeszti a biztonsági konfigurációkat, mivel a robot kikapcsol, amint a Biztonság lap kioldásra került, és a robot mozgatása lehetetlen lesz.

Biztonsági síkokkorlátozzák a robot munkaterét. Meghatározhat legfeljebb nyolc biztonsági síkot, melyek a roboteszközt és a könyököt korlátozzák. Korlátozhatja a könyök mozgását mindegyik biztonsági sík esetében, és letilthatja a jelölőnégyzet kijelölésének megszüntetésével. A biztonsági síkok konfigurálása előtt meg kell határoznia egy tulajdonságot a robot telepítésében (lásd:). A funkció ezután másolható a biztonsági sík képernyőre, és konfigurálható.



FIGYELMEZTETÉS

Ha biztonsági síkokat határoz meg, azzal csak a meghatározott szerszám-tereket és könyököt korlátozza, de nem határozza meg a robotkar általános korlátozását. Ez azt jelenti, hogy egy biztonsági sík meghatározása nem garantálja, hogy a robotkar más részei nem sértik meg ezt a korlátozást.

20.11.1. Módok

Mindegyik síkot konfigurálhatja korlátozó **Módok** beállításával az alábbi ikonok segítségével.

Letiltva

A biztonsági sík ebben az állapotban soha nem aktív.

Normál

Amikor a biztonsági rendszer Normál módban van, akkor egy normál sík aktív, és ez szigorú határként hat a helyzetre nézve.

Csökkentett

Amikor a biztonsági rendszer Csökkentett módban van, akkor egy csökkentett módú sík aktív, és ez szigorú határként hat a helyzetre nézve.

Normál & csökkentett

Amikor a biztonsági rendszer Normál vagy Csökkentett módban van, akkor egy normál és csökkentett módú sík aktív, és ez szigorú határként hat a helyzetre nézve.

Csökkentett mód indítása

A biztonsági sík hatására a biztonsági rendszer Csökkentett módra vált, ha a robot szerszám vagy könyök ezen túl helyezkedik el.

Megmutatás

Ezt az ikont megnyomva a biztonsági síkot elrejtí vagy megmutatja a grafikai táblán.

Törlés

Törli a létrehozott biztonsági síkot. Nincs visszavonás/ismétlés művelet. Ha egy síkot hibásan törölnek, akkor azt újra létre kell hozni.

Átnevezés

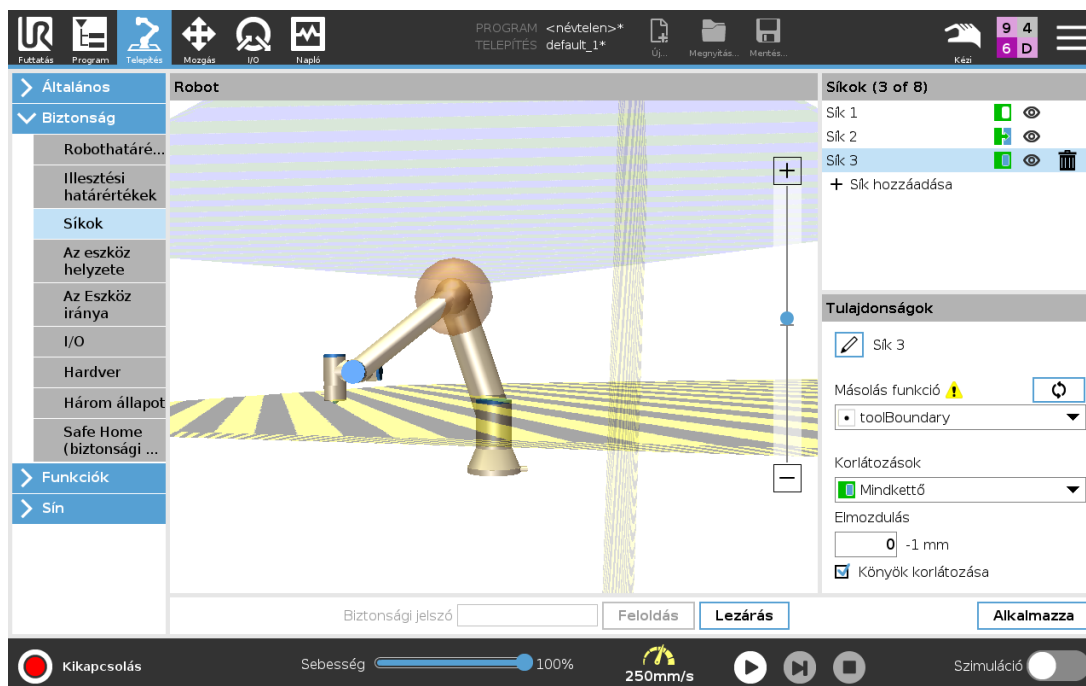
Ezt az ikont lenyomva átnevezheti a síkot.

20.11.2. Biztonsági síkok konfigurálása

1. Az Ön PolyScope fejlécén kattintson a **Telepítés** elemre.
2. Az oldalmenüben, a képernyő bal oldalán, érintse meg a Biztonság opciót, és válassza a **Síkok** lehetőséget.
3. A képernyő jobb felső sarkában, a Síkok mezőben kattintson a **Sík hozzáadása** elemre.
4. A képernyő jobb alsó sarkában, a **Tulajdonságok** mezőben állítsa be a következőket: Név, Funkció másolása és Korlátozások.

A **Másolás tulajdonság** elemben csak a Nem definiált (Undefined) és Alap (Base) lehetőségek elérhetők. Visszaállíthat egy konfigurált biztonsági síkot a **Nem definiált** kiválasztásával

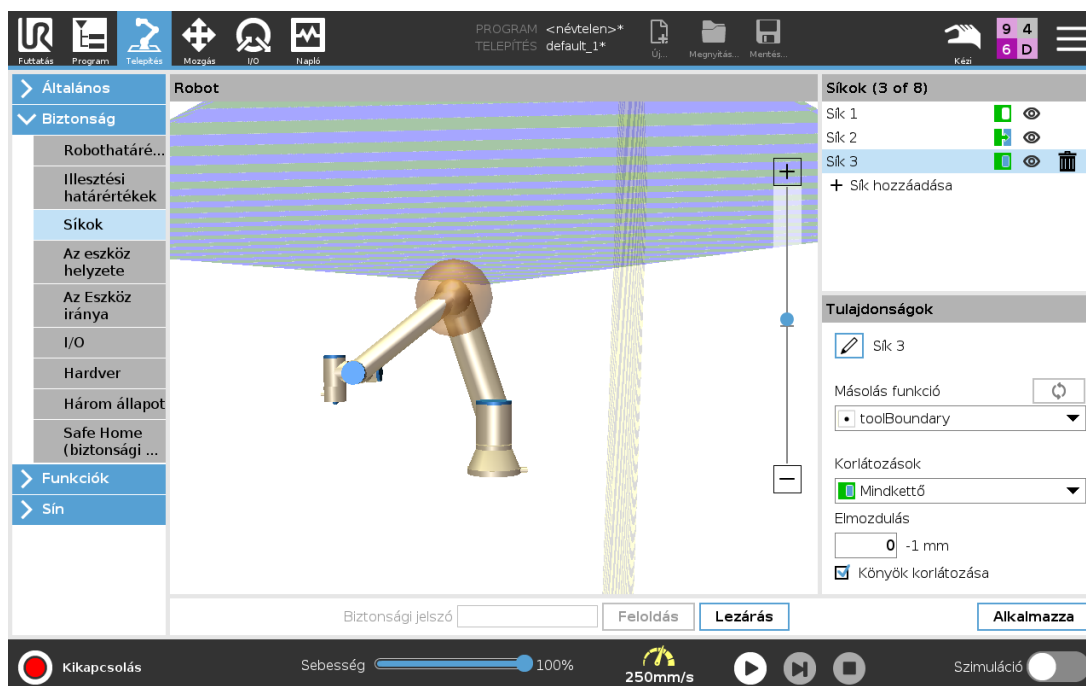
Ha a másolt funkció a Funkciók képernyőn módosult, figyelmeztető ikon jelenik meg a Másolás funkció szöveg jobb oldalán. Ez azt jelzi, hogy a tulajdonság nincs szinkronban, azaz a tulajdonságok kártyáján az információt nem frissítették azon módosításokkal, amelyeket esetleg elvégeztek a Funkción.



20.11.3. Könyök

Engedélyezheti a **Könyök korlátozása** elemet, hogy megakadályozza a robot könyök-csuklóját abban, hogy áthaladjon az Ön által meghatározott síkok bármelyikén. A könyök korlátozásának letiltása, hogy a könyök áthaladjon a síkokon.

20.11.4. Színek



Szürke

A síkot konfigurálták, de letiltották (A)

Sárga & fekete

Normál sík(B)

Kék & Zöld

Indító sík (C)

Fekete nyíl

A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (normál síkoknál)

Zöld nyíl

A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (indító síkoknál)

Szürke nyíl

A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (letiltott síkoknál)

20.12. Szabad mozgatás

A Freedrive lehetővé teszi, hogy a robotkart kézzel a kívánt helyzetbe és/vagy pózba húzzák. Az illesztések kis ellenállással mozognak, mivel a fékeket kioldják. Amíg a robotkart kézzel mozgatják, az szabadonfutó (Freedrive) módban van (lásd: [19.1. Működési módok 99](#)). Ahogy a robotkar szabadonfutó módban megközelít egy előre meghatározott határt vagy síkot (lásd: [20.11. Síkok 109](#)), az ellenállás egyre nő. Ezáltal a robot helyzetbe húzását nehéznek érzi. A Freedrive módot az alábbi módokon engedélyezheti:

- A Freedrive gomb használata
- Használjon I/O műveleteket (lásd)
- Használja a Freedrive gombot a Mozgatás fül képernyőn (lásd: [24.2.4. Szabad mozgatás 218](#))

20.12.1. A Freedrive gomb használata

1. Nyomja meg és tartsa lenyomva a **Freedrive gombot**, amely a **Hordozható kezelőegységen** található.
2. Mozgassa a robotkart, ahogy kívánja.

20.13. Hátramenet

A robotkar inicializálása alatt kis rezgések figyelhetők meg, amikor a robot fékjeit kiengedik. Bizonyos helyzetekben, mint például a robot ütközéshez közeli helyzetében ezek a remegések kerülendők, és a **Backdrive** tulajdonságot használhatja konkrét csuklók kényszer-mozgatásához a kívánt helyzetbe anélkül, hogy a robotkar összes fékjét kioldaná.

20.13.1. A Backdrive engedélyezése

1. A **Inicializálás** képernyőn érintse meg a **BE** elemet a bekapcsolási szekvencia indításához.
2. Amikor a robot **Alapjárat** állapotban van, nyomja meg és tartsa lenyomva a **Freedrive** gombot. A robot **Backdrive** állapotba vált.
3. A fékek csak akkor engednek ki az illesztésekben, amikor jelentős nyomást gyakorolnak rá. Mindaddig, amíg a **Freedrive** gombot bekapcsolták/lenyomva tartják. A **Backdrive** használata során olyan az érzet, hogy a robotkart nehéz mozgatni.

20.14. Az eszköz helyzete

A Szerszám helyzete képernyőn keresztül a robotkar végére szerelt szerszámok és/vagy tartozékok korlátozását jobban szabályozhatja.

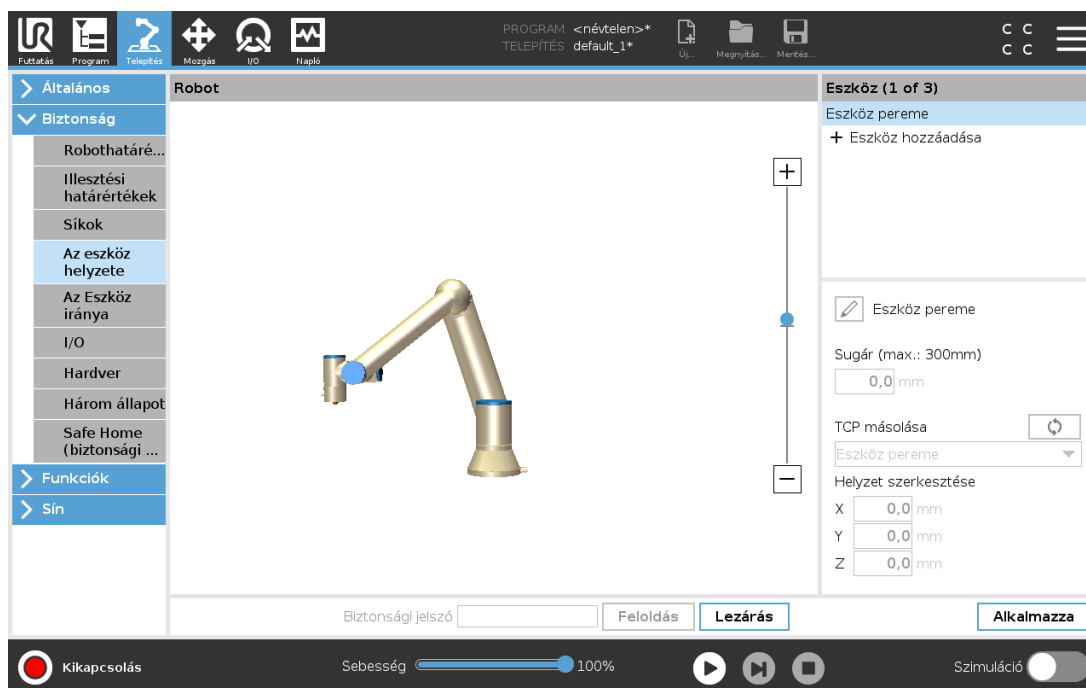
A **Robot** az a hely, ahol megjelenítheti módosításait.

A **Szerszám** az a lehetőség, ahol legfeljebb két szerszámot definiálhat és konfigurálhat.

Az **1. szerszám** az alapértelmezett szerszám $x=0,0$, $y=0,0$, $z=0,0$ és sugár= $0,0$ értékekkel. Ezek az értékek képviselik a roboteszköz peremét.

A TCP másolása alatt egyúttal kiválaszthatja a **Szerszám karimát**, és ennek hatására a szerszám értékeit 0-ra állíthatja vissza.

Az alapértelmezett gömb az eszköz pereménél van meghatározva.



A felhasználó által meghatározott eszközök esetében a felhasználó módosíthatja az alábbiakat:

A **Sugár** arra szolgál, hogy módosítsa a szerszámgömb sugarát. Sugárral akkor foglalkoznak, amikor biztonsági síkokat használnak. Amikor a gömbtérben egy pont áthalad a csökkentett módú indító sík alatt, a robot átvált *Csökkentett* módba. A biztonsági rendszer megakadályozza, hogy a gömbtérben bármely pont áthaladjon egy biztonsági síkon (lásd: [20.11. Síkok 109](#)).

A **Helyzet** arra szolgál, hogy módosítsa a szerszámnak a robot szerszám-tokmányához viszonyított helyzetét. A helyzet az eszközsebesség, eszközerő, leállási távolság és biztonsági síkok biztonsági funkciók esetében fontolandó meg.

Alapként felhasználhat egy létező szerszám-középpontot új szerszám-helyzetek meghatározására. Az Általános menüben előre meghatározott, meglévő TCP másolása a TCP képernyőn elérhető az Eszközhelyzet menüben, a TCP másolása legördülő listában.

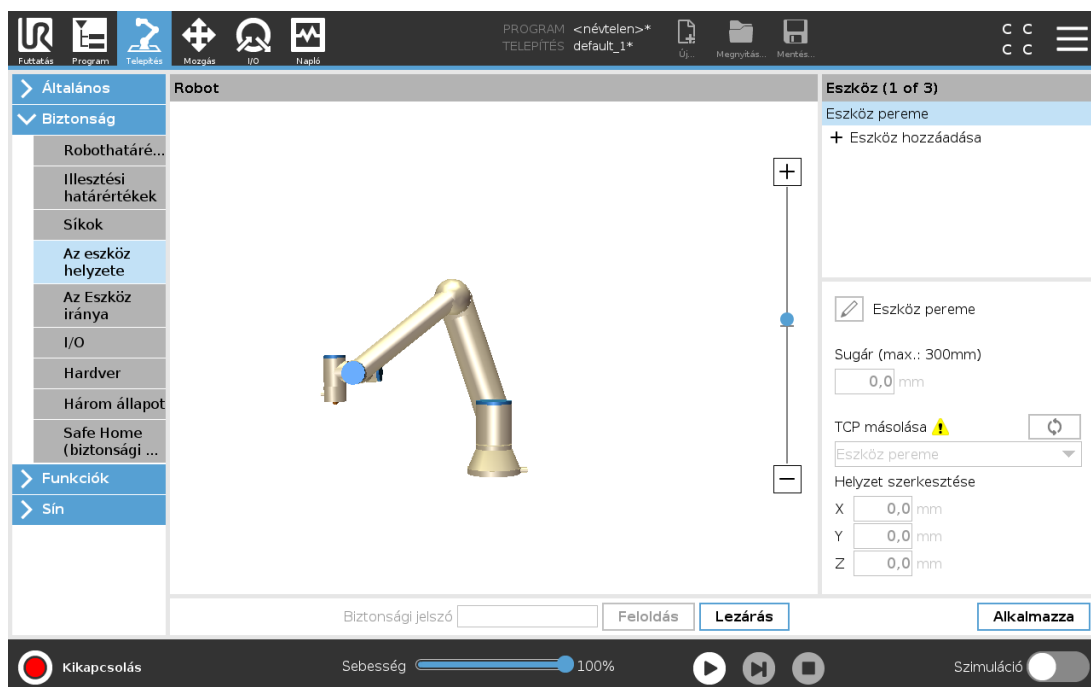
Amikor szerkeszti vagy kiigazítja a **Helyzet szerkesztése** beviteli mezőkben az értékeket, a TCP legördülő menüben látható neve **egyedire** vált jelezve, hogy a másolt TCP és az aktuális határérték eltér. Az eredeti TCP még mindig elérhető a legördülő listában, és ismét kiválasztható, hogy az értékeket visszaváltoztassák az eredeti helyzetre. A TCP másolása legördülő menüben történő kiválasztás nem befolyásolja az eszköz nevét.

Amint alkalmazza az Eszközhelyzet képernyő változásait, ha megpróbálja módosítani a másolt TCP-t a TCP konfigurációs képernyőn, egy figyelmeztető ikon jelenik meg a TCP másolása szövegtől jobbra. Ez azt jelzi, hogy a TCP nincs szinkronban, azaz a tulajdonságok mező nem frissül azon módosítások kifejezésével, amelyeket esetleg elvégeztek a TCP-n. A TCP szinkronizálható a szinkronizálás ikon megnyomásával (lásd [23.2. TCP konfigurálás 185](#)).

A szerszám sikeres definiálásához és használatához nincs szükség a TCP szinkronizálására.

Átnevezheti az eszközt, ha megnyomja a ceruza lapot, a megjelenített eszköz név mellett.

Meghatározhatja a sugarat is 0-300 mm megengedett tartományban. A határérték a grafikus ablaktáblában pontként vagy gömbként jelenik meg, a sugár nagyságától függően.



20.15. Az Eszköz iránya

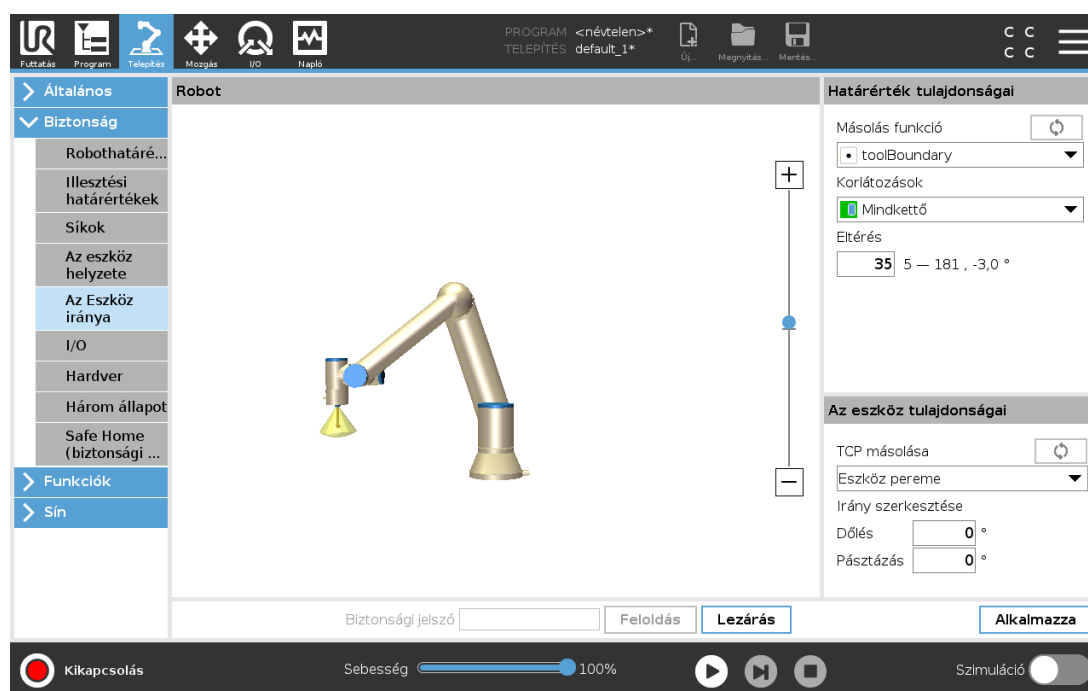
A Szerszám iránya képernyő szolgál azon szög korlátozására, amelyre a szerszám irányul. A határértéket egy kúp határozza meg, amely a robotkar alapjához képest egy rögzített tájolás. Amint a robotkar körbe mozdul, az eszköz iránya úgy korlátozott, hogy a meghatározott kúpon belül maradjon. Az eszköz alapértelmezett iránya egybeesik az eszköz kimeneti peremének Z tengelyével. A dőlés és pásztázás szögének meghatározásával testre szabhatja.

A határérték konfigurálása előtt meg kell határozni egy pontot vagy síkot a robot telepítésében (lásd: 23.17. Funkciók 203). A funkció ezután másolható, és a Z tengelye használható a határt meghatározó kúp középpontjaként.



MEGJEGYZÉS

Az eszközirány konfigurációja a funkciókon alapul. Azt javasoljuk, hogy hozza létre a kívánt funkció(ka)t, mielőtt a biztonsági konfigurációt szerkeszti, mivel amint feloldja a Biztonság lapot, a robotkar lekapcsol, és az új funkciók meghatározása lehetetlen lesz.



20.15.1. Határérték tulajdonságai

A szerszám-irány határértékének három konfigurálható tulajdonsága van:

1. **Kúp középpontja:** A legördülő menüből kiválaszthat egy pontot vagy síkot, hogy meghatározza a kúp középpontját. A kiválasztott funkció Z tengelye használatos azon iránynak, amely körül a kúp középpontba kerül.
2. **Kúpszög:** Megadhatja, hogy a robot hány foknyit térhet el a középponttól.

Letiltott eszköz irányának határértéke

soha sem aktív

Normál eszköz irányának határértéke

csak akkor aktív, ha a biztonsági rendszer **Normál módban** van.

Csökkentett eszköz irányának határértéke

csak akkor aktív, ha a biztonsági rendszer **Csökkentett módban** van.

Normál & Csökkentett szerszámirány határértéke

akkor aktív, amikor a biztonsági rendszer **normál módban** vagy **csökkentett módban** van.

Visszaállíthatja az értékeket az alapértelmezettre, vagy visszavonhatja az Eszköz irányának konfigurációját, ha a másolás funkciót visszaállítja „Nem meghatározottra”.

20.15.2. Az eszköz tulajdonságai

Alapértelmezésként az eszköz ugyanabba az irányba mutat, mint az eszköz kimeneti peremének Z tengelye. Két szög megadásával ez módosítható:

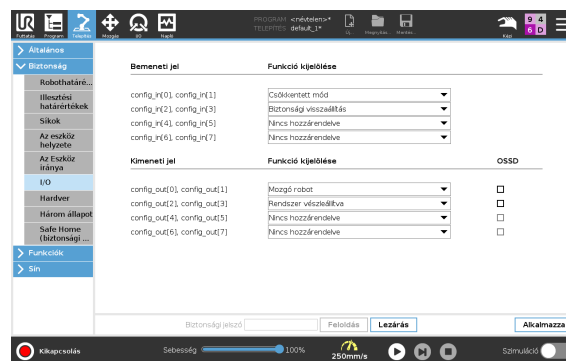
Dőlési szög: Mennyire kell dönteni a kimeneti karima Z tengelyét a kimeneti karima X tengelye felé

Páztázási szög: Mennyire kell elforgatni a döntött Z tengelyt a kimeneti Z karima az eredeti tengelye körül.

Másik módként, egy meglévő TCP Z tengelye másolható, ha kiválasztják azt a TCP-t a legördülő menüből.

20.16. I/O

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



20.16.1. Bemeneti jelek

A következő biztonsági funkciókat használhatja a bemenő jelekhez:

Rendszer vészleállító

Ez egy alternatív vészleállító gomb a hordozható kezelőegységen található mellett, amely ugyanarra alkalmas, feltéve ha az eszköz megfelel az ISO 13850 szabványoknak.

Csökkentett mód

Minden biztonsági határérték alkalmazható Normál vagy Csökkentett módban (lásd: [20.8. Biztonsági módok 107](#)). Amikor konfigurálják, a bemenetekhez küldött alacsony jel a biztonsági rendszer Csökkentett módba lépést okozza. A robotkar lelassul, hogy kielégítse a Csökkentett mód határkészletét. A biztonsági rendszer garantálja, hogy a robot a Csökkentett mód határértékein belül van, a bemenet indítása után kevesebb mint 0,5 mp-cel.

Ha a robotkar továbbra is megsérti valamelyik Csökkentett módbeli határértéket, akkor 0-ás leállási kategóriát végez. Az átmenet Normál módba ugyanúgy történik. Az indító síkok is okozhatják az átmenetet csökkentett módba.

háromállapotú engedélyező eszköz

Kézi üzemmódban a robot mozgatásához egy külső 3-állapotú engedélyező eszközt kell megnyomni és középső helyzetben tartani.

Ha beépített 3-állapotú engedélyező eszközt használ, akkor a robot mozgatásához a gombot le kell nyomni és középső helyzetben tartani.

Működési mód

Meghatározása esetén ez a bemenet felhasználható a váltásra az **Automata mód** és **Kézi mód** között (lásd [19.1. Működési módok 99](#)).

Biztonsági visszaállítás

Biztonsági leállítás bekövetkezésekor ez a kimenet gondoskodik róla, hogy a Biztonsági leállítás állapota fennmaradjon, amíg visszaállítást nem indítják.

Automata mód biztonsági leállítás

Amikor konfigurálják, egy **Automata módú biztonsági leállítás** biztonsági leállítást végez a bemeneti tűskék alacsony logikai értéke esetén, és CSAKIS akkor, ha a robot automata módban van.

Automata mód biztonsági visszaállítás

Amikor Automata módú biztonsági leállítás következik be, a robot biztonsági leállítottásban marad Automatikus módban, amíg a bemeneti érintkezőkön megjelenő jel felfutó éle visszaállítást nem indít.



FIGYELMEZTETÉS

- Ha letiltja az alapértelmezett Biztonsági visszaállítás bemenetet, a robotkar tovább nem áll le biztonsági leállítással, amikor a bemenet magas. Egy leállított programot csak a Biztonsági leállító indít újra.
- Hasonlóan a biztonsági visszaállításhoz ha az alapértelmezett automata mód biztonsági visszaállítás letiltott, a robotkar tovább nem áll meg biztonsági leállítással, amint az automatikus mód biztonsági leállító bemenet magas. Egy leállított programot csak az Automata mód biztonsági leállító indít újra.

20.16.2. Kimeneti jelek

Alkalmazhatja a következő Biztonsági funkciókat a kimenő jelekhez. Az összes jel visszatér alacsonyra, amikor a magas jel által indított állapot befejeződik:

Rendszer vészleállító

A jel *Alacsony*, amikor a biztonsági rendszert vészhelyzeti leállított állapotba viszi a robot Vészleállító bemenete vagy a Vészleállító gomb. A holtpontok elkerülése érdekében, ha elindult a Vészhelyzeti leállt állapot, a Rendszer-vészleállító bemenet miatt, akkor alacsony jelet nem adnak.

Mozgó robot

A jel *Alacsony*, amikor a robot mozgásban van, egyébként magas.

A robot nem áll le

A jel *magas*, amikor a robotot leállítják vagy olyan leállítás folyamatában van, amely vészleállítás vagy biztonsági leállítás miatt történik. Egyébként logikusan alacsony lesz.

Csökkentett mód

A jel *Alacsony*, amikor a robotkar Csökkentett módba kerül, vagy ha a biztonsági bemenetet Csökkentett módú bemenettel konfigurálták és a jel éppen alacsony. Egyébkén a jel magas.

Nem csökkentett mód

Ez a fent meghatározott Csökkentett mód fordítottja.

Safe Home

A jel *magas*, ha a robotkart a konfigurált Biztonságos kezdőhelyzetben állítják le. Egyébként a jel *alacsony*.

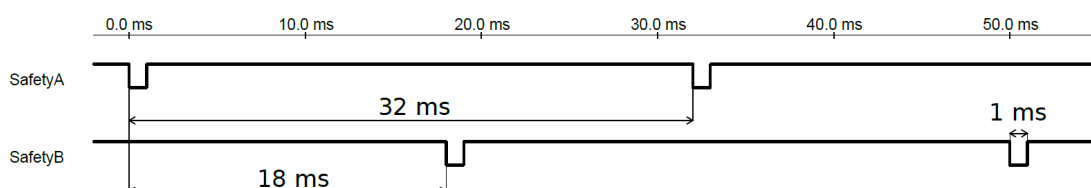
**MEGJEGYZÉS**

A robottól a Rendszer-vészleállító kimenetével Vészleállítás állapotot kapó külső gépnek meg kell felelnie az ISO 13850 szabványnak. Ez különösen szükséges olyan beállításoknál, ahol a Robot-vészleállító bemenet külső Vészhelyzeti leállító eszközhöz csatlakozik. Ilyen esetekben a Rendszer-vészleállító kimenete magas, amikor a külső vészleállító eszközt kioldják. Ez azt jelenti, hogy a vészleállítás állapota a külső gépnél visszaáll anélkül, hogy a robot kezelőjének kézi beavatkozására lenne szükség. Tehát a biztonsági szabványoknak való megfeleléshez a külső gépnek manuális műveletre van szükséges, hogy visszaálljon.

20.16.3. OSSD biztonsági jelek

Konfigurálhatja a Vezérlődobozt a kimeneti OSSD impulzusokhoz, amikor egy biztonsági kimenet inaktív/magas. Az OSSD impulzusok észlelik a vezérlődoboz azon képességét, hogy a biztonsági kimeneteket aktívvá/alacsonnyá tegyék. Amikor OSSD impulzusok engedélyezettek egy kimenethez, akkor egy 1 ms-os alacsony impulzus jön létre a biztonsági kimeneten 32 ms-onként egyszer. A biztonsági rendszer észleli, amikor egy kimenet csatlakozik egy ellátáshoz és leállítja a robotot.

Az alábbi ábra megmutatja: az impulzusok közötti időt egy csatornán (32 ms), az impulzus hosszát (1 ms) és a egyik csatornán megjelenő impulzustól a másik csatornán megjelenő impulzusig eltelt időt (18 ms).



OSSD engedélyezése biztonsági kimenethez

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre, és válassza a **Biztonság** elemet.
2. Az **Biztonság** alatt válassza az **I/O** elemet.
3. Az I/O képernyőn, a kimeneti jel alatt jelölje meg a kívánt OSSD jelölőnégyzetet. Ki kell jelölnie a kimeneti jelet, hogy engedélyezze az OSSD jelölőnégyzeteket.

20.17. Hardver

Használhatja a robotot a hordozható kezelőegység csatlakoztatása nélkül. Ha Tanító függelék eltávolítja, meg kell határozni egy másik Vészleállító forrást. Meg kell határoznia, hogy a Tanító függelék csatlakozik-e, hogy elkerülje a biztonsági megsértés elindítását.

20.17.1. Rendelkezésre álló hardver kiválasztása

A robot használható a PolyScope programozó felhasználó felület nélkül.

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. A bal oldali oldalmenüben koppintson a **Biztonság** elemre, és válassza a **Hardver** elemet.
3. Írja be a biztonsági jelszót és nyomja meg a **Feloldás** elemet a képernyőn.
4. Szüntesse meg a **Hordozható kezelőegység** kiválasztását, hogy a robotot a PolyScope felület nélkül használhassa.
5. Koppintson a **Mentés és újraindítás** gombra a módosítások érvényesítéséhez.

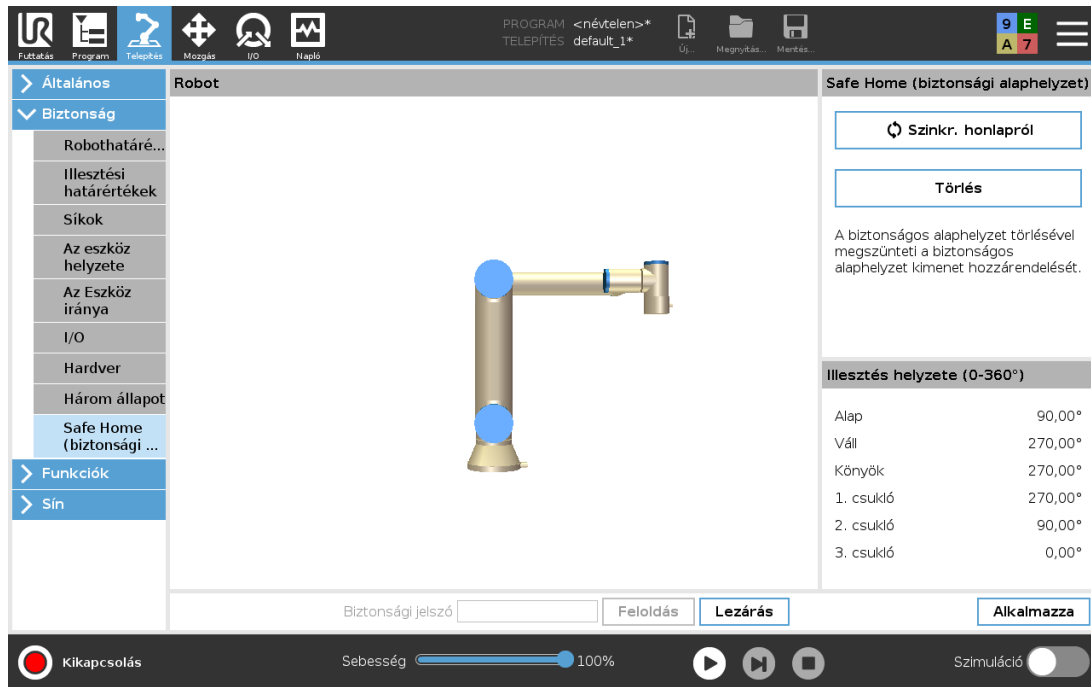


VIGYÁZAT

Ha a Tanító függelék a robotról le van választva vagy le van csatlakoztatva, akkor a Vészleállító gomb tovább nem aktív. El kell távolítani a Tanító függelék a robot közeléből.

20.18. Biztonságos kezdőhelyzet

A Biztonságos kezdőhelyzet egy visszatérési helyzet, melyet a felhasználó által meghatározott Kezdőhelyzet használatával határoznak meg. A Biztonságos kezdőlap I/O akkor aktív, amikor a robotkar Biztonságos kezdőhelyzetben van, és meghatározásra került egy Biztonságos kezdőlap I/O. A robotkar Biztonságos kezdőhelyzetben van, ha az illesztési helyzetek a meghatározott illesztési szövegnél vannak vagy annak 360 fokos többszöröseinél. A Biztonságos kezdőhelyzet biztonsági kimenete aktív, amikor a robot mozdlatlanul áll a Biztonságos kezdőhelyzetben.



20.18.1. Szinkronizálás a kezdőlapról

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. A bal oldali menüben koppintson a **Biztonság** elemre, és válassza a **Biztonságos alaphelyzet** elemet.
3. Az **Biztonságos alaphelyzet** alatt koppintson a **Szinkronizálás a kezdőlapról** elemet.
4. Koppintson az **Alkalmaz** elemre, és a megjelenő párbeszédpanelen válassza az **Alkalmazás és újraindítás** lehetőséget.

20.19. Biztonságos kezdőlapi kimenet

A Biztonságos kezdőhelyzetet a Biztonságos kezdőlapi kimenet előtt kell meghatározni (lásd: [20.16.2. Kimeneti jelek 117](#)).

20.19.1. A Biztonságos kezdőlapi kimenet meghatározása

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. Aképernyőn a bal oldali menüben koppintson a **Biztonság** elemre, és válassza az **I/O** elemet.
3. Az I/O képernyőn a kimenő jelen, a Funkció hozzárendelése alatt, a legördülő menüben válassza a **Biztonságos kezdőhelyzet** elemet.
4. Koppintson az **Alkalmaz** elemre, és a megjelenő párbeszédpanelen válassza az **Alkalmazás és újraindítás** lehetőséget.

20.20. Biztonságos kezdőlap szerkesztése

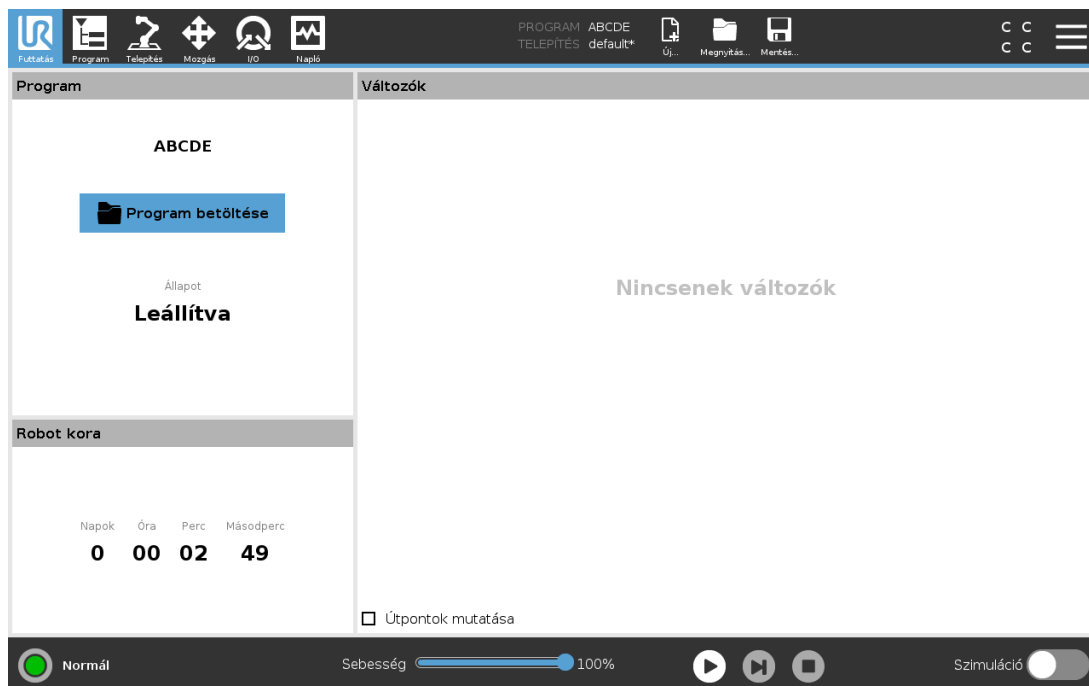
A kezdőlap szerkesztése nem módosít automatikusan egy korábban meghatározott Biztonságos kezdőhelyzetet. Miközben ezek az értékek nem kerülnek szinkronizálásra, a Kezdőprogram csomópont nincs meghatározva.

20.20.1. Biztonságos kezdőlap szerkesztése

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. A képernyőn a bal oldali menüben, az **Általános** elem alatt, válassza ki az **Kezdőhelyzet** elemet.
3. Koppintson a **Helyzet szerkesztése** elemre, állítsa be a robotkar új helyzetét, majd koppintson az **OK** gombra.
4. Az oldalmenüben koppintson a **Biztonság** elemre, és válassza a **Biztonságos kezdőhelyzet** elemet. Biztonsági jelszóra van szüksége ahhoz, hogy **Feloldja** a biztonsági beállításokat (lásd: [20.2. Biztonsági jelszó beállítása 104](#)).
5. Az **Biztonságos alaphelyzet** alatt koppintson a **Szinkronizálás a kezdőlapról** elemre



21. Futtatás lap



A **Futtatás** fülről Ön egyszerűen működtetheti a robotkart és vezérlődobozt a lehető legkevesebb gomb és opció segítségével. Az egyszerű kezelést ötvözheti a PolyScope (lásd [28.3. Beállítások 237](#)) programozási részének jelszó-védelmével, hogy a robotot olyan eszközzé alakítsa át, amely kizárólag előre megírt programokat futtathat.

Ezen a képernyőn automatikusan betöltheti és elindíthatja az alapértelmezett programot egy külső bemenő jel felmenő élére (lásd: [23.7. Indítás 194](#)).

Az automatikus betöltés és az alapértelmezett program indítása, valamint az automatikus inicializálás bekapcsoláskor együttesen arra használható, hogy a robotkart más gépekbe beépítsük.

21.1. Program

A **Program** mezőben a rendszer megjeleníti a robotba betöltött program nevét és aktuális állapotát. Megérintheti a **Program betöltése** fület egy másik program betöltéséhez.

21.2. Változók

Egy robotprogram változókat használhat különféle értékek tárolására és frissítésére futásidőben. Kétféle változó áll rendelkezésre:

Telepítési változók

Ezeket több program használhatja, és nevük és értékük fennmarad a robot telepítésével együtt (lásd [23.6. Telepítési változók 193](#)). A telepítési változók megtartják az értéküket a robot és a vezérlődoboz újrabootolása után is.

Szabályos programváltozók

Ezek csak a futó programhoz érhetőek el, és értékük elveszik, amint a programot leállítják.

Útpontok mutatása

A robotprogram parancssor változókat használ az útpontokkal kapcsolatos információk tárolására. Jelölje be az **Útpontok megjelenítése** jelölőnégyzetet a **Változók** alatt a parancsfájl változók megjelenítéséhez a változók listáján.

Változótipusok

<i>bool</i>	Logikai változó, melynek értéke <code>True</code> or <code>False</code> .
<i>int</i>	Egy egész szám a -2147483648 2147483647 tartományban (32 bit).
<i>float</i>	Lebegő pontszám (decimális) (32 bit).
<i>string</i>	Karakter sorozat.
<i>tartás</i>	Vektor, amely leírja a helyet és tájolás kartézianus térben. Ez egy pozíció vektor (x, y, z) és egy forgatás vektor (rx, ry, rz) kombinációja, amely a tájolást képviseli, betűkkel leírva $p[x, y, z, rx, ry, rz]$.
<i>list</i>	Változók sorozata.

21.3. Robot kora

Ebben a mezőben jelenik meg az eltelt idő hossza, amióta a robotot először bekapcsolták. A mezőben megjelenő számok nem kapcsolódnak a program futtatási idejéhez.

21.4. Robot mozgatása pozícióba

Menjen a **Robot mozgatása pozícióba** képernyőre, amikor a robotkart egy adott kezdőhelyzetbe kell vinni a program futtatása előtt, vagy amikor a robotkar egy útponthoz felé halad egy program módosítása közben.

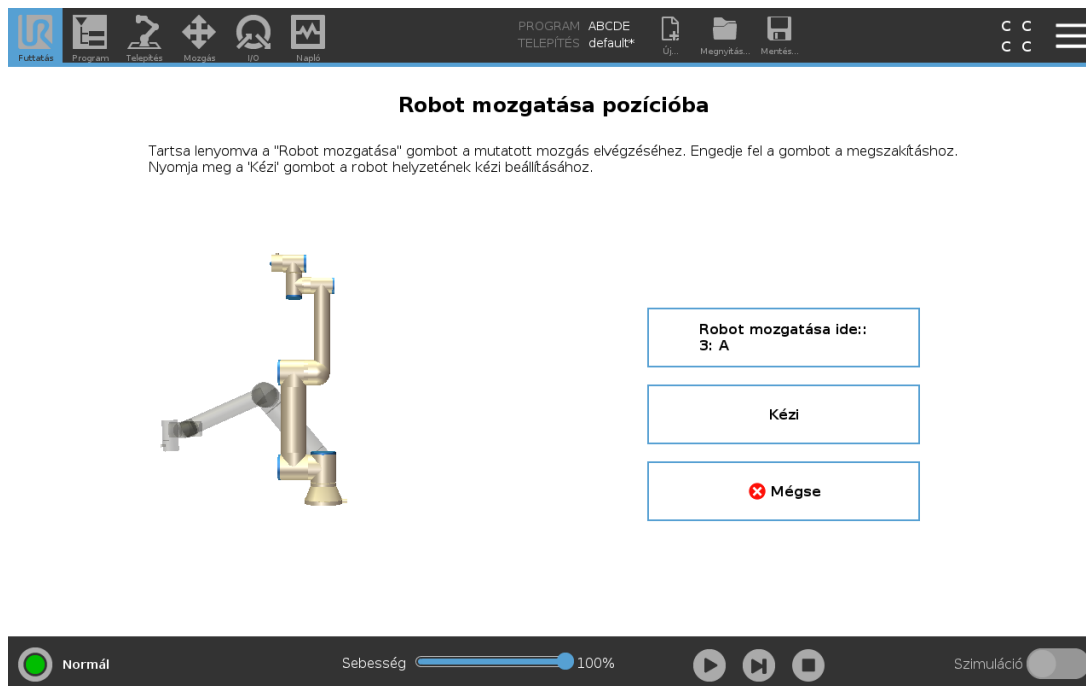
Olyan esetekben, amikor a **Robot mozgatása pozícióba** képernyő nem képes a robotkart a program kezdő-helyzetébe mozgatni, akkor először a programfa első útpontjához megy.

A robotkar helytelen tartásba mehet, ha:

- A TCP, az első mozgás funkció tartása vagy útpont tartása a program végrehajtása alatt módosul, az első mozgás elvégzése előtt.
- Az első útpont egy Ha... vagy Programfa csomópont váltása belül van.

21.4.1. A Robot mozgatása pozícióba képernyő elérése

1. A **Lábléc** elembe kattintson a **Lejátszás** elemre a **Robot mozgatása pozícióba** képernyőn.
2. Kövesse a képernyőn megjelenő utasításokat, hogy kapcsolatba kerüljön az animációval és a valódi robottal.



21.4.2. Robot mozgatósa ide:

Tartsa lenyomva a **Robotot mozgatósa ide:** elemet a robotkar kiinduló helyzetbe állításához. A képernyőn megjelenő animált robotkar mutatja az elvégzendő kívánt mozgást.



MEGJEGYZÉS

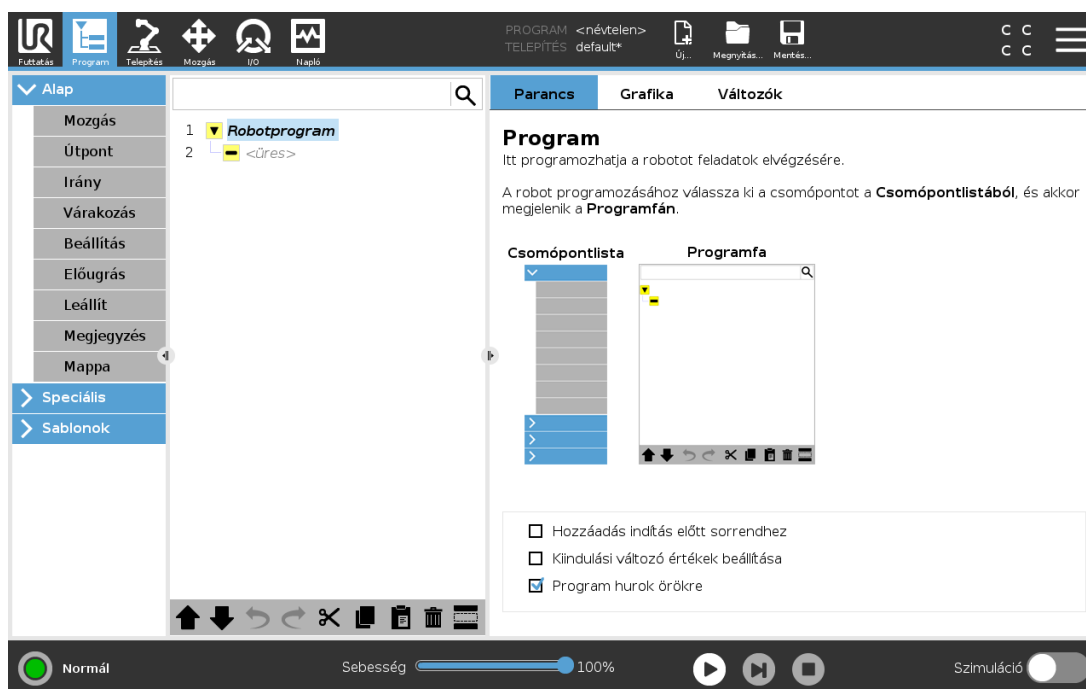
Az ütközés károsíthatja a robotot vagy más berendezést. Hasonlítsa össze az animációt a valódi robotkar helyzetével, hogy meggyőződjön arról, hogy a robotkar biztonságosan el tudja végezni a mozgást, anélkül, hogy valamilyen akadállyal ütközne.

21.4.3. Kézi

Koppintson a **Kézi** elemre a **Mozgatósa** képernyő megjelenítéséhez, ahol a robotkar a Szerszám mozgatósa nyílak segítségével mozgatható és/vagy a Szerszám helyzet és Csukló helyzet koordináták konfigurálása.



22. Program lap



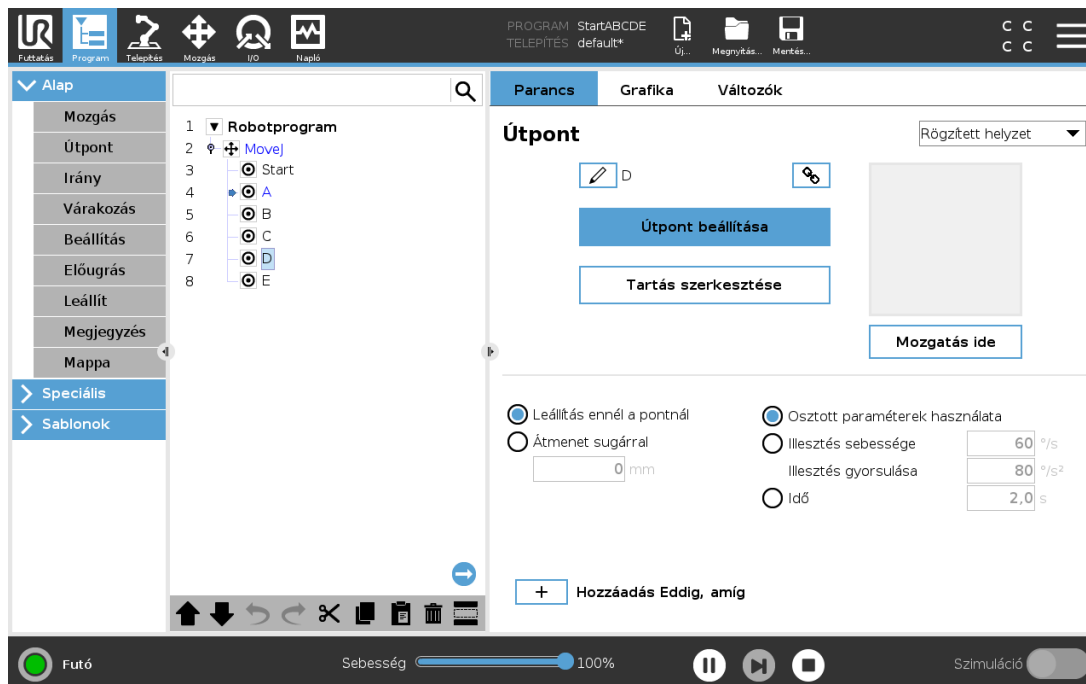
A programlap mutatja meg a szerkesztendő aktuális programot.

22.1. Programfa

A **Parancsra** kattintva program-csomópontokat adhat hozzá a programfához. A hozzáadott program-csomópontok funkcionalitását a képernyő jobb oldalán állíthatja be.

Üres programfa nem futtatható. Rosszul konfigurált Program csomópontokat tartalmazó programok futtatása szintén nem engedélyezett. Az érvénytelen program-csomópontokat sárga színben emeli ki a rendszer annak jelzésére, hogy mit kell kijavítani azelőtt, hogy megengednénk a program futtatását.

22.1.1. Program végrehajtásának jelzése



Amikor a program fut, az éppen végrehajtás alatt álló program-csomópontot egy apró  ikon jelöli a csomópont mellett. Továbbá a végrehajtás útvonalát kék színnel emeli ki.

A program sarkában a  ikonra kattintva a rendszer követi az éppen végrehajtás alatt álló parancsot.

22.1.2. Keresés gomb

Kereséshez a Programfában kattintson a  elemre. Nyomja meg az  ikont, hogy kilépjen a keresésből.

22.2. Programfa eszközsáv

A Programfa módosításához használja a Programfa alján található eszközsávot.

22.2.1. Visszavonás/Ismétlés gombok

A  és  gombokkal vonhatók vissza és végezhetők el ismételten a parancsok módosításai.

22.2.2. Mozgatás Fel & Le

Az  és  gombok megváltoztatják egy csomópont helyzetét.

22.2.3. Kivágás

A  gombbal kivághat egy csomópontot, amely felhasználható más műveletekben (pl.: beillesztheti egy másik helyre a Programfán).

22.2.4. Másolás

■ gombbal engedélyezi egy csomópont másolását és felhasználását más műveletekhez (pl.: beillesztheti egy másik helyre a Programfán).

22.2.5. Beillesztés

Az ■ gombbal beilleszthet egy korábban kivágott vagy másolt csomópontot.

22.2.6. Törlés

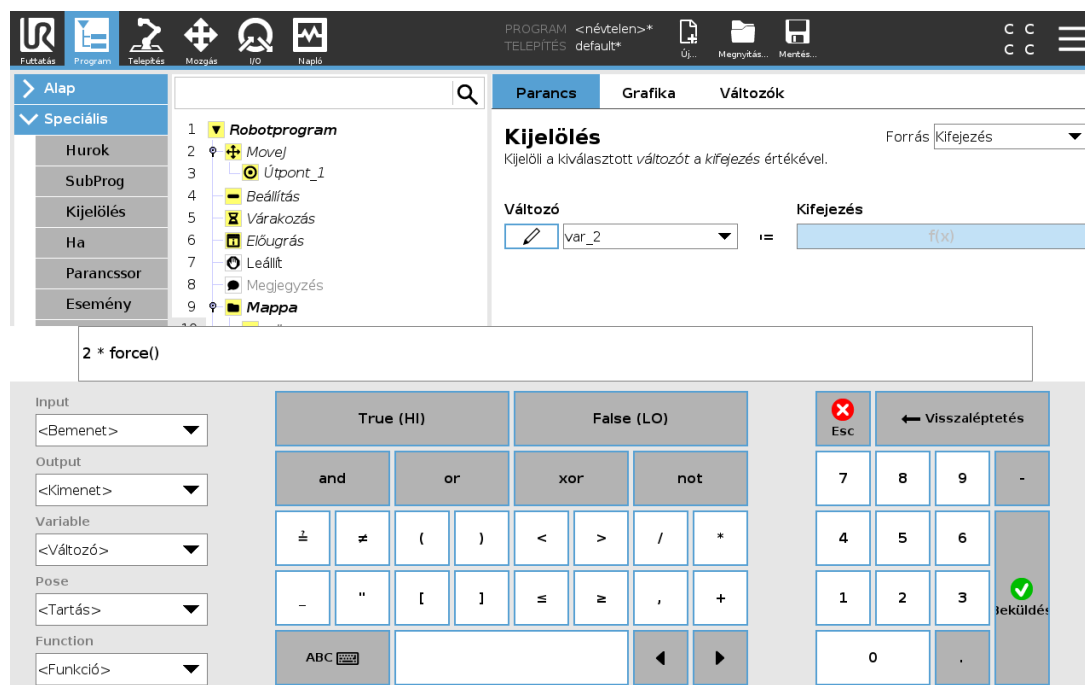
Érintse meg a ■ gombot egy csomópont eltávolításához a Programfáról.

22.2.7. Tiltás

Érintse meg a ■ gombot adott csomópontok kizárásához a Programfán.

A tiltott programsort egyszerűen átugorja a program, amikor fut. Egy tiltott sor tiltása később megszüntethető. Ez gyors módja a program módosításának anélkül, hogy az eredeti tartalom károsulna.

22.3. Kifejezésszerkesztő



Ugyan maga a kifejezés szöveggként szerkeszthető, kifejezésszerkesztőben számos gomb és funkció található az olyan speciális kifejezés-jelek beillesztéséhez, mint * a szorzáshoz és a ≤ kisebb mint vagy egyenlő. A képernyő bal tetején a billentyűzet szimbólum átkapcsol a kifejezés szöveges

szerkesztésére. Minden meghatározott változó megtalálható itt: `Variable selector`, while the names of the input and output ports can be found in the `Input` and `Output` selectors. Some special functions are found in `Function`.

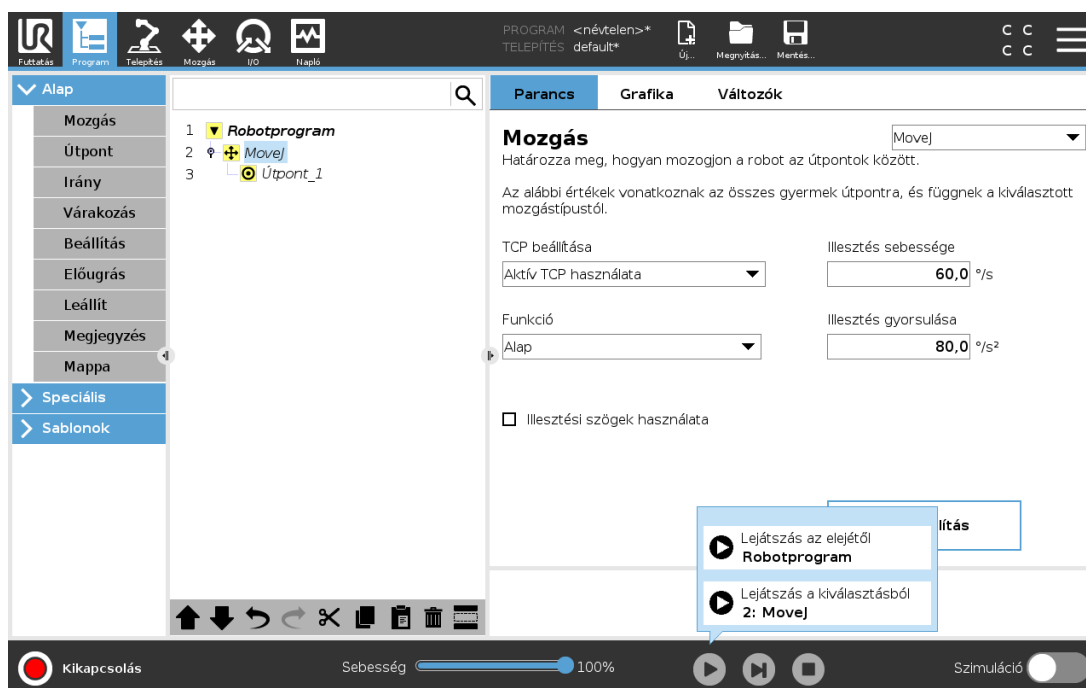
A kifejezést nyelvtani hibákra ellenőrzi a rendszer; amikor az `Ok` button is pressed. The `Cancel` gomb elhagyja a képernyőt, elvet minden módosítást.

Egy kifejezés így nézhet ki:

```
digital_in[1] = True and analog_in[0] < 0.5
```

22.4. Program elindítása egy kiválasztott csomópontból

Amikor a robot Kézi módban van (lásd: [19.1. Működési módok](#) 99), a **Lejátszás** gyűjteményből lehetővé teszi, hogy egy program egy kiválasztott csomópontból induljon. A **Lejátszás az elejétől** programot normál módon futtatja. A **Lejátszás gyűjteményből** elemet letiltja, ha egy program nem futtatható egy adott csomópontból. A Lejátszás a kiválasztott helyről nem engedélyezhető menettel, mivel a menetek mindig az elejétől kezdődnek.



22.4.1. A Lejátszás a kiválasztott helyről használata

Koppintson a **Lejátszás** elemre, és válassza a **Lejátszás gyűjteményből** elemet egy program futtatásához a programfa egy csomópontjából.



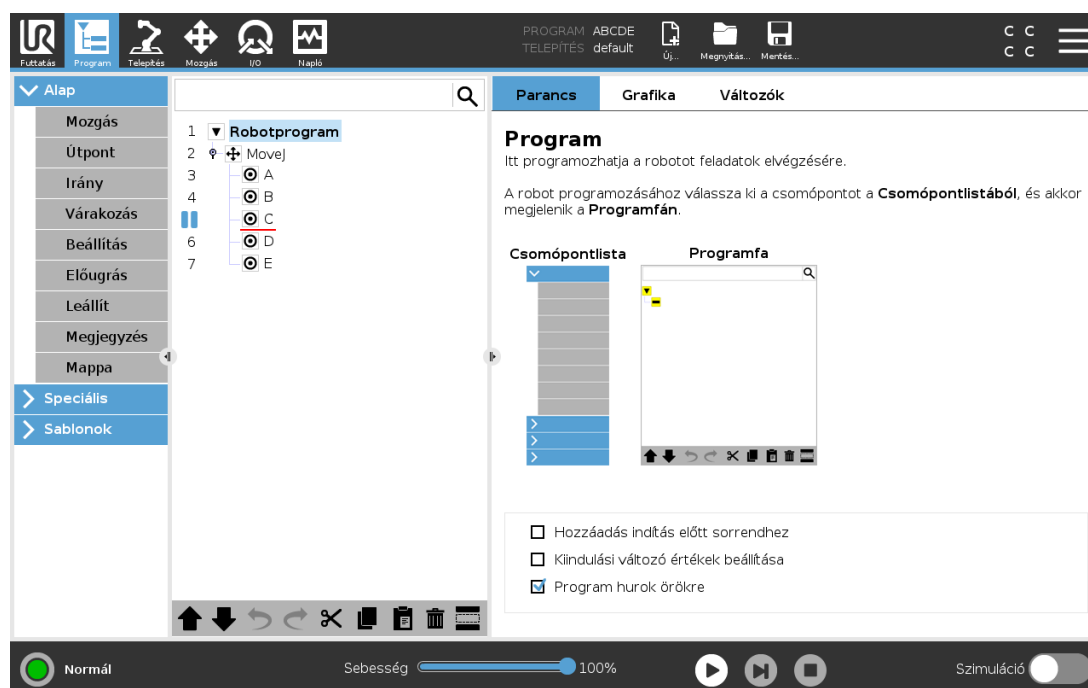
MEGJEGYZÉS

- Az **Indítás előtt** szakaszt, ha alkalmazzák,, mindig végrehajtják mind a **Lejátszás gyűjteményből**, mind pedig a **Lejátszás elejétől** lehetőségre.
- A program leáll, és hibaüzenetet jelenít meg, ha nem hozzárendelt változóval találkozik.
- Egy program csak a Robotprogramban szereplő csomóponttól indulhat el.
- A **Lejátszás gyűjteményből** alkalmazható egy alprogramon belül. A program végrehajtása leáll, amikor az alprogram befejeződik.

22.5. Töréspontok használata egy programban

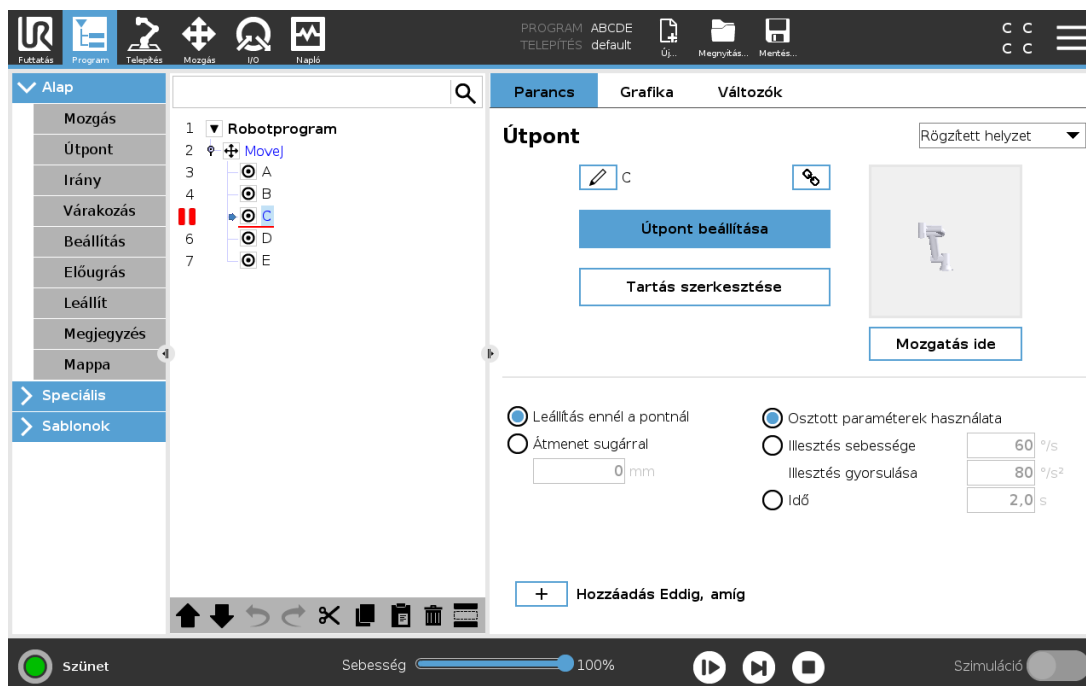
A töréspontok megállítják a program végrehajtását. Töréspontokkal leállíthat és folytathat egy programot egy adott pontnál a robot helyzetének ellenőrzése, változók, stb. ellenőrzése céljából. Lásd [19.1. Működési módok 99.](#)

1. Egy programfán érintse meg egy vonal számát, hogy beállítson vagy töröljön egy töréspontot.



Egy csomópont felett vagy alatt egy piros vonal jelzi, amikor egy töréspont beállított, a végrehajtást megállítva. A legtöbb csomópont a végrehajtás előtt állít meg az alábbi kivételekkel:

- Útpontok: Egy töréspont egy útpont csomóponton; figyelmen kívül hagyja az átmenetet és leállítja a programot, amikor a robot eléri ezt az útpontot.
- "Eddig" csomópontok: Egy töréspont az "Eddig" csomóponton leállítja a programot, amint a feltétel teljesül. A csomópontig használt keverések nem lesznek figyelmen kívül hagyva. Megállítják, amikor a robot eléri a keverés sugarát.

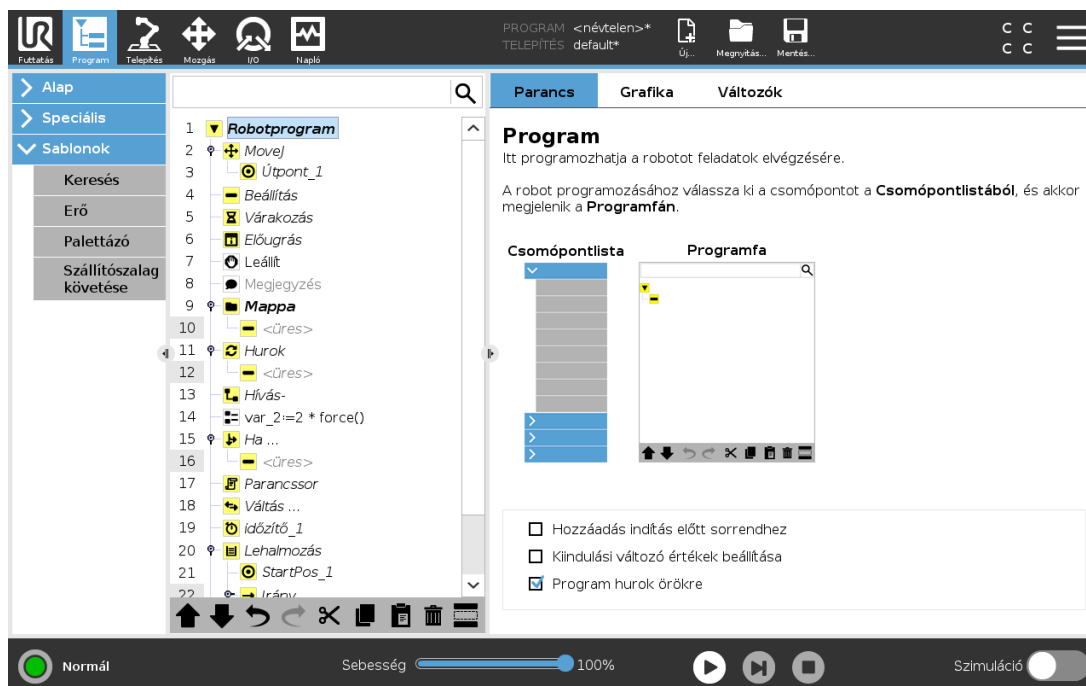


22.6. Egy lépés egy programban

Az Egy lépés gomb lehetővé teszi egy csomópont végrehajtását egy időben, amikor a robot manuális módban van. Beállíthatja az Egy lépés gombot, amikor a programot leállította. Érintse meg az Egy lépés gombot, hogy a program folytassa a végrehajtást, és állítsa meg, amikor eléri a következő csomópontot a programban. Ha egy csomópont nem támogatja a töréspontokat, akkor a program végrehajtása az Egy lépés gomb megérintésével indul, és nem áll meg annál a csomópontnál. Ehelyett a végrehajtás folytatódik, amíg a program el nem ér egy csomópontot, amely támogatja a töréspontokat.

22.7. Parancs lap

Ez a kézikönyv nem terjed ki minden program csomóponttípus összes részletkérdésére. A Robotprogram csomópont három jelölőnégyzetet tartalmaz a program általános viselkedésének irányításához.



Hozzáadás indítás előtt sorrendhez

Jelölje be ezt a jelölőnégyzetet, hogy speciális részt adjon hozzá a programhoz, ami egyszer lehetséges, amikor a program indul.

Kiindulási változó értékek beállítása

Válassza ki ezt, hogy beállítsa a programváltozók kezdő értékeit.

1. Válasszon változót a legördülő listából, vagy a változókiválasztó négyzet segítségével.
2. Adjon meg kifejezést annak a változónak. Ezt a kifejezést használják a változó értékének beállításához a program indításakor.
3. Kiválaszthatja az **Érték megőrzése az előző futtatásból** lehetőséget azon változó kezdeti értékének a megadásához, amely a **Változók** fülön található (lásd [22.9. Változók lap 135](#)). Ez lehetővé teszi, hogy a változók fenntartsák az értékeiket a program végrehajtásai között. A változó megkapja az értékét a kifejezésből, ha a program először fut, vagy ha az érték lapot törölték.

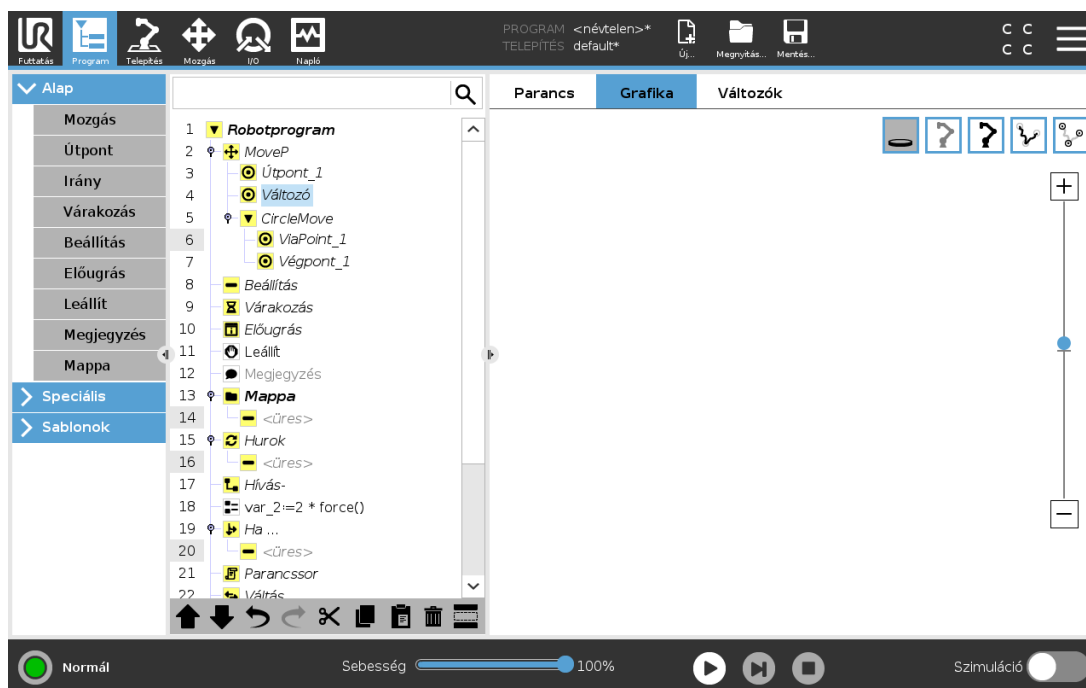
Változó törölhető a programból, ha a nevét üresre állítják be (csak szóközők).

Program hurok örökre

Válassza ki ezt, hogy folyamatossá tegye a programot.

22.8. Grafikus lap

Az aktuális robotprogram grafikus bemutatása A TCP útvonala 3D-s nézetben látható, a mozgás szegmensek feketék, az átmenet szegmensek (a mozgás szegmensek közötti átmenetek) pedig zöldek. A zöld pontok határozzák meg a TCP helyzeteit mindegyik útpontonál a programban. A robotkar 3D rajzán látható a robotkar aktuális helyzete, a robotkar *árnyéka* pedig azt mutatja meg, hogyan szándékozik a robotkar elérni a képernyő bal oldalán kiválasztott útpontot.



Ha a robot TCP aktuális helyzete megközelít egy biztonsági vagy indító síkot, vagy a robot-szerszám tájolása megközelíti a szerszám tájolásának határértékét (lásd [20.11. Síkok 109](#)), akkor a határérték három dimenziós ábrázolása látható.

Amikor a robot programot futtat, a határértékek vizuális megjelenítését letiltja.

A biztonsági síkok sárga és fekete színnel jelennek meg a normál síkot jelző kicsi nyíllal, amely azon sík oldalát jelzi, amelyre a robot TCP elhelyezhető.

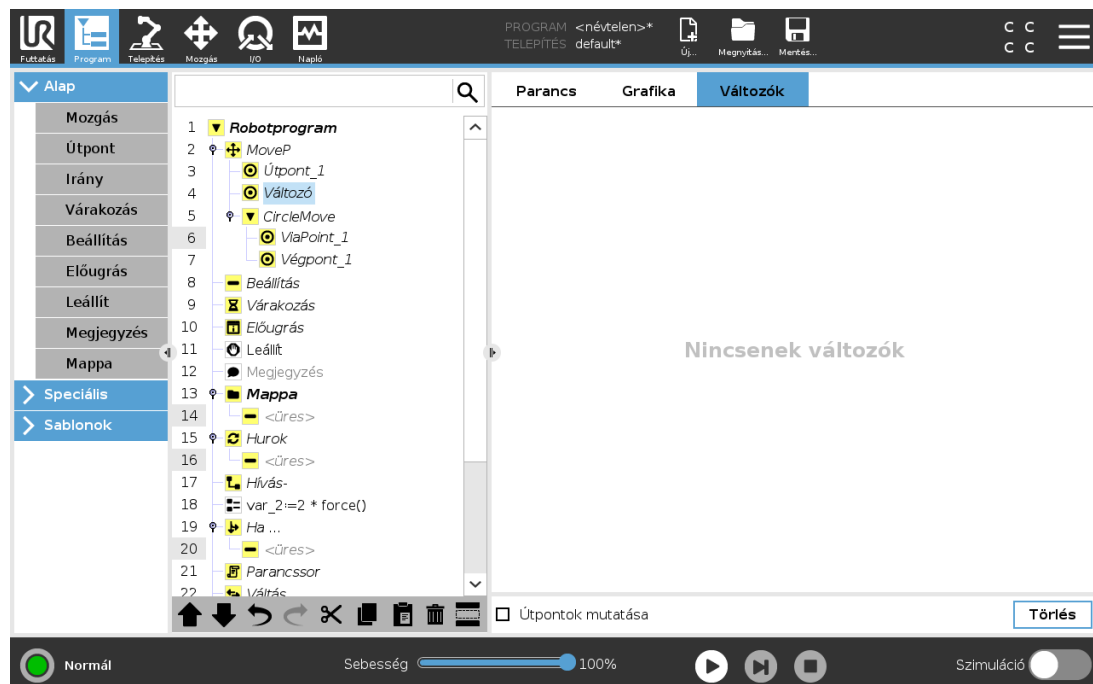
Az indító síkok kék és zöld színben, és sík oldala felé mutató apró nyíllal jelennek meg, ahol a Normál mód határértékei (lásd: [20.8. Biztonsági módok 107](#)) aktívak.

Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor).

Amikor a cél robot TCP tovább már nincs a határérték közelében, akkor a 3D-s bemutató eltűnik. Ha a TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

A 3D-s nézet nagyítható és elforgatható, hogy jobb nézetet kapjon a robotkarról. A képernyő jobb tetején található gombok letiltatják a különböző grafikus komponenseket a 3D-s nézetben. Az alsó gomb kapcsolja ki/be a közeli határok vizualizációját.

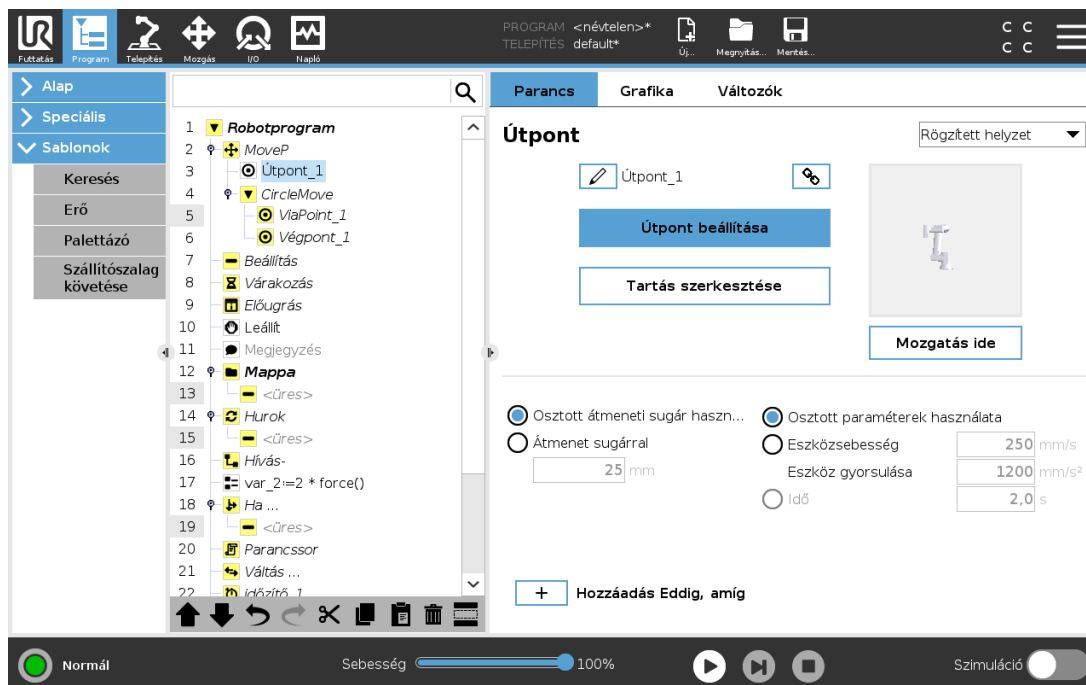
22.9. Változók lap



A **Változók** fülön láthatók az éppen futó program változóinak élő értékei, és a program futásai között a rendszer itt vezeti a változók listáját és értékeit. Csak akkor jelenik meg, amikor van megjelenítendő információ. Az útpont-változók akkor láthatók a listában, ha az Útpontok mutatását engedélyezte.

22.10. Alap program csomópontok

22.10.1. Rögzített útpont



Pont a robot útvonalán. Az útpontok alkotják a robotprogram legfontosabb részét, mivel ezek mondják meg a robotkarnak, hogy hol kell lennie. Egy rögzített helyzetű útpontot úgy tanítanak, hogy a robotkarnak fizikailag a pozícióba mozgatják.

Útpontok tanítása

A tanítás kifejezés használatos arra, amikor megmutatják a robotnak, hogyan helyezze el a TCP-t egy funkcióval kapcsolatban egy alkalmazáshoz. A robot számára egy útpont megtanításához kövesse az alábbi utasításokat:

1. A Program fülön illessze be a **Csomópont mozgatása** elemet.
2. A Csomópont mozgatás elemen használja a **TCP beállítása** legördülő menüt a TCP beállításához.
3. A Csomópont mozgatás elemen használja a **Funkció** legördülő menüt egy tulajdonság kiválasztásához.
4. Az útpont csomóponton használja a **Betanítási mód** vagy **Lökés** elemet a robot kívánt konfigurációba helyezéséhez.

Útpontok használata

Egy útpont használata azt jelenti, hogy a megtanított kapcsolatot alkalmazza a funkció és a TCP között a jelen helyzetben. A funkció és a TCP közötti kapcsolat, a jelenlegi kiválasztott funkcióra alkalmazva, eléri a kívánt TCP helyzetet. Ezután a robot kitalálja maga, hogyan pozicionáljon, hogy a jelenleg aktív

TCP elérje azt a TCP helyzetet. Útpont használatához kövesse az alábbi utasításokat:

1. Egy Mozgatás csomópontban egy meglévő útpontot használ, vagy útpontot illeszt egy másik Mozgatás csomópontba(pl.: másolás és beillesztés segítségével vagy az útponton a „Hivatkozás” gomb használatával).
2. Állítsa be a kívánt TCP-t.
3. Állítsa be a kívánt funkciót.

Az útpont beállítása

Útpontok nevei

Az útpontok automatikusan egyedi nevet kapnak. A nevet a felhasználó megváltoztathatja. A hivatkozás ikonjának kiválasztásával az útpontok összekapcsolódnak és megosztják a helyzetadatokat. Más útpontadatokat, például az átmenet sugarát, az eszköz/illesztés sebességét és az eszköz/illesztés gyorsulását, egyedi útpontokhoz konfigurálják, még ha össze is lehetnek kötve.

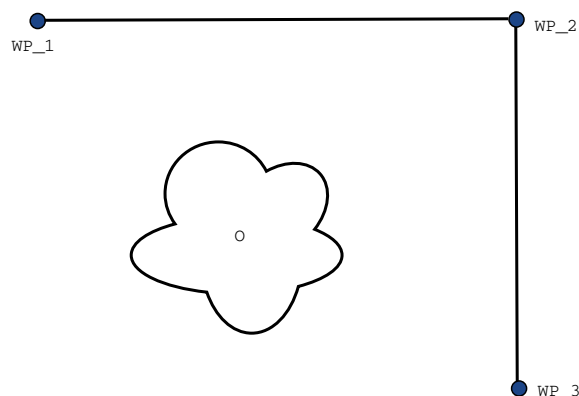
Keverés

Az Átmenet teszi lehetővé, hogy a robot simán váltson két pálya között anélkül, hogy a köztük lévő útpontnál leállna.

Példa

Példaként tekintsük a felszedés és elhelyezési alkalmazás (lásd 11.1 ábra), ahol a robot éppen az 1. útpontnál van (WP_1), és egy tárgyat kell felszednie a 3. útpontnál (WP_3). A tárggyal való ütközések és egyéb akadályok elkerülése érdekében (O) a robotnak (WP_3) a 2. útpont felőli irányból kell közelítenie (WP_2).

Tehát három útpontot vezetünk be a követelményeknek megfelelő pálya létrehozásához.



11.1: (WP_1) : kezdeti helyzet, (WP_2) : útpont, (WP_3) : felvételi helyzet, (O) : akadály.

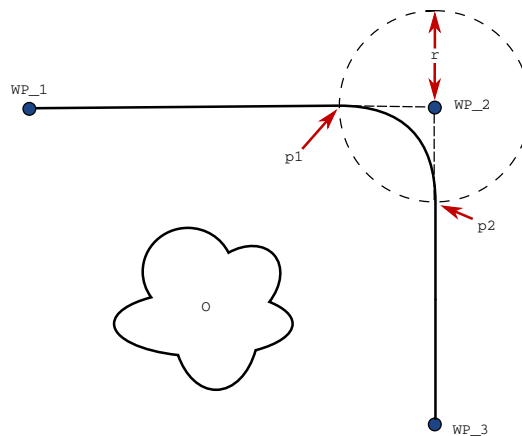
Más beállítások konfigurálása nélkül a robot megáll mindegyik útpontonál, mielőtt folytatja a mozgását. Ehhez a feladathoz a leállás a(z) (WP_2) helyen nem optimális, mivel egy sima, a követelményeknek megfelelő forduláshoz kevesebb időre és energiára lenne szükség. Még az is elfogadható, ha a robot nem jut el pontosan ide: (WP_2), feltéve hogy az átmenet az első pályáról a másodikra közel ehhez a helyzethez történik.

A leállás az (WP_2) pontnál elkerülhető, ha egy átmenetet konfigurálnak az útponthoz, amely lehetővé teszi a robot számára, hogy sima átmenetet számítson ki a következő pályára. Az átmenet elsődleges paramétere a sugár. Amikor a robot az útpont átmenetének sugarán belül van, elkezd átmenni és eltérni az eredeti tervtől. Ez gyorsabb és puhább mozgásokat tesz lehetővé, mivel a robotnak nem kell lassítania és újra gyorsítania.

Átmenet paraméterei

Az útpontokon kívül még több paraméter befolyásolja az átmenet pályáját (lásd: 11.2 ábra):

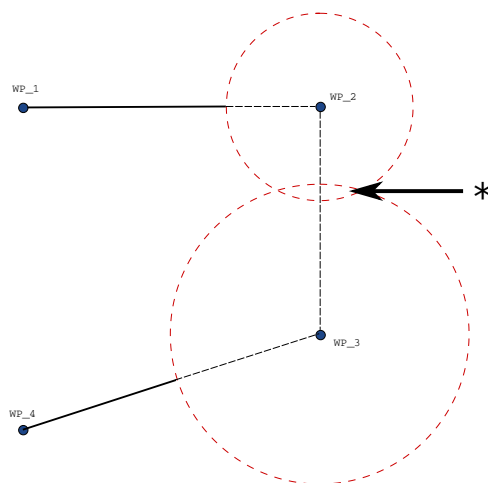
- az átmenet sugara (r)
- a robot kezdeti- és végsebessége (az $p1$ illetve $p2$ pozícióknál)
- a mozgás ideje (pl.: ha egy pályához specifikus idő van beállítva, akkor ez befolyásolja a robot kezdeti/végsebességét)
- a pálya típusa, amely az átmenetbe érkezik és onnan indul (MoveL, MoveJ)



11.2: Átmenet (WP_2) sugárral r , az átmenet kezdeti pozíciója $p1$ és az átmenet végső pozíciója $p2$. (O) egy akadály.

Ha egy átmenet sugara be van állítva, a robotkar pályája átmegy az útpont körül, ezzel lehetővé téve, hogy a robotkar ne álljon meg a pontnál.

Az átmenetek nem fedhetik át egymást, így nem lehet olyan átmeneti sugarat beállítani, amely egy korábbi vagy későbbi útpont átmenetének sugarát átfedi, ahogy ez a(z) 11.3 ábrán látható.



11.3: A keverési sugár átlapolás nem megengedett (*).

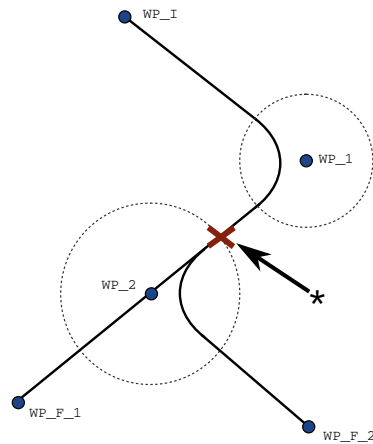
Feltételes átmenetpályák

Az átmenetpályát az útpont, ahol az átmenet sugarát beállították és a programfában a következő egyaránt befolyásolja. Vagyis az 11.4 ábrán látható programban az (WP_1) körüli átmenetet az (WP_2) befolyásolja. Ennek következménye még inkább nyilvánvaló, amikor ebben a példában az (WP_2) körüli átmenetet tekintjük.

Két lehetséges végpont létezik, és annak meghatározásához, hogy melyik a következő útpont, amelyhez az átmenetet kell képezni, a robotnak már az átmeneti sugárba belépéskor kell kiértékelnie az `digital_input[1]` aktuális értékét.

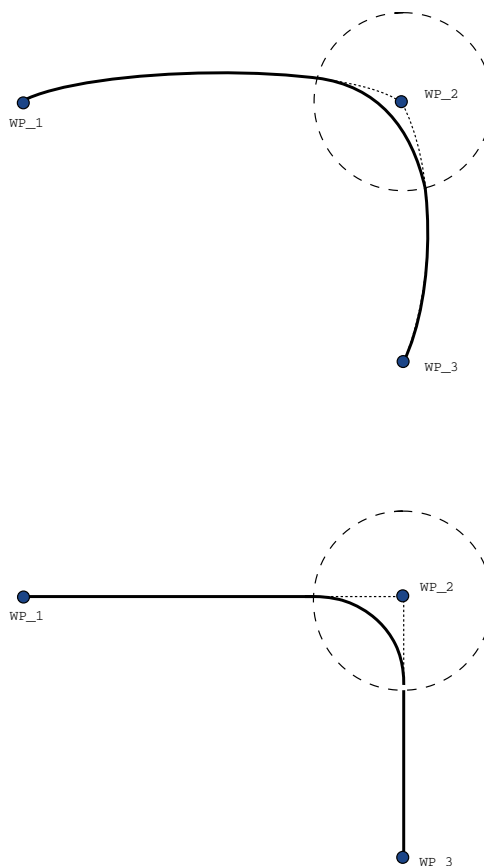
Ez azt jelenti, hogy a **ha..., akkor** kifejezést (vagy a következő útpont meghatározásához szükséges egyéb utasításokat, pl. változó útpontokat) kell kiértékelni, mielőtt ténylegesen elérjük az (WP_2) pontot, amely némileg ellentétes a megérzéseinkkel a program-szekvenciát illetően. Ha egy útpont megállító pont, és azt feltételes kifejezés követi, hogy meghatározza a következő útpontot (pl. az I/O parancs), ebben az esetben akkor hajtják végre, amikor a robotkar megállt az útpontnál.

```
MoveL
  WP_I
  WP_1 (blend)
  WP_2 (blend)
  if (digital_input[1]) then
    WP_F_1
  else
    WP_F_2
```



11.4: WP_I a kezdeti útpont, és a két lehetséges végpont WP_F_1 és WP_F_2 , egy feltételes kifejezéstől függően. A feltételes if kifejezés kiértékelésére akkor kerül sor, amikor a robotkar belép a második átmenetbe (*).

Kevert pályák

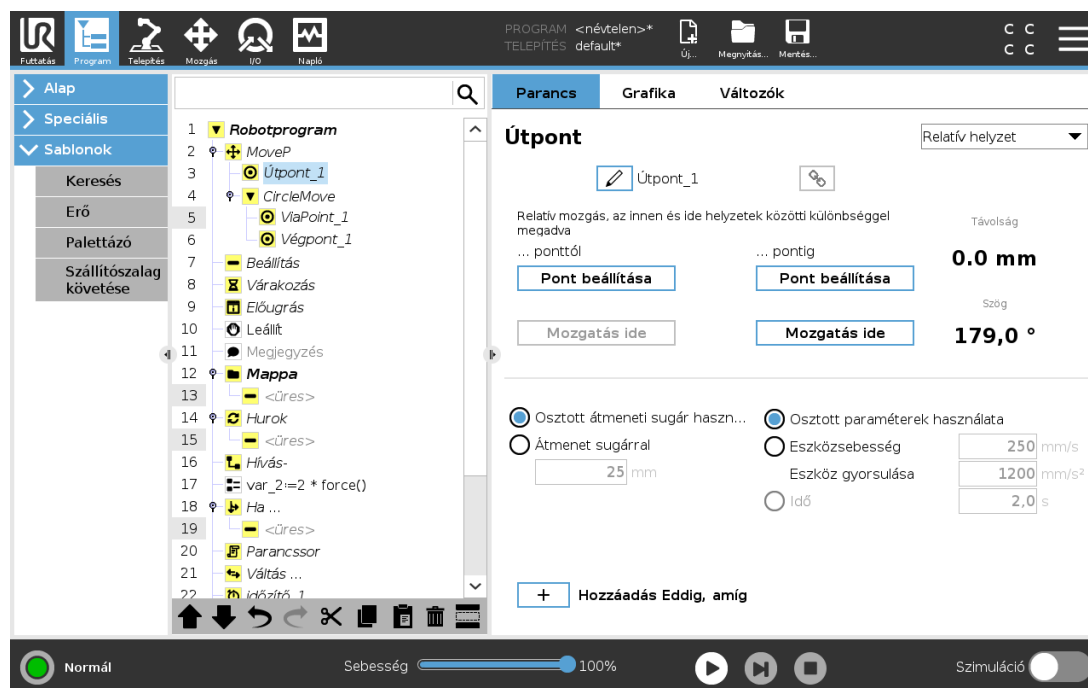


11.5: Ízületi tér (**MoveJ**) vs. Descartes-i tér (**MoveL**) mozgás és átmenet.

A mozgás típusától függően (azaz MoveL, MoveJ vagy MoveP) különböző kevert pályák jönnek létre.

- **Átmenetek a MoveP-ben** Amikor a MoveP-ben átmenetet képez, ez utóbbi helyzete egy körívet követ állandó sebességgel. A tájolás a két pálya között lágy interpolációval keveredik. Egy MoveJ vagy MoveL keverhető MoveP-vé. Ilyen esetben a robot a MoveP körívkeverését használja, és interpolálja a két mozgás sebességét. Egy MoveP nem keverhető MoveJ-vé vagy MoveL-lé. Ehelyett a MoveP utolsó útpontjára hivatkoznak megállási pontként keverés nélkül. Nem végezhet keverést, ha a két pálya 180 fokhoz közel szögben van (visszafelé), mivel ez nagyon kis sugarú körívet hoz létre, amit a robot állandó sebességgel nem tud követni. Ez a programban futtatási idő kivételét okozza, amely korrigálható az útpontok beállításával, hogy kevésbé éles szöget kapjanak.
- **MoveJ-t tartalmazó átmenetek** A MoveJ átmenetek sima görbét eredményeznek a csuklótérben. Ez működik a MoveJ-MoveJ, MoveJ-MoveL és MoveL-MoveJ keveréseknél. Az átmenet simább és gyorsabb pályát eredményez, mint az átmenet nélküli mozgások (see Figure 15.6). Ha a sebességet és gyorsulást használják a sebességprofil meghatározására, akkor a keverés a keverési sugáron belül marad a keverés alatt. Ha az *időt* használja a *sebesség* és a *gyorsulás* helyett mindkét mozgás sebesség-profiljának meghatározásához, akkor az átmenet pályája az eredeti MoveJ pályáját követi. Amikor mindkét mozgás időben korlátozott, akkor az átmenet használatával nem takarít meg időt.
- **Átmenetek a MoveL-ben** Amikor a MoveL-ben átmenetet képez, ez utóbbi helyzete egy körívet követ állandó sebességgel. A tájolás a két pálya között lágy interpolációval keveredik. A robot lassulhat a pályán a körív követése előtt, hogy elkerülje a nagyon nagy gyorsulásokat (pl. ha a két pálya közötti szög közel van a 180 fokhoz).

22.10.2. Relatív útpont

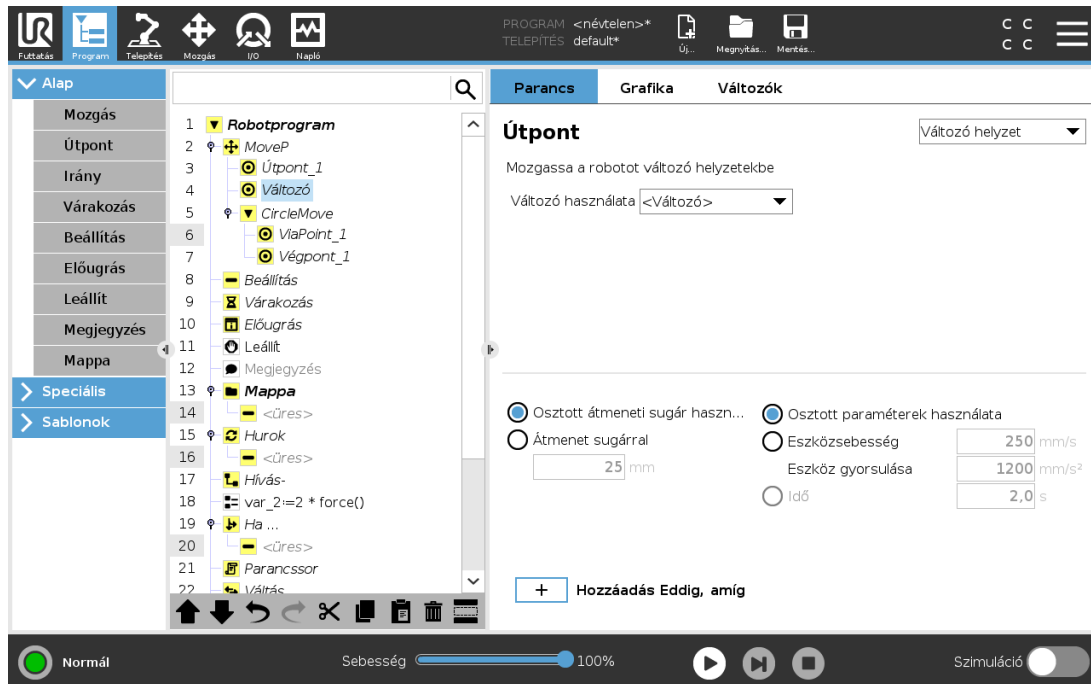


Olyan útpont, amelynek helyzetét a robotkar korábbi helyzetéhez képest adják meg, például „két centiméter balra”. A relatív helyzet a meghatározás szerint a különbség két adott helyzet között (balról jobbra).

Megjegyzés: az ismétlődő relatív helyzetek kilendíthetik a robotkart a munkateréből.

Az itteni távolság a karteziánus távolság a TCP és a két helyzet között. A szög meghatározza, mennyire változik a TCP tájolása a két helyzet között. Pontosabban a forgási vektor hossza írja le a tájolás változását.

22.10.3. Változó útpont



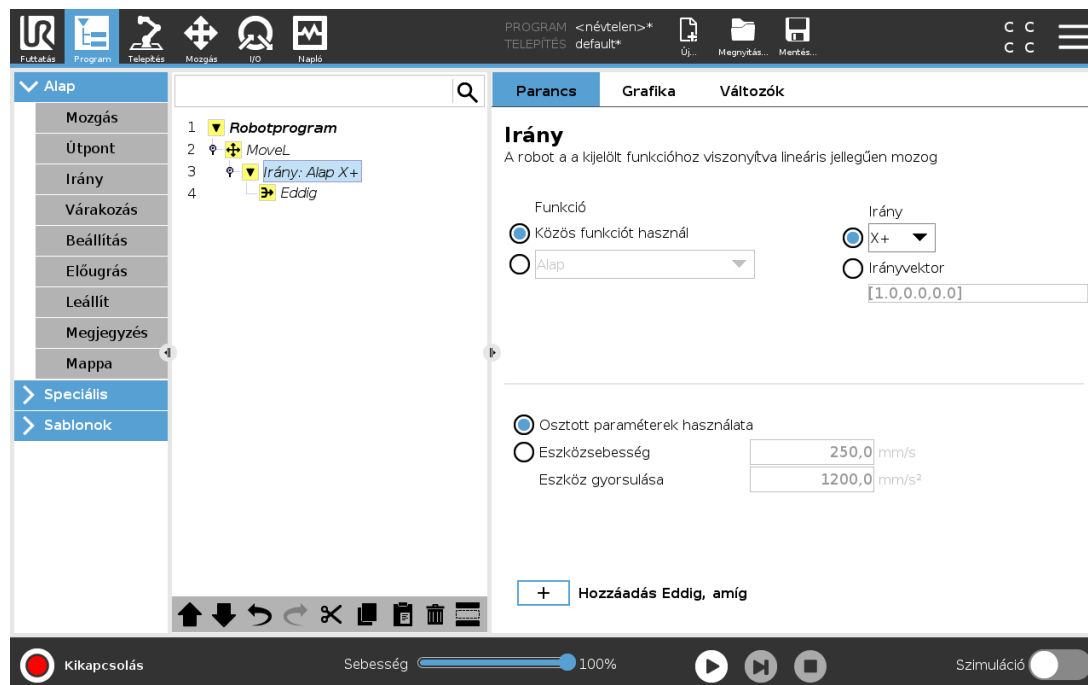
Olyan útpont, melynek helyzetét egy változó adja meg, ebben az esetben `calculated_pos`. A változónak *tartásnak* kell lennie, például `var=p[0.5,0.0,0.0,3.14,0.0,0.0]`. Az első három *x,y,z*, az utolsó három pedig a *forgásvektorként* megadott tájolás, amelyet a *rx,ry,rz* vektor ad meg. A tengely hossza a forgatandó szög radiánban, a vektor maga pedig megadja a tengelyt, amelyet forgatni szándékozik. A helyzet mindig egy referencia keret vagy koordináta rendszer vonatkozásában van megadva, melyet a kiválasztott funkció határoz meg. Ha egy átmenet sugarát egy rögzített útpontra állítják be, és az ezt megelőző és követő útpontok változók, vagy ha az átmenet sugara változó útpontra van beállítva, akkor az átmenet sugarát nem ellenőrzik átfedésre (lásd [Átmenet paraméterei 138](#)). Ha a program futásakor az átmenet sugara átfed egy pontot, a robot figyelmen kívül hagyja, és a következőhöz mozog.

Például a robot mozgatásához 20 mm a szerszám z tengelye mentén:

```
var_1=p[0,0,0.02,0,0,0]
Move1
Waypoint_1 (variable position):
Use variable=var_1, Feature=Tool
```

22.10.4. Irány

Az **Irány** program csomópont tulajdonság-tengelyekhez vagy TCP-khez viszonyított mozgást határoz meg. A robot az Irány program-csomópont által meghatározott pálya mentén mozog, amíg a mozgást egy **Eddig** feltétel le nem állítja.



Irány mozgás hozzáadása

1. Az Alap (Basic) menüben kattintson az **Irány** elemre egy egyenes vonalú mozgás hozzáadásához a programfáához.
2. Az Irány mezőben, a Jellemzők alatt határozza meg a lineáris mozgást.

Irány mozgás leállítása

1. Az Irány mezőben érintse meg az **Eddig hozzáadása** gombot, hogy leállítási kritériumokat határozzon meg és adjon hozzá a programfáához.

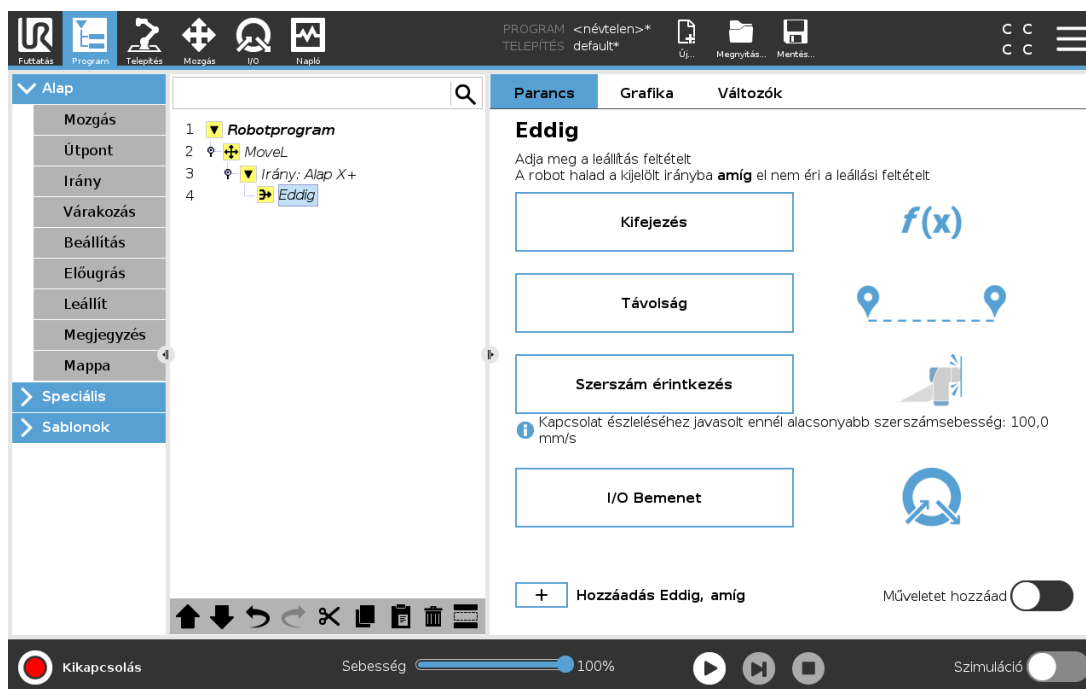
Hozzáadhat Irányvektor beállításokat a **Szerszám sebessége** és **Szerszám gyorsulása** elemekhez az egyenes vonalú mozgás vektorirányának meghatározása céljából, a speciális alkalmazásokhoz, úgymint:

- meghatározzanak lineáris mozgást többfüggvényes tengelyekhez képest
- kiszámítsák az irányt matematikai képletként

Az irányvektorok meghatároznak egy szokásos kód kifejezést, amelyet egy egységvektorra oldanak meg. Például a $[100,0,0]$ és $[1,0,0]$ irányvektorok ugyanolyan hatással vannak a robotra; a sebességcsúszkával mozogjon az x-tengely mentén egy kívánt sebességgel. Az irányvektorban a számok értéke csak egymáshoz képest rendelkezik jelentéssel.

22.10.5. Eddig

Az **Eddig** (Until) program csomópont leállási kritériumot határoz meg egy mozgáshoz. A robot egy út mentén mozog, és amikor érintkezőt észlel, megáll. A programfában az Irány csomópontok és az Útpont csomópontok alatt hozzáadhat Eddig csomópontokat. Több megállási kritériumot is hozzáadhat egyetlen mozgáshoz. A mozgás akkor áll le, amikor az első **Eddig** feltétel teljesül.



Az **Eddig** mezőben meghatározhatja az alábbi leállási kritériumokat:

- **Távolság:** Ezt a csomópontot használhatja egy Irány mozgás leállítására, amikor a robot megtett egy bizonyos távolságot. A sebesség csökken, hogy a robot pontosan annál a távolságnál álljon meg.
- **Szerszám érintkezése** (lásd [22.10.6. Eddig-szerszám érintkezés below](#)). Ezt a csomópontot használhatja egy mozgás leállítására, amikor a robot szerszáma érintkezést észlel.
- **Kifejezés:** Ezt a csomópontot használhatja a mozgás leállítására egy egyedi programozási kifejezésre. I/O-kat, változókat vagy szkript funkciókat használhat a megállási feltétel meghatározására.
- **I/O bemenet** Használhatja ezt a csomópontot egy I/O bemeneten egy jelvezérelt mozgást leállítására.

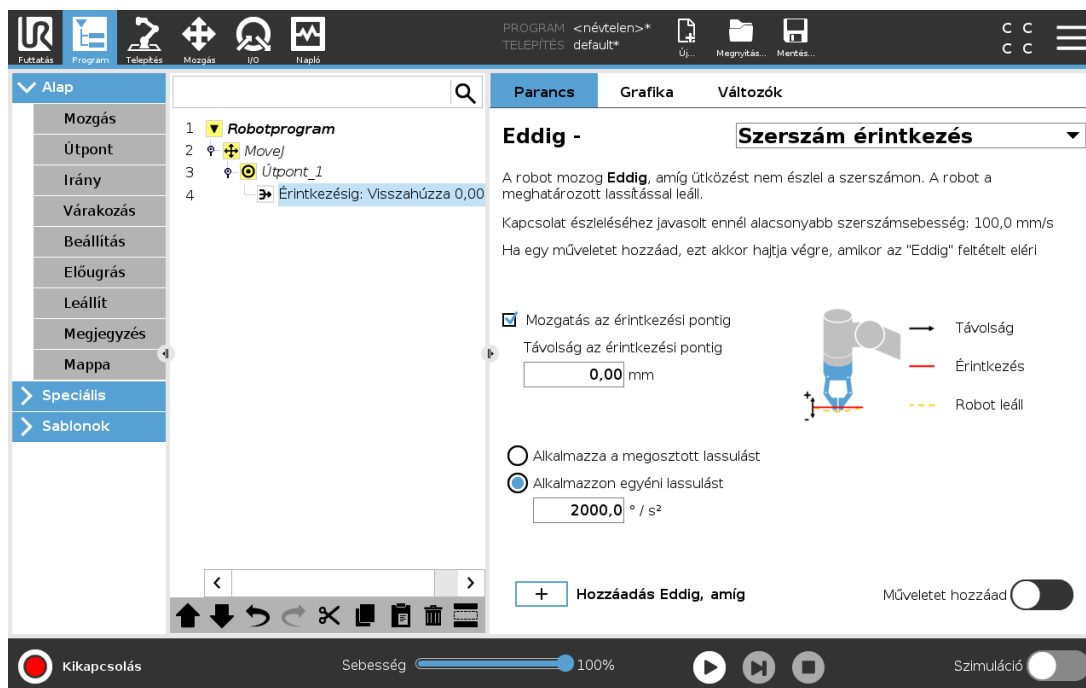
22.10.6. Eddig-szerszám érintkezés

A **Szerszám érintkezéséig** program-csomópont lehetővé teszi a robot mozgásának leállítását, amikor leállítja az érintkezést a szerszámmal. Meghatározhatja a leállítás lassulását és a szerszám visszahúzását.



VIGYÁZAT

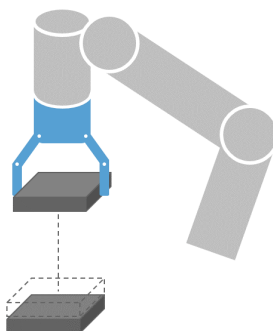
A mozgás alapértelmezett sebessége túl nagy az érintkezés észleléséhez. A mozgás gyorsabb sebessége elindít és védekező leállást, mielőtt a szerszámérintkezés feltétele érvénybe lép. A Védekező leállás elindításának elkerülése érdekében lassítsa a mozgás sebességét. Például: 100m/s.



MEGJEGYZÉS

Az Eddig-szerszám érintkezés esetleg nem működik, ha a felszerelt szerszám rezeg. Például: egy beépített pumpás vákuumfogó gyors rezgéseket indíthat.

Használhatja az Eddig-szerszám érintkezés csomópontot olyan alkalmazásokhoz, mint a Halmazás/Lehalmazás, ahol az Eddig-szerszám érintkezés meghatározza a halmazott tárgyak magasságát.



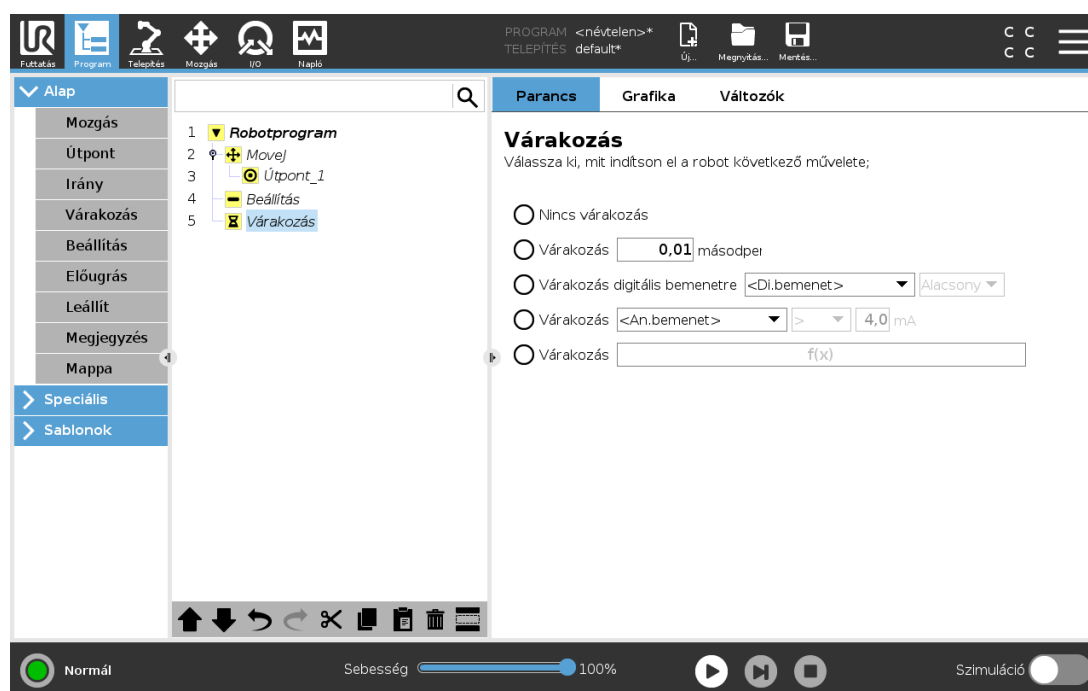
Visszahúzás az érintkezéshez

Használja a **Visszahúzás az érintkezésig** beállítást, hogy a robot visszatérjen az érintkezés kezdőpontjához. További fordított mozgást állíthat be, hogy a robot érintkezésmentesen vagy afelé mozogjon. Ez hasznos, ha van olyan fogója, amelynek a mozgásához szabad hely szükséges, vagy ha fogó művelet szükséges.

Művelet

Egy **Művelethozzáadásával** egy program-csomópontot adhat hozzá, ha egy konkrét **Amíg** feltétel teljesül. Például az Eddig-szerszám érintkezés egy fogószerszám fogó műveletét lekötheti. Ha nincs **Művelet** meghatározva, akkor a program végrehajtása a Programfa következő program-csomópontján folytatódik.

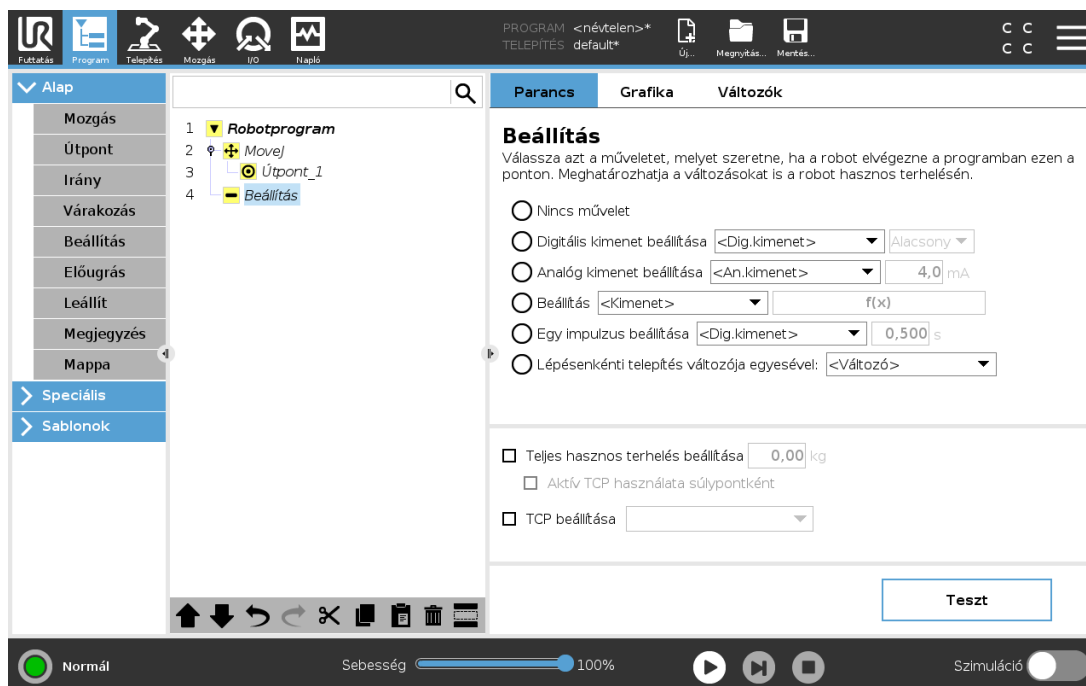
22.10.7. Várakozás



A **Várakozás** egy megadott időtartamra szünetelteti az I/O jelet vagy kifejezést. Ha a **Nincs várakozás** elemet választja, akkor semmi sem történik.

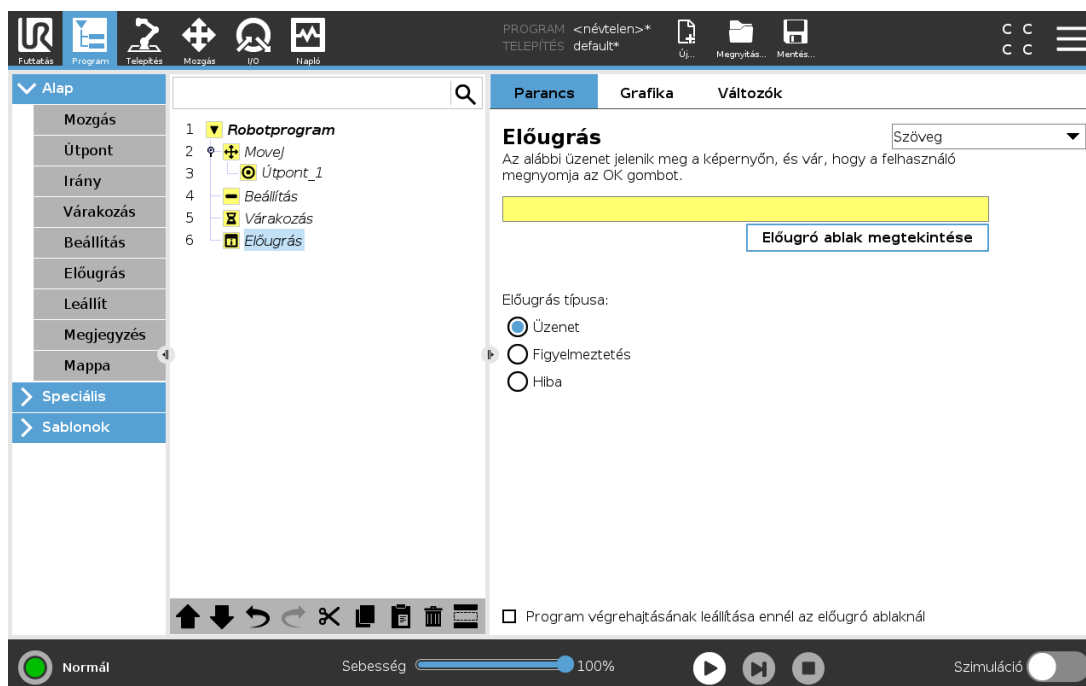
Ha a szerszámkommunikációs interfészt TCI engedélyezzük, a szerszám analóg bemenete nem érhető el **Várjon** kiválasztása és kifejezések számára.

22.10.8. Beállítás



Ha egy adott mozgáshoz tartozó aktív TCP ismert a program írásakor, a bal oldalon az oldalsó menüben lévő **Mozgatás** gombra koppintva választhat TCP-t (lásd:). További tájékoztatást is találhat a nevesített TCP-k konfigurálásával kapcsolatban (lásd itt: [23.2. TCP konfigurálás 185](#)).

22.10.9. Előugrás



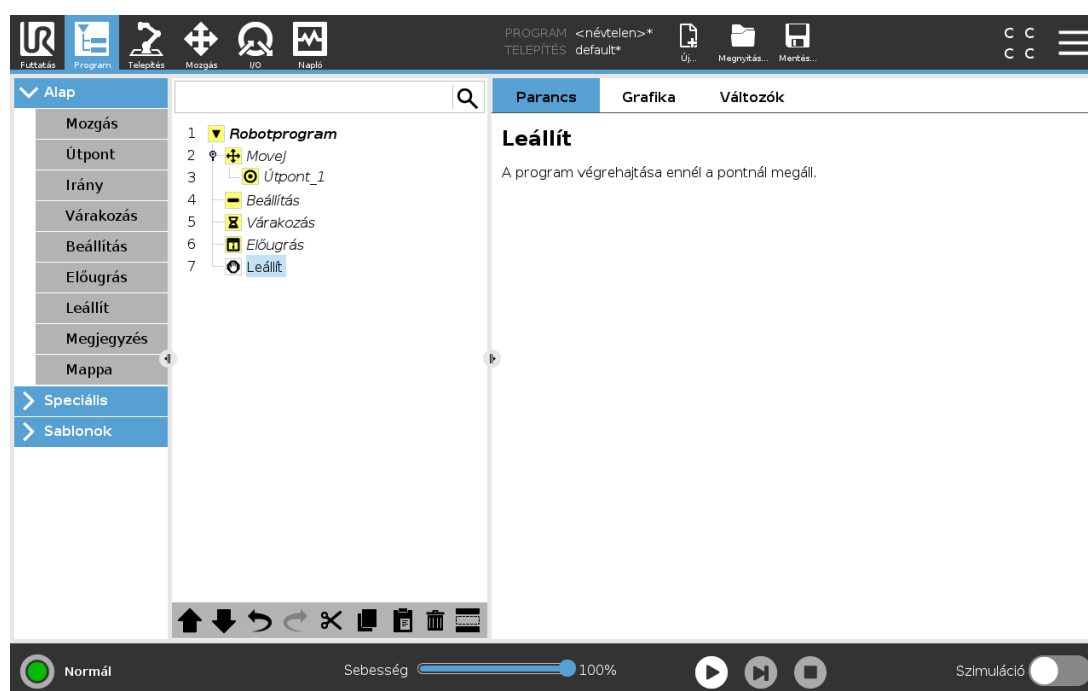
Az előugró egy üzenet, amely akkor jelenik meg a képernyőn, amikor a program eléri a programfán az előugró csomópontot. A Parancs fül alatt koppintson az üres mezőre, és a képernyőn megjelenő billentyűzet segítségével hozzon létre szöveges tartalmat a felugró üzenethez. Az üzenetek legfeljebb 255 karakterre korlátozottak.

Kiválaszthatja a **Szöveg** legördülő menüt, ha azt szeretné, hogy a felugró üzenetben szöveg helyett egy változó jelenjen meg.

Kiválaszthatja a **Program végrehajtásának leállítása ennél a felugró ablaknál** lehetőséget, hogy a program a felugró ablak megjelenésekor leálljon.

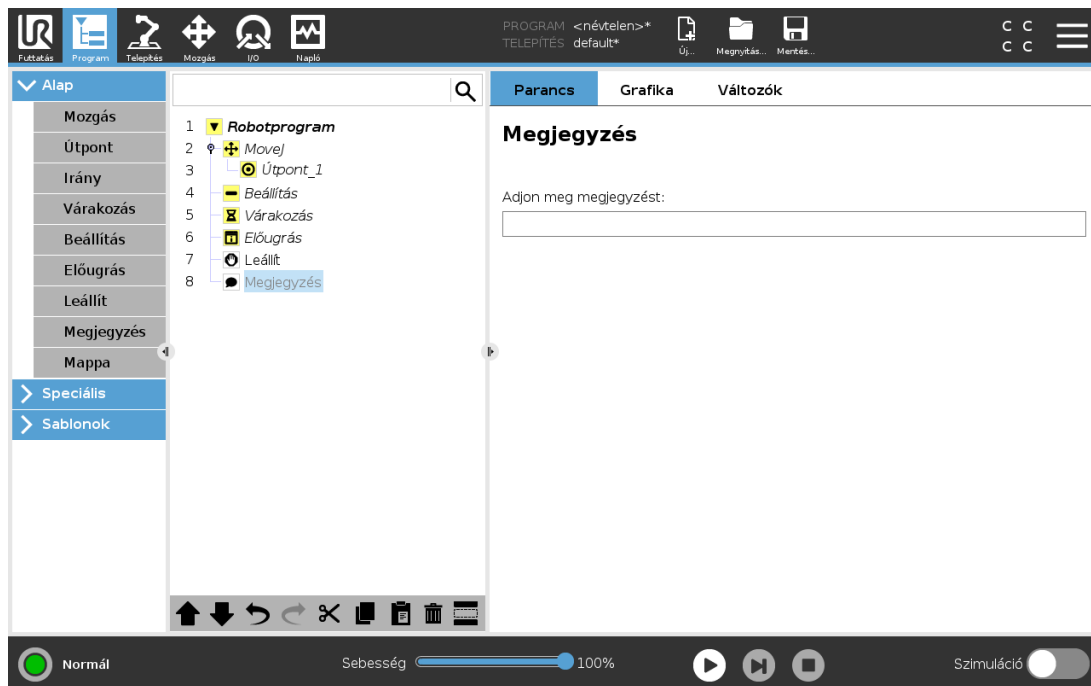
A program végrehajtása során, amikor megjelenik a felugró üzenet, a program folytatásához koppintson az **OK** gombra a felugró párbeszédpanelen.

22.10.10. Leállít



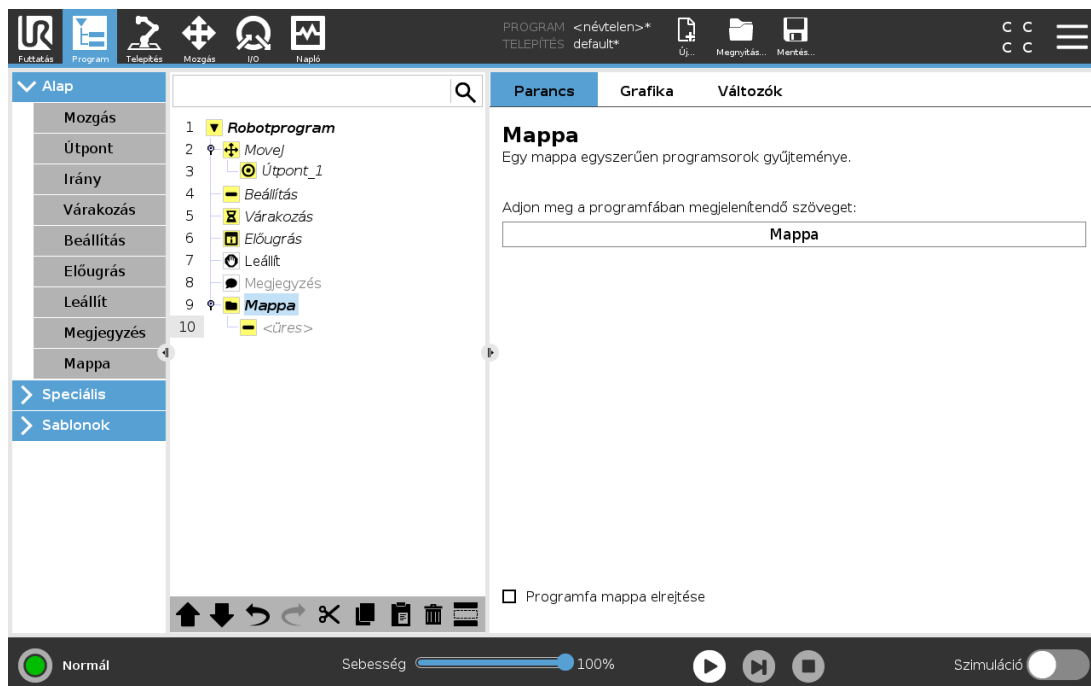
A program végrehajtása ennél a pontnál megáll.

22.10.11. Megjegyzés



Lehetőséget ad a programozónak, hogy szövegvonalat adjon a programhoz. Ez a szövegvonál nem csinál semmit a program végrehajtása alatt.

22.10.12. Mappa



A **Mappa** parancs egy program bizonyos részeinek rendezésére és címkézésére, a programfa takarítására és a program olvashatóságának és navigálhatóságának megkönnyítésére szolgál.

A **Mappa** nincs hatással a programra és annak végrehajtására.

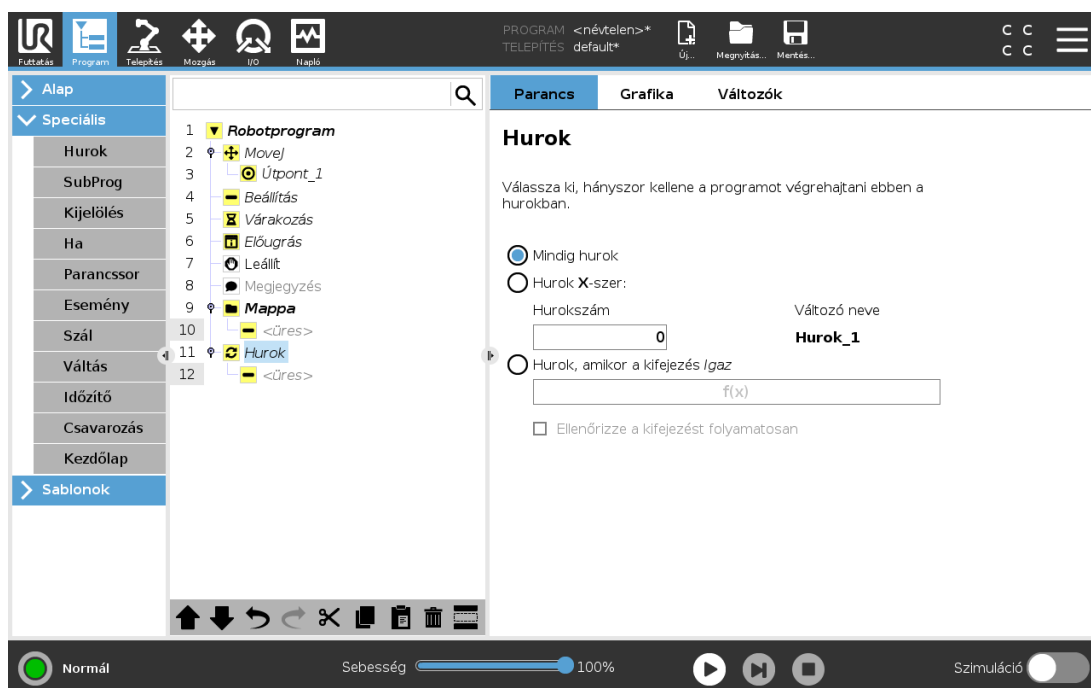
22.10.13. Hasznos terhelés beállítása

a képernyőkép ide kerül

A Hasznos teher beállítása paranccsal állíthatja be a robotkar hasznos terhelését. Beállíthatja a hasznos terhelési súlyt, hogy megakadályozza, hogy a robot védő leállítást indítson el, amikor az eszköznél a súly eltér a várt hasznos terheléstől.

22.11. Haladó program csomópontok

22.11.1. Hurok

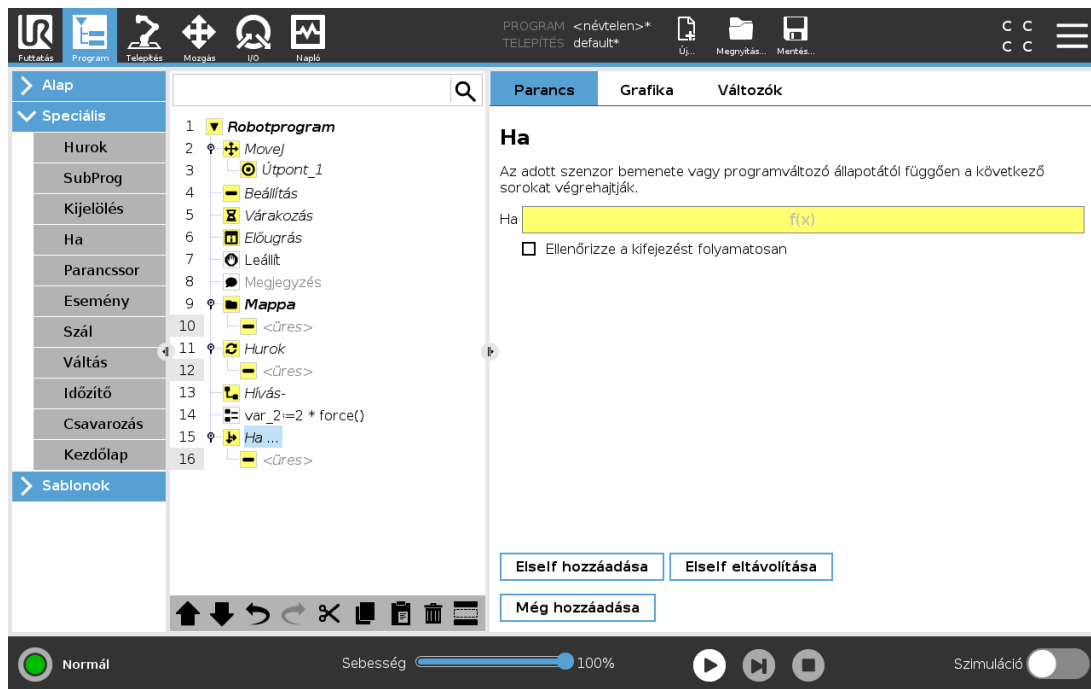


Hurkolja a háttér programparancsokat. A kiválasztástól függően a háttér programparancsok vagy végtelenül hurkoltak, bizonyos számszor vagy amint az adott körülmény valós. Amikor megadott alkalommal hajt végre egy ciklust, egy erre a célra szolgáló hurokváltozó (a fenti képernyőképen `loop_1`) jön létre, amely a hurkon belüli a kifejezésben használható. A hurokváltozó 0 értéktől $N - 1$ értékig számol.

Amikor a hurokban egy kifejezést végfeltételként használunk, a PolyScope felajánlja a kifejezés folyamatos kiértékelésének lehetőségét, így a „hurok” nem csak minden egyes iteráció után, hanem bármikor megszakítható a végrehajtása során.

22.11.2. Ha

Az `If` and `If...Else` utasítások megváltoztatják a robot viselkedését az érzékelő bemenetek vagy a változó értékek alapján.



Válasszon feltételeket a Kifejezés-szerkesztőben, amelyek kifejezéseket alkotnak az `If` statement. If a condition is evaluated as True, the statements within this `If` command are executed. An `If` statement can have only one `Else` statement. Use `Add ElseIf` and `Remove ElseIf` to add and remove `Elseif` expressions.

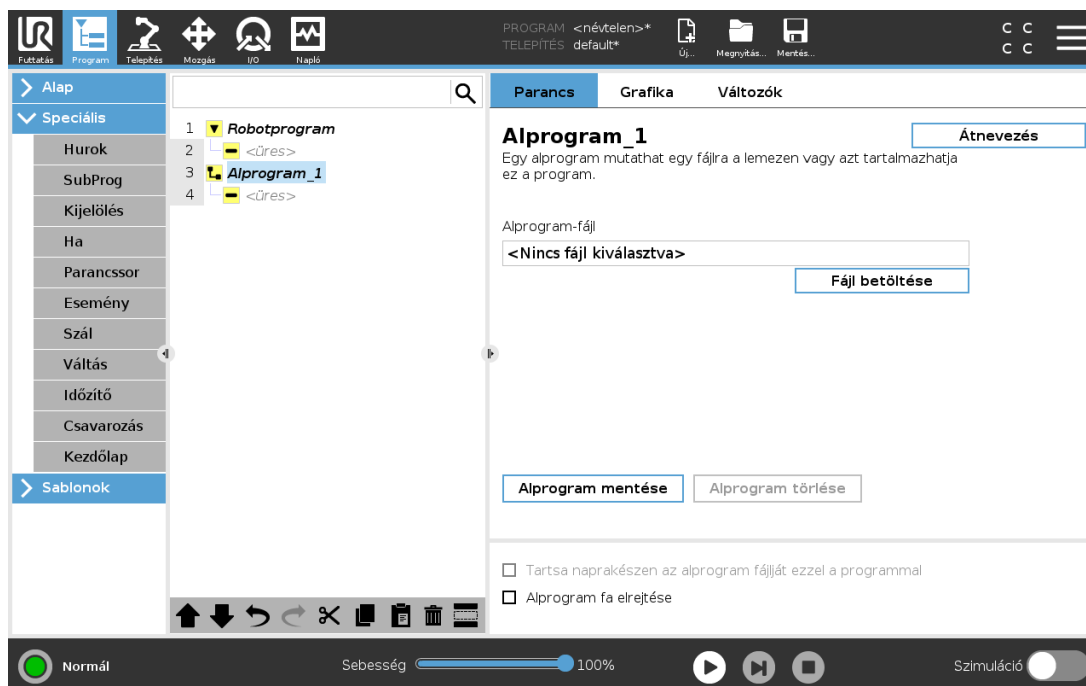
Select `Check Expression Continuously` to allow `If`, `Elseif` and `Loop` statements to be evaluated while the contained lines are executed. If an expression inside an `If` statement is evaluated as False, the `Elseif` or `Else` utasítás alkalmazásával.



MEGJEGYZÉS

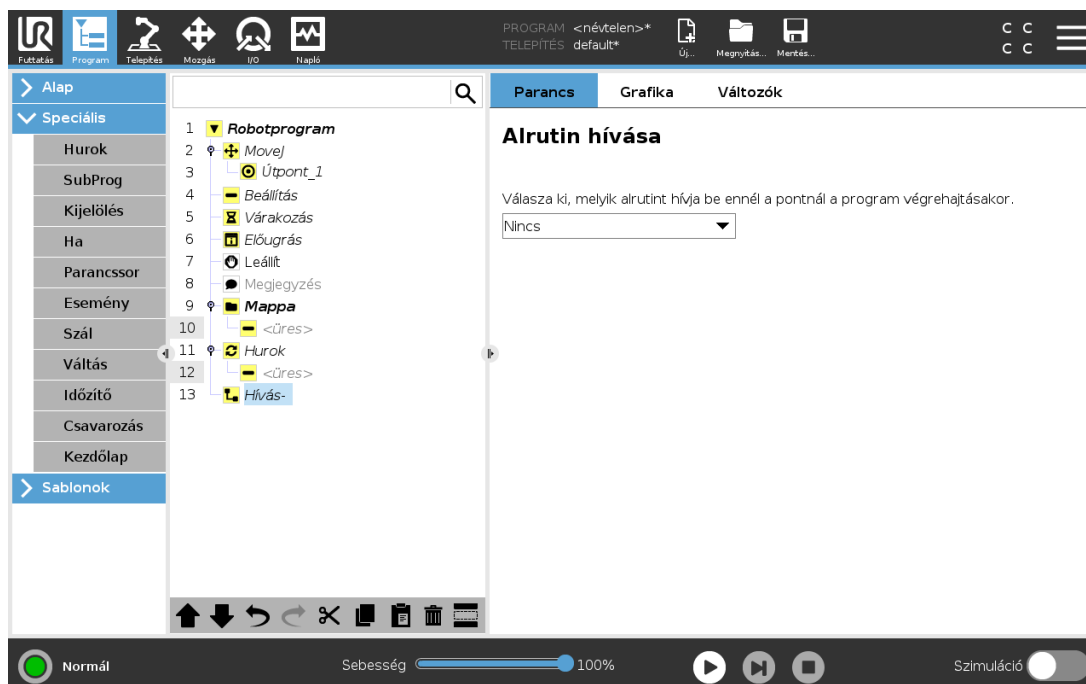
Ha vannak útpontok egy `Ha` kifejezésen belül vagy egy `Hurok` kifejezésen belül a Kifejezés folyamatos ellenőrzése opcióval, hozzáadhat egy `stopj()` vagy egy `stopl()` parancsot a kifejezés után, hogy finoman lassítsa a robotkart. Ez egyaránt érvényes a `Ha` és `Hurok` parancsokra (lásd [22.11.1. Hurok on the previous page](#) szakasz).

22.11.3. Alprogram



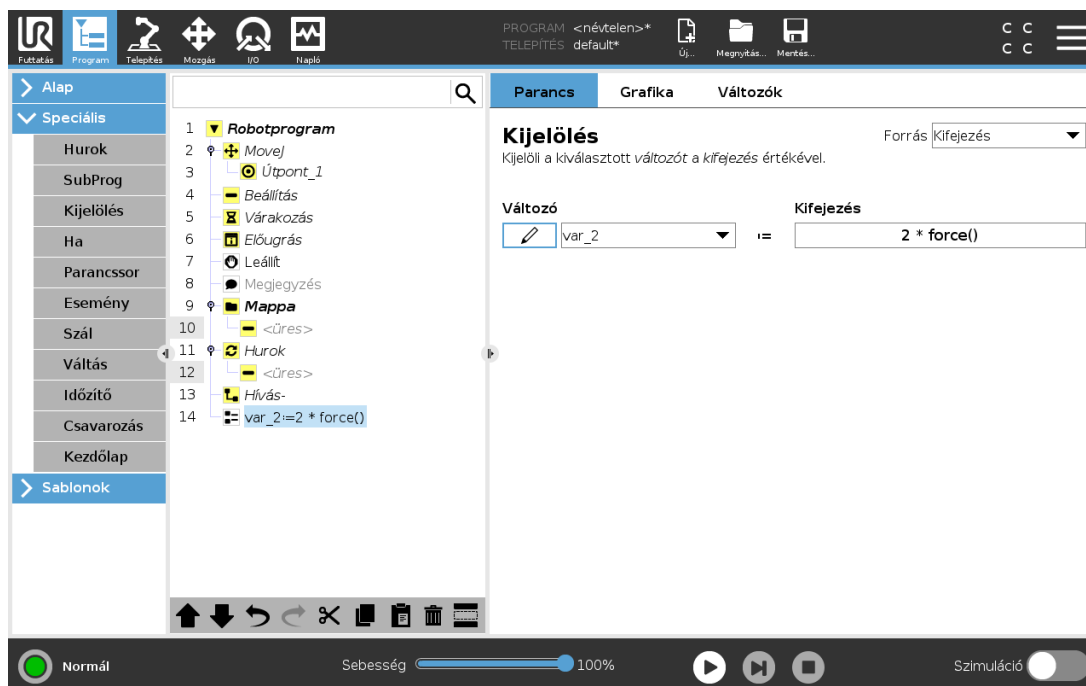
Egy alprogramba helyezhetünk olyan programrészeket, amelyekre több helyen van szükség. Az alprogram lehet egy különálló fájl a lemezen, és lehet rejtett fájl, hogy megvédjük az alprogramot a véletlen változtatások ellen.

Alrutin hívása



Egy szubrutin-hívás lefuttatja az alprogram programsorait, majd visszatér a következő sorra.

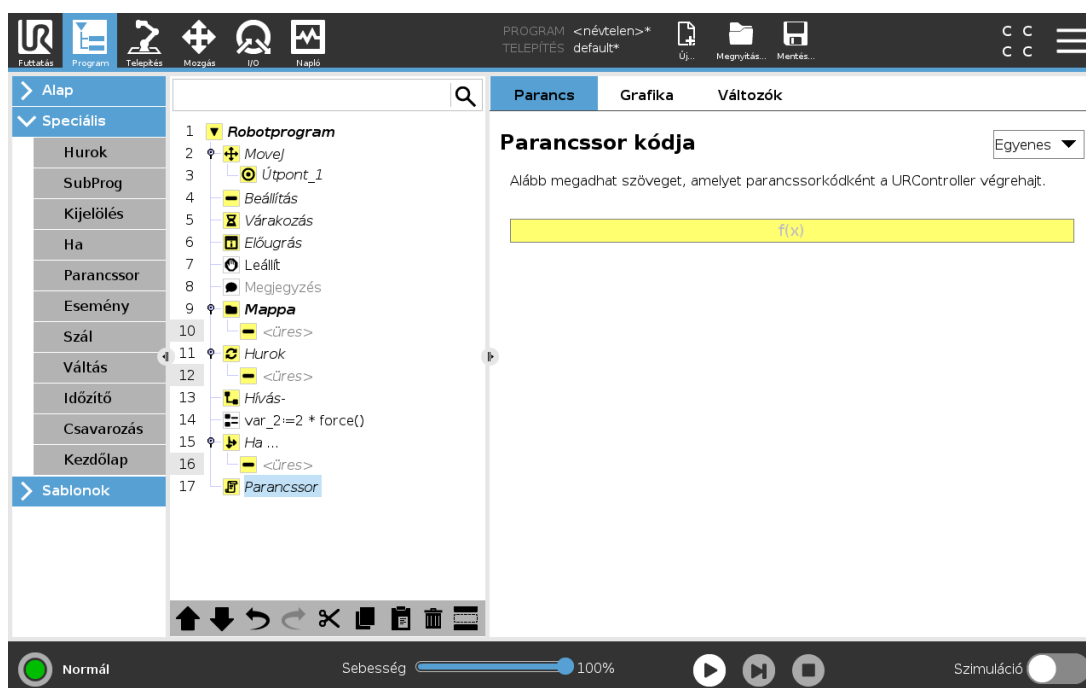
22.11.4. Kijelölés



Értékeket rendel változókhöz. A változó értéke a Kifejezés-szerkesztőben létrehozott kifejezések eredménye lehet (lásd [22.3. Kifejezésszerkesztő](#) 129 szakasz).

Ezenkívül kérheti a változó értékét egy kezelőtől is. Ha kezelőtől kér értéket, megjeleníthető egy kezelői üzenet a bemeneti adat érvényesítéséhez gyakori változótipusok ellenében.

22.11.5. Parancssor



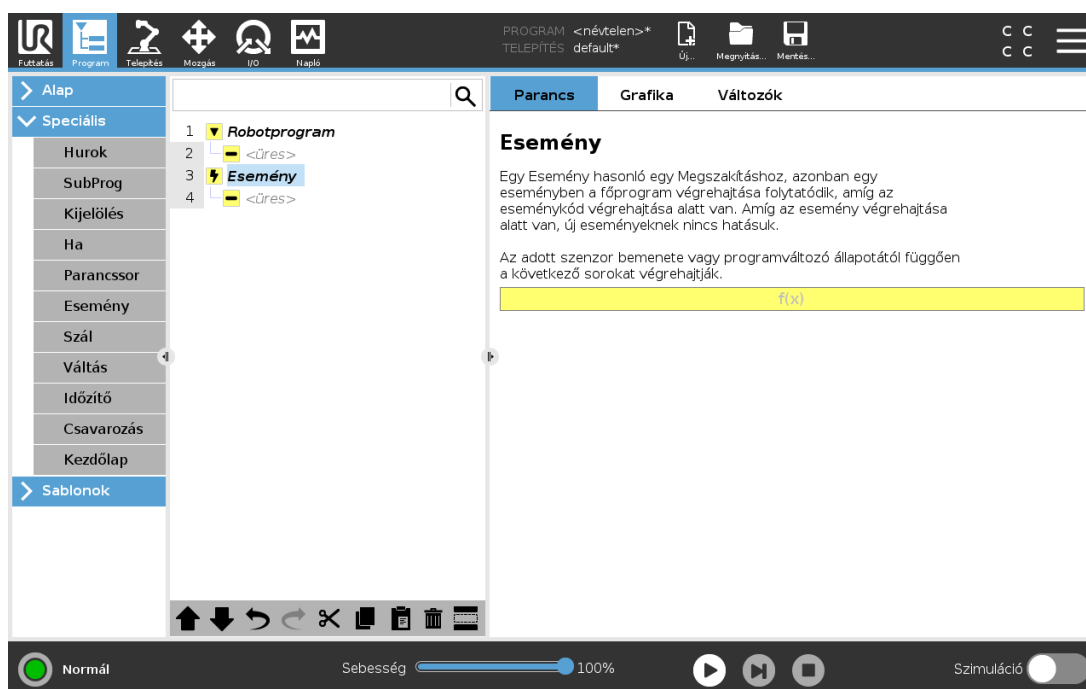
A Parancs alatti legördülő lista a következő lehetőségeket kínálja:

- A **Sor** elem arra szolgál, hogy egyetlen sornyi URscript programkódot írjunk az Expression Editor segítségével [22.3. Kifejezésszerkesztő](#) 129)
- A **Fájl** elem arra szolgál, hogy URscript parancsfájlokat írjunk, szerkesszünk vagy betöltsünk.

Az URscript parancsfájlok írására vonatkozó utasításokat a Parancsfájl (Script) kézikönyvben talál a támogatási webhelyen (<http://www.universal-robots.com/support>).

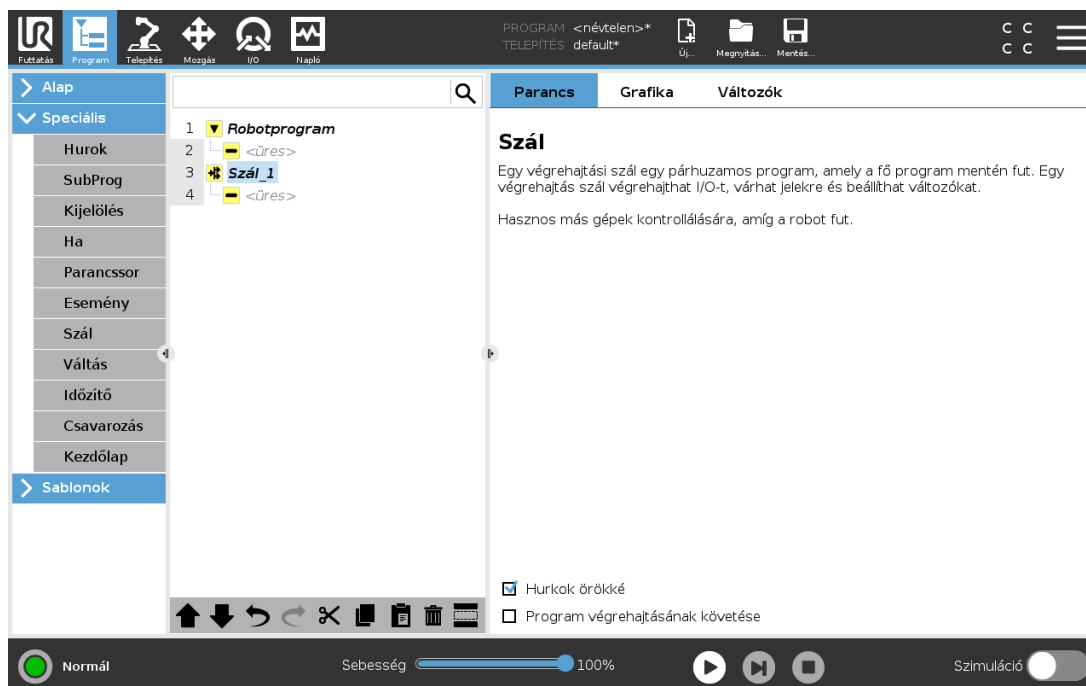
A URScript fájlban megadott függvények és változók használatra elérhetők a programban a PolyScope-ban.

22.11.6. Esemény



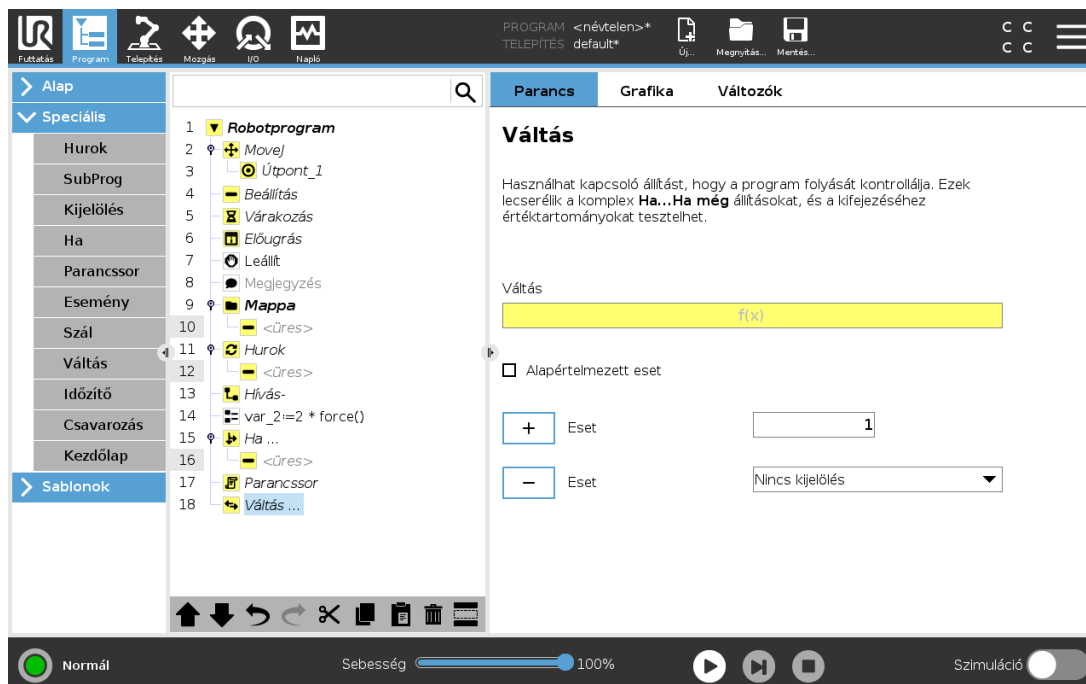
Esemény használható egy bemeneti jel figyelésére, és néhány művelet elvégzésére vagy változó beállítására, amikor a bemeneti jel magas. Például abban az esetben, amikor egy kimeneti jel magas lesz, az esemény program várhat 200 ms-ig, majd visszaáll ismét alacsonyra. Ez a fő programkódot sokkal egyszerűbbé teheti abban az esetben, amikor egy külső gép elindítása emelkedő oldalon történik, és nem magas bemeneti szinten. Az események ellenőrzésére minden vezérlési ciklusban egyszer kerül sor (2 ms).

22.11.7. Szál



A végrehajtási szál a robot programmal párhuzamos folyamat. Egy végrehajtási szál egy külső gép kontrollálására használható a robotkartól függetlenül. Egy végrehajtási szál kommunikál a robot programjával változókkal és kimeneti jelekkel.

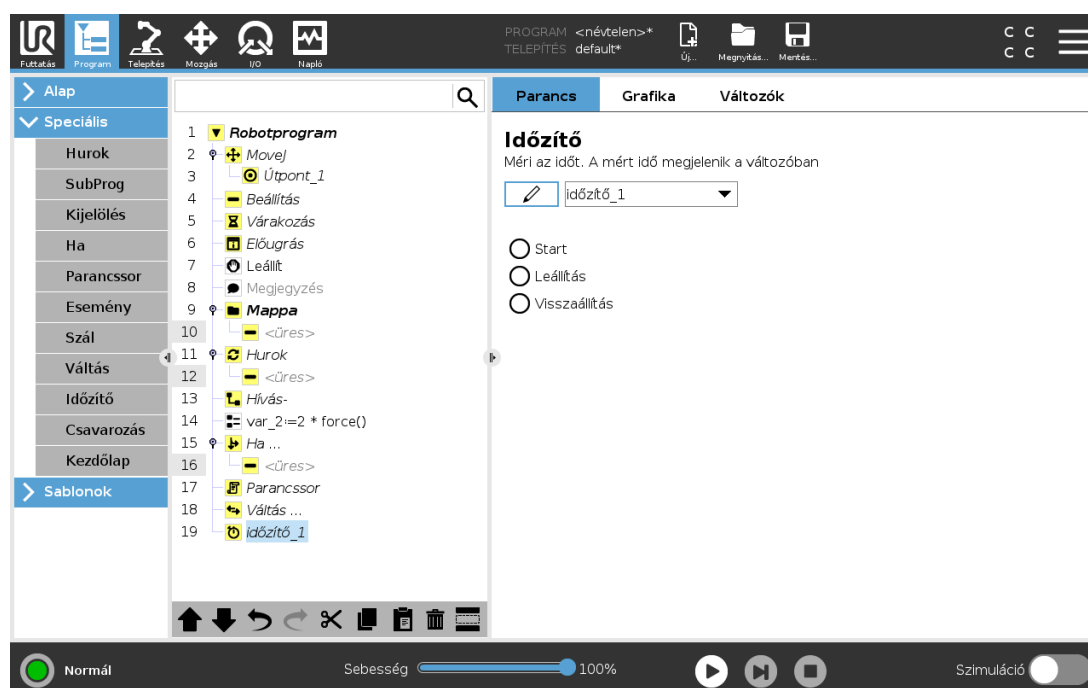
22.11.8. Váltás



A **Kapcsoló eset** konstrukció hatására a robot viselkedése az érzékelő bemenő jelek vagy változó értékek alapján módosulhat. Használja a **Kifejezés szerkesztőt** az alapfeltétel leírására, és határozzon meg olyan eseteket, amelyekben a robotnak e megadott **Switch**. If the condition is evaluated to match one of the cases, the lines inside the **Case** are executed. If a **Default Case** al- parancsai kell továbblépni, majd a sorok végrehajtására csak akkor kerül sor, ha nem talál más egyező esetet.

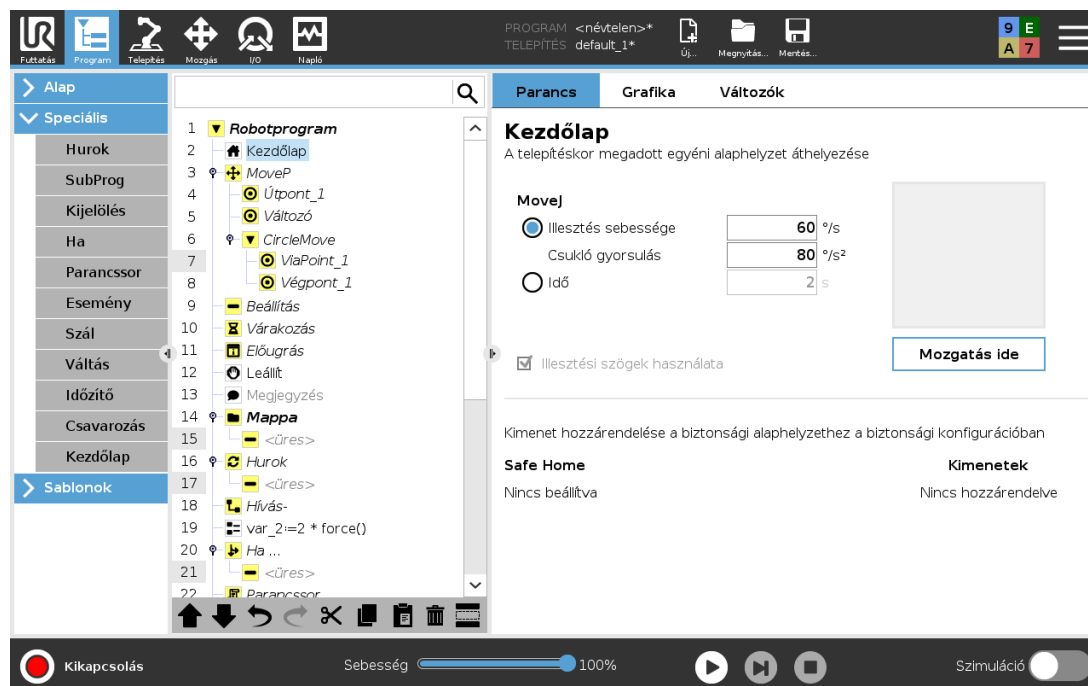
Mindegyik **Switch** can have several **Cases** and one **Default Case**. **Switches** can only have one instance of any **Case** values defined. **Cases** can be added using the buttons on the screen. A **Case** parancs eltávolítható a képernyőről ehhez a kapcsolóhoz.

22.11.9. Időzítő



Egy **Időzítő** méri annak az időnek a hosszát, amelyik a program specifikus részének futása alatt telik el. Egy programváltozó tartalmazza az időzítő indítása óta eltelt időt, és ez látható a **Változók** fülön és a **Futtatás** fülön.

22.11.10. Kezdőlap



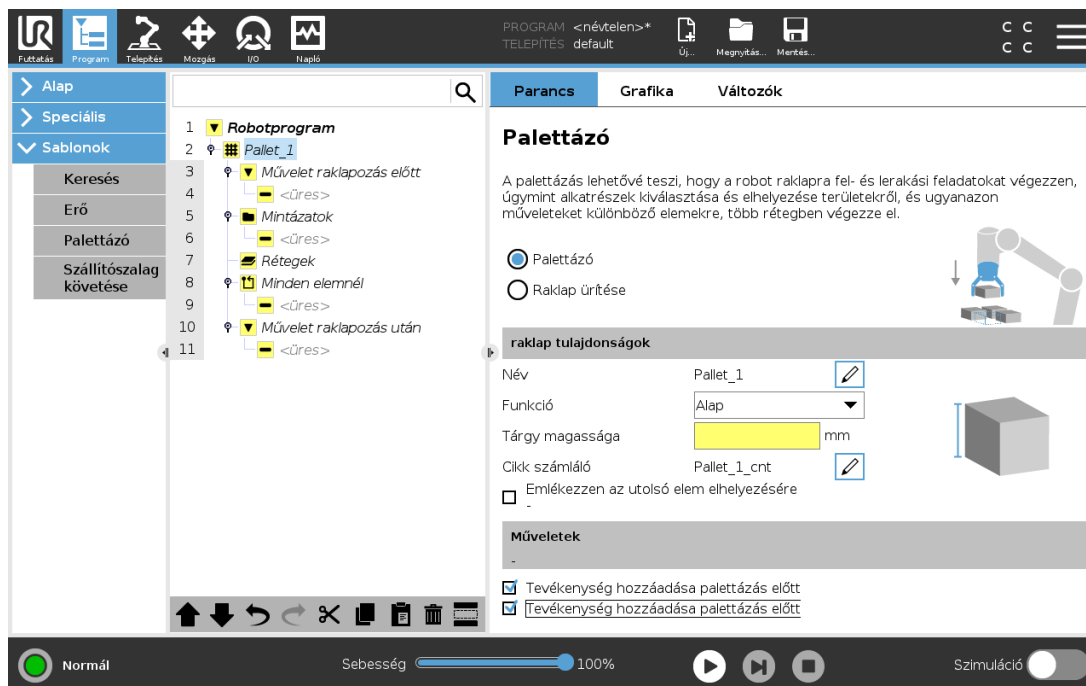
A Kezdőlap csomópont illesztési szöveget használ a robot előre meghatározott Kezdőhelyzetbe mozgatásához. Biztonságos kezdőhelyzetként van meghatározva, a Kezdőlap csomópont Kezdőlap (Biztonság) pontként jelenik meg a Programfán. Ha a Kezdőhelyzet a Biztonsággal szinkronizálva kívül esik azon, akkor a csomópont nincs meghatározva.

22.12. Sablonok

22.12.1. Palettázó

A raklapozás egy sablon, hogy könnyen programozzák a raklapozási és raklapról lepakolási feladatokat, az alkatrészek felszedését és lerakását (azaz a tálcákról, szerelvényekről stb.), és elvégeztessék a robottal az ismételhető műveleteket különböző tételekre több rétegben, különböző mintázattal. Létrehozhat különböző mintázatokat, és alkalmazhatja azokat adott rétegeken. Elválasztót is elhelyezhet minden réteg között (lásd [Elválasztó hozzáadása a rétegek közé a Raklapozás sorrendben 161](#)). Továbbá használhatja a Raklap tulajdonságai közül a Jellemzőket, hogy könnyen beállítsa a raklap helyét. Többet tudhat meg a Funkciókról itt: [23.17. Funkciók 203](#). Kövesse alább a [Raklapozási program létrehozása](#) fejezetet a Raklapozás sablon használatához.

Raklapozási program létrehozása



1. Döntse el, hogy szeretne-e egy Funkciót betanítani (lásd: [23.17. Funkciók 203](#)), vagy egy Bázist használni referencia síkként.
2. A **Program** fülön, a **Sablonek** alatt koppintson a **Raklapozás** elemre.
3. A Raklapozás képernyőn válasszon egyet az alábbi műveletek közül, a kívánt művelettől függően.
 1. Válassza a **Raklapozás** elemet a munkadarabok raklapra rendezéshez.
 2. Válassza a **Raklap kirakása** elemet a munkadarabok kirakásához a raklapról.
4. A **Raklap tulajdonságai** elem alatt adja meg programjához a következőket: Név, Funkció (lásd 1. lépés), Tárgy magassága és Tételszámláló neve. Jelölje be az **Utolsó tétel helyének megjegyzése** jelölőnégyzetet, ha azt akarja, hogy a robot annál a tételnél kezdje újra, amelyet a leállításkor kezel.
5. A Raklapozás képernyőn, a **Műveletek** alatt adjon hozzá további, a raklapozási szekvencia előtt vagy után elvégzendő műveleteket az alábbiak kiválasztásával:
 1. **Művelet hozzáadása raklapozás előtt:** Ezeket a műveleteket a raklapozás megkezdése előtt hajtják végre.
 2. **Művelet hozzáadása raklapozás után:** Ezeket a műveleteket a raklapozás megkezdése után hajtják végre.
6. A Programfán érintse meg a **Mintázat** csomópontot, hogy mintázatokat rendeljen hozzá rétegeihez. A következő típusú mintákat hozhatja létre: vonal, rács vagy szabálytalan (lásd az alábbi ábrát). Ezen a képernyőn kiválaszthatja, hogy szeretne-e elválasztót elhelyezni a rétegek között (lásd: [Elválasztó hozzáadása a rétegek közé a Raklapozás sorrendben 161](#)).
7. Érintse meg a mintázat csomóponto(ka)t a programfán, hogy megtanítsa a robotnak a

rétegspecifikus pozíciókat (pl. kezdő-/befejező pontok, rácssarkok és/vagy tételek száma). A betanítási utasításokat lásd itt: . Az összes pozíciót a raklap aljánál kell tanítani. Mintázat másolásához érintse meg a **Mintázat másolása** gombot a másolandó Mintázat csomópont képernyőn.

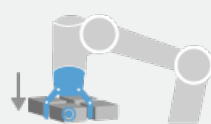
	Sor A pozíciók betanításához válassza ki az egyes tételeket a programfában: • StartItem1 • EndItem1 Szűrje be a tételek számát a szekvenciájába a képernyő alján található Tételek szövegdoboz segítségével.
	Rács A pozíciók betanításához válassza ki az egyes tételeket a programfában: • CornerItem1 • CornerItem2 • CornerItem3 • CornerItem4 Illessze be a sorok és oszlopok számát a megfelelő szövegdobozba, hogy beállítsa a mintázat méreteit.
	Szabálytalan A pozíciók betanításához válassza ki az egyes tételeket a programfában: • Item1 • Item2 • Item3 Érintse meg a Tétel hozzáadása elemet egy új tétel hozzáadásához és azonosításához a szekvenciában.

8. A Programfán érintse meg a **Rétegek** csomópontot a rétegek konfigurálásához raklapozási szekvenciájában. Használja a **Mintázat kiválasztása** legördülő menüt a mintázat kiválasztásához mindegyik réteghez. Koppintson a **Réteg hozzáadása** gombra további rétegek hozzáadásához a programjában. A rétegeket megfelelő sorrendben kell hozzáadni, mivel azok később nem rendezhetők át.
9. A programfán koppintson a **Mindegyik tételnél** csomópontra. Válassza az alapértelmezett opció használatához a (A) Minden tételnél varázsló vagy (B) Manuális konfigurálás minden tételnél lehetőséget. Az adott opciókhoz tartozó utasítások alább találhatók.

(A) Minden tételnél varázsló

A Minden tételnél varázsló segít meghatározni az adott tételnél egy raklapon elvégzendő műveleteket, például a referenciapontot, a Megközelítési útpontot, a ToolActionPoint útpontot és a Kilépési útpontot (melyek az alábbi táblázatban kerülnek leírásra). Az egyes elemek megközelítési és kilépési útpontjai megőrzik azonos tájolásukat és irányukat attól függetlenül, hogy az elemek tájolása eltérő lehet.

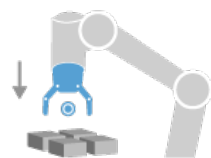
1. Koppintson a **Minden tételnél** csomópontra a programfán.
2. A Minden tételnél képernyőn koppintson a **Következő**elemre.
3. Koppintson a **Mozgatás ide** gombra. Ezután tartsa lenyomva az **Auto** gombot, vagy használja a **Kézi** gombot a robot továbbításához a referencia pontba. Koppintson a **Folytatás** gombra. Koppintson a **Következő** elemre.
4. Érintse meg a **Útpont megadása** elemet a megközelítés útpont betanításához (lásd). Koppintson a **Következő** elemre.
5. Ismétlje meg a 3. lépést.
6. Koppintson a **Útpont megadása** elemre a kilépési útpont betanításához (lásd). Koppintson a **Következő** elemre.
7. Koppintson a **Befejezés** elemre.
8. Most hozzáadhatja a megfelelő fogó műveleti csomópontokat az Eszközművelet mappában a Programfában.



ToolActionPoint

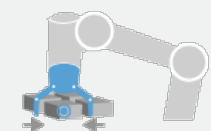
Szerszám-művelet útpont: Az a hely és pozíció, amelyben a robotnak kell lennie minden egy réteg minden elemén végrehajtandó műveletet során.

Alapértelmezésként a ToolActionPoint útpont a Referenciapont, de szerkeszthető a Programfában, ha megérinti a ToolActionPoint útpont csomópontot. A varázsló használatakor a Referenciapont az első pozíció az első meghatározott rétegben a raklapon. A Referenciapont használatos a robot esetében a Megközelítési útpont, a ToolActionPoint útpont és a Kilépési útpont megtanítására az adott tételhez egy rétegben.



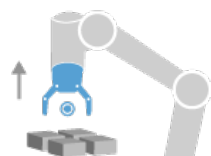
Megközelítés

Megközelítési útpont: Az az ütközésmentes pozíció és irány, amelyet a robotnak kell felvennie egy munkadarab megközelítésekor egy rétegben.



Eszközművelet

Szerszám-művelet: Az a művelet, amelyet a robot szerelvényének kell végrehajtani minden egyes elemén.



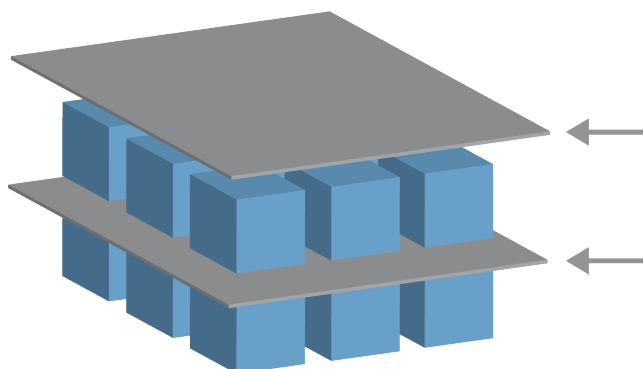
Kilépés

Kilépési útpont: Az a pozíció és irány, amelyet a robotnak kell felvennie távolodáskor egy munkadarabtól egy rétegben.

(B) Manuális konfigurálás

1. Koppintson a **Minden tétnél** csomópontra a programfán.
2. A **Minden elemnél** kezdőképernyőn érintse meg a **Kézi konfigurálás** elemet.
3. A legördülő menükben válasszon egy Mintázatot és egy Referenciapont tételt. Érintse meg a **Használja ezt a Referenciapontot** gombot a referenciapont beállításához.
4. Mozgassa a robotot a referenciapontra úgy, hogy rákoppint a **Mozgatás ide** elemre.
5. Érintse meg a Megközelítési csomópontot a Programfán a megközelítési útpont betanításához (lásd:). A megközelítési útpontok megőrzik azonos tájolásukat és irányukat attól függetlenül, hogy az elemek tájolása eltérő lehet.
6. Érintse meg a Minden tétnél csomópontot a Programfán. Ismételje meg a 4. lépést.
7. Érintse meg a **Kilépés** csomópontot a Programfán, hogy megtanítsa a robotnak a Kilépési útpontot (lásd).
8. Most hozzáadhatja a megfelelő fogó műveleti csomópontokat az Eszközművelet mappában a Programfában.

Elválasztó hozzáadása a rétegek közé a Raklapozás sorrendben



Elválasztók, például papír vagy polisztirolhab helyezhető a rétegek közé a raklapozási sorrendben. Elválasztók hozzáadásához a rétegek közé kövesse az alábbi utasításokat:

1. A Programfán válassza ki a **Mintázatok** csomópontot.
2. A **Mintázatok** képernyőn válassza az **elválasztót**, és határozza meg a magasságot az **Elválasztó magassága** szövegdox alkalmazásával. Ha nincs meghatározva a magasság, a program nem fog futni.
3. Válassza a **Rétegek** lehetőséget a programfán. A Rétegek képernyőn válassza ki, hogy melyik rétegek közé szeretné tenni az elválasztókat (az elválasztókat automatikusan elhelyezik az adott rétegek közé).
4. Koppintson az **Elválasztól** csomópontra a programfán. Koppintson az **Elválasztó beállítása** elemre az elválasztó helyzetének betanításához.
5. Válasszon az alapértelmezett opciók közül: (A) Elválasztó varázsló vagy (B) Az elválasztó manuális konfigurálása sorrendet. Az adott opciókhoz tartozó utasítások alább találhatók.

Amikor a varázsló befejezte vagy kilép a varázslóból, megjelenik egy sablon a programfában az **Elválasztó művelet** elem alatt. Az Eszközművelet mappán túl az Elválasztó művelet csomópont alatt választhat az alábbi mappák közül egyet:

- **Elválasztó felvétele** szolgál annak a programozására, hogy a robot elválasztókat vegyen fel raklapozáshoz
- **Elválasztó leejtése** az elválasztók leejtéséhez raklap-kirakodásnál

(A) Elválasztó varázsló

1. Koppintson az **Elválasztól művelet** csomópontra a programfán.
2. Az Elválasztó művelet képernyőn érintse meg a **Következő** elemet.
3. Érintse meg a **Mozgatás ide** gombot, és tartsa lenyomva az **Automatikus** gombot, vagy használja a **Kézi** gomb a robot továbbításához az elválasztó pontba. Koppintson a **Folytatás** gombra. Koppintson a **Következő** elemre.
4. Érintse meg a **Útpont megadása** elemet a megközelítés útpont betanításához (lásd). Koppintson a **Következő** elemre.
5. Ismétlje meg a 3. lépést.
6. Koppintson a **Útpont megadása** elemre a kilépési útpont betanításához (lásd). Koppintson a **Következő** elemre.
7. Koppintson a **Befejezés** elemre.
8. Most hozzáadhatja a megfelelő műveleti csomópontokat az Elválasztó felvétel, Elválasztó leejtése és az Eszközművelet mappákban a Programfában.

(B) Manuális konfigurálás

1. Koppintson az **Elválasztól művelet** csomópontra a programfán.
2. A **Elválasztó művelet** kezdőképernyőn érintse meg a **Kézi konfigurálás** elemet.
3. Mozgassa a robotot az Elválasztó pontra úgy, hogy rákoppint a **Mozgatás ielválasztó pontra** elemre.
4. Érintse meg a Megközelítési csomópontot a Programfán a megközelítési útpont betanításához (lásd:).
5. Érintse meg az Elválasztási művelet csomópontot a Programfán. Ismétlje meg a 3. lépést.
6. Érintse meg a Kilépés csomópontot a Programfán, hogy megtanítsa a robotnak a Kilépési útpontot (lásd).
7. Most hozzáadhatja a megfelelő műveleti csomópontokat az Elválasztó felvétel, Elválasztó leejtése és az Eszközművelet mappákban a Programfában.

Raklapozási program tesztelésének lehetőségei

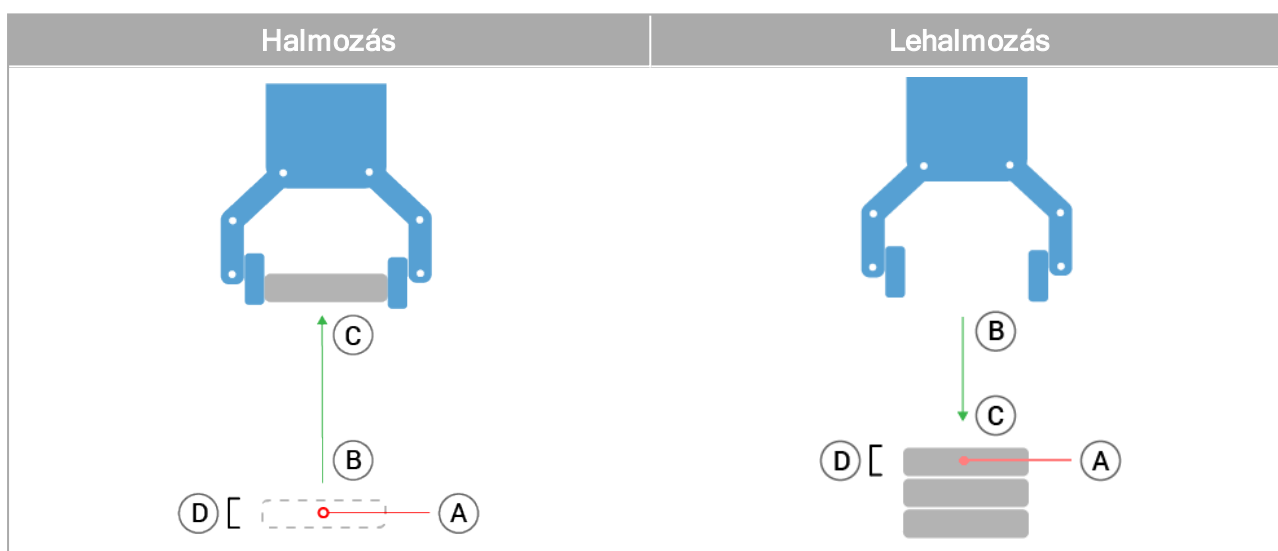
A következőképpen szabhatja tesztelésre a raklapozási programját:

- Ha a raklapot azután kell igazítani vagy áthelyezni, hogy már létrehozott egy raklapozási programot, akkor Önnek csak újra be kell tanítani a raklap tulajdonságát (lásd [23.17. Funkciók 203](#)), mivel a raklapozási szekvencia a Funkcióhoz viszonyítva rögzített. Tehát az összes egyéb programkomponens automatikusan beállításra kerül az újonnan tanított pozícióhoz.
- Szerkesztheti a mozgítás parancsok tulajdonságait (lásd).
- Változtathatja a sebességeket és átmeneti sugarakat (lásd).
- Hozzáadhat más program csomópontokat a Minden tételnél sorrendhez vagy az Elválasztási művelet sorrendhez.

22.12.2. Keresés

A keresés funkció egy érzékelő segítségével határozza meg a pontos helyzetet egy munkadarab megfogásához vagy leejtéséhez. Ez a funkció eltérő vastagságú munkadarabok rakásain végzett munkát segíti elő, ahol az egyes munkadarabok pontos helyzete nem ismert, vagy ezek beprogramozása túl bonyolult.

Az érzékelő lehet nyomógombos kapcsoló, nyomásérzékelő vagy kapacitív érzékelő.



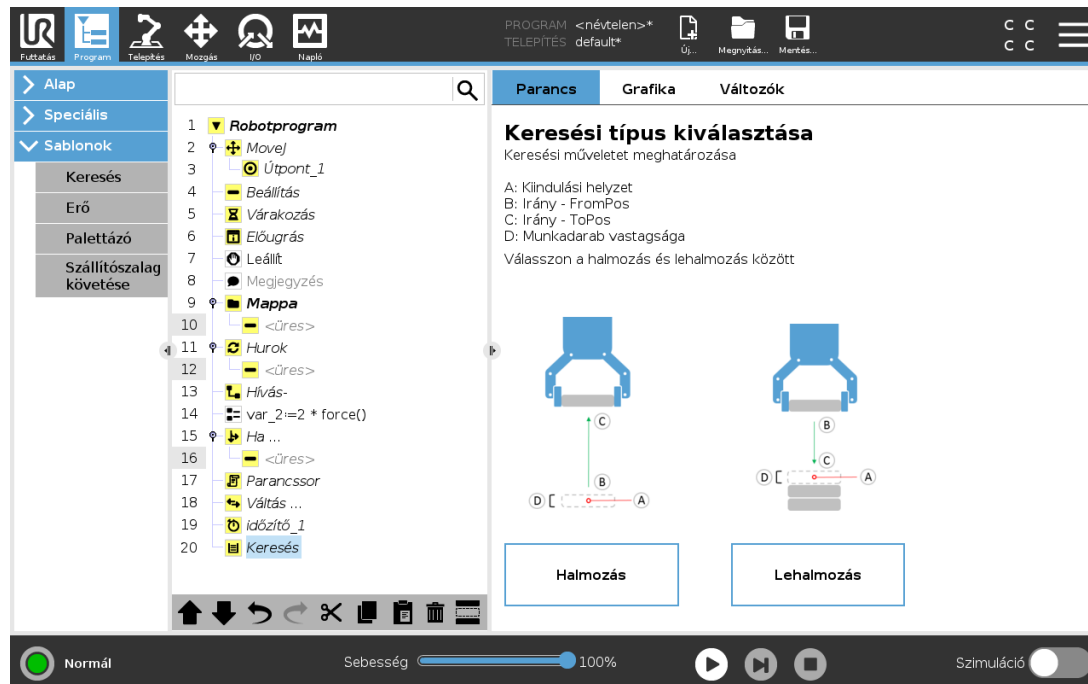
Egy keresési művelet beprogramozásához meg kell adni a következőket:

- A - kiinduló pont.
- B-től C-ig- a rakás iránya. Ez azt jelenti, hogy a rakás növekszik halmozáskor, és csökken a rakás szétszedésekor.
- D - a rakásban lévő munkadarabok vastagsága.

Meg kell adni a következő rakás-pozíció elérésének feltételét is, valamint az egyes rakás-pozícióknál végrehajtandó speciális programszekvenciát.

A rakás-műveletben részt vevő mozgások sebesség- és gyorsulás- értékeit szintén meg kell adni.

Halmozás

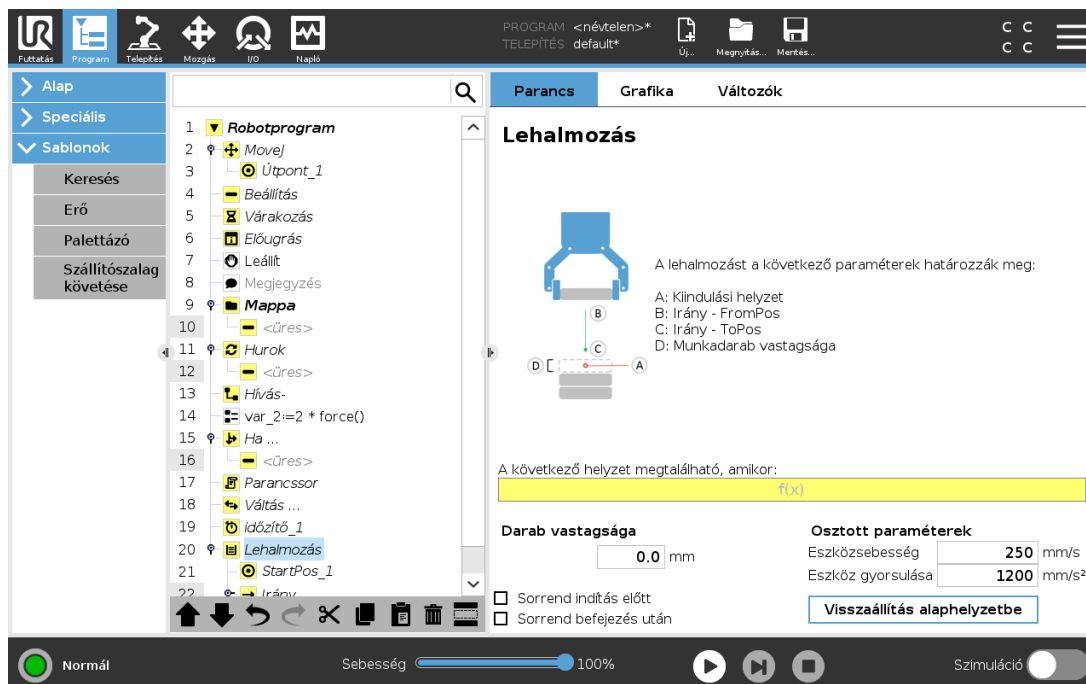


Rakásoláskor a robotkar mozog az A pontba, majd *ellenkező* irányban haladva keresi a következő rakás-pozíciót. Amikor a következő rakás-pozíciót megtalálja, a robot megjegyzi azt, és végrehajtja a speciális szekvenciát.

A további ciklusokban a robot a megjegyzett helyzettől kezdi a keresést, abban az irányban a munkadarab vastagságával növelve a pozíciót.

A rakásolást akkor fejezi be, amikor a rakás magassága meghalad egy adott számot, vagy amikor egy érzékelő jelez.

Lehalmozás



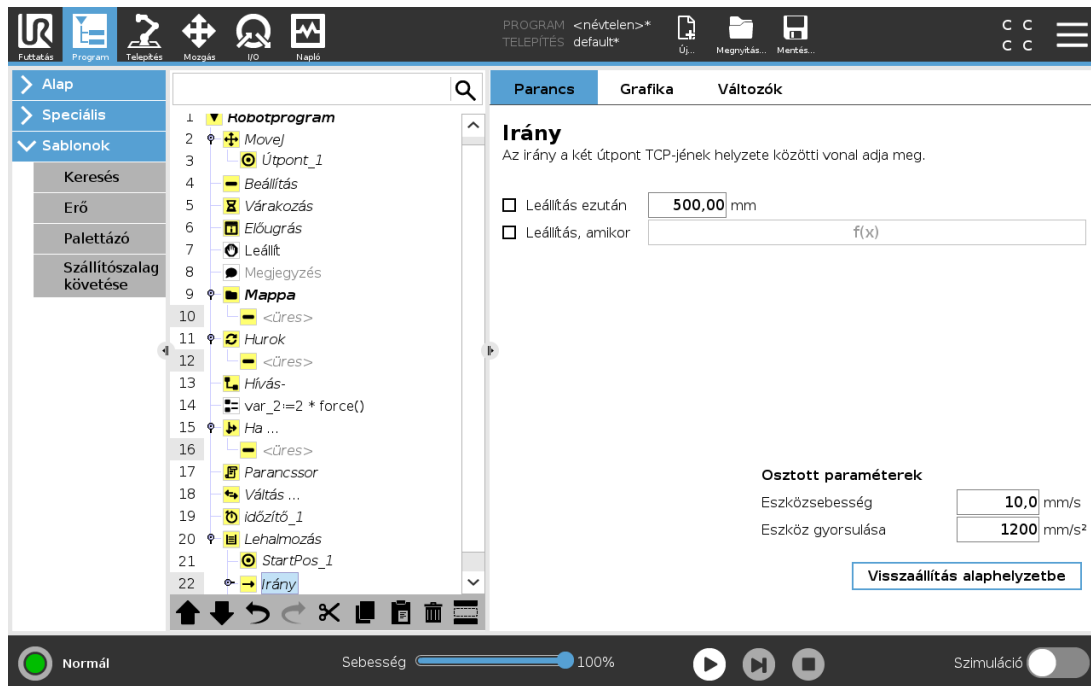
Rakás lebontásakor a robotkar halad az A pontból az adott irányba a következő munkadarabot keresve. A képernyőn a körülmény meghatározza, amikor eléri a következő tételt. Amikor a feltétel teljesül, a robot megjegyzi a helyzetet és végrehajtja a speciális szekvenciát.

A további ciklusokban a robot a megjegyzett helyzettől kezdi a keresést, abban az irányban a munkadarab vastagságával növelve a pozíciót.

Kiindulási helyzet

A kiindulási helyzet az, ahol a halmozási művelet kezdődik. Ha a kiindulási helyzetet kihagyja, akkor a rakás a robotkar aktuális helyzeténél kezdődik.

Irány



A *B-től C-be* által megadott irányt úgy számítja ki, hogy ez a *B* TCP-jének helyzete és a *C* TCP-jének helyzete közti különbséggel egyenlő.

Az irány nem veszi figyelembe a pontok tájolását.

Következő halmozási helyzet kifejezése

A robotkar az irányvektor mentén mozog, miközben folyamatosan értékjeli, hogy a következő halom helyzetét elérte-e. Amikor a kifejezést számított értéke `True`, a speciális szekvenciát hajtja végre.

“BeforeStart”

Az opcionális `BeforeStart` szekvenciát közvetlenül a művelet megkezdése előtt futtatják. Ez használható a kész jelek várásához.

“AfterEnd”

Az opcionális `AfterEnd` szekvenciát a művelet befejezésekor futtatják. Ez használható a jelszállító mozgáshoz, hogy elinduljon, előkészítve a következő halmot.

Sorrend felvétele/elhelyezése

A felszedés/elhelyezés egy speciális program-szekvencia, melyet a *Raklap* művelethez hasonlóan minden rakásolási pozícióban elvégez a rendszer.

22.12.3. Erő



MEGJEGYZÉS

Ha ezt a funkciót a szállítózsalag követéssel és/vagy pályaeltolással egyidejűleg használja, ez a programban belső ellentmondást okozhat.

- Ne használja ezt a funkciót a szállítózsalag követéssel és/vagy pályaeltolással egyidejűleg.

Az **Erő mód** olyan alkalmazásokhoz illik, ahol nem fontos az aktuális TCP helyzete az előre meghatározott tengely mentén, de ehelyett egy kellő erő szükséges ezen tengely mentén. Ha például a robot TCP ívelt felületen gördül, egy munkadarabot tol vagy húz.

Az **Erő mód** támogatja bizonyos nyomatékok alkalmazását előre meghatározott tengelyek körül is. A robotkar megkísérel gyorsulni az adott tengely mentén, ha semmi sem akadályozza egy olyan tengelyen, ahol nem nulla értékű erőt állítottak be. Habár kiválasztottak egy tengelyt megfelelőként, a robotprogram még mindig megpróbálja a robotot a tengely mentén mozgatni. Az erő kontrollálása azonban biztosítja, hogy a robotkar még mindig megközelítse a meghatározott erőt.



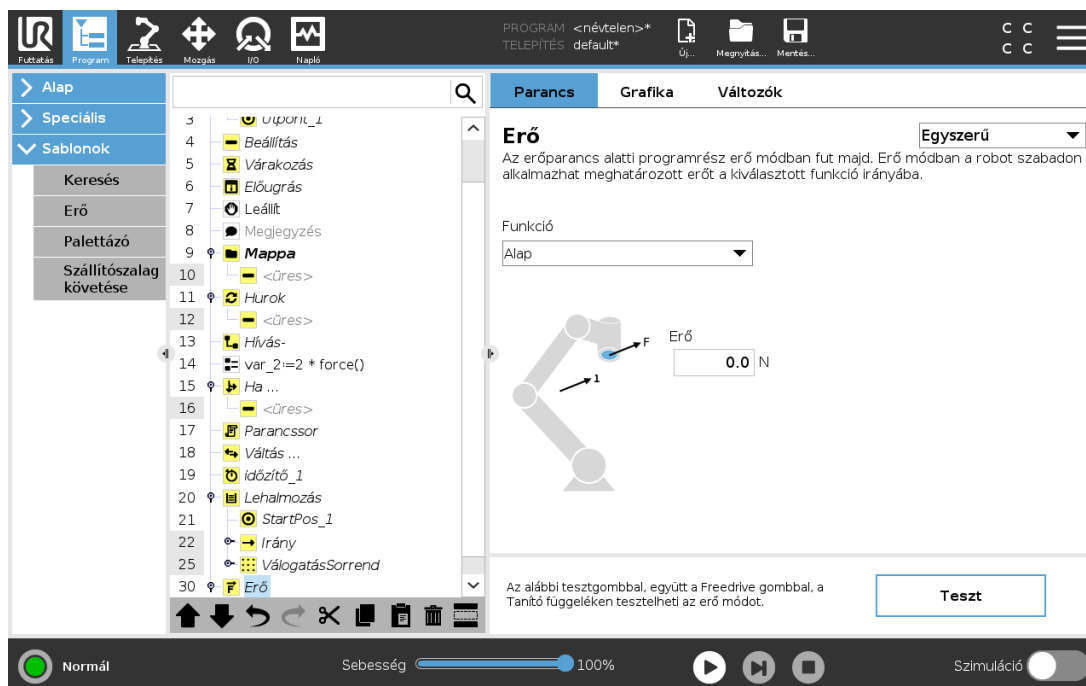
MEGJEGYZÉS

Ha a `If`, `ElseIf` or `Loop`, and the `Check Expression Continuously` option is selected, you can add an `end_force_mode()` parancsfájlból van egy Erő csomópont a kifejezés végén a kilépéshez az erő-vezérlésből.



FIGYELMEZTETÉS

1. Kerülje a nagy lassítást közvetlenül az erő módba lépés előtt.
2. Kerülje a nagy gyorsítást az erő módban, mivel ez csökkenti az erő vezérlési pontosságát.
3. Kerülje a megfelelő tengelyekkel párhuzamos mozgást az erő módba lépés előtt.



Funkcióválasztás

A **Funkció** menü azon koordináta-rendszer (tengelyek) kiválasztására szolgál, amelyet a robot használ majd a működése során **Erő** módban. A menüben olyan funkciók találhatók, amelyeket a telepítés során határoztak meg (lásd [23.17. Funkciók 203](#)).

Erő mód típusa

Az alábbiakban felsorolt kényszerített üzemmód-típusok határozzák meg a kiválasztott tulajdonság értelmezését.

- **Egyszerű:** Csak egy tengely lesz megfelelő kényszer-üzemmódban. Az e tengely mentén fellépő erő beállítható. A kívánt erő mindig a kiválasztott funkció z tengelye mentén kerül alkalmazásra. Sor funkciók esetén azonban az y tengelyük mentén.
- **Keret** A keret-típussal haladó szintű használatot érhet el. Itt a szabadság mind a hat tengelyének való megfelelés és erők függetlenül kiválaszthatók.
- **Pont:** Ha a Pontot választja, a feladatkeret y tengelye a robot TCP felől a kiválasztott funkció origója felé mutat. A robot TCP és a kiválasztott tulajdonság origója közötti távolságnak legalább 10 mm-nek kell lennie. A feladatkeret a futásidőben úgy változik, ahogy a robot TCP helyzete változik. A feladat keretének x és y tengelye a kiválasztott funkció eredeti tájolásától függ.
- **Mozgás:** A mozgás azt jelenti, hogy a feladatkeret a TCP mozgásának irányával változik. A feladat keretének x tengelye a TCP mozgási irányának kivetítése lesz a kiválasztott funkció x és y tengelye által átívelt síkra. Az y tengely merőleges a robotkar mozgására és a kiválasztott tulajdonság x-y síkjára. Ez hasznos lehet, amikor egy komplex útvonal mentén sorjátlanít, ahol a TCP mozgására merőleges erő szükséges.

Amikor a robotkar nem mozog: Ha úgy kerül erő módba, hogy a robotkar nyugalomban van, nem lesz kezelhető tengely, amíg a TCP sebessége meghaladja a nulla értéket. Ha később, miközben még mindig erő módban van, a robotkar ismét megáll, akkor a feladat keretének ugyanaz a tájolása, mint legutóbb, amikor a TCP sebessége nullánál nagyobb volt.

Az utolsó három típus esetében a tényleges feladatváz futtatáskor megtekinthető a grafika fölön (lásd [22.8. Grafikus lap 134](#)), amikor a robot erő módban működik.

22.12.4. Az erő értékének kiválasztása

- Az erő vagy nyomaték beállítható a megfelelő tengelyekhez, a robotkar pedig beállítja a helyzetét, hogy elérje a kiválasztott erőt.
- A nem megfelelő tengelyek esetén a robotkar követi a program által beállított röppályát.

Haladó paraméterek esetében az erő Newtonban [N] kerül meghatározásra, forgatásnál a nyomaték Newton-méterben [Nm] kerül meghatározásra.



MEGJEGYZÉS

Az alábbiakat kell tennie:

- Használja külön szálon a `get_tcp_force()` parancsfájl funkciót a tényleges erő és nyomaték értékek beolvasásához.
- Javítsa a tekerési vektort, ha a tényleges erő és/vagy nyomaték kisebb, mint a kért.

22.12.5. Sebesség-határértékek

A maximális kartéziánus sebesség beállítható a megfelelő tengelyekhez. A robot ezzel a sebességgel mozog az erő vezérlőben, amíg nem ér hozzá egy tárgyhoz.

22.12.6. Erő beállításainak tesztelése

A **Teszt** feliratú be/ ki gomb a **Freedrive** gomb viselkedését a hordozható kezelőegység hátoldalán normál szabadonfutó módról erő-parancs tesztelésre váltja.

Amikor a **Teszt** gomb be van kapcsolva és a **Freedrive** gombot a Hordozható kezelőegység hátoldalán megnyomják, a robot úgy működik, mintha a program elérte volna ezt az erő parancsot, és így ellenőrizni lehet a beállításokat a teljes program tényleges futtatása előtt. Különösen hasznos ez a lehetőség annak ellenőrzésére, hogy a megfelelő tengelyek és erők kiválasztása helyes. Egyszerűen tartsa a robot TCP-t egy kézzel, és nyomja meg a **Freedrive** gombot a másik kezével, és jegyezze meg, hogy a robotkar milyen irányban tud/nem tud mozogni.

A képernyő elhagyásakor a teszt gomb automatikusan kikapcsol, ami azt jelenti, hogy a **Freedrive** gomb a Hordozható kezelőegység hátoldalán ismét a szokásos **Freedrive** módhoz használható.

A **Szabadonfutó** gomb csak akkor hatásos, ha a kényszerítés (Force) parancshoz érvényes funkciót választott.

22.12.7. Szállítószalag követése

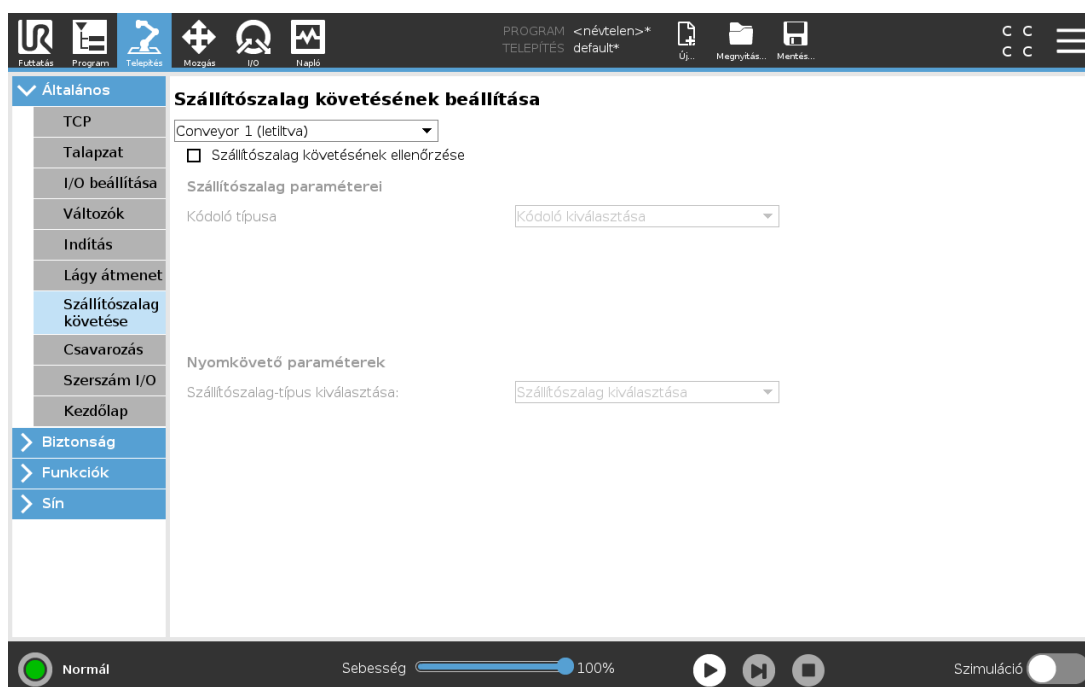


MEGJEGYZÉS

Ha ezt a funkciót a szállítószalag követéssel és/vagy pályaeltolással egyidejűleg használja, ez a programban belső ellentmondást okozhat.

- Ne használja ezt a funkciót a kényszerítéssel vagy pályaeltolással együtt.

A szállítószalag követése lehetővé teszi, hogy a robotkar kövesse legfeljebb két szállítószalag mozgását. A Szállítószalag követése elemet a Telepítés fülön lehet definiálni (lásd [23.14. Szállítószalag követésének beállítása](#) 199 szakasz).



A szállítószalag követése program-csomópont elérhető a Program fülön a Sablonok alatt. E csomópont alatti minden mozgás engedélyezett a szállítószalag követése közben, de a szállítószalaghoz viszonyulnak. Keverések nem engedélyezettek, amikor szállítószalag követése van, így a robot teljesen leáll a következő mozgás elvégzése előtt.

Szállítószalag követése

1. Koppintson a fejlécben a **Program** elemre.
2. Koppintson a **Sablonok** elemre, és válassza a **Szállítószalag követése** elemet, hogy hozzáadja Szállítószalag követése csomópontot a Programfához. A szállítószalag követése csomópont alatt felsorolt minden mozgás követi a szállítószalag mozgását.
3. A Szállítószalag kiválasztása legördülő listában a szállítószalag követése elem alatt válassza ki az **1. szállítószalag** vagy **2. szállítószalag** lehetőséget a követendő szállítószalag meghatározásához.

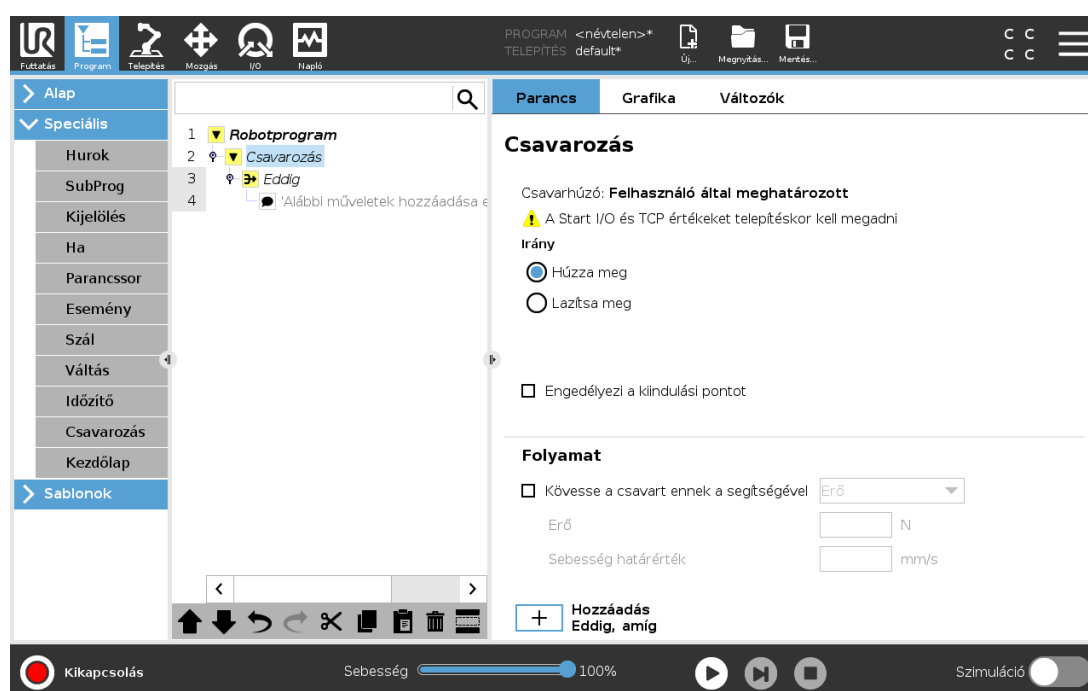


MEGJEGYZÉS

Ha az If, ElseIf or Loop, and the Check Expression Continuously option is selected, you can add an `end_conveyor_tracking()` parancsfájlból van egy szállítószalag követés csomópont a kifejezés végén a kilépéshez a szállítószalag követésből.

22.12.8. Csavarozás

A **Csavarbehajtás** program-csomópont könnyű módszert kínál egy csatlakoztatott csavarbehajtóhoz való csavarbehajtó alkalmazás hozzáadására. A csavarbehajtó és a robothoz való csatlakozásai konfigurálását a Telepítés fülön határozzák meg (lásd: [23.1. Általános 185](#)).



Csavarozás csomópont hozzáadása

1. Koppintson a fejlécben a **Program** elemre.
2. A Sablonok alatt kattintson a **Csavarozás** lehetőségre.
3. Válassza a **Meghúzás** elemet, hogy a meghúzás irányába (befelé) kövesse a csavart, vagy válassza a **Lazítás** elemet, hogy a lazítás irányába (kifelé) kövesse a csavart. Ez a kiválasztás csak a robot mozgására van hatással, hogy kövesse a csavart és a mérési számításait.
4. A **Programválasztás** mezőben választhat egy csavarbehajtás programot a Telepítésben a **Programválasztás** jelektől függően.
5. Válassza a **Kezdőpont engedélyezése** elemet, hogy egy MoveLelemet adjon a Programfához, amely a csavarbehajtó futásakor kerül végrehajtásra.

Válassza a **Géphiha kezelő engedélyezése** elemet, hogy helyesbítő intézkedést adjon hozzá szükség esetén a programfához a csavarbehajtási művelet megkezdése előtt.

A **Csavar követése** kiválasztásával a **Folyamat** alatt befolyásolhatja a csavarbehajtási műveletet a következő módokon:

- **Erő:** válassza az **Erő** elemet ahhoz, hogy meghatározza, mekkora erő hat a csavarra. Ezután válassza a **Sebesség határértéke** elemet, hogy a robot ezzel a sebességgel mozogjon, amíg hozzá nem ér a csavarhoz.



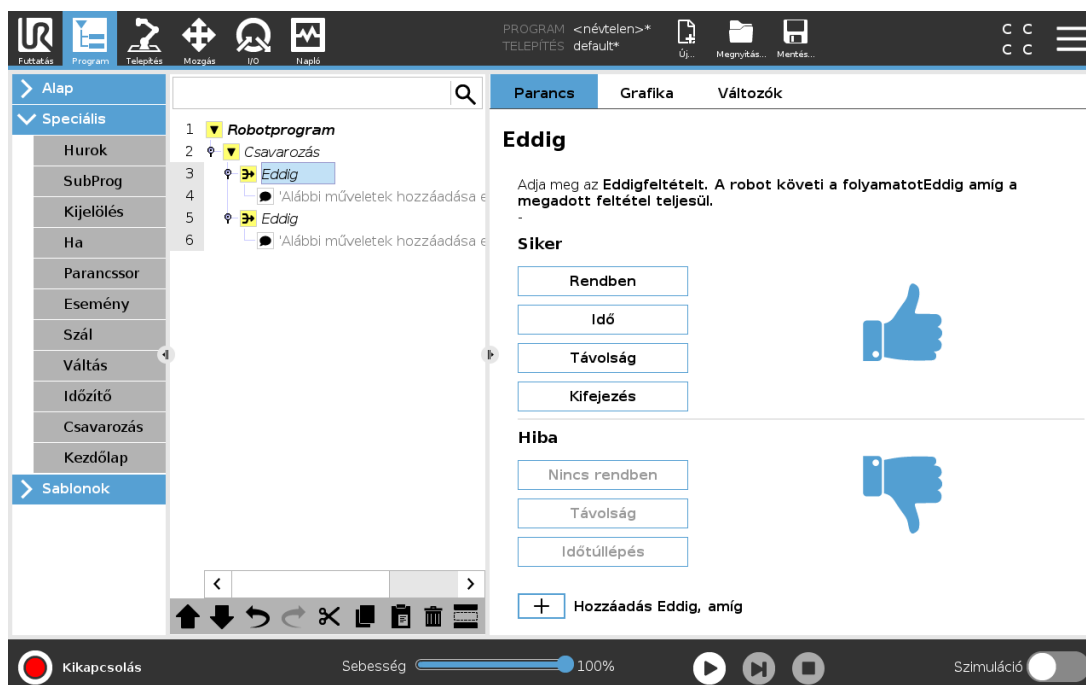
VIGYÁZAT

Helyezze a csavarhúzó betétet a csavar fölé a csavarbehajtás program indítása előtt. A csavarra ható bármilyen erő befolyásolhatja csavarbehajtó program teljesítményét.

- **Sebesség:** Válasszon egy rögzített **Szerszám-sebességet** és **Gyorsulást**, hogy a robot kövesse a csavart.
- **Kifejezés:** A Ha (If) parancshoz (lásd 22.11.2. Ha 150), hasonlóan válassza a **Kifejezést** azon feltétel leírására, amely teljesülésekor a robot követi a csavart.

22.12.9. Csavarbehajtás eddig

A Csavarbehajtás program-csomópont tartalmaz egy kötelező Siker **Eddig** csomópontot, amely meghatározza a csavarbehajtási folyamat leállítási kritériumait.



Meghatározhatja az alábbi megállási kritériumokat:

- **Siker:** A csavar behajtása addig tart, amíg a kezelő által kiválasztott lehetőség alapján nem észleli a befejezést. Csak egyetlen siker feltételt adhat hozzá.
- **Hiba:** A csavar behajtása addig tart, amíg a kezelő által kiválasztott lehetőség(ek) alapján hibát nem észlel. Egnél több hiba feltételt is megadhat.

Siker



- **OK:** A csavar behajtása addig tart, amíg a csavarbehajtóból érkező OK jelet nem észlel.
- **Időpont:** A csavar behajtása egy megadott időpontig tart.
- **Távolság:** A csavar behajtása egy megadott távolságig tart.
- **Kifejezés:** A csavar behajtása addig tart, amíg egy egyedi kifejezés feltétele nem teljesül.

Hiba



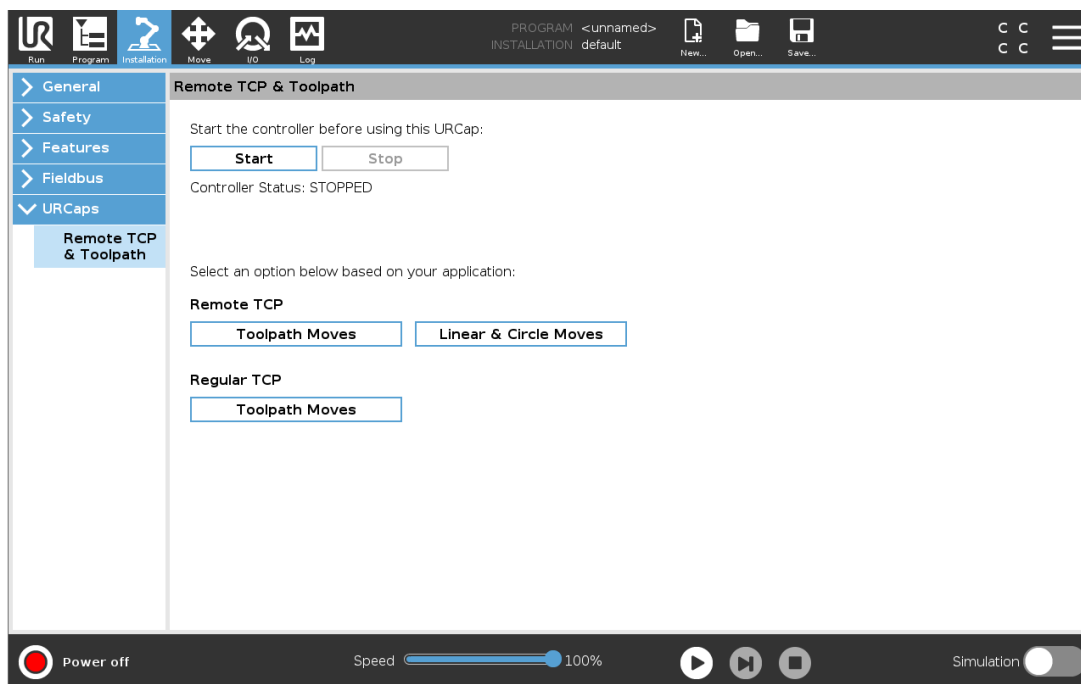
- **Nem OK:** A csavar behajtása leáll, amikor Nem OK jelet észlel a csavarbehajtótól.
- **Távolság:** A csavar behajtása leáll, amikor túllépi a megadott távolságot.
- **Időtúllépés:** A csavarbehajtás leáll, amikor a megadott időt túllépik.

22.13. URCaps

22.13.1. Távoli TCP és eszközútvonal URCap

A távoli TCP és eszközútvonal URCap lehetővé teszi, hogy Távoli eszközközéppontokat (RTCP) állítson be, ahol az eszközközéppont térben, a robot alapjához viszonyítva rögzített. A távoli TCP és szerszám pálya URCap is lehetővé teszi útpontok és körmozgások programozását, és olyan robotmozgatások generálását, amelyeket harmadik fél CAD/CAM szoftvercsomagjaiban megadott importált szerszám pálya-fájlok határoznak meg.

A távoli TCP URCap megköveteli, hogy robotját regisztrálja használat előtt (lásd [16.7. A robot regisztrálás és URCap licencfájlok 91](#)). Az RTCP olyan alkalmazásokban működik, ahol szükség van arra, hogy a robot megfogjon és mozgasson tárgyakat egy rögzített eszközhöz képest. Az RTCP-t együtt használják az RTCPMoveP és RTCPCircleMove parancsokkal, hogy a rögzített szerszámhoz képest állandó sebességgel mozgassák a befogott alkatrészt.



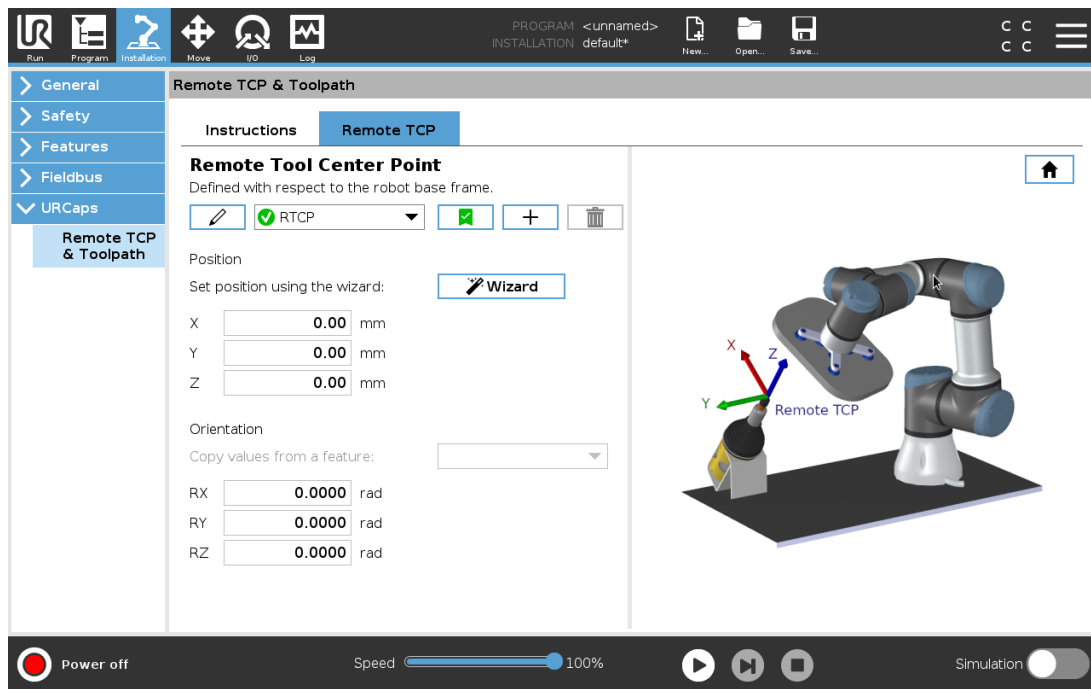
Egy szabályos TCP-hez (lásd: [23.2. TCP konfigurálás 185](#)) képest meghatározhat és nevesíthet egy RTCP-t a telepítés fül beállításában. Elvégezheti az alábbi műveleteket is:

- RTCP-k hozzáadása, átnevezése, módosítása és eltávolítása
- Az alapértelmezett és aktív RTCP megértése
- RTCP helyzetének tanítása
- RTCP tájolásának másolása

RTCP beállítása Jellemzőből

Állítson be egy RTCP-t egy Funkció használatával, hogy a robot az RTCP-hez viszonyítva meglökődjön, miközben RTCP útpontokat és RTCP körmozgásokat hoz létre.

1. Érintse meg a plusz ikont egy új RTCP létrehozásához **RTCP**. Vagy válasszon egy létező RTCP-t a legördülő menüben.
2. Érintse meg az **Érték másolása egy pontjellemzőből** legördülő menüt, és válassza a Tulajdonság elemet. Ellenőrizze az RTCP tájolási értékeit frissítését, hogy illeszkedjen a kiválasztott funkcióéhoz.



22.13.2. Távoli TCP mozgástípusai

RTCP_MoveP

Egy szabályos MoveP-hez hasonlóan az RTCPMoveP meghatározza a szerszám sebességét és a robotkar távoli TCP-hez viszonyított mozgásának gyorsulását. Lásd [23.2. TCP konfigurálás 185.](#)

RTCP körmozgás

A szabályos körmozgáshoz hasonlóan az RTCP körmozgást hozzáadhatja egy RTCPMoveP-hez, hogy körmozgásokat végezzen. Lásd [23.2. TCP konfigurálás 185.](#)

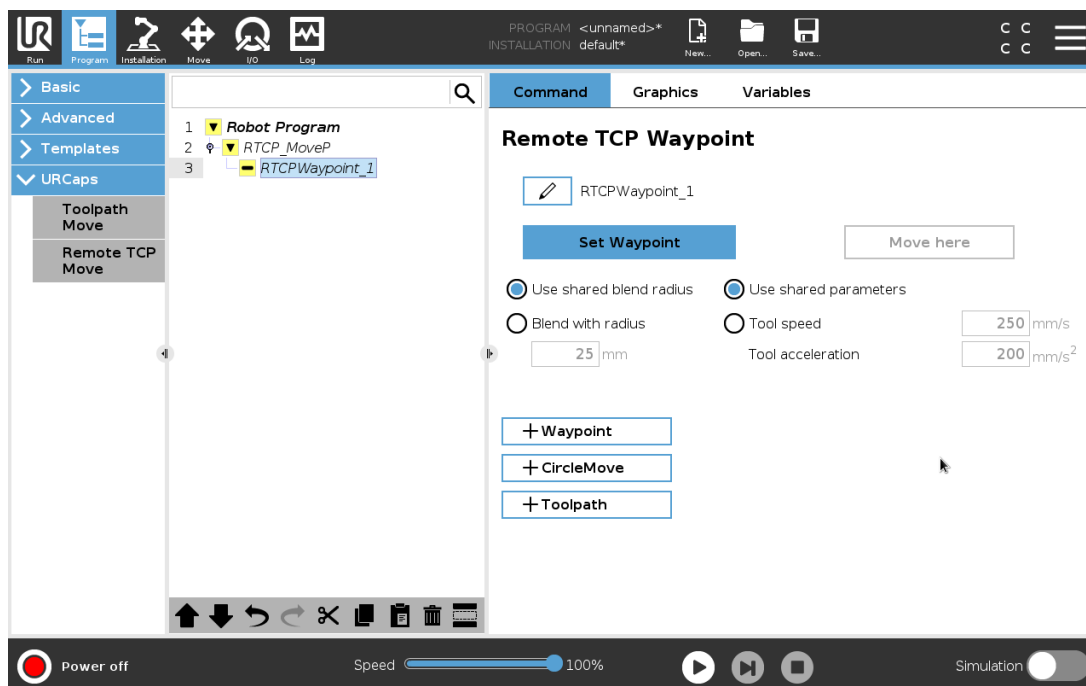


MEGJEGYZÉS

Egy Körmozgás maximális sebessége alacsonyabb lehet, mint a meghatározott érték. A kör sugara r , a maximális gyorsulás A , és a centripetális gyorsulás miatt a maximális sebesség nem haladhatja meg a Ar értéket.

22.13.3. Távoli TCP útpont

Hasonlóan a szabályos útpontokhoz az RCTP útpontok lehetővé teszik, hogy egy eszköz lineárisan mozogjon állandó sebességgel és köríven. Az alapértelmezett keverék-sugárméret egy osztott érték az összes útpont között. A kisebb keverék-sugárméret élesíti az út fordulóját. A nagyobb keverék-sugárméret lágyítja az út fordulóját. Egy RTCP útpontot úgy tanítanak, hogy a robotkart fizikailag a kívánt pozícióba mozgatják.



RTCP útpontok tanítása

1. A Program fülön illessze be a **RTCP_MoveP** csomópontot.
2. Az RTCPMoveP csomóponton koppintson a **Beállítás** elemre a Mozgatás képernyő megjelenítéséhez.
3. A Mozgatás képernyőn használja a **Betanítási mód** vagy **Lökés** elemet a robot kívánt konfigurációba helyezéséhez.
4. Érintse meg a zöld jelet az érvényesítéshez.

RTCP útpont konfigurálása

Használjon keverékeket a robot lágy átmenetének engedélyezéséhez két pálya között. Koppintson a **Megosztott átmeneti sugár használata**, vagy az **Átmenet sugárral** elemre egy útpont átmeneti sugarának beállításához egy RTCP_MoveP csomópontból.



MEGJEGYZÉS

Fizikai időcsomópont (pl.: Mozgatás, Várakozás) nem használható egy RTCPMoveP csomópont gyermekeként. Ha nem támogatott csomópontot ad hozzá gyermekként egy RTCPMoveP csomóponthoz, akkor a program érvényesítése nem sikerül.

22.13.4. Távoli TCP Szerszámpálya

A Távoli TCP és eszközútvonal URCap automatikus robotmozgásokat hoz létre, amely megkönnyíti a komplex pályák pontos követését.

Távoli TCP eszközútvonal konfigurálása

1. Válassza a **Távoli TCP szerszámpálya mozgások** elemet a pontot a Távoli TCP-n& a szerszám URCap kezdőlapról írhatja be a munkafolyamatot.
2. Kövesse a **Utasítások** fül utasításait.

Egy távoli TCP eszközútvonal mozgáshoz az alábbi fő komponensek szükségesek:

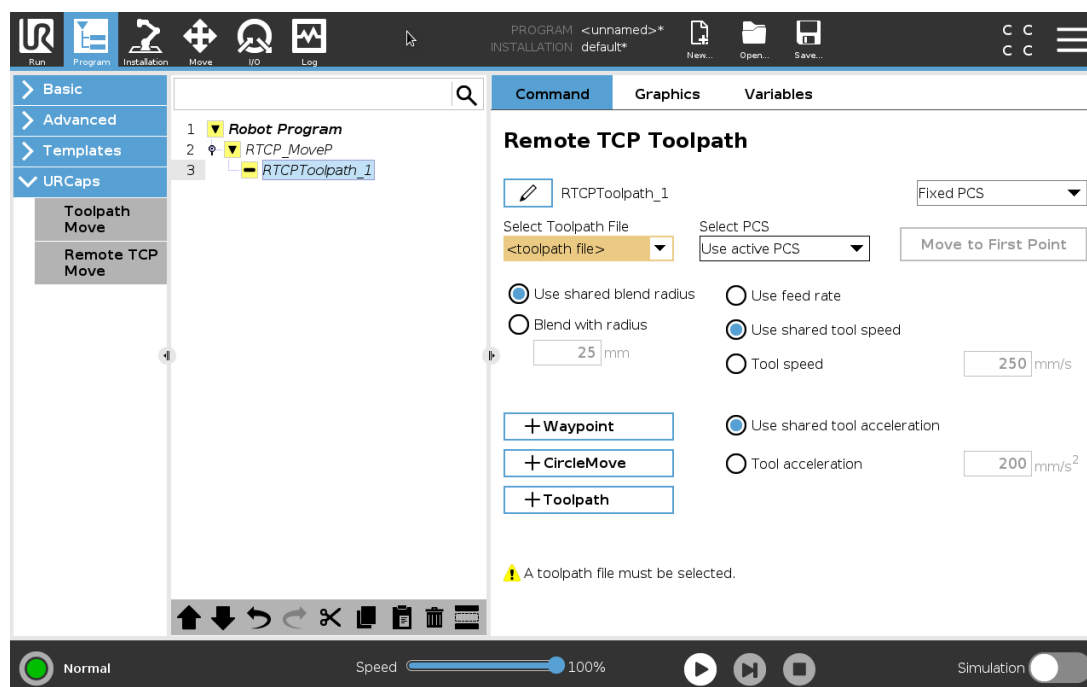
- Eszközútvonal fájl
- Távoli TCP
- Távoli TCP PCS

Eszközútvonal konfigurálása CAD/CAM szoftverrel

Egy eszközútvonal meghatározza a tájolást, a pályát, a sebességet vagy (betáplálási sebességet) és az eszköz mozgási irányát.

1. Hozza létre vagy importálja egy rész CAD modelljét.
2. Állítson be egy Rész-koordinátarendszert (PCS) a részhez rögzítve.
3. Hozzon létre egy eszközútvonalat a PCS-hez képest a rész funkciói alapján
4. Szimulálja az eszközrész mozgását, hogy megerősítse, hogy megfelel az elvárásoknak.
5. Exportálja az eszközútvonalat egy G-kód fájlba .nc fájlkiterjesztésként.

G-kód eszközútvonal importálása PolyScope-ba



1. Töltse be az eszközútvonal fájlt egy USB-pendrive gyökérkönyvtárába. Az eszközútvonal fájlok kiterjesztése legyen .nc
2. Helyezze be a pendrive-ot a Tanító függelékbe.
3. A Fejlécen érintse meg a Telepítés, az URCaps elemet, válassza ki a Távoli TCP & szerszámpályát, válassza ki a Távoli TCP - szerszámpálya mozgatók elemet, majd válassza a Szerszámpályát.
4. Válassza ki, melyik eszközútvonal fájlt importálja a PolyScope-ba.

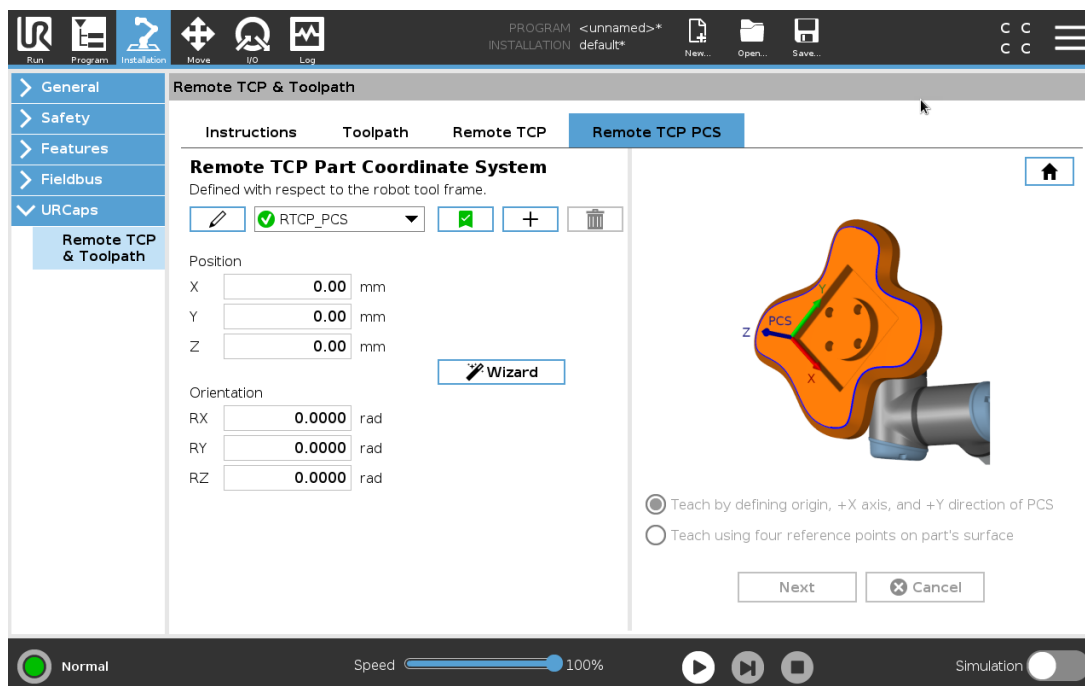
22.13.5. Távoli TCP

Távoli TCP konfigurálása eszközútvonal mozgatóhoz

1. A CAM környezetben az első útvonalpontnál határozza meg az eszköz tájolását.
2. Használja a Freedrive-ot az alkatrész manuális megfogásához a fogóval.
3. Válassza ki a távoli TCP helyét.
4. Használja a helyzetvarázslót a pozitív értékek megkapásához.
5. Állítsa be a robotot, amíg a kívánt résztartást el nem éri a távoli TCP megközelítéséhez.
6. Vizionálja az eszköz tájolását a fizikai rész első útvonalpontjánál. A pozitív z-tengely irányának az alkatrész felületétől elfelé kell mutatnia.
7. Hozzon létre egy sík funkciót ugyanazzal a tájolással, mint az előző lépésben vizionált.
8. Állítsa be a távoli TCP tájolását az értékek Sík funkcióból történő másolásával. A kívánt alkatrésztartást fenntartják, amíg az eszközútvonal végrehajtása történik.

22.13.6. Távoli TCP PCS

A távoli TCP részkoordináta-rendszer (PCS) a robot eszközpereméhez képest rögzítettként van meghatározva. Érintse meg a PolyScope képernyőn a varázspálcát, hogy aktiválja a varázslót, hogy megtanítsa a Távoli TCP PCS-t. Bármely, az alábbiakban leírt tanítási módszer használható.



Távoli TCP PCS konfigurálása

Használja ezt a módszert, ha a PCS beállítható az alkatrész felszínén.

1. Használja a Freedrive szabadonfutó funkciót az alkatrész kézi megfogásához.
2. Válasszon egy távoli TCP-t a referencia pontok tanításához. A nagy pontossághoz ideiglenesen állítson be egy éles távoli TCP-t a tanítási folyamat elvégzéséhez.
3. Mozgassa a robotot a távoli TCP-hez, hogy megérintse a PCS kiindulását, a pozitív X-tengely és a pozitív Y-tengely irányát az alkatrészen.
4. Érintse meg a Beállít pontot a tanítási folyamat lezárásához. A helyzet és tájolás értékeket automatikusan kitölti a rendszer.

Más esetben használja ezt a módszert.

1. Válasszon három vagy négy referencia pontot az alkatrésze felszínén.
2. A CAD/CAM szoftverben jegyezze fel az X, Y, Z koordinátákat a kiválasztott referencia pont PCS-éhez viszonyítva.
3. Használja a Freedrive-ot az alkatrész manuális megfogásához a fogóval.
4. Válasszon egy távoli TCP-t a referencia pontok tanításához. A nagy pontossághoz ideiglenesen állítson be egy éles távoli TCP-t a tanítási folyamat elvégzéséhez.
5. Adja meg az első referencia pont koordinátáit.
6. Mozgassa a robotot a távoli TCP esetében, hogy megérintse az első referencia pontot az alkatrészen.
7. Ismételje meg az 5. és 6. lépést a többi referencia pont esetében.

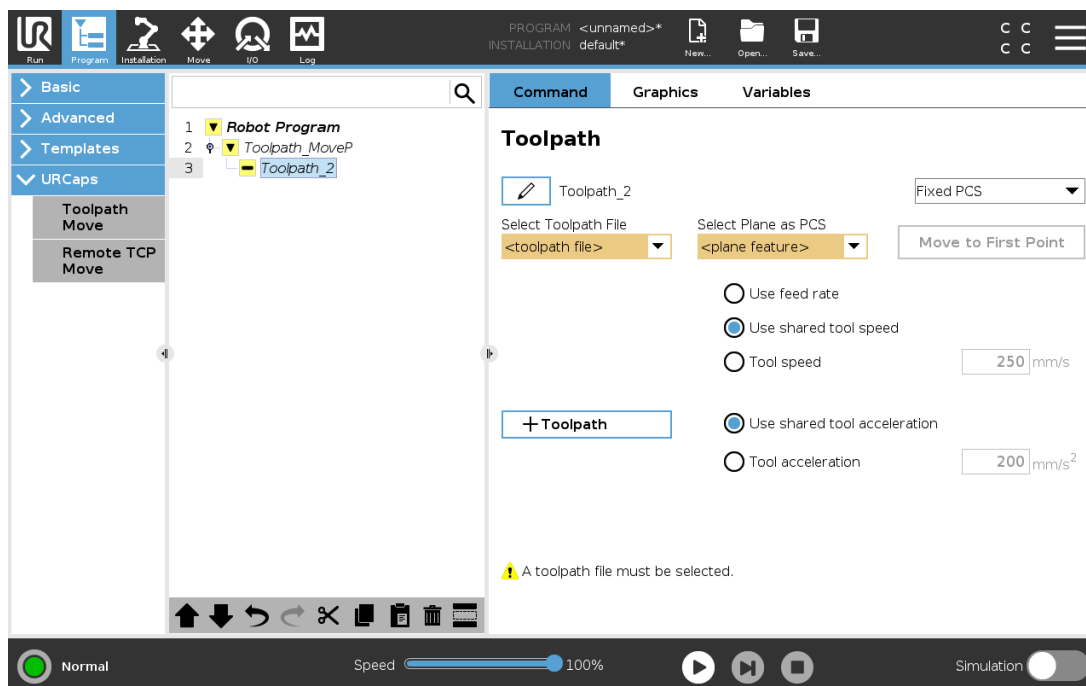
Változó PCS beállítása

Haladó felhasználási esetekben, ahol az alkatrészt nem fogja meg nagy konzisztenciával, beállíthat egy Változó PCS-t az eszközútvonal mozgásának beállításához az alkatész helye és tájolása szerint a robot eszközperemhez viszonyítva. Létrehozhat egy tartásváltozót, amely külső érzékelőhöz van kötve, amely észlelheti a PCS helyét és tájolását.

1. Állítson be egy külső érzékelőt, amely észleli a PCS helyét és tájolását. Át kell alakítania az érzékelő kimenetét a robot eszközperemének keretéhez.
2. Erősítse meg, hogy a PCS be van állítva azt alkatészhez képest, és a hely és a tájolás detektálható a külső érzékelő számára.
3. A PolyScope-ban hozzon létre egy tartásváltozót, amely a külső érzékelő kimenetéhez kötött, változó PCS-ként. Adjon neki egy megkülönböztethető nevet, például: **változó_rtcp_pcs_1**.
4. Szűrjön be egy **RTCP szerszámpálya csomópontot**.
5. A program oldal jobb felső sarkában, a legördülő menüben, válassza ki a **Változó PCS** elemet.
6. A **PCS kiválasztása** legördülő menüből válassza a **változó_rtcp_pcs_1** elemet.
7. Hozzon létre egy Hozzárendelés vagy Parancssor csomópontot a **variable_rtcp_pcs1** frissítéséhez az RTCP szerszámpálya csomópont előtt.

Az alábbi rész elmagyarázza, hogyan használjon egy változó PCS-t egy távoli TCP eszközútvonal csomópontban.

Távoli TCP eszközútvonal csomópont konfigurálása



1. Nyissa meg a Program fület, és kattintson az **URCaps** elemre.
2. Válassza a **Remote TCP Move** lehetőséget egy RTCP_MoveP csomópont beszúrásához.
3. Válasszon egy TCP-t, és állítsa be a mozgás paramétereit: eszköz sebessége, eszköz gyorsulása és keverési sugár.
4. Érintse meg a **+ Szerszámpálya** elemet egy RTCPToolpath csomópont beszúrásához. Törölje az RTCP útpont csomópontot, amelyet alapértelmezésként létrehoztak, ha ez nem szükséges.
5. Válasszon egy eszközútvonal fájlt, és válassza ki a megfelelő Távoli TCP PCS-t a legördülő menüből.
6. Állítsa be a mozgási paramétereit, ha különböző értékek alkalmazandók az RTCP eszközútvonal csomópontja.
7. Kattintson a **Mozgatás az első pontra pontra** és ellenőrizze, hogy a megfogott alkatrész az elvárt módon közelít a távoli TCP felé.
8. Tesztelje a programot szimulációs módban alacsony sebességnél, hogy megerősítse a konfigurációkat.



MEGJEGYZÉS

Egy fix csukló-konfigurációra mozgathoz beállított MoveJ elem hozzáadásával a **Csuklószogek használata** jelölődobozban még a szerszámpálya futtatása előtt biztosíthatja, hogy a robot mozgása azonos legyen a szerszámpálya minden egyes végrehajtásakor. Lásd

22.13.7. Szokásos TCP szerszámpálya mozgások

Hasonlóan egy távoli TCP eszközútvonal mozgásának konfigurálásához, egy szabályos TCP eszközútvonal mozgásához az alábbiak szükségesek:

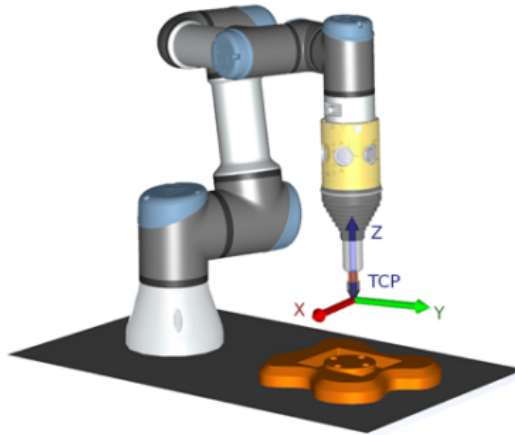
- Eszközútvonal fájl
- Szabályos TCP
- Sík funkció PCS-ként

Eszközútvonal fájl konfigurálása és importálása

Ez hasonló a szerszámpálya (lásd: [Eszközútvonal konfigurálása CAD/CAM szoftverrel 177](#)) konfigurálásához és a szerszámpálya (lásd: [G-kód eszközútvonal importálása PolyScope-ba 177](#)) importálásához.

Szabályos TCP konfigurálása

- Kövesse az [23.2. TCP konfigurálás 185](#) utasításait a Szabályos TCP konfigurálásához.
- Ellenőrizze, hogy az eszközpontok pozitív z-tengelye az alkatrész felületétől elfelé néz-e.



Sík funkció PCS konfigurálása

1. Hozzon létre egy sík tulajdonságot a **Sík hozzáadása** vagy **Sík betanítása** elemek segítségével. Lásd [23.17.5. Sík funkció 206](#).
2. Rögzítse az alkatrészt a robot alapjához képest.
3. Ellenőrizze a helyes TCP-t, hogy létrehozzuk a sík funkciót. A nagy pontossághoz ideiglenesen állítson be egy éles távoli TCP-t a tanítási folyamat elvégzéséhez.
4. Mozgassa a robotot a távoli TCO-hez, hogy megérintse a PCS kiindulását, a pozitív X-tengely és a pozitív Y-tengely irányát az alkatrészen.
5. Fejezze be a tanítási folyamatot és erősítse meg a PCS helyzetét és tájolását.

Eszközútvonal csomópontjának konfigurálása

1. Nyissa meg a Program fület, és kattintson az **URCaps** elemre.
2. Válasszon egy TCP-t, és állítsa be a mozgás paramétereit: eszköz sebessége, eszköz gyorsulása és keverési sugár. Válassza a **Szerszám forgatása szabadon a Z tengely körül** elemet. Ne válassza ki, ha az eszköznek az eszközútvonal fájlban meghatározott z-tengely körüli tájolást kell követnie.
3. Kattintson a **+ Szerszámpálya** elemre egy szerszámpálya csomópont beszúrásához.
4. A legördülő menüben válasszon egy eszközútvonal fájlt és válassza ki a megfelelő PCS-t (sík funkciót).
5. Állítsa be a mozgási paramétereit, ha különböző értékek alkalmazandók az eszközútvonal csomópontra.
6. Kattintson a **Mozgatás az első pontra** elemre annak ellenőrzése céljából, hogy a szerszám

képes a szerszámpálya első pontjára állni.

7. Futassa a programot szimulációs módban alacsony sebességnél, hogy megerősítse a konfigurációk helyességét.



MEGJEGYZÉS

Egy fix csukló-konfigurációra mozgathoz beállított MoveJ elem hozzáadásával a **Csuklósögek használata** jelölődobozban még a szerszámpálya futtatása előtt biztosíthatja, hogy a robot mozgása azonos legyen a szerszámpálya minden egyes végrehajtásakor. Lásd



23. Telepítés lap

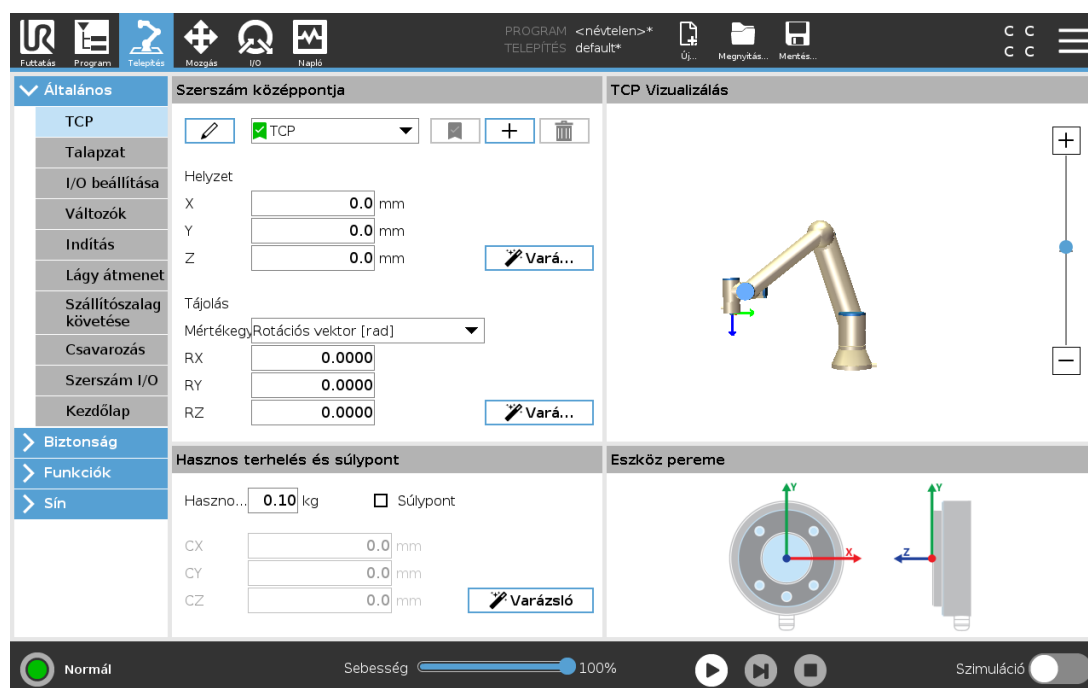
23.1. Általános

A Telepítés fülön konfigurálhatja a robot és a PolyScope együttes teljesítményét befolyásoló beállításokat.

23.2. TCP konfigurálás

A **Szerszám középpontja** (TCP) a robot szerszámán található pont. Mindegyik TCP tartalmaz egy áthelyezést és forgatást az eszköz kimeneti peremének középpontjához képest.

Amikor arra programozták, hogy visszatérjen egy korábban tárolt útponthez, akkor egy robot a TCP-t az útponton belül mentett helyzetbe és tájolásba mozgatja. Amikor egyenes mozgáshoz programozták, akkor a TCP egyenesen mozog.



23.2.1. Helyzet

A XYZ koordináták adják meg a TCP pozíciót. Amikor az összes érték (beleértve a tájolást is) nulla, a TCP egybeesik az eszköz kimeneti peremének középpontjával, és adoptálja a képernyőn ábrázolt koordinátarendszert.

23.2.2. Tájolás

Az RX , RY , RZ koordinátanégyzetek meghatározzák a TCP tájolását. Hasonlóan a Mozgatás fülhöz hasonlóan használja a Mértékegységek legördülő menüt az RX , RY , RZ dobozok felett a tájolás koordinátáinak kiválasztásához (lásd [24.5. Tartásszerkesztő képernyője 221](#)).

23.2.3. TCP-k hozzáadása, átnevezése, módosítása és eltávolítása

Új TCP konfigurálását a következő műveletekkel kezdheti meg:

- Koppintson a elemre egy új, egyedi névvel ellátott TCP meghatározásához. Az új TCP a legördülő menüben érhető el.
- Koppintson az gombra a TCP átnevezéséhez.
- Koppintson az gombra a kiválasztott TCP eltávolításához. Az utolsó TCP-t nem lehet eltávolítani.

Aktív TCP

Amikor lineárisan mozog, a robot mindig az aktív TCP-t használja, hogy meghatározza a TCP eltolást. Az aktív TCP egy Mozgatás paranccsal (lásd:) vagy egy Beállítás paranccsal módosítható. Az aktív TCP mozgása a Grafikus fülön látható (lásd: [22.8. Grafikus lap 134](#)).

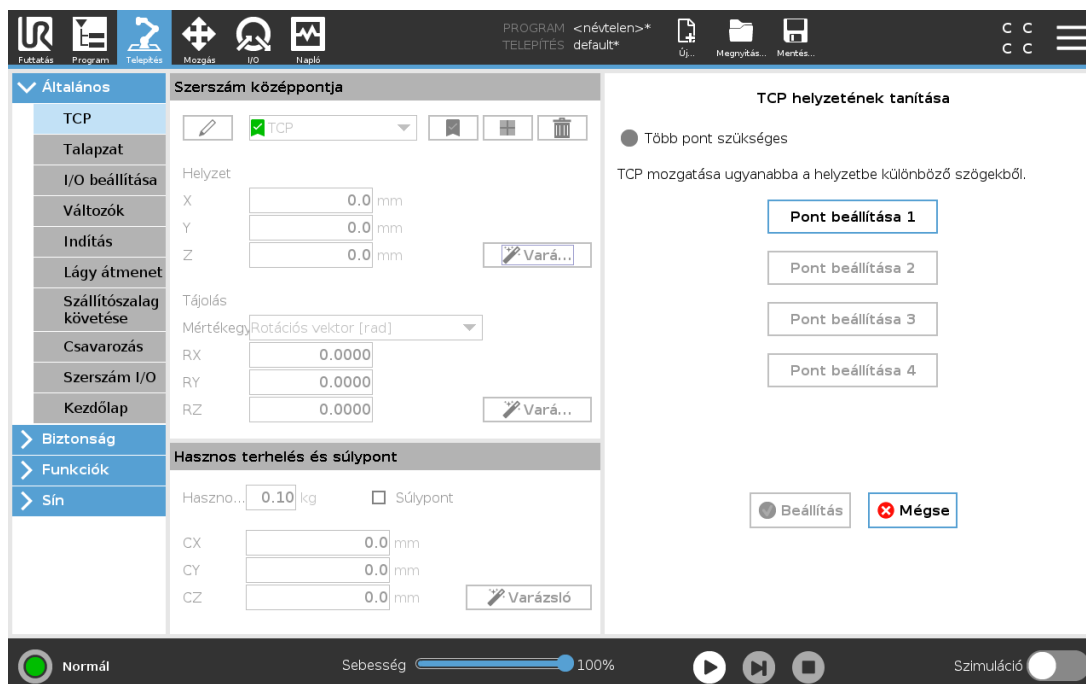
Alapértelmezett TCP

Az alapértelmezett TCP-t be kell állítani az aktív TCP-ként mielőtt egy program fut.

- Válassza ki a kívánt TCP-t és érintse meg a **Beállítás alapértelmezettként** elemet a TCP alapértelmezettként történő beállításához.

A zöld ikon az elérhető legördülő menüben az alapértelmezetten konfigurált TCP-t jelzi.

23.2.4. TCP helyzetének tanítása

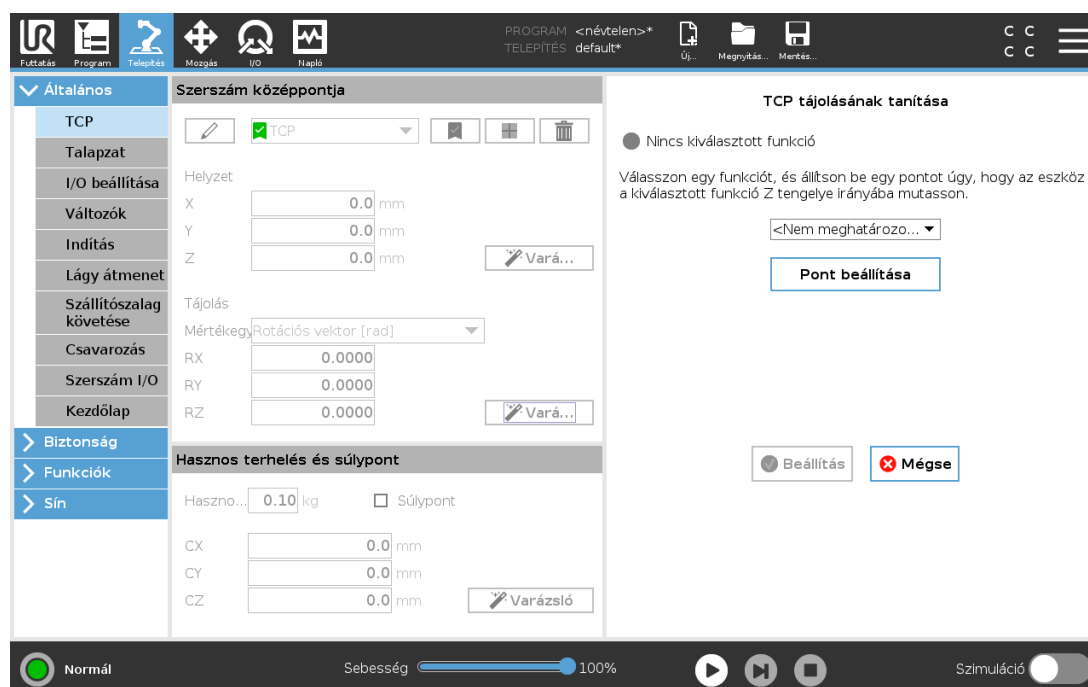


A TCP helyzetének koordinátái automatikusan kiszámíthatók a következőképp:

1. Koppintson a **Mérés** gombra.
2. Válasszon egy fix pontot a robot munkahelyén.
3. A képernyő jobb oldalán található pozíciónyilakkal mozgassa a TCP-t legalább három különböző szögből, és mentse az eszköz kimeneti peremének megfelelő helyzetét.
4. Használja a **Beállítás** gombot az ellenőrzött koordináták alkalmazására a megfelelő TCP-hez. A pozícióknak eléggé különbözőnek kell lennie, hogy a számítás megfelelően működjön. Ha nem eléggé különbözőek, akkor a gombok feletti állapot LED piros lesz.

Még ha három pozíció elegendő is a TCP meghatározására, egy negyedik további ellenőrzéshez használható, hogy a számítás helyes. Az adott, mentett pont minősége a számított TCP-re vonatkozóan zöld, sárga vagy piros LED-del jelzett a megfelelő gombon.

23.2.5. TCP tájolásának tanítása



1. Koppintson a **Mérés** gombra.
2. A legördülő listából válasszon egy funkciót. (Lásd: [23.17. Funkciók 203](#)) az új tulajdonságok meghatározásával kapcsolatos további információért
3. Koppintson a **Pont kiválasztása** elemre, és használja a **Szerszám-mozgató nyilak** elemet egy olyan helyzet beállításához, ahol a szerszám tájolása és az annak megfelelő TCP egybeesik a kiválasztott tulajdonság koordináta-rendszerével.
4. Ellenőrizze a TCP számított tájolását, és alkalmazza azt a kiválasztott TCP-re a **Beállítás** megérintésével.

23.3. Hasznos terhelés

Úgy kell beállítani a hasznos terhelést, a súlypontot (CoG) és a tehetetlenséget, hogy a robot optimálisan teljesítsen.

Több hasznos terhelést adhat meg, és ezeket a programban váltogathatja. Ez hasznos például a felrakás és beültetés alkalmazásokban, ahol a robot felvesz és kiad egy tárgyat.

23.3.1. Hasznos terhelések hozzáadása, átnevezése, módosítása és eltávolítása

Új hasznos terhelés konfigurálását a következő műveletekkel kezdheti meg:

- Koppintson az elemre egy új, egyedi névvel ellátott hasznos teher megadásához. Az új hasznos terhelés a legördülő menüben érhető el.
- Kattintson az elemre a hasznos teher átnevezéséhez.
- Kattintson az elemre egy kiválasztott hasznos teher eltávolításához. Az utolsó hasznos terhelést nem lehet eltávolítani.

Aktív hasznos terhelés

A legördülő menün pipa jelzi, hogy melyik hasznos terhelés aktív. Az aktív teher a elem segítségével módosítható.

Alapértelmezett hasznos teher

Az alapértelmezett hasznos terhelést a program indítása előtt aktív hasznos terhelésként állítjuk be.

- Válassza ki a kívánt hasznos terhet és koppintson a **Beállítás alapértelmezettként** elemre egy hasznos terhelés alapértelmezettként történő beállításához.

A legördülő menüben zöld ikon jelzi az alapértelmezetten konfigurált hasznos terhelést.

23.3.2. A gravitációs középpont beállítása

Koppintson az **CXCY** és **CZ** mezőkre a súlypont beállításához. A beállítások a kiválasztott hasznos terhelésre vonatkoznak.

23.3.3. Hasznos terhelés becslése

Ez a funkció teszi lehetővé, hogy a robot segítsen beállítani a helyes hasznos terhelést és súlypontot (CoG).

A Hasznos terhelés becslése varázsló használata

1. A Telepítés fül általános eleme alatt válassza a **Hasznos terhelés** elemet.
2. A Hasznos terhelés képernyőn kattintson a **Mérés** elemre.
3. A Hasznos terhelés becslése varázsló alatt kattintson a **Következő** elemre.
4. A négy pozíció beállításához kövesse a Hasznos terhelés becslése varázsló lépéseit.
A négy helyzet beállításához négy különböző helyzetbe kell állítani robotkart. A hasznos teher értékét minden pozícióban méri a rendszer.
5. Miután az összes mérés befejeződött, ellenőrizheti az eredményt, és kattintson a **Befejezés** gombra.



MEGJEGYZÉS

Kövesse ezeket az irányelveket a hasznos terhelési becslésre a legjobb eredményeket kapja:

- Győződjön meg róla, hogy a TCP pozíciók a lehető legnagyobb mértékben különböznek egymástól
- Végezze el a méréseket rövid időn belül
- A becslés előtt és közben kerülje a szerszám és/vagy a hozzá kapcsolt hasznos teher elhúzását
- A robot talapzatát és szögét helyesen kell meghatározni a telepítésben

23.3.4. Tehetetenség

Tehetetlenségi értékek beállítása

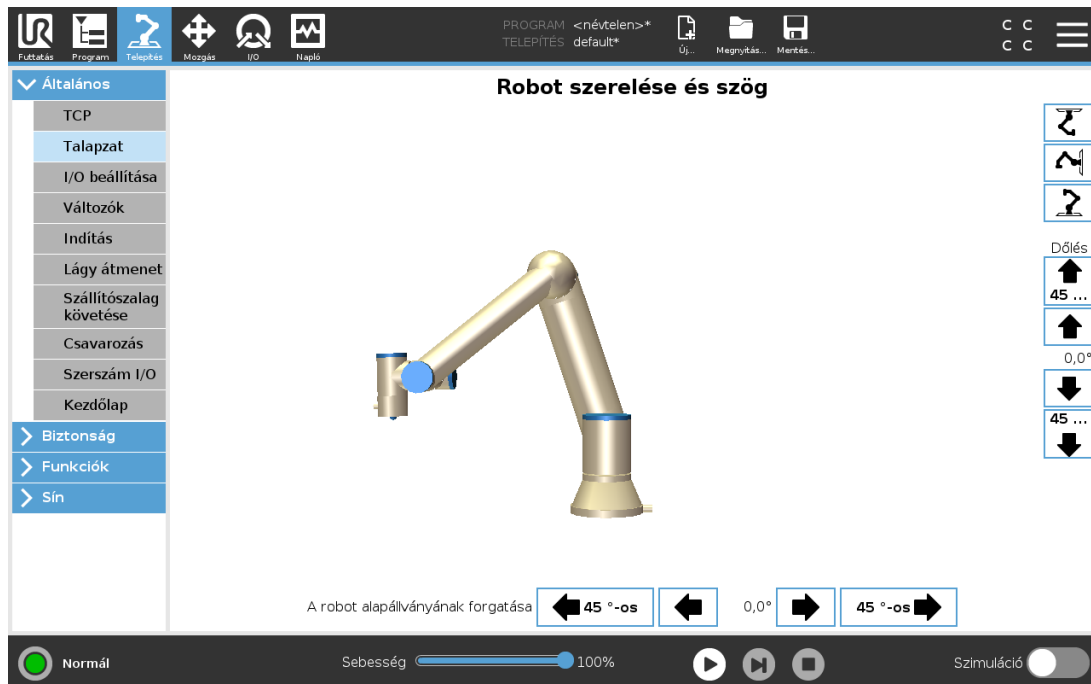
A tehetetlenségi értékek beállításához kiválaszthatja az **Egyéni tehetetlenségi mátrix használata** elemet.

A tehetetlenség beállításához a kiválasztott hasznos teherhez kattintson a I_{XX} , I_{YY} , I_{ZZ} , I_{XY} , I_{XZ} és I_{YZ} mezőkre.

A tehetetlenséget egy olyan koordináta-rendszerben határozzuk meg, amelynek origója a hasznos teher súlypontja (CoG), és a tengelyek szerszám karima tengelyeihez vannak igazítva.

Az alapértelmezett tehetetlenség egyenlő a felhasználó által megadott tömegű gömb tehetetlenségével, amelynek tömegsűrűsége 1g/cm^3

23.4. Talapzat



A Robotkar szerelésének meghatározása két célt szolgál:

1. Hogy a Robotkar megfelelően jelenjen meg a képernyőn.
2. Hogy a szabályozónak elmondja a gravitáció irányát.

Egy fejlett dinamikai modell a robotkar zökkenőmentes és precíz mozgatását teszi lehetővé, valamint azt a képességet nyújtja a robotkarnak, hogy saját magát **szabadonfutó** (Freedrive) módban tartsa. Emiatt fontos a Robotkar helyes szerelése.



FIGYELMEZTETÉS

Ha szakszerűtlenül szerelték fel a robotkard, ez gyakori védelmi leállásokat eredményezhet, és/vagy a robotkar mozogni fog a **Freedrive** gomb megnyomásakor.

Ha a Robotkard sík asztalra vagy padlóra szerelik, akkor nem szükséges változtatni ezen a képernyőn. Ha azonban a robotkar **mennyezetre**, **falra**, vagy a felülettel **szőget bezáró irányban** van beépítve, ezt a nyomógombokkal kell beszabályozni.

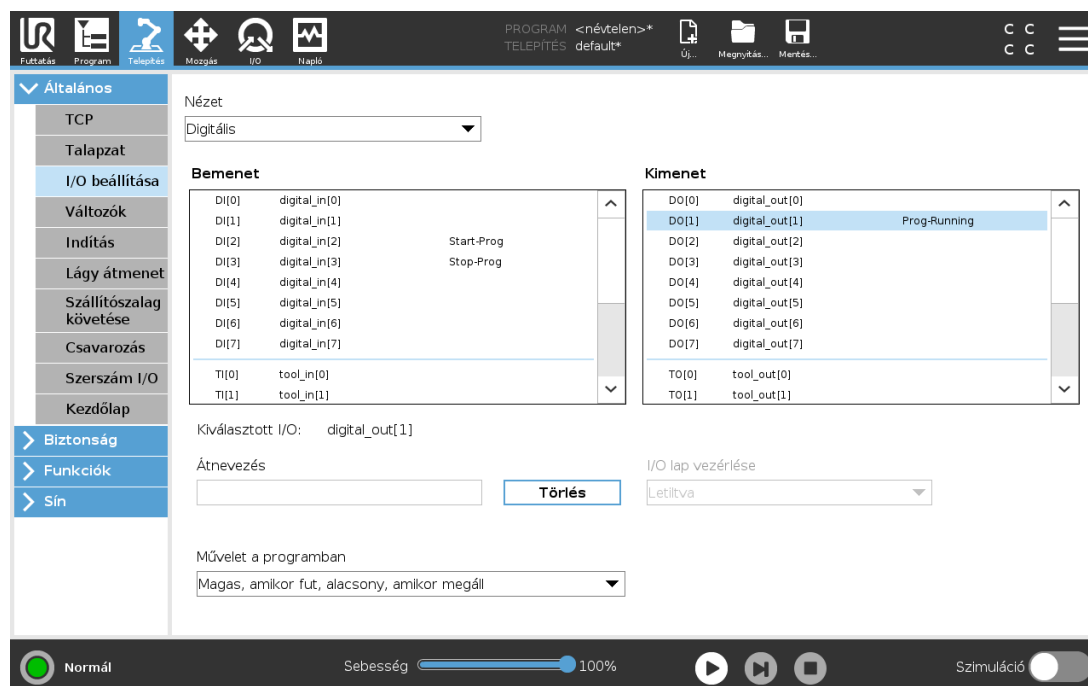
A képernyő jobb oldalán található gombok a robotkar beépítési szögének beállítására szolgálnak. A felső három jobb oldali gombbal lehet beállítani a szőget **mennyezetre** (180°), **falra** (90°), **padlóra** (0°) szerelés esetén. A **Billenés** gombokkal tetszőleges szőget lehet beállítani.

A képernyő alsó részén található gombok használatosak a Robotkar talapzatának forgatásához, hogy a tényleges talapzathoz illeszkedjen.

**FIGYELMEZTETÉS**

Használja a helyes telepítési beállításokat. Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal.

23.5. I/O beállítása



Az I/O beállítása képernyőn meghatározhatja az I/O jeleket, és műveleteket állíthat be az I/O fül vezérlésével. Az I/O jelek típusait a **Bemenet** és **Kimenet** alatt soroljuk fel.

Használhat terepi buszt, például Profinet és EtherNet/IP az általános célú regiszterek eléréséhez.

Ha engedélyezi a szerszám-kommunikációs interfészt(TCI), a szerszám analóg bemenete nem lesz elérhető.

23.5.1. I/O jel típusa

A **Bemenet** és **Kimenet** alatt felsorolt jelek számának korlátozásához használja a **Nézet** legördülő menüt, hogy a tartalmat a jel típusa szerint jelenítse meg.

23.5.2. Felhasználó által meghatározott nevek kijelölése

Nevesítheti a bemenő és kimenő jeleket a használatban lévő jelek azonosításának megkönnyítéséhez.

1. Válassza ki a kívánt jelet.
2. Koppintson a szövegmezőre a jel nevének beírásához.
3. A név alapértelmezett értékének visszaállításához koppintson a **Törölés** elemre.

Meg kell adnia egy felhasználó által megadott nevet az általános célú regiszter számára, hogy az elérhetővé legyen a programban (azaz például a **Várakozás** parancshoz vagy a **Ha** parancs feltételes kifejezéséhez).

A **Várakozás** és **Ha** parancsokat itt ismertetjük: (22.10.7. **Várakozás** 146) illetve (22.11.2. **Ha** 150). A nevesített általános rendeltetésű regisztereket megtalálja a **Bemenet** vagy **Kimenet** választókapcsoló alatt a **Kifejezés-szerkesztő** képernyőn.

23.5.3. I/O műveletek és I/O lap vezérlése

Bemeneti és kimeneti műveletek

A Fizikai és Terepi sín digitális I/O kapcsokat használhatja műveletek indítására vagy reagálásra egy programállapotra.

Elérhető bemeneti műveletek:

Bemenet	Művelet
Start	Indítja vagy folytatja az aktuális programot egy jel felfutó élére (csak a távvezérlőben engedélyezett, lásd 28.4.5. Távvezérlés 241)
Leállítás	Leállítja az aktuális programot emelkedő szélén
Szünet	Megállítja az aktuális programot emelkedő szélén
Szabad mozgatus	Amikor a bemenet magas, a robot szabadonfutó módba megy át (hasonló a freedrive gombhoz). A bemenő jelet figyelmen kívül hagyja, ha egyéb körülmények miatt nem engedélyezett a szabadonfutó mód.



FIGYELMEZTETÉS

Ha a robot leáll, miközben az Indítási bemenet műveletet használják, akkor a robot lassan a program első útpontjához megy a program végrehajtása előtt. Ha a robot megáll, miközben az Indítási bemenet műveletet használják, akkor a robot lassan ahhoz a pozícióhoz megy, ahol megállították, mielőtt visszatér a programhoz.

Elérhető kimeneti műveletek:

Művelet	Kimenet állapota	Program állapot
Alacsony, amikor nem fut	Alacsony	Megállítva vagy szünetelve
Magas, amikor nem fut	Magas	Megállítva vagy szünetelve
Magas, amikor fut, alacsony, amikor megáll	Alacsony Magas	Futó Megállítva vagy szünetelve

Művelet	Kimenet állapota	Program állapot
Alacsony nem ütemezett leállásnál	Alacsony	A program befejezése nem ütemezett
Alacsony nem ütemezett leállásnál, egyébként Magas	Alacsony Magas	A program befejezése nem ütemezett Futás, leállítás vagy szünet
Folyamatos impulzus	Magas és alacsony között váltakozik	Futás (szüneteltesse vagy állítsa le a programot az impulzus állapot fenntartásához)



MEGJEGYZÉS

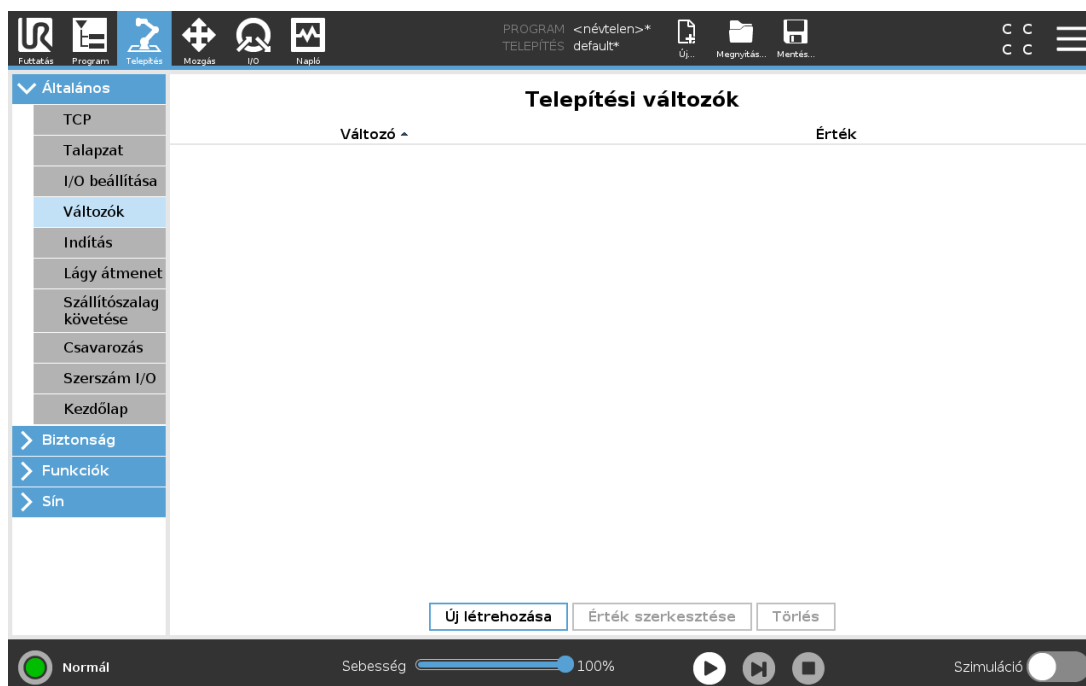
A program nem ütemezetten fejeződik be, ha a következők közül bármelyik előfordul:

- Védelmi leállítás
- Hiba
- Megsértés
- Hiba futásidőben

I/O lap vezérlése

Az I/O fül vezérlés használatával megadhatja, hogy egy kimenetet az I/O fülről (akár programozók, illetve operátorok és programozók), vagy robotprogramok vezéreljenek.

23.6. Telepítési változók



A **Telepítési változók** képernyőn létrehozott változókat telepítési változóknak nevezzük, és szokásos programváltozóhoz hasonlóan használjuk. A telepítési változók azért eltérőek, mert akkor is megőrzik értéküket, ha egy program leáll majd újra indul, és amikor a robotkar és/vagy a vezérlődoboz kikapcsol, majd újra bekapcsol.

A telepítési változók nevét és értékét a telepítéssel együtt tároljuk, így ugyanazt a változót több programban is használhatjuk.

A telepítési változókat és azok értékét 10 percenként automatikusan menti a rendszer a program végrehajtása során még akkor is, amikor a program végrehajtása szünetel, és amikor leáll.

Új telepítési változók létrehozása

Név	Érték
i_var_1	=

Változó létrehozása

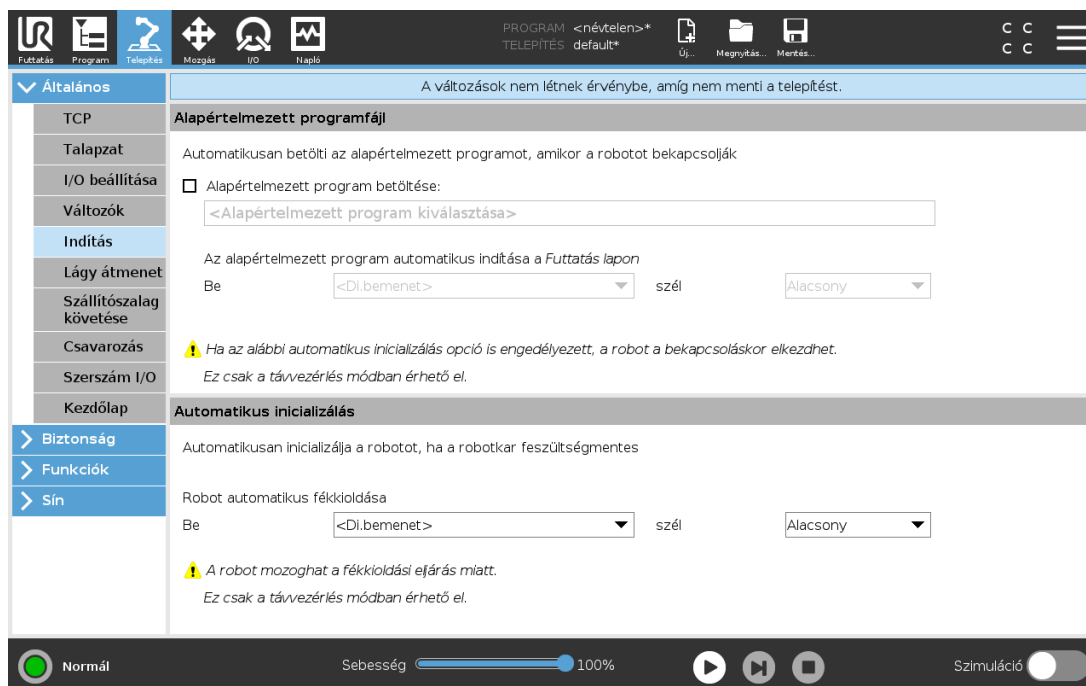
1. Koppintson az **Új létrehozása** elemre, hogy hozzáférjen az **Új telepítési változó létrehozása** mezőhöz, amely az új változó ajánlott nevét tartalmazza.
2. Koppintson az **Új telepítési változó létrehozás** mezőre a változó nevének megváltoztatásához.
3. Koppintson az **OK** gombra, ha az új változó neve még nincs használatban ebben a telepítésben.
4. Válassza ki a változót a listából, majd koppintson az **Érték szerkesztése** elemre a telepítési változó értékének módosításához.
5. A változó konfigurálása után el kell menteni a telepítést a konfiguráció megőrzéséhez.

Változó törlése

1. Válassza ki a változót, és koppintson a **Törlés** gombra.

Ha egy betöltött program neve egy programváltozóéval azonos, vagy ha a betöltött telepítés neve a telepítési változóéval azonos, a következő lehetőségei vannak: vagy úgy oldja fel az ellentmondást, hogy az azonos nevű telepítési változót használja a programváltozóé helyett, vagy hagyja, hogy a rendszer automatikusan átnevezze az ütköző változókat.

23.7. Indítás



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



FIGYELMEZTETÉS

1. Amikor engedélyezett az automatikus betöltés, automatikus indítás és automatikus inicializálás, a robot futtatja a programot, amint a Vezérlődoboz bekapcsol, amíg a bemeneti jel megegyezik a kiválasztott jelszinttel. Például a kiválasztott jelszintre a szélátmenetre nem lesz ebben az esetben szükség.
2. Óvatosan járjon el, amikor a jelszint ALACSONYra van beállítva. A bemeneti jelek alapértelmezetten alacsonyak, hogy a program automatikusan fusson, külső jellel történő elindítás nélkül.
3. **Távírányítás** módban kell lennie olyan program futtatását megelőzően, amelyben az automatikus indítást és inicializálást engedélyezték.

23.7.1. Indítási program betöltése

Alapértelmezett program kerül betöltésre, amikor a Vezérlődoboz áram alatt van. Továbbá az alapértelmezett program automatikusan betöltődik, amikor a **Program futtatása** képernyőbe belép (lásd: [21. Futtatás lap 123](#)) belép és nincs betöltve program.

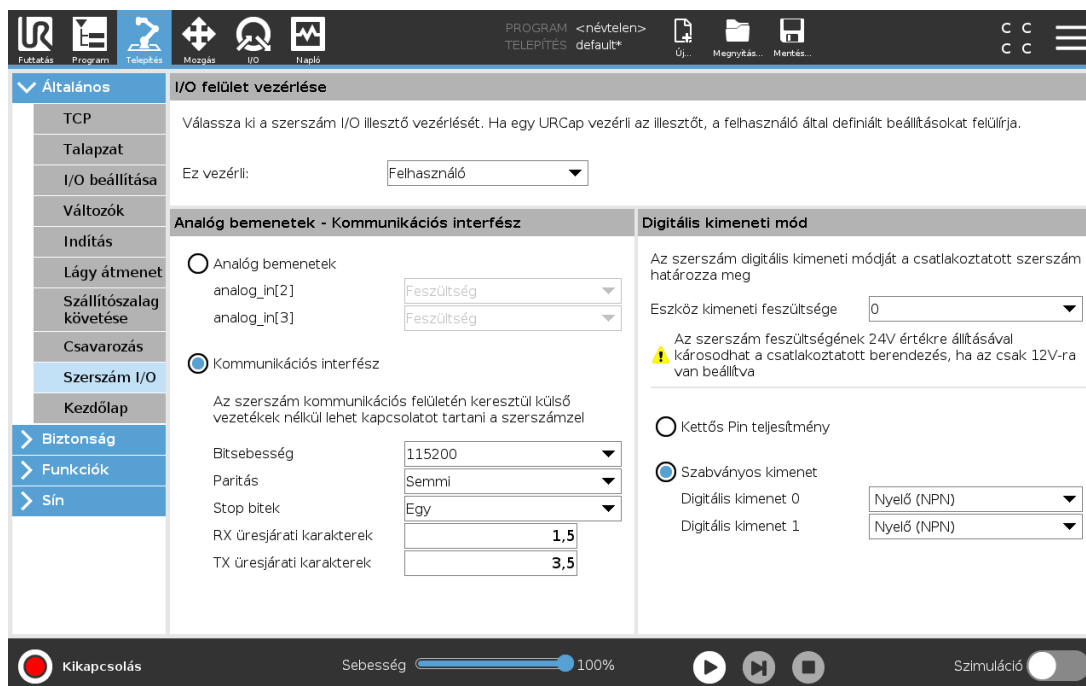
23.7.2. Indítási program indítása

Az alapértelmezett program automatikusan elindul a **Program futtatása** képernyőn. Az alapértelmezett program betöltése és a megadott külső bemenő jel éle átmenetének érzékelésekor a program automatikusan indul.

Indításkor az árambemeneti szint nincs meghatározva. Ha olyan átmenetet választ, amely illik a

jelszinthez az indításkor, akkor a program azonnal elindul. Ezen túlmenően amikor kilép a **Program futtatása** képernyőről vagy megnyomja a Stop gombot a Műszerfalon, ezzel letiltja az automatikus indítás tulajdonságot, amíg a Futtatás gombot újra meg nem nyomja.

23.8. Eszköz i/o



23.9. I/O felület vezérlése

Az **I/O felület vezérlésével** a felhasználói vezérlés és a URcap vezérlés között válthat.

1. Érintse meg a Telepítés fület, és az Általános fül alatt pedig a **Szerszám I/O** elemet
2. Az **I/O interfész vezérlés** alatt válassza a **Felhasználó** elemet a szerszám analóg bemenetei és/vagy digitális kimeneti mód beállítások eléréséhez. Ha URcap-et választ, azzal eltávolítja az Eszköz analóg bemenetei és a Digitális kimeneti mód beállításokhoz való hozzáférést.



MEGJEGYZÉS

Ha egy URcap vezérel egy végeffektort, például egy fogót, akkor a URcap az Eszköz IO kezelői felület vezérlését igényli. Válassza ki a URcap-et a listában, hogy lehetővé tegye az Eszköz IO kezelői felület vezérlését.

23.10. Eszköz analóg bemenetei

23.10.1. Eszközkommunikációs interfész

A szerszám kommunikációs interfész (TCI) szolgáltatja a robot azon képességét, hogy egy csatolt szerszámmal kapcsolódjon a robot-szerszám analóg bemenetén keresztül. Ezzel nincs szükség külső kábelezésre.

Amint engedélyezett az Eszközkommunikációs interfész, az eszköz összes analóg bemenete nem elérhető.

23.10.2. Az Eszközkommunikációs interfész (TCI) konfigurálása

1. Érintse meg a Telepítés fület, és az Általános fül alatt pedig a **Szerszám I/O** elemet.
2. Válassza a **Kommunikációs interfész** elemet a TCI beállítások szerkesztéséhez.
Amint engedélyezett a TCI, az eszköz analóg bemenete nem érhető el a Telepítőfájl I/O beállításához, és nem jelenik meg a bemeneti lista. Az eszköz analóg bemenete szintén nem elérhető a Várákozás opciókhoz és kivételekhez hasonló programok esetén.
3. A kommunikációs interfész alatti a legördülő menüből válassza ki a kívánt értékeket.
Minden értékmódosítás azonnal elküldésre kerül az eszközre. Ha bármilyen telepítési érték eltér attól, amit az eszköz használ, figyelmeztetés jelenik meg.

23.11. Digitális kimeneti mód

Az eszközkommunikációs interfész lehetővé teszi két digitális kimenet független konfigurálását. A PolyScope-ban mindegyik túske legördülő menüt tartalmaz, amely lehetővé teszi a kimeneti mód beállítását. Az alábbi opciók vehetők igénybe.

- Nyelő: Ez teszi lehetővé az érintkező NPN vagy nyelő konfigurálását. Amikor nincs kimenet, a túske lehetővé teszi az áram földbe áramlását. Ezt a PWR érintkezővel együttesen használhatjuk egy komplett áramkör létrehozásához. Lásd az ötödik fejezetet itt:
Hardvertelepítési kézikönyv.
- Forrás: Ezzel egy érintkező PNP-re vagy a Forrásra konfigurálható. Amikor van kimenet, a túske pozitív áramforrást biztosít (konfigurálható az IO lapon). Ezt a GND érintkezővel együttesen használhatjuk egy komplett áramkör létrehozásához.
- Ellenütem: Ezzel állítható az érintkező Ellenütemű konfigurációba. Amikor van kimenet, a túske pozitív áramforrást biztosít (konfigurálható az IO lapon). Ezt a GND érintkezővel együttesen használhatjuk egy komplett áramkör létrehozásához. Amikor a kimenet kikapcsolt állapotban van, az érintkezőn át az áram a föld felé folyik.

Új kimeneti konfiguráció kiválasztása után a változások érvénybe lépnek. Az aktuálisan betöltött telepítés módosul, hogy tükrözze az új konfigurációt. Az ellenőrzés után az eszköz kimenetei a szándék szerint működnek, biztosítva a telepítés mentését, nehogy a változtatások elveszsenek.

23.11.1. Kettős Pin teljesítmény

A kettős tűske árama használatos az eszközhöz áramforrásként. A kettős tűske áramának engedélyezése letiltja az alapértelmezett eszköz digitális kimeneteit.

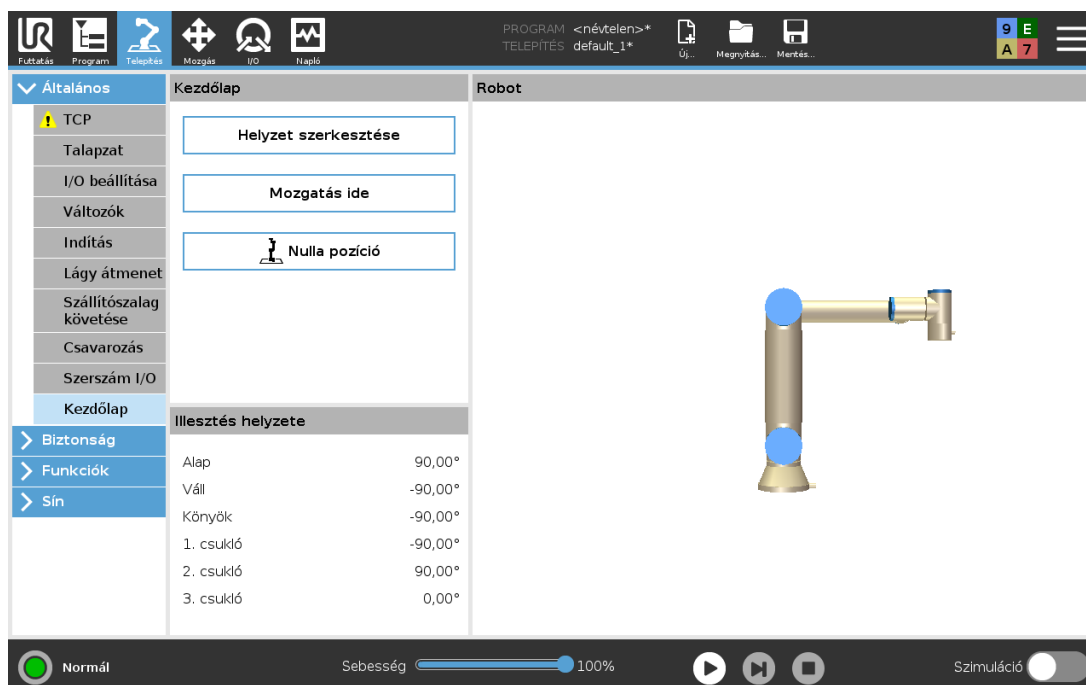
23.12. Lágy átmenet a biztonsági módok között

Amikor az események alatt átkapcsol a biztonsági módok között (azaz Csökkentett mód bemenet, Csökkentett mód indítási síkok, Biztonsági leállító és Háromállású engedélyező eszköz), akkor a robotkar célja 0,4 s használata a „lágy” átmenet létrehozásához. A meglévő alkalmazások viselkedése változatlan, ami megfelel a „kemény” beállításnak. Új telepítési fájlok a „lágy” beállításhoz alapértelmezettként.

23.12.1. Gyorsulási/lassulás beállítások beállítása

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. A képernyőn a bal oldali menüben, az **Általános** elem alatt, válassza ki az **Sima átmenet** elemet.
3. Válassza a **Kemény** (Hard) lehetőséget nagyobb gyorsulás/lassítás eléréséhez vagy válassza a **Puha** (Soft) lehetőséget a simább alapértelmezett átmenet beállításához.

23.13. Kezdőlap



A Kezdőlap egy felhasználó által meghatározott helyzet a Robotkar esetében. Amint meghatározták, a Kezdőhelyzet robotprogram létrehozásakor elérhető. Az Alaphelyzet alkalmazásával meghatározhat egy biztonságos kezdőhelyzetet. (Lásd [20.18. Biztonságos kezdőhelyzet](#) 119 Használja a Kezdőképernyő gombjait következőképpen:

- A **Pozíció szerkesztése** módosítja az alaphelyzetet.
- A **Mozgatás ide** a robotkard a meghatározott Alaphelyzetbe mozgatja.
- A **Nulla pozíció** visszaállítja a robotkard függőleges helyzetbe.

23.13.1. Kezdőlap meghatározása

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. Az **Általános** alatt válassza az **Alaphelyzet** elemet.
3. Koppintson a **Pozíció beállítása** elemre.
4. Tanítsa a robotot a **Freedrive** (szabadonfutó) vagy **Átmenet** gombok segítségével.

23.14. Szállítószalag követésének beállítása

A Szállítószalag követésének beállítása lehetővé teszi legfeljebb két szállítószalag mozgatásának konfigurálását. A Szállítószalag követésének beállítása lehetőséget ad a robot konfigurálására, hogy abszolút vagy lépésenkénti kódolóval dolgozzon, illetve lineáris vagy kör szállítószalagokkal.

23.14.1. Szállítószalag meghatározása

1. A Fejlécen érintse meg a Telepítés pontot.
2. Az Általános beállításoknál válassza a **Szállítószalag követése** elemet.
3. A Szállítószalag-követés beállítása alatt a legördülő listából válassza az **1. szállítószalagot** vagy **2. szállítószalagot**.
Egyszerre csak egy szállítószalagot határozhat meg.
4. Válassza a **Szállítószalag követésének engedélyezése** lehetőséget
5. Konfigurálja a **Szállítószalag paraméterek** (23.14.2. [Szállítószalag paraméterei below](#) szakasz) és **Követési paraméterek** (23.14.3. [Nyomkövető paraméterek on the next page](#) szakasz) elemeket.

23.14.2. Szállítószalag paraméterei

Lépésenkénti

kódolók csatlakoztathatók a 0-3 digitális bemenetekhez 8 - 11. A digitális jelek dekódolása 40 kHz-en fut. A **Kvadratúra** kódolóval (két bemenetet igényel) a robot meg tudja határozni a szállítószalag sebességét és irányát. Ha a szállítószalag iránya állandó, akkor egyetlen bemenet használatával lehet érzékelni a *Felfutó*, *Lefutó*, vagy *Felfutó és Lefutó* éleket, amelyek meghatározzák a szállítószalag sebességét.

Abszolút

kódolók csatlakoztathatók MODBUS jellel. Ehhez előzetesen konfigurált digitális MODBUS kimenő regiszter szükséges (23.19. [MODBUS kliens I/O beállítása](#) 212 szakasz).

23.14.3. Nyomkövető paraméterek

Lineáris szállítószalagok

Ha egy lineáris szállítószalagot választanak ki, akkor egy egyenes tulajdonságot kell beállítani a telepítő **Szolgáltatások** részében a szállítószalag irányának meghatározása céljából. Biztosítsa a pontosságot a sorfunkció szállítószalag irányával párhuzamos elhelyezésével, nagy távolsággal a két pont között, amely a sor függvényét meghatározza. Konfigurálja az egyenes funkciót úgy, hogy szilárdan leteszi az eszközt a szállítószalag oldalára, amikor a két pontot tanítja. Ha az egyenes tulajdonság iránya ellentétes a szállítószalag mozgásával, akkor használja az **Ellentétes irány** nyomógombot. A **Jelzések méterenként** mezőben látható a kódoló által generált jelzések száma, amikor a szállítószalag egy métert halad.

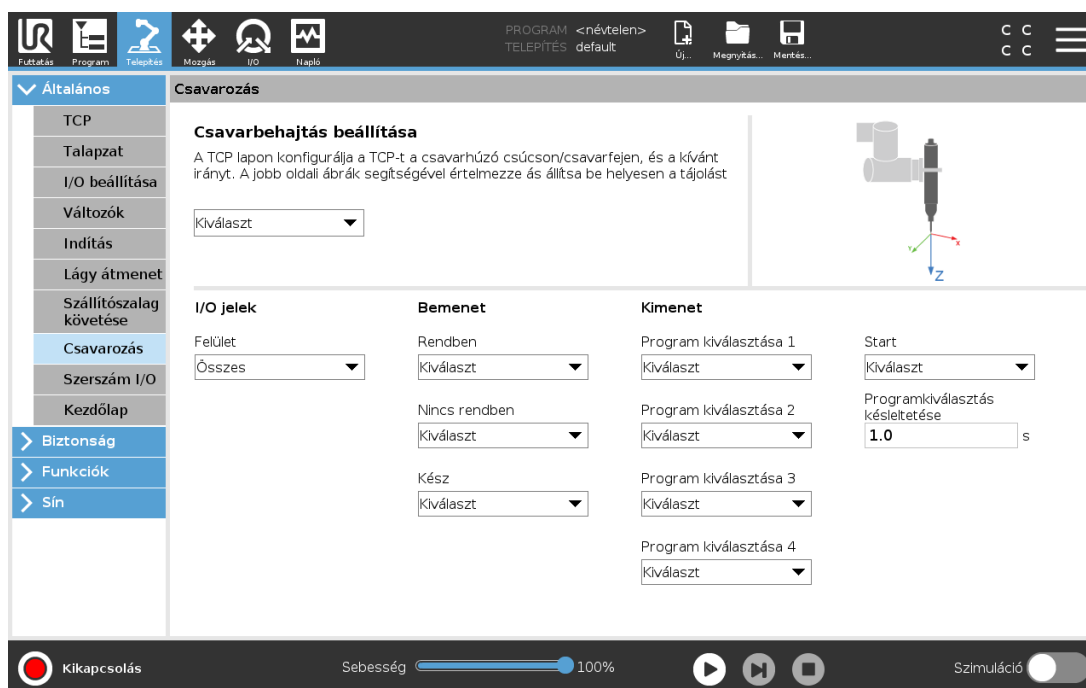
Kör szállítószalagok

Amikor követ egy kör szállítószalagot, meg kell határozni a szállítószalag középpontját.

1. Adja meg a középpontot a telepítő **Tulajdonságok** részében. A **Jelzések fordulatonként** értéke a kódoló által a szállítószalag egy teljes fordulatra generált jelzések száma.
2. Jelölje be a **Szerszám forgatása a szállítószalaggal** jelölőnégyzetet ahhoz, hogy a szerszám tájolása kövesse a szállítószalag forgását.

23.15. Csavarbehajtás beállítása

A Csavarbehajtás beállítása opciókkal szolgál a robot konfigurálásához, hogy ipari csavarhúzóval vagy ipari csavaranyahajtóval. Beállíthatja a csavarhúzónak a robot szerszám-karimájához és elektromos csatlakozójához viszonyított helyzetét.



23.15.1. Csavarhúzó konfigurálása

1. Koppintson a fejlécben a **Telepítés** elemre.
2. Az Általános menüből válassza a **Csavarozás** lehetőséget, vagy hozzon létre saját TCP-t a csavarozáshoz a **TCP** menüpont érintésével az Általános menü alatt.
3. A **Bemenet** és **Kimenet** alatt konfigurálja az I/O kapcsolatokat a csavarhúzó számára. Használhatja a **Felhasználói felület** listát a Bemenet és Kimenet alatt megjelenő I/O kapcsolatok típusának szűréséhez.
4. A **Start** alatt válassza ki azt az I/O kapcsolatot, amely megkezdi a csavarozási műveletet.

Bármilyen kimeneti Programválasztási listában a Kimenet alatt választhat egy egész számú kimenetet, hogy a Programválasztást (lásd: [22.12.8. Csavarozás 171](#)) egy numerikus mezőre állítsa.

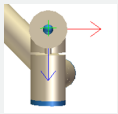
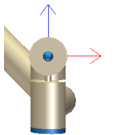
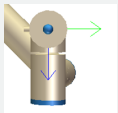
23.15.2. A csavarhúzó helyzetének konfigurálása

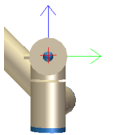
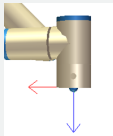
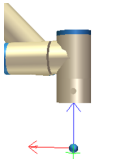
1. A **Csavarozás beállítása** alatt használja a legördülő menüt egy korábban meghatározott TCP (lásd [23.2. TCP konfigurálás 185](#)) kiválasztásához, ahol a helyzetet és a tájolást az alábbiak szerint vannak állították be:
 - Konfigurálja, hogy a Pozíció legyen a csavarhúzó eszköz hegye, ahol érintkezik a csavarral.
 - Konfigurálja a Tájolást úgy, hogy a pozitív Z irány a meghúzendó csavarok hosszához legyen beállítva.

Megjelenítheti a kiválasztott TCP X, Y és Z koordinátáit annak megerősítéséhez, hogy az illeszkedik a szerszám fúrószárához vagy tokmányához.

A Csavarbehajtás program-csomópont (lásd: [22.12.8. Csavarozás 171](#)) a kiválasztott TCP pozitív Z irányát használja a csavar követéséhez és a távolságok kiszámításához.

Tipikus tájolások értékeit (a Rotációs vektor [rad] jelölésben) az alábbi táblázat ábrázolja.

A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának negatív Y irányával párhuzamos		Tájolás • RX: 1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának pozitív Y irányával párhuzamos		Tájolás • RX: -1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának pozitív X irányával párhuzamos		Tájolás • RX: 0.0000 rad • RY: 1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad

A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának negatív X irányával párhuzamos		Tájolás • RX: 0.0000 rad • RY: -1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad
A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának pozitív Z irányával párhuzamos		Tájolás • RX: 0.0000 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
A csavarbehajtás tengelye a robot szerszámkarimájának negatív Z irányával párhuzamos		Tájolás • RX: 3.1416 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad

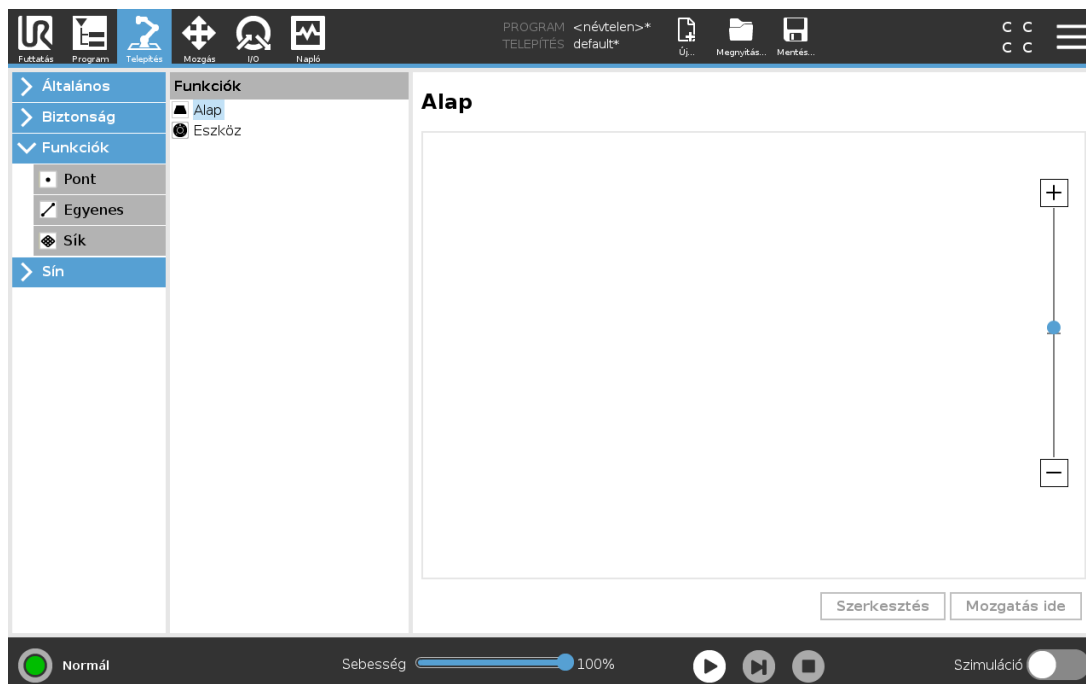
23.15.3. A csavarhúzó felhasználó felületének konfigurálása

1. Használja a **Felhasználói felület** legördülő menüt a képernyő tetején a megjelenített tartalom módosításához jeltípus alapján.
2. A **Bemenet** alatt konfigurálja a robothoz a csavarhúzótól érkező jeleket:
 - **OK:** Akkor magas, amikor a csavar meghúzása sikeresen végződik; ha nincs kiválasztva, ez a feltétel nem érhető el a Csavarbehajtás program-csomópontban
 - **NOK:** Akkor magas, amikor a csavar meghúzása hibával végződik; ha nincs kiválasztva, ez a feltétel nem érhető el a Csavarbehajtás program-csomópontban
 - **Készenlét:** Akkor magas, amikor a csavarhúzó indításra készen áll; ha nincs kiválasztva, ezt a feltételt nem ellenőrzi
3. A **Bemenet** alatt konfigurálja a robot által a csavarhúzóknak küldött jeleket:
 - **Start:** elkezdi az eszköz a csavar meghúzását vagy lazítását csak a vezetéktől függően.
 - **Programválasztás:** egy egész szám vagy fel négy bináris jelhez választható ki a csavarhúzóban tárolt különböző meghúzási konfigurációk aktiválásához
 - **Programválasztás késleltetése:** várakozási idő, amely a csavarhúzó programjának módosítása után használatos, hogy az biztosan aktív legyen

23.16. Biztonság

Lásd [20. Biztonsági konfiguráció](#) 103 fejezet.

23.17. Funkciók

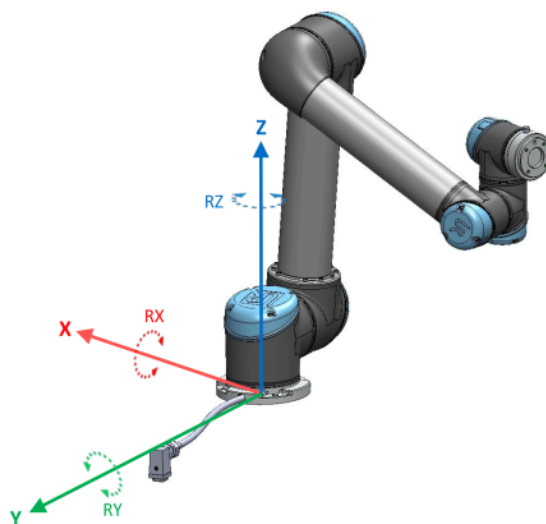


A **Funkció** egy objektumot jelöl, amelyet a hatdimenziós tartás (pozíció és tájolás) határoz meg a robot alapjához viszonyítva. Későbbi hivatkozás céljából névvel láthat el egy tulajdonságot.

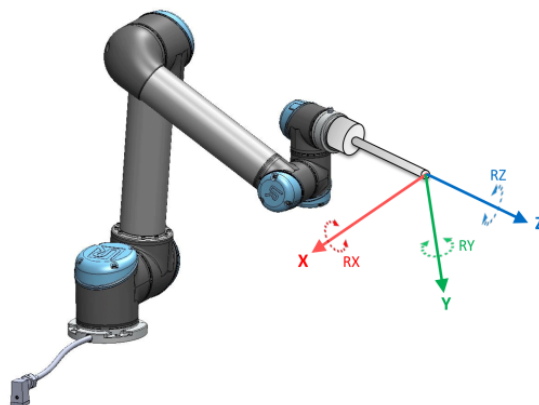
Egy robotprogram egyes alegységei a robotkar alapjától eltérő konkrét tárgyakhoz viszonyított mozgásokból áll. Ezek a tárgyak lehetnek a robotkar környezetében lévő asztalok, más gépek, munkadarabok, szállítószalagok, űrlapok vagy határfelületek.

A robot az alább felsorolt két előre definiált tulajdonságot tartalmazza a robotkar konfigurációja által meghatározott tartásokkal:

- Az **Alap** tulajdonság origója a robot-alap középpontjában található (lásd [12.1](#) ábra).
- A **Szerszám** tulajdonság origója az aktuális TCP középpontjában található (lásd [12.2](#) ábra).



12.1: Alap funkció



12.2: Eszköz (TCP) funkció

Egy tulajdonság tartásának (pose) meghatározásához Használja a Pont, a Vonal és/vagy Sík tulajdonságot.

Ezeket a tulajdonságokat olyan módszerrel pozicionálhatjuk, amely a TCP aktuális tartását használja a munkaterületen. Így betaníthatja a tulajdonságok helyét úgy, hogy a robotot a szabadonfutó Freedrive vagy "lökés" (jogging) alkalmazásával állítja a kellő tartásba.

A felhasználandó tárgy típusától és a pontossági előírásoktól függ, hogy melyik tulajdonságot választjuk. Ahol csak lehetséges, használja a Sor és a Sík tulajdonságot, mivel ezek több bemeneti pontra épülnek. Több bemeneti pont nagyobb pontosságot jelent.

Például pontosan meghatározhatja a lineáris szállítószalag irányát úgy, hogy a Sor tulajdonság két pontját a lehető legnagyobb fizikai szétválasztással határozza meg. A Pont tulajdonságot is használhatja egy lineáris szállítószalag meghatározásához, azonban a TCP-t a szállítószalag mozgásának irányába kell irányítania.

Ha több pontot használ egy asztal tartásának meghatározására, az azt jelenti, hogy a tájolás alapja inkább a pozíciók, és nem egyetlen TCP tájolása. Egyetlen TCP tájolása nehezebben konfigurálható nagy precizitással.

A tulajdonságok hozzáadására vonatkozóan további tájékoztatást talál itt: ([on the facing page](#) szakaszok), ([206](#)) és (23.17.5. Sík funkció [206](#)).

23.17.1. Funkció használata

Hivatkozhat egy telepítőben meghatározott a robot-programból, hogy összekapcsolja a robot mozgását (pl.. **MoveJ**, **MoveL** és **MoveP** parancsok) a tulajdonsággal (lásd szakasz).

Ezzel megkönnyítheti egy robotprogram adaptálását például több robotállomás esetén, amikor amikor egy tárgyat a program futása alatt mozgatnak, vagy amikor egy tárgyat tartósan áthelyeznek a munkaterbe. Egy tárgy tulajdonságainak beszabályozása a tárgyhoz viszonyított összes programozott mozgását ennek megfelelően szabályozza be. További példákat az (23.17.6. Példa: Funkció kézi frissítése program beszabályozásához [207](#) szakaszokban) és (23.17.7. Példa: Funkció tartásának dinamikus frissítése [208](#) helyen) talál. Amikor egy tulajdonságot hivatkozásként választanak ki, az áthelyezésekhez és forgatásokhoz használatos szerszám mozgás gombok a kiválasztott tulajdonság terében működnek (lásd: [24.3. Az eszköz helyzete](#) [218](#)) és ([24.1. Mozgatás eszköz](#) [217](#)), beolvasva a

TCP koordinátákat. Például, ha egy asztalt funkcióként határoznak meg, és kiválasztják a Mozgás lapon hivatkozásként, akkor az áthelyező nyilak (azaz fel/le, balra/jobbra, előre/hátra) ezekbe az irányokba mozgatják a robotot az asztalhoz képest. Továbbá a TCP koordináták az asztal keretében lesznek.

- A Funkciófában átnevezhet egy Pontot, Egyenest vagy Síkot a ceruza gombot megérintve.
- A Funkciófában törölhet egy Pontot, Egyenest vagy Síkot a Törlés gombot megérintve.

23.17.2. A 'Mozgatás ide' elem használata

Koppintson a **Mozgatás ide** elemre, hogy a robotkart a kiválasztott tulajdonság felé mozgassa. A mozgás végén a funkció és a TCP koordinátarendszere egybeesik.

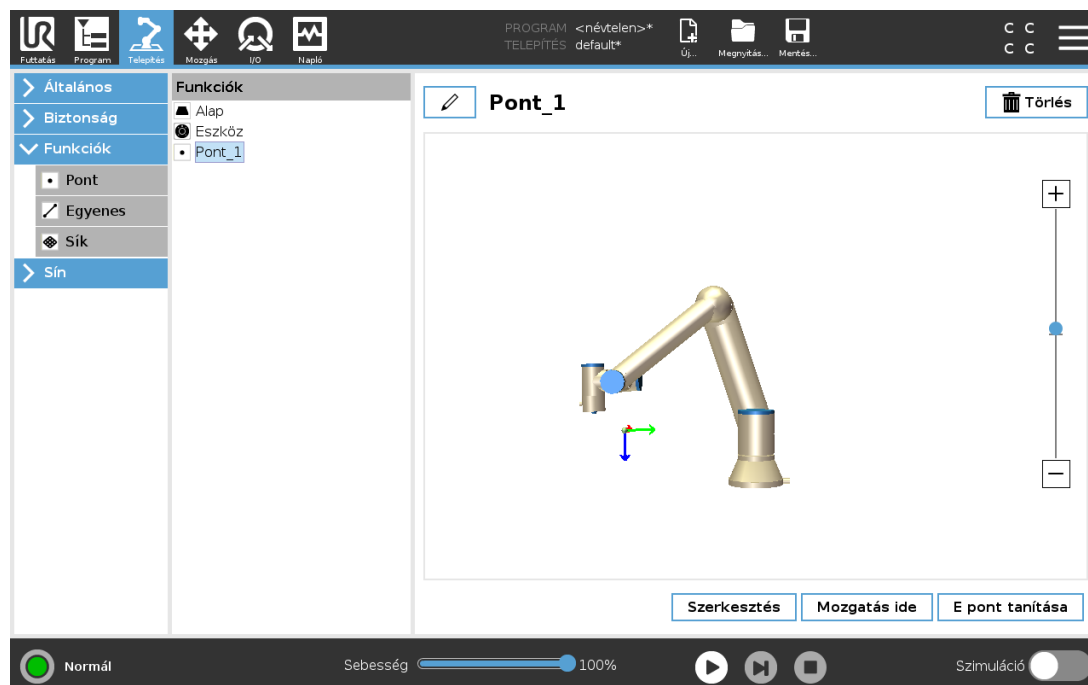
A **Mozgatás** itt le van tiltva, ha a robotkar nem érheti el a funkciót.

23.17.3. Pont tulajdonság

A pont funkció meghatározza a biztonsági határt vagy globális kezdő konfigurációt. A pont funkció tartása a TCP helyzeteként és tájolásaként kerül meghatározásra.

Pont hozzáadása

1. A Telepítésnél válassza a **Funkciók** lehetőséget.
2. A Funkciók alatt válassza a **Pont** lehetőséget.

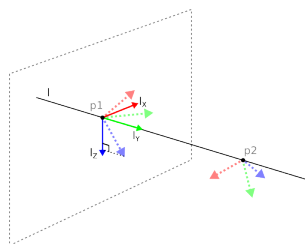


23.17.4. Sor tulajdonság

Az egyenes funkció meghatározza azokat az egyeneseket, amelyeket a robotnak követnie kell. (pl.: amikor szállítószalag követését alkalmaz). A / sort két pont-jellemző $p1$ és $p2$ közötti tengelyként definiáljuk az 12.3 ábra szerint.

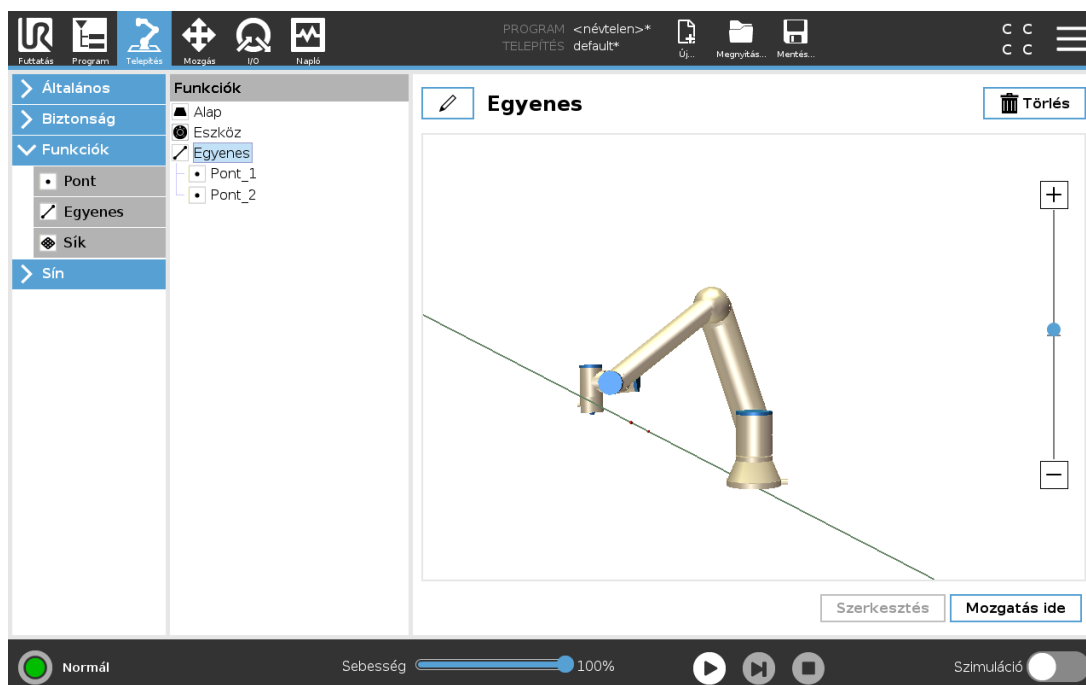
Egyenes hozzáadása

1. A Telepítésnél válassza a **Funkciók** lehetőséget.
2. A Funkciók alatt válassza a **Sor** lehetőséget.



12.3: Definition of the line feature

Az 12.3 ábrán az első ponttól a második pont felé irányuló tengely alkotja a vonal koordinátarendszerének y tengelyét. A z-tengelyt a $p1$ z-tengelyének az egyenesre merőleges síkra vetítése határozza meg. Az egyenes koordináta-rendszerének helyzete azonos a $p1$ helyzetével.



23.17.5. Sík funkció

Válassza a sík funkciót, amikor keretre van szükség a nagy precizitáshoz, pl. amikor látórendszerrel dolgoznak vagy egy asztalhoz képest végeznek mozgást.

Sík hozzáadása

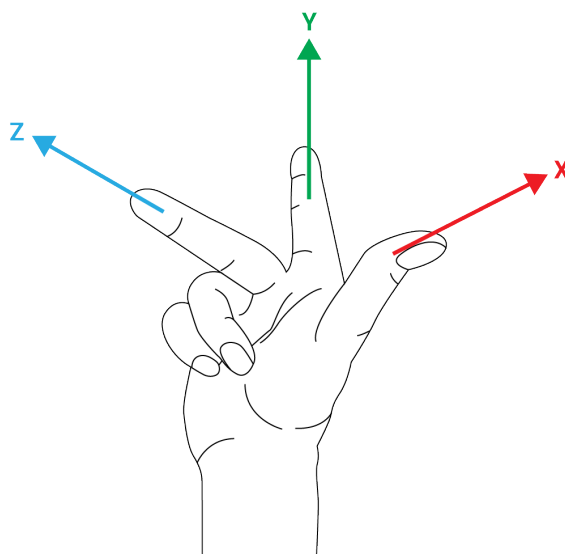
1. A Telepítésnél válassza a **Funkciók** lehetőséget.
2. A Funkciók alatt válassza a **Sík** lehetőséget.

Sík tanítása

Amikor megnyomja a sík gombot, hogy új síkot hozzon létre, akkor a képernyőn megjelenő vezető segíti a sík létrehozását.

1. Válassza ki a 0 pontot
2. Mozgassa a robotot, hogy meghatározza a sík pozitív x-tengelyének irányát
3. Mozgassa a robotot, hogy meghatározza a sík pozitív y-tengelyének irányát

A síkot a jobbkézsabály szerint határozzák meg, azaz a z-tengely az x-tengely és az y-tengely keresztszorzata, ahogyan alább látható.



MEGJEGYZÉS

Újrataníthatja a síkot az x-tengellyel szemközi irányban, ha azt szeretné, hogy a sík normális legyen a szembe irányban.

Módosítson egy meglévő síkot a Síkot kiválasztva és megnyomva a Sík módosítását. Ezután használja ugyanaz a vezető, mint egy új sík tanításához.

23.17.6. Példa: Funkció kézi frissítése program beszabályozásához

Gondoljon olyan alkalmazásra, ahol egy robotprogram több része is egy asztalhoz viszonyul. Az [12.4 ábra](#) szemlélteti a mozgást az `wp1` through `wp4` útpontokból.

Robot Program

MoveJ

S1

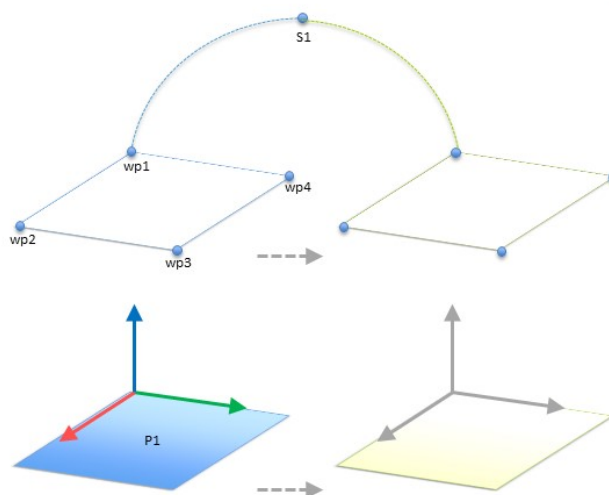
MoveL # Feature: P1_var

wp1

wp2

wp3

wp4



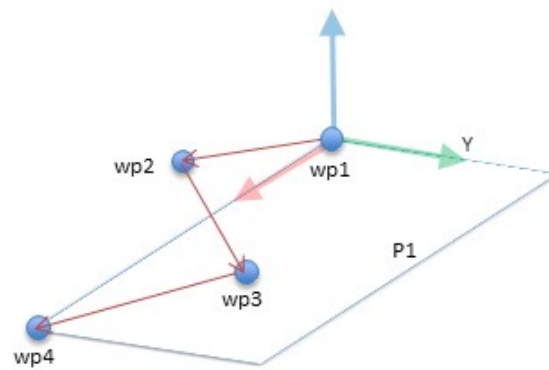
12.4: Egyszerű program négy útponttal, mely egy jellemző síkhoz viszonyul, amelyet kézzel frissítettek a jellemző módosításával

Az alkalmazás követelménye, hogy a programot újra kell használni több robot telepítéséhez, ahol csak az asztal helyzete változik egy kicsit. Az asztalhoz viszonyuló mozgás azonos. Az asztal helyzetét *P1* tulajdonságoként meghatározva a telepítésben a síkhoz viszonyítva konfigurált *MoveL* paranccsal a program könnyen alkalmazható további robotokon, egyszerűen frissítve a telepítést az asztal aktuális helyzetével.

Az elv egy alkalmazásban bármilyen számú Funkcióra alkalmazható, hogy rugalmas programot kapjunk, amely ugyanazt a feladatot sok roboton megoldja még ha más hely a munkahelyen változik is a telepítések között.

23.17.7. Példa: Funkció tartásának dinamikus frissítése

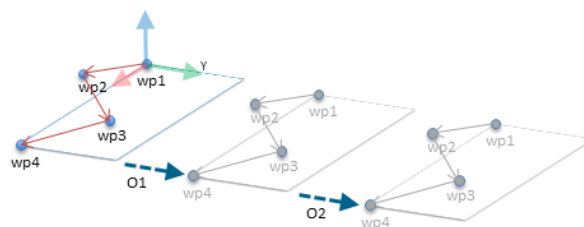
Fontoljon meg egy hasonló alkalmazást, ahol a robotnak egy konkrét mintázat szerint kell mozognia egy asztal tetején egy adott feladat megoldásához (lásd: 12.5).



12.5: *MoveLparancs négy, sík jellemzőhöz viszonyított útponttal*

Robot Program

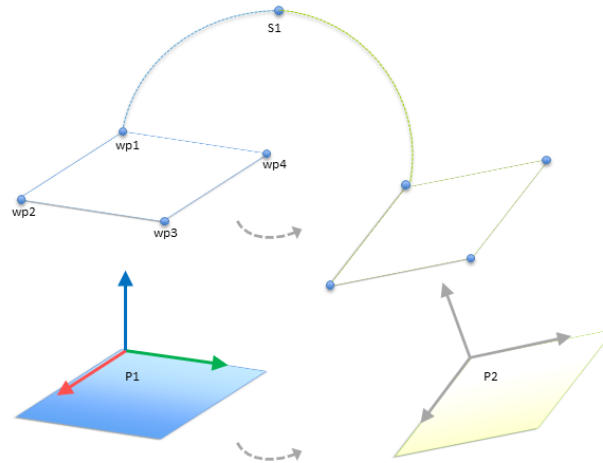
```
MoveJ
    wp1
y = 0.01
o = p[0,y,0,0,0,0]
P1_var = pose_trans(P1_var, o)
MoveL # Feature: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4
```



12.6: *Eltolás alkalmazása a sík jellemzőjéhez*

Robot Program

```
MoveJ
    S1
if (digital_input[0]) then
    P1_var = P1
else
    P1_var = P2
MoveL # Feature: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4
```

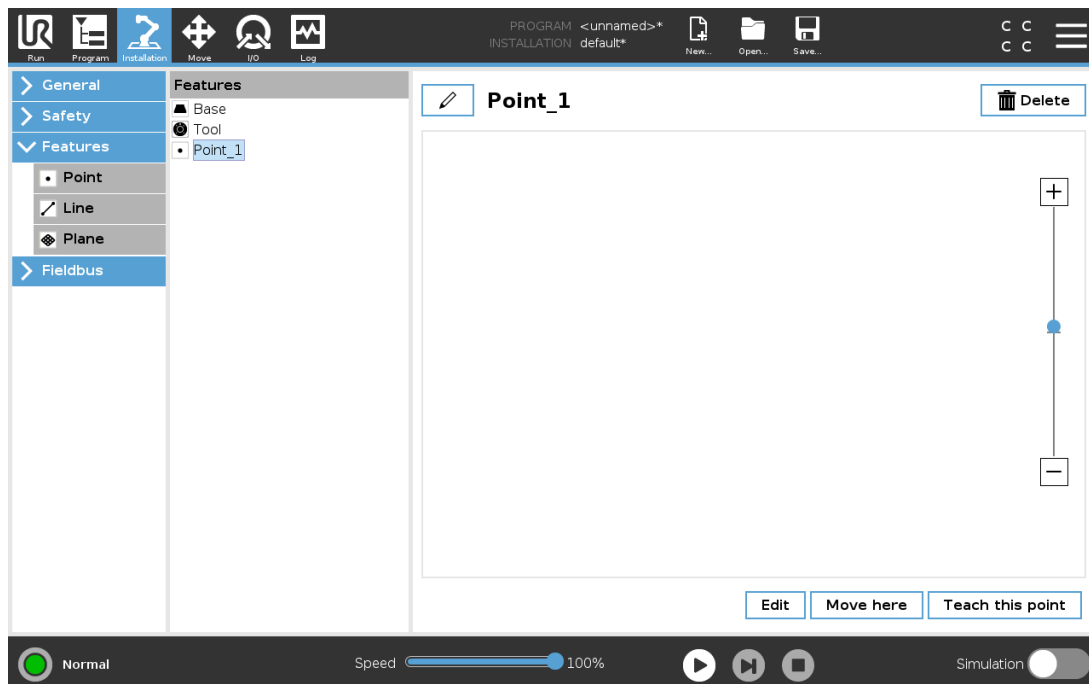


12.7: Egyik síkjellemzőről egy másikra kapcsolás

A $P1$ elemhez viszonyított mozgást többször megismételjük, minden alkalommal egy eltolással. Ebben a példában az eltolást 10 cm-re állították Y-irányban (lásd 12.6 ábra, az eltolások $O1$ és $O2$). Ezt a változó manipulálására szolgáló `pose_add()` vagy `pose_trans()` parancsfájl funkciókkal érjük el. Lehetséges különböző funkcióra átkapcsolni, miközben a program fut, ahelyett, hogy egy eltolást ad hozzá. Ezt az alábbi példán mutatjuk be (lásd 12.7 ábra), ahol a `MoveL` parancs $P1_var$ referencia tulajdonsága két sík: $P1$ és $P2$ között átkapcsolható.

23.17.8. Tulajdonság szerkesztése

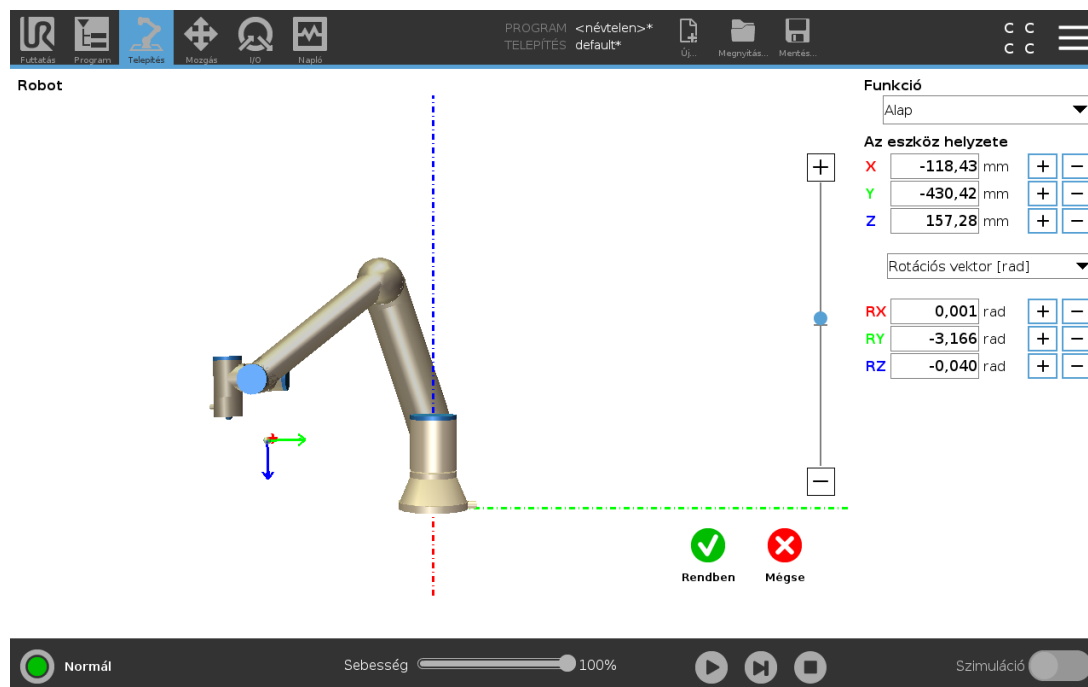
A Tulajdonság szerkesztése egy alternatív módszer tulajdonságok hozzáadására a telepítőhöz és/vagy meglévő tulajdonságok szerkesztéséhez.



Használja a Szerkesztést tulajdonságok elhelyezéséhez és áthelyezéséhez a robotkar mozgatása nélkül akár úgy, hogy a tulajdonságot a robotkar ne érhesse el.

Pont szerkesztése

Szerkeszthet egy meghatározott pontot vagy egy meghatározatlan pontot. Egy meghatározatlan pont szerkesztésével meghatározza azt.



1. A Telepítésnél válassza a **Tulajdonságok** lehetőséget.
2. A Tulajdonságok részben válassza az **Pont** elemet egy pont hozzáadásához a programfához.
3. Koppintson a **Szerkesztés** elemre a Szerkesztés képernyő eléréséhez, hogy módosítsa a pont helyzetét és forgatását

Egyenes szerkesztése

Az egyenes két pont formájában jelenik meg a programfában. Önnek kell meghatározni az egyes pontokat.

1. A Telepítésnél válassza a **Tulajdonságok** lehetőséget.
2. A Tulajdonság alatt válassza a **Vonal** elemet egy vonal hozzáadásához a programfához.
3. A vonal két pontból áll:
 - Koppintson egy pontra koordinátáinak szerkesztéséhez, majd érintse meg a vonal másik pontját a koordináták szerkesztéséhez.

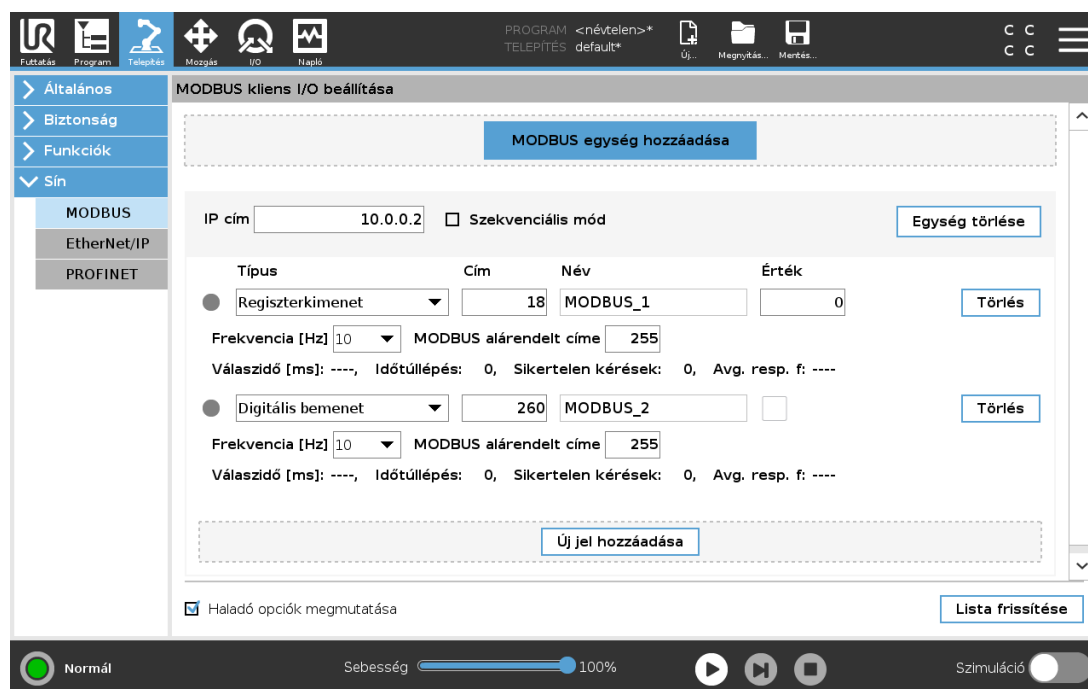
Sík szerkesztése

1. A Telepítésnél válassza a **Tulajdonságok** lehetőséget.
2. A Tulajdonság alatt válassza a **Sík** elemet egy sík hozzáadásához a programfához.
3. Koppintson a **Szerkesztés** elemre a Szerkesztés képernyő eléréséhez, hogy módosítsa a sík helyzetét és forgatását

23.18. Sín

Itt állíthatja be a PolyScope által elfogadott valós idejű elosztott vezérléshez használt ipari számítógépes hálózati protokollok családját: MODBUS , Ethernet/IP és PROFINET.

23.19. MODBUS kliens I/O beállítása



MODBUS kliens I/O beállítása

MODBUS egység hozzáadása

IP cím: 10.0.0.2 ☐ Szekvenciális mód **Egység törlése**

Típus	Cím	Név	Érték	
Regisztrkimenet	18	MODBUS_1	0	Törlés
Frekvencia [Hz]: 10 MODBUS alárendelt címe: 255 Válaszidő [ms]: ----, Időtűllépés: 0, Sikertelen kérések: 0, Avg. resp. f: ----				
Digitális bemenet	260	MODBUS_2		Törlés
Frekvencia [Hz]: 10 MODBUS alárendelt címe: 255 Válaszidő [ms]: ----, Időtűllépés: 0, Sikertelen kérések: 0, Avg. resp. f: ----				

Új jel hozzáadása

☒ Haladó opciók megmutatása **Lista frissítése**

Normál Sebesség: 100% **Szimuláció**

Itt a MODBUS kliens (mester) jelei állíthatók be. Meghatározott IP címeken a csatlakozások a MODBUS szerverekhez (vagy alárendelttekhez) létrehozható bemeneti/kimeneti jelekkel (regiszterek vagy digitális). Mindegyik jelnek egyedi neve van, azaz használhatók programokban.

23.19.1. Frissítés

Nyomja meg ezt a gombot, hogy frissítse az összes MODBUS csatlakozást. A frissítés lecsatlakoztatja az összes modbus egységet, és ismét visszacsatlakoztatja azokat. Az összes statisztika törlésre kerül.

23.19.2. Egység hozzáadása

Nyomja meg ezt a gombot, hogy új MODBUS egységet adjon hozzá.

23.19.3. Egység törlése

Nyomja meg ezt a gombot a MODBUS egység és az egységen található összes jel törléséhez.

23.19.4. Egység IP beállítása

Itt látható a MODBUS IP címe. Nyomja meg a gombot a módosításhoz.

23.19.5. Szekvenciális mód

Csak akkor érhető el, amikor a Haladó opciók megjelenítése (lásd: 23.19.13. Haladó opciók megjelenítése 215) elemet választották ki. Ha kiválasztja ezt a jelölőnégyzetet, akkor a modbus kliens kénytelen várni a válaszra, mielőtt elküldi a következő kérést. Néhány mezőbusz egység ezt a módot igényli. Ha bekapcsolja ezt az opciót, az segíthet, amikor több jel van, és a jel lecsatlakozásokban egyre több kérés gyakoriságot eredményez.

Előfordulhat, hogy a tényleges jelfrekvencia alacsonyabb a kívánnál, ha több jelet határoznak meg szekvenciális módban. Az aktuális jel-frekvenciát a jel-statisztikákban figyelhetjük meg (lásd 23.19.14. Haladó opciók 215 szakasz). A jelzőfény sárgára vált, ha a tényleges jelfrekvencia kisebb, mint a **Frekvencia** legördülő listából kiválasztott érték fele.

23.19.6. Jel hozzáadása

Nyomja meg ezt a gombot, hogy jelet adjon hozzá a megfelelő MODBUS egységhez.

23.19.7. Jel törlése

Nyomja meg ezt a gombot, hogy töröljön egy MODBUS jelet a megfelelő MODBUS egységhez.

23.19.8. Jeltípus beállítása

Ebben a legördülő menüben válassza ki a jel típusát. Az elérhető típusok:

Digitális bemenet

Egy digitális bemenet (tekercs) egy bites mennyiségű, amelyet a MODBUS egységről olvasnak le a tekercsen, amelyet a jel címmezőjében határoznak meg. 0x02 funkciókód (Diszkrét bemenetek olvasása) használatos.

Digitális kimenet

Egy digitális kimenet (tekercs) egy bites mennyiségű, melyet magasra vagy alacsonyra állítható be. Mielőtt e kimenet értékét a felhasználó beállíthatja, az értéket a távoli MODBUS egységről leolvassák. Ez azt jelenti, hogy a 0x01 funkciókód (Tekercsek olvasása) használatos. Amikor a kimenetet egy robotprogram, vagy a **jel-érték beállítása** gomb megnyomásával állították be, a 0x05 funkciókódot (Egytekercses írás) használja innentől.

Regiszterbemenet

Egy regiszterbevitel 16 bites mennyiségi érték a címmezőben meghatározott címről. A 0x04 funkciókód (Bemeneti regiszter olvasása) használatos.

Regiszterkimenet

Egy regiszterkimenet 16 bites mennyiségű, melyet a felhasználó be tud állítani. Mielőtt a regiszter értékét beállítják, az értéket a távoli MODBUS egységről leolvassák. Ez azt jelenti, hogy a 0x03 funkciókód (Tartó regiszterek olvasása) használatos. Amikor a kimenetet egy robot-program állítja be, vagy egy jelértéket adnak meg a **jelérték beállítása** mezőben, akkor a 0x06 funkciókódot (Egyszeri regiszter írás) használja az érték beállításához a távoli MODBUS egységen.

23.19.9. Jel címének beállítása

Ez a mező megmutatja a címet a távoli MODBUS szerveren. A képernyőn megjelenő billentyűzettel válasszon másik címet. Az érvényes címek a távoli MODBUS egység gyártójától és konfigurációjától függ.

23.19.10. Jel nevének beállítása

A képernyőn megjelenő billentyűzettel a felhasználó adhat a jelnek nevet. Ez a név használatos, amikor a jelet a programokban használják.

23.19.11. Jel értéke

Itt a jel aktuális értéke látható. Jelek regisztráláshoz az értéket aláírás nélküli egész számként fejezik ki. A kimeneti jelek esetében a kívánt jelérték a gombbal beállítható. Regiszterkimenethez is az egységre írandó értéket aláírás nélküli egész számként kell biztosítani.

23.19.12. Jelcsatlakozás állapota

Ez az ikon mutatja, hogy a jel megfelelően olvasható/írható (zöld) vagy hogy az egység nem várt módon válaszol-e vagy nem érhető el (szürke). Ha egy MODBUS hiba-választ kap, a válaszkódot jeleníti meg a rendszer. A MODBUS TCP kivétel válaszai:

E1

ILLEGAL FUNCTION (0x01) A lekérdezésben kapott funkciókód nem engedélyezett művelet a szerver (vagy alárendelt) esetében.

E2

ILLEGAL DATA ADDRESS (0x02) A lekérdezésben kapott funkciókód nem engedélyezett művelet a szerver (vagy alárendelt) esetében, ellenőrizze, hogy a megadott jelicím megfelel-e a távoli MODBUS szerver beállításának.

E3

ILLEGAL DATA VALUE (0x03) A lekérdezési adatmezőben szereplő érték nem engedélyezett érték a szerver (vagy alárendelt) esetében, ellenőrizze, hogy a megadott jelérték érvényes-e a meghatározott címhez a távoli MODBUS szerveren.

E4

SLAVE DEVICE FAILURE (0x04) Helyrehozhatatlan hiba történt, miközben a szerver (vagy alárendelt) megpróbálta elvégezni a kért műveletet.

E5

ACKNOWLEDGE (0x05) Specializált használat a programozó parancsokkal együtt, melyet a távoli MODBUS egységre küldtek.

E6

SLAVE DEVICE BUSY (0x06) Specializált használat a programozó parancsokkal együtt, melyet a távoli MODBUS egységre küldtek, az alárendelt (szerver) nem tud most válaszolni.

23.19.13. Haladó opciók megjelenítése

Ez a jelölőnégyzet megmutatja/elrejtí az adott jel haladó opcióit.

23.19.14. Haladó opciók

Frissítési gyakoriság

Ez a menü használható a jel frissítési gyakoriságának módosításához. Ez azt a gyakoriságot jelenti, mellyel kéréseket küldenek a távoli MODBUS egységre akár a jelérték olvasásához, akár az írásához. Ha a frekvenciát 0-ra állították, a Modbus kéréseket igény szerint kezdeményezzük a *modbus_get_signal_status*, *modbus_set_output_register* és *modbus_set_output_signal* parancsfájl funkciók segítségével.

Alárendelt címe

Ez a szövegmező használható egy specifikus alárendelt cím beállításához az egy specifikus jelnek megfelelő kérésekhez. Az értéknek a 0-255 tartományon belül kell lennie, a határértékeket is beleértve, az alapértelmezés a 255. Ha módosítja ezt az értéket, javasolt megnézni a távoli MODBUS eszköz kézikönyvét, hogy ellenőrizze a működőképességét az alárendelt cím megváltoztatásakor.

Számolás újracsatlakoztatása

Annak száma, ahányszor a TCP csatlakozás zárva volt, és ismét csatlakozott.

Csatlakozási állapot

TCP csatlakozási állapota.

Válaszidő [ms]

A modbus kérelem elküldése és a válasz megkapása között eltelt idő - ez csak akkor frissül, amikor a kommunikáció aktív.

Modbus csomag hibák

A hibával beérkezett csomagok száma (azaz érvénytelen hosszúság, hiányzó adatok, TCP aljzat hibája).

Időtűllépés

Azon modbus kérelmek száma, amelyekre nem érkezett válasz.

Sikertelen kérések

Azon csomagok száma, amelyek érvénytelen aljzatállapot miatt nem tudtak elküldeni.

Tényleges frekv.

A kliens (mester) jelállapot-frissítéseinek átlagos gyakorisága. Ez az érték újraszámolásra kerül mindig, amikor a jel választ kap a szervertől (vagy alárendelttől).

Az összes számláló legfeljebb 65535-ig számol, majd visszaáll 0-ra.

23.20. EtherNet/IP

Az EtherNet/IP egy hálózati protokoll, amely lehetővé teszi a robot csatlakoztatását egy ipari EtherNet/IP szkennelerszámológéphez.

Ha a kapcsolatot engedélyezték, kiválaszthatja a műveletet, amelyet akkor végez el, amikor egy program elveszíti az EtherNet/IP szkennelerszámológéphez a kapcsolatot.

Az elérhető opciók a következők:

Nincs

A PolyScope figyelmen kívül hagyja az EtherNet/IP kapcsolat megszűnését, és a program végrehajtása folytatódik.

Szünet

A PolyScope szünetelteti az aktuális program végrehajtását. A program végrehajtása onnan folytatódik, ahol leállt.

Leállítás

A PolyScope leállítja a futó programot.

23.21. PROFINET

A PROFINET egy hálózati protokoll, amely engedélyezi vagy letiltja a robot csatlakozását ipari PROFINET IO-vezérlőhöz.

Ha a csatlakozás engedélyezett, kiválaszthatja a műveletet, amelyet a rendszer hajt végre, amikor egy program elveszíti a kapcsolatot a PROFINET IO-vezérlővel.

Az elérhető opciók a következők:

Nincs

A PolyScope figyelmen kívül hagyja a PROFINET kapcsolat elvesztését, és a program tovább fut.

Szünet

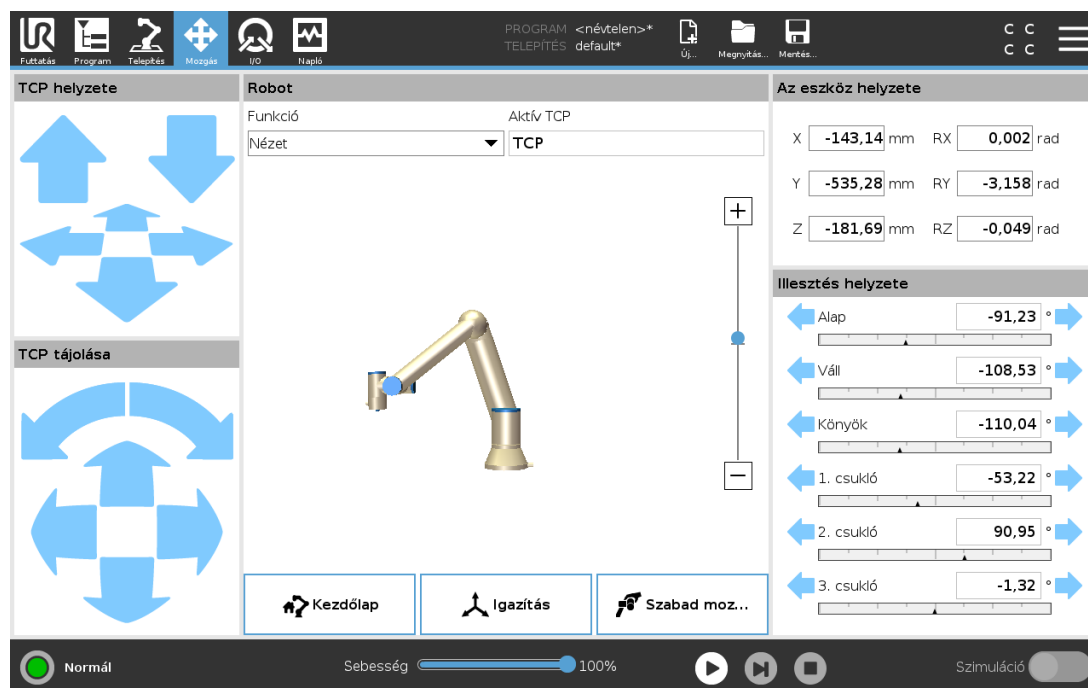
A PolyScope szünetelteti az aktuális program futását. A program végrehajtása onnan folytatódik, ahol leállt.

Leállítás

A PolyScope leállítja a futó programot.

24. Mozgás lap

Ezen a képernyőn közvetlenül mozgathatja (lökheti) a robotkart akár a roboteszköz tolásával/forgatásával, akár a csuklók mozgatásával egyenként.



24.1. Mozgatás eszköz

A robotkar konkrét irányba mozgatásához tartsa lenyomva valamelyik **Szerszám mozgatás** nyilat.

- Az **Áthelyezés nyilak** (felső) a robot szerszámának hegyét a jelzett irányba mozgatják.
- A **Forgatás nyilak** (alsó) a jelzett irányba állítják át a robot-szerszám tájolását. A forgáspont a szerszám-középpontja (TCP), vagyis a robotkar végén lévő pont, amely a robot szerszámának jellemző pontja. A TCP kicsi kék labdaként látható.

24.2. Robot

Ha a robot TCP aktuális pozíciója közel kerül egy biztonsági vagy indítási síkhoz, vagy ha a robotszerszám tájolása közel kerül a szerszám tájolási határértékéhez (lásd: [20.11. Síkok 109](#)), akkor a közelítő határérték 3D képe látható. Amikor a robot programot futtat, a határértékek vizuális megjelenítését letiltja.

A biztonsági síkok sárga és fekete színben jelennek meg a sík kis nyíllal jelzett normálvektorával, amely a sík azon oldalát jelzi, amelyen megengedett a robot TCP pozicionálása. Az indító síkok kék és zöld színben jelennek meg és egy kis nyíl mutat a sík azon oldalára, ahol a **Normál** mód határértékei (lásd: [20.8. Biztonsági módok 107](#)) aktívak. Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor).

Amikor a robot TCP már nincs a határhelyzet közelében, a 3D ábrázolás megszűnik. Ha a TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

24.2.1. Funkció

A **Tulajdonság** alatt megadhatja, hogyan irányítja a robotkart a **Nézet**, **Alap**, vagy **Szerszám** tulajdonságokhoz képest. A robotkar irányításának legjobb érzékeltetése érdekében válassza a **Nézet** tulajdonságot, majd használja a **Nyilak forgatása** tulajdonságot a 3D kép látószögének módosításához, hogy az igazodjon a robotkar valós nézetéhez.

24.2.2. Aktív TCP

A **Robot** mezőben, az **Aktív TCP** alatt, az aktuális aktív szerszámközpont neve (TCP) jelenik meg.

24.2.3. Kezdőlap

Az **Alaphelyzet** nyomógommbal elérheti a **Robotot helyzetbe állítása** képernyőt, ahol az **Auto** gombot lenyomva tartva (lásd [21.4.2. Robot mozgatása ide: 125](#)) állíthatja a robotot a Telepítés alatt korábban meghatározott helyzetbe (lásd [23.13.1. Kezdőlap meghatározása 199](#)). Az Alaphelyzet gomb alapértelmezett beállítása visszaállítja a robotkart függőleges helyzetbe (lásd [23.13. Kezdőlap 198](#)).

24.2.4. Szabad mozgatás

A képernyőn található **Freedrive** gommbal a robotkart a kívánt pozícióba/tartásba húzhatja.

24.2.5. Igazítás

Az **Igazítás** gomb segítségével az aktív TCP Z-tengelyét egy kiválasztott tulajdonsághoz igazíthatja.

24.3. Az eszköz helyzete

A szövegdobozokban megjelennek a TCP teljes koordinációs értékei a kiválasztott funkcióhoz képest. Több nevesített TCP-t konfigurálhat (lásd: [23.2. TCP konfigurálás 185](#)). A **Tartás szerkesztése** (Edit pose) elemre koppintva is elérheti a **Tartás szerkesztő** (Pose Editor) képernyőt.

24.4. Illesztés helyzete

A **Csukló helyzete** mezővel közvetlenül vezérelhet egyes csuklókat. Minden csukló a - 360 és + 360 közötti alapértelmezett csukló-határérték tartományban mozog, amelyet egy vízszintes sáv határoz meg. Amint eléri a határértéket, tovább nem tudja mozgatni az illesztést. Az ízületeket az alapértelmezettől eltérő pozíciótartománnyal konfigurálhatja (lásd: [20.10. Illesztési határértékek 108](#)); ezt az új tartományt piros zóna jelzi a vízszintes sávon belül.

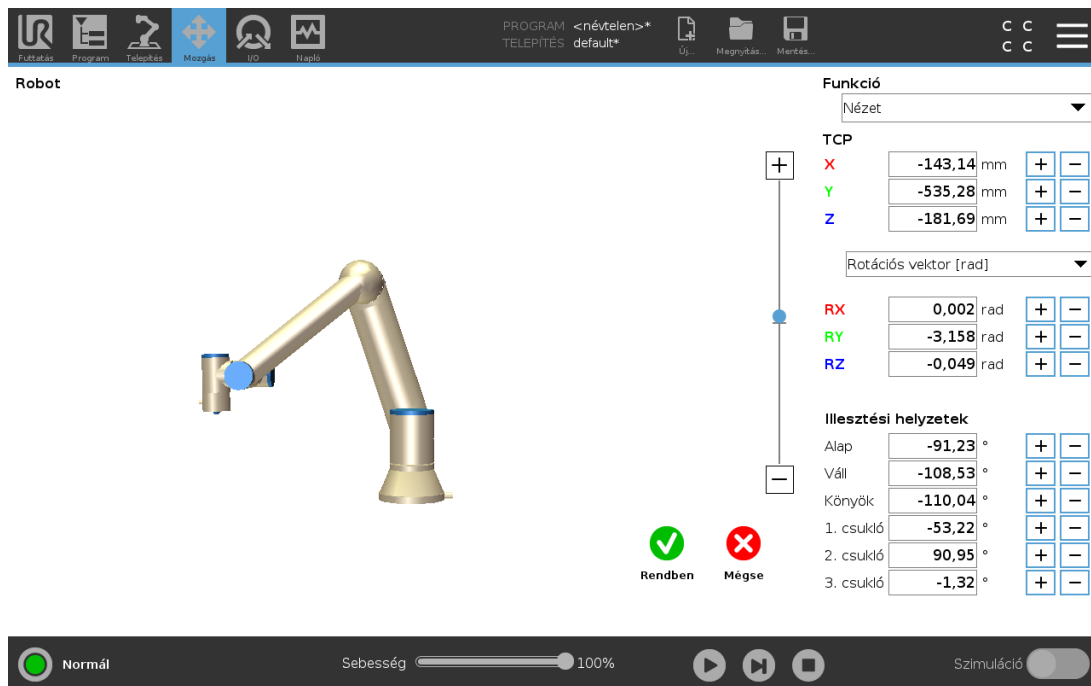
**FIGYELMEZTETÉS**

1. A **Beállítás** fülön, ha a súlypont beállítás (lásd [23.4. Talapzat 190](#)) helytelen, vagy a robotkar nehéz terhet visz, akkor a robot elmozdulhat (leeshet), amikor megnyomja a **Freedrive** gombot. Ilyen esetben ismét engedje fel a **Freedrive** gombot.
2. Használja a helyes telepítési beállításokat (pl.: robotszerelési szög, terhelési tömeg és a terhelés gravitációs középpontja). Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal együtt.
3. A hasznos teher és a robot szerelést helyesen kell beállítani, mielőtt működtetné a **Freedrive** gombot. Ha ezek a beállítások helytelenek, a robotkar elmozdul a **Freedrive** aktiválásakor.
4. A **Freedrive** funkciót csak olyan telepítéseken szabad használni, ahol a kockázatértékelés ezt megengedi. A szerszámoknak és az akadályoknak nem lehetnek éles szélei vagy becsípődési pontjai. Győződjön meg arról, hogy a teljes személyzet kívül maradjon a robotkar területén.



24.5. Tartásszerkesztő képernyője

Amint belépett a **Tartás-szerkesztő** képernyőre, pontosan beállíthatja a célcsukló pozícióit vagy egy céltartást (pozíció és tájolás) a TCP-hez. Megjegyzés: Ez a képernyő **offline**, és nem irányítja közvetlenül a robotkart.



24.5.1. Robot

A 3D-s kép a Robotkar aktuális helyzetét mutatja. Az **árványék** a robotkarnak a megadott értékekkel történő vezérléssel elért cél-pozícióját mutatja a képernyőn. Nyomja meg a nagyító ikonokat a nagyításhoz / kicsinyítéshez, vagy húzza az ujját rajta a nézet megváltoztatásához.

Ha a robot TCP megadott célpontja közel került egy biztonsági vagy kioldó síkhoz, vagy ha a robot-szerszám tájolása közel van a szerszám tájolásának határértékéhez (lásd 20.11. **Síkok** 109), akkor megjelenik a szegély-határ közelítőleges 3D ábrája. A biztonsági síkok sárga és fekete színben jelennek meg a sík kis nyíllal jelzett normálvektorával, amely a sík azon oldalát jelzi, amelyen megengedett a robot TCP helyezése. Az indító síkok kék és zöld színben jelennek meg és egy kis nyíl mutat a sík azon oldalára, ahol a **Normál** mód határértékei (lásd: 20.8. **Biztonsági módok** 107) aktívak. Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor). Amikor a cél robot TCP tovább már nincs a határérték közelében, akkor a 3D-s bemutató eltűnik. Ha a cél TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

24.5.2. Funkció és az eszköz helyzete

Az aktív TCP és a kiválasztott funkció koordinátaértékei megjelennek. Az **X**, **Y**, **Z** koordináták megadják a szerszám pozícióját. Az **RX**, **RY**, **RZ** koordináták adják meg a tájolást. Több nevesített TCP-k konfigurálásával kapcsolatos további információt (lásd itt [23.2. TCP konfigurálás 185](#)).

Használja a **RX**, **RY** és **RZ** mezők felett található legördülő menüt a tájolás ábrázolás-típusának kiválasztásához:

- **Forgatás-vektor** [**rad**] A tájolást *forgatás-vektorként adjuk meg*. A tengely hossza a forgatandó szög radiánban, a vektor maga pedig megadja a tengelyt, amelyet forgatni szándékozik. Ez az alapértelmezett beállítás.
- **Forgatásvektor** [**°**] A tájolást *forgásvektorként adjuk meg*, ahol a vektor hossza - a forgatás fokban megadott szöge.
- **RPY** [**rad**] *Gördülés, billenés és oldaleltérés (RPY)* szöge, radiánban kifejezve. Az RPY rotációs mátrixot (**X**, **Y**, **Z** rotáció) ez adja meg:

$$R_{rpy}(\gamma, \beta, \alpha) = R_Z(\alpha) \cdot R_Y(\beta) \cdot R_X(\gamma)$$
- **RPY** [**°**] *dőlés, bólintás és legyezőmozgás (RPY)* szögei, ahol a szögek fokokban értendők.

Megérinthesi az értékeket a koordináták szerkesztéséhez. Továbbá koppinthat a **+** vagy **-** gombokra is a doboz jobb oldalán egy összeg hozzáadásához/kivonásához az aktuális értékhez/értékből. Vagy egy gombot lenyomva és úgy tartva közvetlenül növeli/csökkenti az értéket.

24.5.3. Illesztési helyzetek

Az egyedi illesztési helyzetek közvetlenül kerülnek meghatározásra. Minden csukló-helyzethez tartozhat egy csukló-határérték tartomány a -360° értéktől $+360^\circ$ értékig. Az alábbiak szerint konfigurálják az illesztés helyzetét:

- Érintse meg az illesztési helyzetet az értékek szerkesztéséhez.
- Koppintson a **+** vagy **-** gombokra a doboz jobb oldalán egy összeg hozzáadásához/kivonásához az aktuális értékhez/értékből.
- Egy gombot lenyomva tartva közvetlenül növeli/csökkenti az értéket.

24.5.4. OK gomb

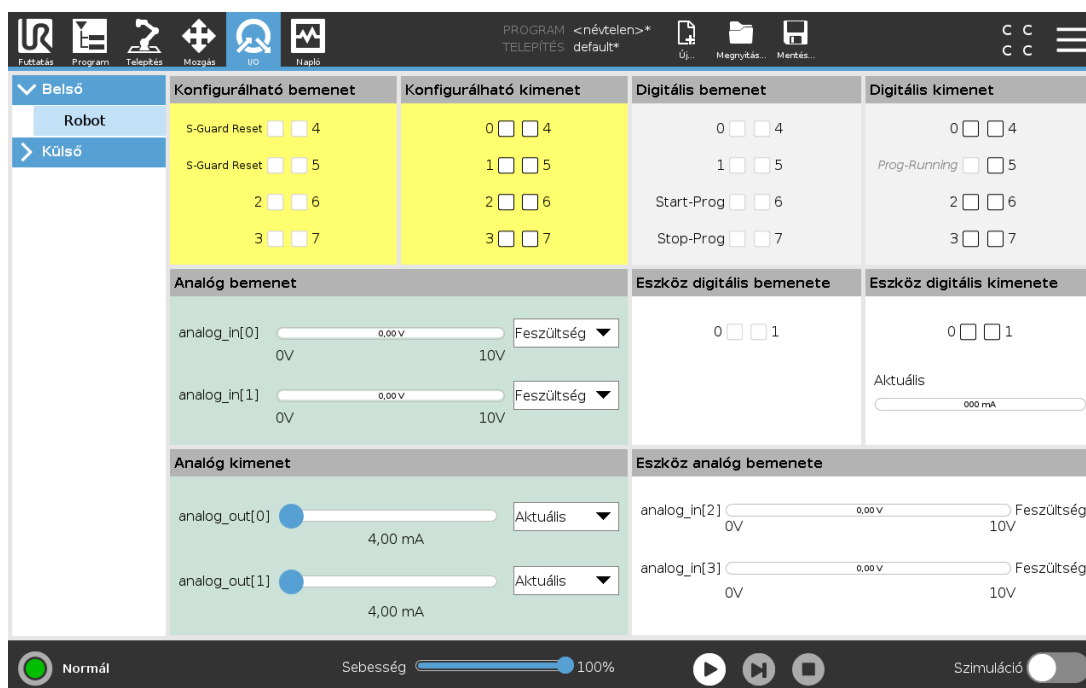
Ha ezt a képernyőt a **Move** képernyőről aktiválja (lásd [24. Mozgás lap 217](#)), koppintson a **OK** gombra, hogy visszatérjen a **>Mozgatás** képernyőre. A robotkar a meghatározott célhoz mozdul. Ha az utolsó megadott érték egy szerszám-koordináta volt, a robotkar a célhelyzet felé a **MozgatásL** mozgástípussal halad; vagy a **MozgatásJ** mozgástípust használja, ha utoljára egy csuklőhelyzet volt meghatározva (lásd).

24.5.5. Mégse gomb

A **Mégse** gombra koppintva kilép a képernyőből, minden módosítást elvetve.

25. I/O lap

25.1. Robot



Ezen a képernyőn mindig felügyelheti és beállíthatja az élő I/O, a robot vezérlődobozába érkező és onnan kiinduló jeleket. A képernyőn megjelenik az I/O aktuális állapota, beleértve a program végrehajtását is. Ha bármi változik a program végrehajtása alatt, a program leáll. A program leállásakor minden kimeneti jel megőrzi az állapotát. A képernyő csak 10 Hz-en frissül, így lehet, hogy a nagyon gyors jelek nem jelennek meg helyesen.

A konfigurálható I/O érintkezőket speciális biztonsági beállítások számára lehet fenntartani, melyeket a telepítés biztonsági I/O konfigurációs szakaszában határozzák meg (lásd: [20.16. I/O 116](#)); a fenntartott érintkezők az alapértelmezett helyett megadott biztonsági funkció, vagy a felhasználó által meghatározott nevet kapják. A biztonsági beállítások számára fenntartott konfigurálható kimenetek nem kapcsolhatók át, és csak LED kijelzőkként jelennek meg.

A jelek elektromos adatait a fejezetben ismertetjük.

Feszültség

A szerszám-kimeneten a Feszültség elem csak akkor konfigurálható, amikor a szerszám-kimenetet a Felhasználó kezeli. Egy URCap kiválasztása eltávolítja a hozzáférést a feszültséghez.

Analóg domén beállítások

Az analóg I/O érintkezőket áram- [4-20mA] vagy feszültség [0-10V] kimenetre lehet beállítani. A beállításokra emlékeznek a robotvezérlő végső későbbi újraindításaihoz, amikor a programot mentik. Egy URCap kiválasztása az Eszköz kimenetben eltávolítja a hozzáférést a Doménbeállításokhoz az analóg Eszközbemenetek esetében.

Eszközkommunikációs interfész

Amikor a **szerszám-kommunikációs interfészt (TCI)** engedélyezték, az eszköz analóg bemenete már nem lesz elérhető. Az I/O képernyőn a **Szerszám bemenet** mező értéke az alább szemléltetett módon változik.

Tool Analog Input	
Baud Rate	115200
Parity	None
Stop Bits	One
RX Idle Chars	1.50
TX Idle Chars	3.50



MEGJEGYZÉS

Ha az **Iker-érintkezős áramellátás** elemet engedélyezték, a szerszám digitális kimeneteit az alábbiak szerint kell elnevezni:

- toolout[0] (Tápfeszültség)
- toolout[1] (GND)

A **Szerszám kimenet** mezőt alább szemléltetjük.

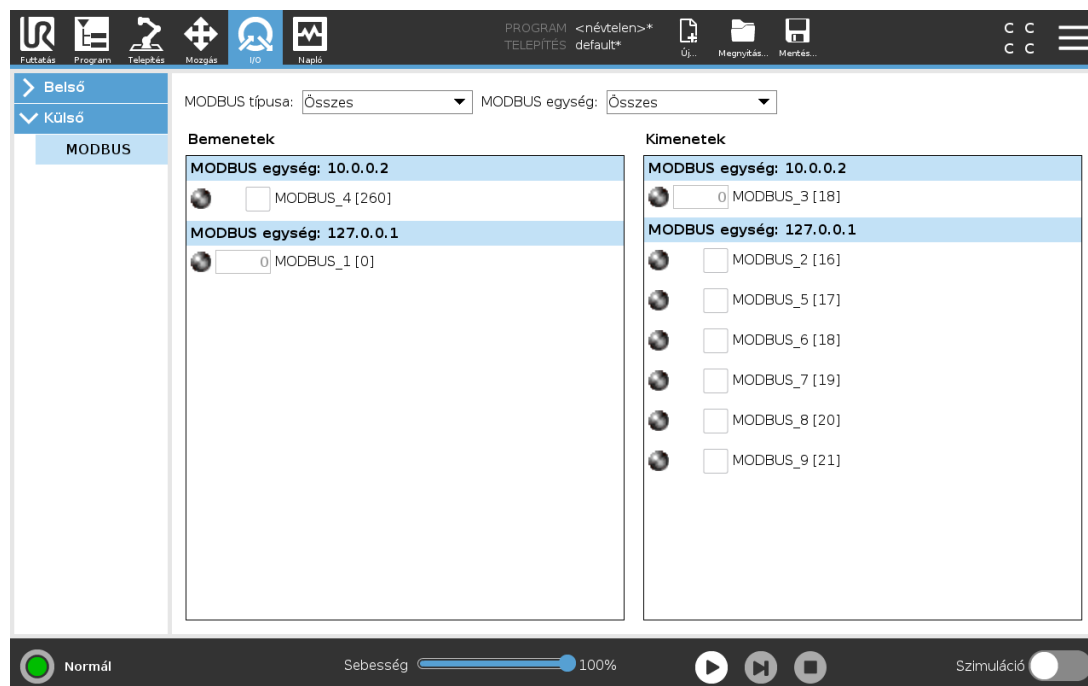
Tool Digital Output

Power ☐ ☐ GND

Current

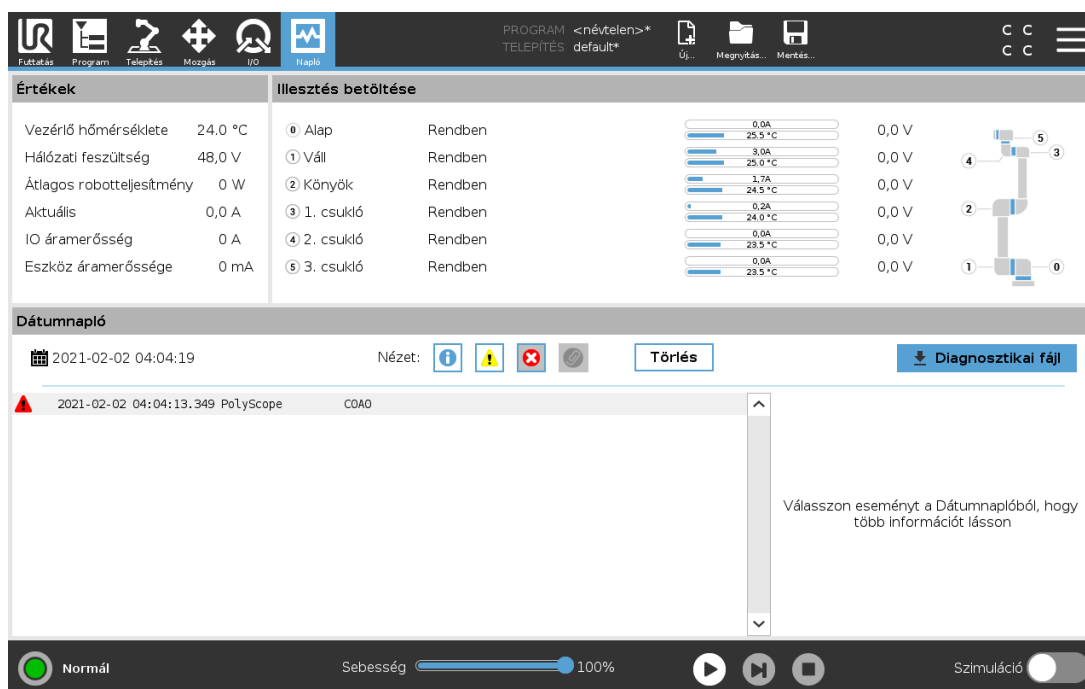
25.2. MODBUS

Az alábbi képernyőképen a MODBUS I/O jelei láthatók, ahogyan azokat a telepítésben beállították. A képernyő tetején található legördülő menüt használva módosíthatja a megjelenített tartalmat a jeltípus és a MODBUS egység alapján, ha egynél több van konfigurálva. A listában szereplő minden egyes jel tartalmazza a csatlakozás állapotát, értékét, nevét és a jel címét. A kimenő jelek átkapcsolhatók, ha a csatlakozás állapota és a I/O fülön kiválasztott vezérlés ezt megengedi (lásd:).





26. Napló lap



A **Napló** fül a robotkarra és a vezérlődobozra vonatkozó információt jelenít meg.

26.1. Leolvasások és illesztés betöltése

A Mérések panelen a vezérlődoboz adatai láthatók. Az Ízület terhelés ablaktáblában az egyes robotkar ízületek adatai láthatók. Minden egyes ízülethez a következőket jeleníti meg:

- Hőmérséklet
- Terhelés
- Állapot
- Feszültség

26.2. Dátumnapló

Az első oszlopban a naplóbejegyzések áthatók, súlyosság szerinti bontásban. A második oszlopban megjelenő gemkapocs azt jelzi, hogy a naplóbejegyzéshez hibajelentés társul. A következő két oszlopban az üzenetek érkezésének időpontja és az üzenet forrása látható. Az utolsó oszlopban az üzenet rövid leírása látható.

Néhány naplóüzenetet úgy terveztek, hogy több információval szolgáljon, melyek a naplóbevitel kiválasztása után jelenne meg a jobb oldalon.

Az üzenet súlyossága

Szűrheti az üzeneteket a váltógombok kiválasztásával, amelyek a naplóbejegyzés súlyosságának felelnek meg, vagy annak, hogy van-e csatolmány. A következő táblázat az üzenet súlyosságát írja le.

	Általános tájékoztatást nyújt, például egy program állapotáról, a vezérlő és a vezérlő verziójának változásairól.
	Problémák, amelyek előfordulhattak, de a rendszer képes volt ezeket helyreállítani.
	A biztonsági határérték túllépése súlyos hiba. Ennek hatására a robot biztonsági kategóriájú leállást hajt végre.
	Üzemzavar lép fel, ha helyrehozhatatlan hiba történt a rendszerben. Ennek hatására a robot biztonsági kategóriájú leállást hajt végre.

Naplóbejegyzés kiválasztásakor a képernyő jobb oldalán további információ jelenik meg. A csatolmány-szűrő kiválasztásával vagy csak a bejegyzés csatolmányait, vagy az összes bejegyzést jeleníti meg.

26.3. Hibajelentések mentése

Részletes állapotjelentés érhető el, amikor a papírkapocs ikon megjelenik a naplósávon.



MEGJEGYZÉS

A legrégebbi jelentés törlésre kerül, amikor új készül. Csak az öt legújabb jelentés kerül tárolásra.

1. Válassza ki a naplósávot, és érintse meg a Jelentés mentése gombot, hogy a jelentést USB-meghajtóra mentse.

Mentheti a jelentést egy program futása alatt.

Az alábbi hibalisták követhetők és exportálhatók:

- Vészleállítás
- Hiba
- Belső PolyScope kivételek
- Védő leállítás
- Kezeletlen kivétel a URCap-ben
- Megsértés

Az exportált jelentés tartalmaz egy felhasználói programot: egy telepítést és egy listát a futó szolgáltatásokról.

26.4. Műszaki támogatás fájl

A jelentésfájlból problémák diagnosztizálásában és reprodukálásában hasznosítható információt talál. A fájl a robot korábbi hibáinak feljegyzéseit, valamint a robot aktuális konfigurációit, a programokat és telepítőit tartalmazza. A jelentésfájl külső USB-meghajtóra menthető. A Napló képernyőn érintse meg a **Támogatási fájl** elemet, és a funkció eléréséhez kövesse a képernyőn megjelenő utasításokat.



MEGJEGYZÉS

Az exportálás akár 10 percet is igénybe vehet, az USB meghajtó sebességétől és a robot fájlrendszerből összegyűjtött fájlok méretétől függően. A jelentést szokásos zip-fájl formában menti, amelyet nem véd jelszó, és amely szerkeszthető, mielőtt elküldenék a műszaki támogatásnak.



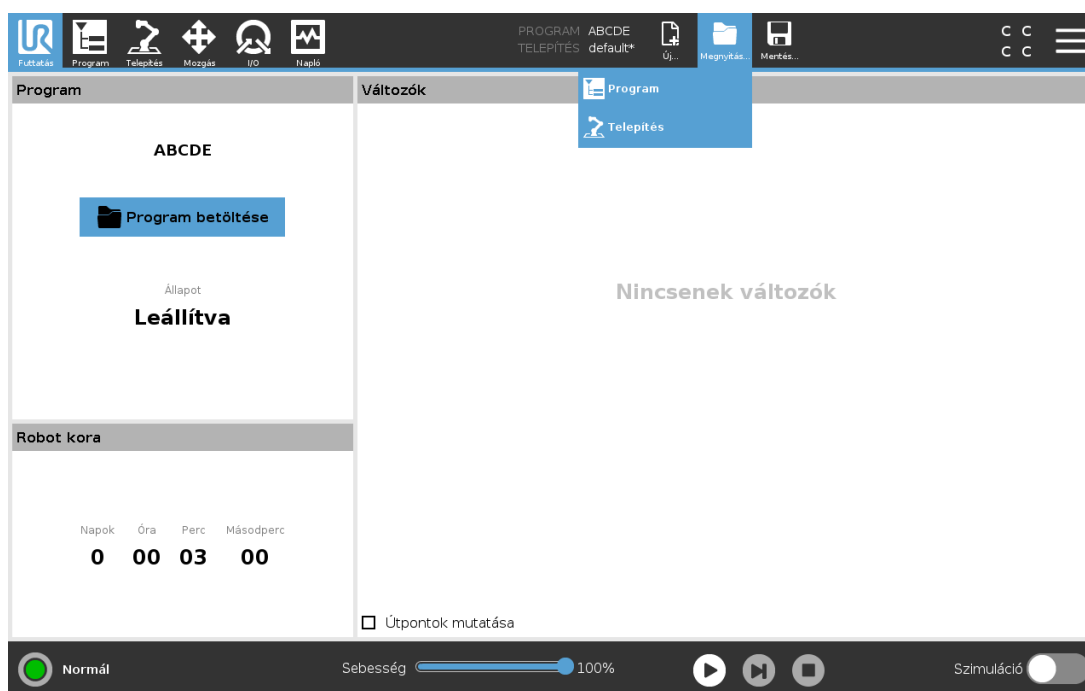
27. Program- és telepítéskezelő



A Program- és telepítéskezelőhárom ikonra utal, amelyek programok és telepítőfájlok létrehozását, betöltését és konfigurálását teszik lehetővé: **Új...**, **Megnyitás...** és **Mentés...**. A Fájl útvonalmegjeleníti az Ön által éppen betöltött program nevét és a telepítőfájl típusát. A Fájl útvonal módosul, amikor új programot programot vagy telepítőfájlhoz létre vagy tölt be. Egy robothoz több telepítő fájlja lehet. A létrehozott programok az aktív telepítőfájlt automatikusan betöltik és használják.

27.1. Megnyitás...

Lehetővé teszi, hogy betöltsön egy programot és/vagy telepítőfájlt.



Program megnyitása

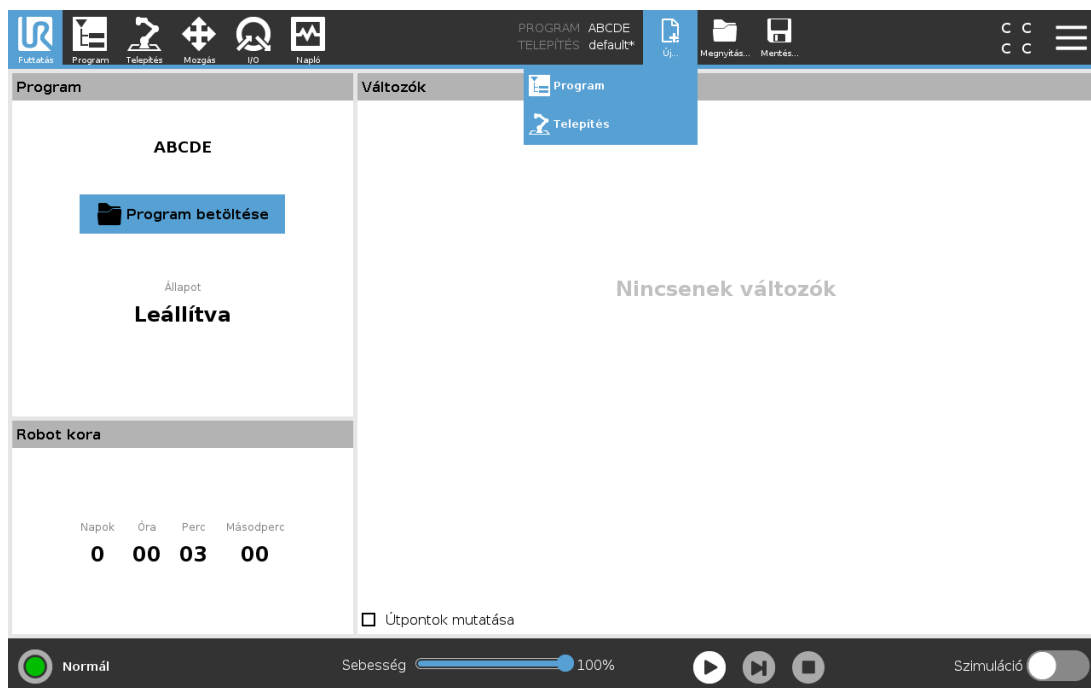
1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Megnyitás...** lehetőségre, és válasszon programot.
2. A Program betöltése képernyőn válasszon egy létező programot és kattintson a Megnyításra.
3. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy a kívánt program neve megjelenik.

Telepítőfájl megnyitása

1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Megnyitás...** lehetőségre, és válasszon telepítőfájlt.
2. A Robot telepítőfájljának betöltése képernyőn válasszon egy létező telepítőfájlt és kattintson a Megnyításra.
3. A Biztonsági konfiguráció dobozban válassza az Alkalmaz és újraindítás pontot a robot újrabootolásának utasításához.
4. Válassza a Telepítőfájl beállítása pontot a telepítőfájl aktuális Programhoz történő beállításához.
5. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy a kívánt telepítőfájl neve megjelenik.

27.2. Új...

Lehetővé teszi, hogy létrehozzon egy új programot és/vagy telepítőfájlt.



Új program létrehozása

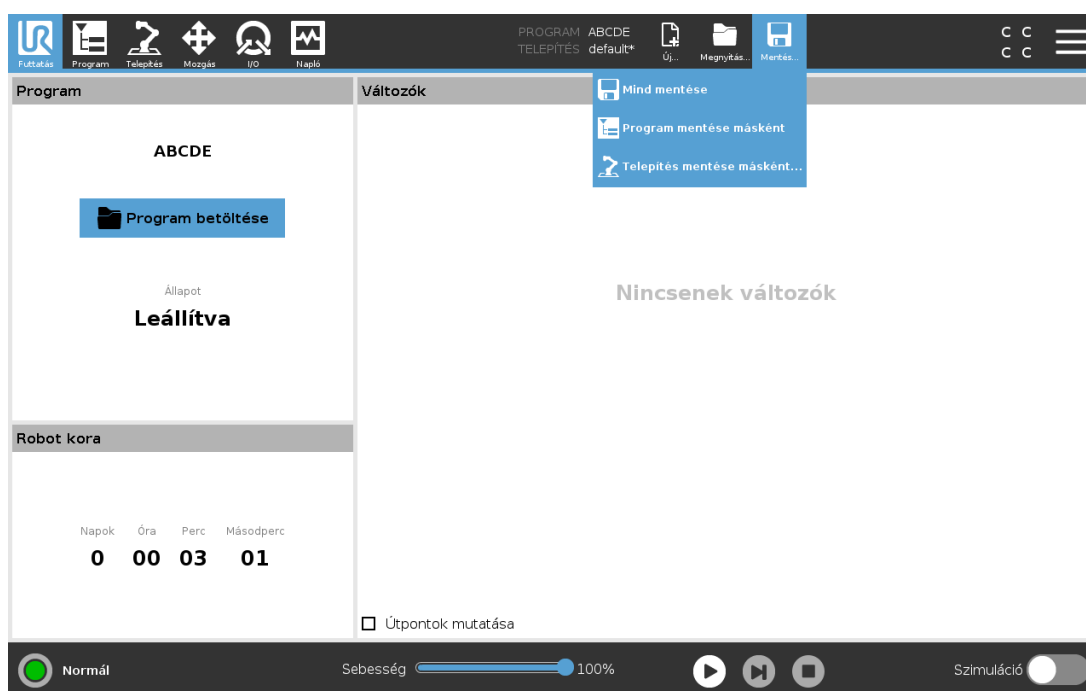
1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Megnyitás...** lehetőségre, és válasszon programot.
2. A Program képernyőn konfigurálja a új programot, ahogy kívánja.
3. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Mentés...** lehetőségre, és válassza a Mind mentése vagy Program mentése másként... lehetőséget.
4. A Program mentése másként képernyőn jelöljön ki egy fájlnévet és kattintson a Mentésre.
5. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy az új program neve megjelenik.

Új telepítés létrehozása

Mentse el a telepítőfájlt, hogy a robot kikapcsolása után használhassa.

1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Új...** lehetőségre, és válasszon telepítőfájlt.
2. Kattintson a Biztonság konfiguráció megerősítése pontra.
3. A Telepítőfájl képernyőn konfigurálja a új telepítőfájlt, ahogy kívánja.
4. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Mentés...** lehetőségre, és válassza a Telepítőfájl mentése másként... lehetőséget.
5. A Robot telepítőfájljának mentése képernyőn jelöljön ki egy fájlnevet és kattintson a Mentésre.
6. Válassza a Telepítőfájl beállítása pontot a telepítőfájl aktuális Programhoz történő beállításához.
7. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy az új telepítőfájl neve megjelenik.

27.3. Mentés...



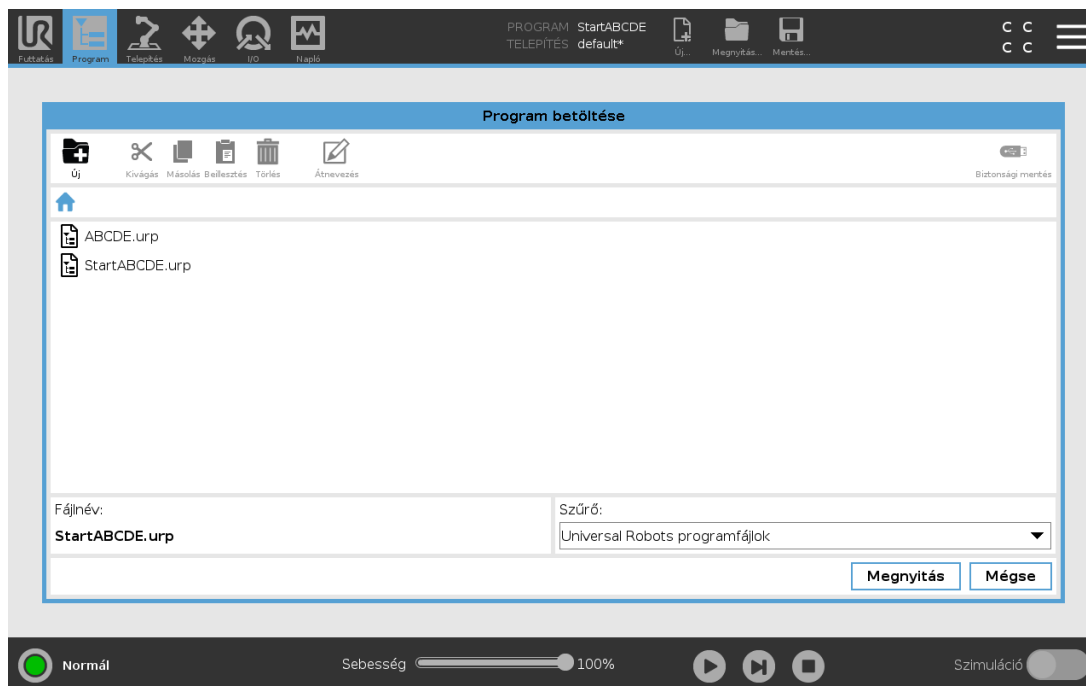
A **Mentés...** három lehetőséget ajánl fel. A betöltött/létrehozott programtól/telepítőfájltól függően:

A **Mind mentése** azonnal kimenti az aktuális Program és telepítőfájlt olyan rendszerűzenet nélkül, amely más helyre vagy más néven mentésre szólítana fel. Ha nem végzett módosításokat a Program vagy Telepítőfájl esetében, akkor a Mind mentése... gomb inaktívan jelenik meg.

Program mentése másként... módosítja az új program nevét és tárhelyét. Az aktuális telepítőfájlt is menti a meglévő néven és tárhelyre.

Telepítés mentése másként... módosítja az új telepítőfájl nevét és tárhelyét. Az aktuális programot kimenti a meglévő néven és tárhelyre.

27.4. Fájlkkezelő



Ez a kép bemutatja a Betöltés képernyőt, amely az alábbi gombokat tartalmazza:

Breadcrumb Path

A breadcrumb pálya a jelen helyhez vezető pályák listáját mutatja meg. Egy mappanevet választva a breadcrumbban, a betöltés párbeszédablak megváltozik arra a könyvtára, és megjeleníti a fájlkieválasztási területen.

Fájlkieválasztási terület

Érintsen meg egy fájlnevet, hogy megnyissa. A mappákat a nevük fél másodpercig való megnyomásával választják ki.

Fájlszűrő

Meghatározhatja a mutatott fájl típusokat. A biztonsági másolat-fájlok kiválasztása után ezen a területen látható a 10 legutóbb mentett programverzió, ahol az '.old0' a legújabb, és '.old9' pedig a legrégebbi.

Fájlnév

A kiválasztott fájl látható itt. Fájl mentésekor használja a szövegmezőt a fájlnev kézzel történő megadásához.

Művelet gombok

A művelet sávon egy sor gomb található, amelyek a fájlkezelést szolgálják.

A művelet sáv jobb oldalán a 'Biztonsági mentés' művelet elvégzi az éppen kiválasztott fájlok és mappák biztonsági mentését az adott tárhelyre és egy USB-meghajtóra. A 'Biztonsági mentés' művelet csak akkor engedélyezett, amikor egy külső adathordozót csatlakoztattak az USB porthoz.



28. Hamburger menü

28.1. Súly

A PolyScope képességeit alkotó összes elem meghatározását megtalálhatja.

1. A **Fejléc** jobb sarkában érintse meg **Hamburger** menüt, és válassza a **Súly** elemet.
2. Koppintson a megjelenő piros kérdőjelek egyikére, hogy meghatározza a kívánt elemet.
3. Az elem meghatározása képernyő jobb felső sarkában koppintson a piros X-re, hogy kilépjen a Súgóból.

28.2. Névjegy

Megjelenítheti a verzióra és jogi részekre vonatkozó adatokat.

1. Koppintson a **Hamburger** menüre, és válassza a **Névjegy** menüpontot.
2. Az adatok megjelenítéséhez koppintson a **Verzió** vagy **Jogi** menüpontra.
3. Koppintson a Bezárás pontra, hogy visszatérjen a képernyőjére.

28.3. Beállítások

A PolyScope beállítások személyre szabása

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A bal oldali Oldalmenüben válasszon egy tételt a személyre szabáshoz. Ha egy működési mód jelszavát beállították az Oldalmenüben, akkor a **Rendszer** csak a programozó számára elérhető.
3. A képernyő jobb alsó részén koppintson az **Alkalmazás és újraindítás** elemre a módosítások végrehajtásához.
4. A képernyő bal oldalán alul koppintson a **Kilépés** elemre a Beállítások képernyőt módosítások nélküli bezárásához.

28.3.1. Preferenciák

Nyelv

Módosíthatja a PolyScope nyelvét és mértékegységét (metrikus vagy birodalmi).

Idő

Elérhető és/vagy beállíthatja az aktuális időt és dátumot, amely a PolyScope-on megjelenik.

1. A Fejlécben kattintson a Hamburger menü ikonjára, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Preferenciák alatt válassza a **Idő** lehetőséget.
3. Ellenőrizze és / vagy állítsa be tetszés szerint az **Idő** és/vagy **Dátum** elemet.
4. Kattintson a **Alkalmazás és újraindítás** gombra a módosítások érvényesítéséhez.

A dátum és az időpont a Napló fülön jelenik meg (lásd [26.2. Dátumnapló 227](#)) a **Dátumnapló** alatt.

Sebességcsúszka elrejtése

A Futtatás lap képernyőn alján található Sebességcsúszka lehetővé teszi, hogy a kezelő módosítsa a futó Program sebességét.

1. A Fejlécben kattintson a Hamburger menü ikonjára, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Preferenciák alatt válassza a **Futtatás** képernyőt.
3. Válassza a jelölőnégyzetet a **Sebesség-csúszka** megjelenítéséhez vagy elrejtéséhez.

28.3.2. Jelszó

Rendszergazda

Az Rendszergazda jelszóval módosíthatja a rendszer biztonsági konfigurációját, beleértve a hálózati hozzáférést is.

Az adminisztrátori jelszó megegyezik a roboton futó Linux rendszer rendszergazda (root) felhasználói fiókjához használt jelszóval, amelyre szükség lehet bizonyos hálózathasználati esetekben, például SSH vagy SFTP esetén.



FIGYELMEZTETÉS

Az elveszett rendszergazda-jelszót nem lehet helyreállítani.

- Tegye meg a megfelelő lépéseket annak érdekében, hogy az rendszergazda jelszó ne vesszen el.

A rendszergazda jelszó beállítása

1. A fejlécben érintse meg a Hamburger menü ikont, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A **Jelszó** alatt kattintson az Admin (rendszergazda) elemre.
3. Az **Aktuális jelszó** alatt írja be az alapértelmezett jelszót: **easybot**.
4. Az **Új jelszó** alatt hozzon létre egy új jelszót.

Egy erős, titkos jelszó létrehozásával érheti el a legjobb biztonságot a rendszer számára.

5. Az **Új jelszó megerősítése** alatt ismétlje meg új jelszavát.
6. Koppintson az **Alkalmazás** gombra a jelszómódosítás megerősítéséhez.

Biztonság

A Biztonsági jelszó megakadályozza a Biztonsági beállítások jogtalan módosítását.

28.4. Rendszer

28.4.1. Biztonsági mentés és helyreállítás

Mentse a rendszere teljes másolatát egy USB meghajtóra, és használja a rendszer visszaállításához az előző állapotába. Erre a lemez korrupciója vagy véletlen törlés esetén lehet szükség.



MEGJEGYZÉS

Használja az USB portok egyikét a vezérlődobozon (CB) belül, amikor a Biztonsági mentés és helyreállítás műveletet végzi. Egy CB USB port használata stabilabb és a Biztonsági mentés futtatásához kevesebb idő szükséges.

A rendszer biztonsági mentése

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menü ikonjára, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Rendszer elem alatt koppintson a **Biztonsági mentés visszaállítása** elemre.
3. Válassza a Tárhely lehetőséget a biztonsági mentés tárolásához, és nyomja meg a **Biztonsági mentés** gombot.
4. A teljes rendszer újraindításához nyomja meg az **OK** gombot.

A rendszer helyreállítása

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menü ikonjára, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Rendszer elem alatt koppintson a **Biztonsági mentés visszaállítása** elemre.
3. Válassza ki a Biztonsági másolat fájlt, és nyomja meg a **Visszaállítás** gombot.
4. A megerősítéshez koppintson a **OK** gombra.

28.4.2. Frissítés

Telepítse a frissítéseket USB-ről, hogy biztosítsa a robot szoftverének naprakészségét.

A szoftver frissítése

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menü ikonjára, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Rendszer elem alatt koppintson a **Frissítés** elemre.
3. Helyezze be az USB meghajtót, és érintse meg a **Keresés** elemet az érvényes frissítőfájlok listázásához.
4. Az érvényes frissítőfájlok listájából válassza ki a kívánt verziót, és érintse meg a **Frissítés** elemet a telepítéshez.



FIGYELMEZTETÉS

Mindig ellenőrizze a programo(ka)t szoftverfrissítés után. A frissítés módosíthatja a pályákat az Ön programjában.

28.4.3. Hálózati

Konfigurálhatja a robot csatlakozását hálózathoz, ha a három elérhető hálózati módszer közül egyet kiválaszt:

- DHCP
- Statikus cím
- Letiltott hálózat (ha nem szeretné, hogy a robot csatlakozzon hálózathoz)

A kiválasztott hálózati módszertől függően konfigurálja a hálózati beállításait:

- IP-cím
- Alhálózati maszk
- Alapértelmezett átjáró
- Preferált DNS kiszolgáló
- Alternatív DNS kiszolgáló

Koppintson az **Alkalmazás** gombra a módosítások alkalmazásához.

28.4.4. URCaps kezelése

Kezelheti meglévő **URCaps** fájlokat vagy telepíthet egy újat a robotjába.

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Rendszer elem alatt koppintson a **URCaps** elemre.
3. Érintse meg a + gombot, válassza ki az **.urcap** fájlt, és nyomja meg a **Megnyitás** elemet.
4. Ha folytatni kívánja az a URCap telepítését, nyomja meg az **Újraindítás** elemet. E lépés után a

URCaps telepítve van, és használatra készen áll.

5. Egy telepített URCaps eltávolításához válassza ki azt az Aktív URCaps-ek közül, és nyomja meg a gombot, majd az **Újraindítás** gombot, hogy a módosítások életbe lépjenek.

Az új URCaps részleteit az **Aktív URCaps** mezőben jeleníti meg a rendszer. Egy állapotikon jelzi az URCap állapotát, az alábbiak szerint:

-  URCap OK: A URCap telepítve és futása normális.
-  A URCap telepítve, de nem tud indul. Forduljon a URCap fejlesztőjéhez.
-  A URCap újraindítása szükséges: Az URCap alkalmazást most telepítették és újraindítás szükséges.

Az **URCaps információ** mezőben jelennek meg a hibaüzenetek és az URCap-pal kapcsolatos tájékoztatás. Az észlelt hib(a)ák típusától függően különböző hibaüzenetek jelennek meg.

28.4.5. Távvvezérlés

Egy robot lehet helyi vezérlés (a hordozható kezelőegységről kezelt) vagy távvvezérelt (külsőleg vezérelt) módban.

 A helyi vezérlés nem engedélyezi	 A távvvezérlés nem engedélyezi
a bekapcsolást és a fék kioldását a hálózaton át küldve a robotnak	a robot mozgatását a Mozgatás lapról
a robotprogramok és telepítőfájlok fogadását és végrehajtását a hálózaton át küldve a robotnak	Indítás a Tanító függelékről
a programok automatikus elindítását bootoláskor, digitális bemenetekről vezérelve	a programok és telepítőfájlok betöltését a Tanító függelékről
az automatikus fékkiengedést bootoláskor, digitális bemenetekről vezérelve	Szabad mozgatás
a programok elindítását digitális bemenetekről vezérelve	

Alapértelmezésként a robot vezérlése hálózat vagy digitális bemenet segítségével korlátozott.

- A Távvvezérlés engedélyezése és kiválasztása tulajdonság feloldja ezt a korlátozást.
- Engedélyezheti a távvvezérlést, ha a robot Helyi vezérlés profilját (PolyScope vezérlés) bekapcsolja, amely lehetővé teszi a futó programok teljes vezérlését és az elvégzendő parancssorok végrehajtását távolról.
- Engedélyezheti a Távvvezérlés funkciót a Beállításokban, hogy a Távoli módot és a Helyi módot elérje a profilban.

Távvezérlés engedélyezése

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Rendszer elem alatt koppintson a **Távvezérlés** elemre.
3. Érintse meg az **Engedélyezés** gombot, hogy elérhető legyen a Távvezérlés funkció. A PolyScope aktív marad. A Távvezérlés engedélyezése nem azonnal indítja el a funkciót. Lehetővé teszi, hogy Helyi vezérlésről Távvezérlésre kapcsoljon át.
4. A profil menüben válassza a **Távvezérlés** elemet a PolyScope felváltásához. Visszatérhet a helyi vezérléshez úgy, hogy visszakapcsol a profilmenübe.



MEGJEGYZÉS

- Bár a Távvezérlés korlátozza az Ön műveleteit a PolyScope alkalmazásban, de továbbra is felügyelheti a robot állapotát.
- Amikor egy robotrendszert Távvezérlés módban kapcsolják ki, akkor Távvezérlés módban indul el.

28.4.6. Biztonság

Általános

Az Általános fülön konfigurálhatja a bűvös fájlokat (Magic Files) és a robot hálózati hozzáférését.

Bűvös fájlok

A bűvös fájl egy szkript az USB-meghajtón, amely akkor fut le, amint beillesztik a rendszerbe.

A bűvös fájlok korlátlan privilégiumokkal rendelkeznek arra, hogy módosítsák a rendszert, így ezek biztonsági kockázatnak tekintendők.

Bűvös fájlok futtatása

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Biztonság alatt válassza az **Általános** lehetőséget.
3. Adja meg rendszergazda-jelszavát.
4. Engedélyezze a **Bűvös fájlok futtatását**.

Konfigurálja a bejövő kapcsolatokat

A **Bejövő hálózati hozzáférés korlátozása egy adott alhálózatra** használatával gondoskodjon róla, hogy a jelzett alhálózaton kívüli IP-címről származó hálózati kapcsolatokat megtagadja. Például:

- A 192.168.1.0/24 használatával csak a 192.168.1.0 - 192.168.1.255 tartományra korlátozhatja a hozzáférést gazdagépektől.
- A 192.168.1.96 paranccsal egyetlen gazdagépre korlátozhatja a bejövő hozzáférést.

Az alhálózati korlátozások letiltásához hagyja üresen a mezőt.

Használja a **Bejövő hozzáférés letiltását további interfészekhez (portonként)**, hogy gondoskodjon a kijelölt pozíciókhoz bármilyen bejövő kapcsolatot elutasításáról.

Például:

- Az összes port blokkolásához használja a 0-65535 kijelölést. Egy konkrét port blokkolásához használja az 564 kódot.
- Adott portok és port-tartományok letiltásához használja a 2318-3412,22,56-67 kijelölést.

A portok letiltásának elkerülése érdekében hagyja üresen a mezőt. Bármely engedélyezett szolgáltatás (lásd: Beállítások -> Biztonság-> Szolgáltatások) elsőbbséget élvez a portok letiltásával szemben.



FIGYELMEZTETÉS

Előfordulhat, hogy az URCaps működése megkívánja bizonyos hálózati felületek megnyitását.

- Forduljon az URCaps szállítójához/szállítóihoz, ha bármelyik URCaps megköveteli konkrét hálózati felületek (portok/szolgáltatások) megnyitását.

Bejövő kapcsolatok konfigurálása

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Biztonság alatt válassza az **Általános** lehetőséget.
3. Adja meg rendszergazda-jelszavát.
4. Adja meg az alhálózati korlátozásokat a **Bejövő hálózati hozzáférés korlátozása egy adott alhálózatra** alatt.
5. Adja meg a bezárandó interfészeket a **Bejövő hozzáférés letiltása további csatlókhöz (portonként)** mezőben.

Secure Shell (SSH)

A Secure Shell (SSH) privát (titkosított) és hitelesített kapcsolatot biztosít a robothoz, amely lehetővé teszi a következőket:

- hozzáférés az operációs rendszerhez
- fájlmásolás
- hálózati felületek alagutazása.



MEGJEGYZÉS

Az SSH hatékony eszköz, ha rendeltetésszerűen használják. Győződjön meg róla, hogy megértette az SSH technológia használatát, mielőtt az SSH technológiára támaszkodna egy robotalkalmazás biztonsága tekintetében.

SSH hozzáférés engedélyezése

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Biztonság alatt válassza a **Biztonsági héj** lehetőséget.
3. Adja meg rendszergazda-jelszavát.
4. Konfigurálja a biztonságos héj (SSH) beállításait:
 - Válassza az **SSH hozzáférés engedélyezése** lehetőséget.
 - Válassza a **Port-továbbítás engedélyezése (távvezérlő üzemmódban)** engedélyezését/letiltását.

A port-továbbítás csak távvezérelt módban érhető el.

A porttovábbítás a nyitott felületek csomagolásához ajánlott eljárás (pl. az irányítópult szolgáltatás) egy hitelesítést igénylő biztonságos és titkosított alagútban.
5. Válassza ki a hitelesítés típusát.

Hitelesítés

Bármely SSH-kapcsolat megköveteli a csatlakozó felhasználó hitelesítését a kapcsolat létrejöttkor. Beállíthatja a hitelesítést jelszóval és/vagy előre megosztott, engedélyezett kulccsal.

Engedélyezett kulcsok kezelése

A kulcs alapú hitelesítés előre megosztott kulcsokra épül.

Az elérhető kulcsokat itt soroltuk fel a kiválasztott kulcsok listáról való eltávolítására és új kulcsok hozzáadására szolgáló gombokkal együtt.

1. Koppintson **Hozzáadás** gombra a fájlválasztási párbeszédpanel megnyitásához.
2. Válasszon egy kulcsot a fájlból.

A fájlt sorról-sorra olvassa be a rendszer úgy, hogy csak azokat a sorokat adja hozzá, amelyek nem üresek, és amelyek nincsenek megjelölve megjegyzésként (# jellel kezdődnek). A hozzáadott sorokat nem érvényesíti a rendszer.

3. Ezeknek teljesíteni kell a hitelesített kulcsok formátumára vonatkozó előírásokat.

Szolgáltatások

A Szolgáltatások alatt található a roboton futó szokásos szolgáltatás listája. Engedélyezheti vagy letilthatja az egyes szolgáltatásokat.

Az engedélyezett szolgáltatás akkor is elérhető marad, ha az adott szolgáltatáshoz társított portokat letiltották. Tehát a portok letiltása nem elegendő a felsorolt szolgáltatások elérésének megakadályozásához, ha azokat engedélyezték.

A hozzáférés megakadályozásához le kell tiltani a felsorolt szolgáltatásokat az **Általános**, majd a **Bejövő kapcsolatok** kiválasztásával.

Egy szolgáltatás engedélyezése

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Beállítások** lehetőséget.
2. A Biztonság alatt válassza a **Szolgáltatások** lehetőséget.
3. Adja meg rendszergazda-jelszavát.
4. A listában válasszon egy lehetőséget, és koppintson az **Engedélyezés** vagy **Letiltás** lehetőségre.

28.5. Robot leállítása

A **Robot leállítása** gomb lehetővé teszi a robot feszültségmentesítését vagy újraindítását.

A robot leállítása

1. A Fejlécben koppintson a Hamburger menüre, és válassza a **Robot leállítása** lehetőséget.
2. Amikor megjelenik a Robot leállítása párbeszédablak, érintse meg a **Kikapcsolás** elemet.

29. Szójegyzék

0. leállítási kategória

A robot mozgása a robot áramellátásának azonnal megszüntetésével áll le. Ez nem kontrollált leállítás, ahol a robot eltérhet a programozott útvonaltól, mivel minden illesztést a lehető leggyorsabban megfékeznek. Ez a védő leállítás használatos, ha biztonsággal kapcsolatos határértéket haladnak meg vagy a vezérlőrendszer biztonsággal kapcsolatos részeiben fellépő hiba esetén. További információt talál itt: **lásd ISO 13850**, vagy **IEC 60204-1**.

1. leállítási kategória

A robot mozgása a robot számára elérhető áramellátással, hogy elérjék a megállítást, majd áramtalanítás, amikor elérték a megállítást. Kontrollált leállítás, ahol a robot a programozott útvonal mentén folytatja a mozgását. Az áramellátás akkor szűnik meg, amikor a robot megállt. További információt talál itt: **lásd ISO 13850**, vagy **IEC 60204-1**.

2. leállítási kategória

Kontrollált leállítás úgy, hogy a robot számára elérhető marad az áram. A biztonsággal kapcsolatos vezérlőrendszer figyel, hogy a robot a leállási helyzetben marad. További információ talál itt: **lásd IEC 60204-1**.

3. kategória

A *kategória* fogalom nem összetévesztendő a *leállási kategória* fogalommal. A *kategória* arra az architektúra-típusra vonatkozik, amely egy bizonyos *teljesítményszint* alapjául szolgál. A 3. *kategóriájú* architektúra egy jelentős tulajdonsága az, hogy egyetlen hiba nem vezethet a biztonsági funkció elvesztéséhez. További információ talál itt: **lásd ISO 13849-1**.

Teljesítményszint

A Teljesítményszint (PL) egy külön szint, amely a vezérlőrendszerek biztonsággal kapcsolatos részeinek képességeit határozza meg, hogy biztonsági funkciókat végezzenek előre látható körülmények között. A PLd a második legmagasabb megbízhatósági besorolás, amely azt jelenti, hogy a biztonsági funkció különösen megbízható. További tájékoztatást talál itt: **lásd ISO 13849-1**.

Diagnosztikai lefedés (DC)

a besorolt teljesítményszint eléréséhez végrehajtott diagnosztika hatékonyságának mértéke. További tájékoztatást talál itt: **lásd ISO 13849-1**.

MTTFd

A veszélyes hibáig eltelt átlagidő (MTTFd) az az érték, mely számításokon és teszteken alapul, melyeket a besorolt teljesítményszint eléréséhez használnak. További tájékoztatást talál itt: **lásd ISO 13849-1**.

Integrátor

Az integrátor olyan személy, aki a végleges robottelepítést tervezi. Az integrátor felel a végleges kockázatértékelés elkészítéséért, és neki kell biztosítania, hogy a végleges telepítés megfeleljen a helyi jogszabályoknak és rendeleteknek.

Kockázatértékelés

A kockázatértékelés az összes kockázat azonosításának és megfelelő szintre történő csökkentésének átfogó folyamata. A kockázatértékelést dokumentálni kell. További tájékoztatásért forduljon ide: **ISO 12100**.

Együtműködő robotalkalmazás

Az **együtműködő** fogalom a kezelő és a robot között fennálló együtműködésre utal egy robotalkalmazásban. A pontos meghatározásokat és leírásokat lásd az ISO 10218-1 és ISO 10218-2. szabványokban.

Biztonsági konfiguráció

A biztonsággal kapcsolatos funkciók és interfészek a biztonsági konfigurálási paraméterek segítségével konfigurálhatók. Ezeket a szoftver interfészén keresztül határozzák meg, lásd [II. rész PolyScope kézikönyv 81.](#)

29.1. Index

A

About 237
Align 218
Auto 218
Automatic mode 99
Automatic Mode Safeguard Reset 117
Automatic Mode Safeguard Stop 117

B

Base 54, 83
Base feature 203
Blend parameters 138
Blending 137
Bracket 22

C

Cone angle 115
Cone center 115
Configurable I/O 26
control box 87, 223
Control Box 2, 20, 22, 25, 34-35, 194

Conveyor Tracking 25, 170

Conveyor Tracking Setup 199

Custom 106

D

Delete 110

Direction Vector 143

Disabled 110-111

Disabled Tool direction limit 116

E

Edit Position 114

Elbow 54, 83

Elbow Force 107

Elbow Speed 107

Error 173

Ethernet 22, 212

EtherNet/IP 22, 191, 216

Expression Editor 156

F

Factory Presets 106

Feature 200, 203, 218

Feature menu 168

File Path 231

Folder 149

Footer 83, 124

Frame 168

Freedrive 13, 99, 169, 190, 204, 218-219

G

General purpose I/O 26

H

Hamburger Menu 86

Header 83

Home 218

I

I/O 22, 27, 85, 116, 191, 193, 223

Initialize 86, 88

input signals 116

Installation 85, 231-232

Installation variables 194

J

Joint Limits 108

L

Log 85, 227

M

Manual High Speed 86, 101

Manual mode 99

Mini Displayport 22

MODBUS 22, 199, 212, 214, 224

mode

Automatic 85, 100

Local 86

Manual 85, 100

Remote 86

Modes 12, 110**Momentum 106****Motion 168****Mounting bracket 2****Move 85, 99, 147, 222****Move robot to 125****Move Tool 217****MoveJ 204, 222****MoveL 204, 222****MoveP 204****N****New... 85, 231****Normal 110****Normal & Reduced 110****Normal & Reduced Tool direction limit 116****Normal mode 107, 116, 134, 221****Normal Plane 112****Normal Tool direction limit 116****Not Reduced mode 118****O****Open... 85, 231****output signals 117**

P

Pan angle 116

Play 86, 124

Point 168

PolyScope 1, 13, 83, 87, 89, 119, 123, 150, 185, 212, 216, 237, 242

popup 148

Pose Editor 218, 221

Position 114

Position range 108

Power 106

Profinet 216

Program 85, 123, 170, 231-232

Program and Installation Manager 85, 231

program node 127

Program Node 132

Program Tree 127

R

Radius 114

Recovery mode 13, 108

Reduced 110

Reduced mode 12, 108, 114, 116-118

Reduced Tool direction limit 116

Remote Control 195, 241

Rename 110

Restrict Elbow 111

risk assessment 2, 9

Robot 113, 217

robot arm 83, 88, 164-165, 169, 194, 217

Robot Arm 22

robot cable 36-37

Robot Limits 105

Robot Moving 118

Robot Not Stopping 118

Robot Program Node 132

Run 85, 123

S

safe Home 118

Safeguard Reset 117

Safety Checksum 86, 105

Safety Configuration 103-105, 108

Safety functions 7-8

Safety I/O 7, 12, 26-27

Safety instructions 44

Safety planes 109, 217, 221

Safety Settings 103, 239

Save... 85, 231, 233

Screen 83

Script manual 3

Service manual 3

Settings 237

Setup 219

Shoulder 54, 83

Show 110

Shut Down 245

Simple 168

Simulation 86

Speed Slider 86, 99

Step 86

Stop 86

stopped state 88

Stopping Distance 106

Stopping Time 106

Success 173

Switch Case construction 156

System Emergency stop 116

System Emergency Stop 118

T

TCI 146

Teach Pendant 2, 20-21, 34, 83, 87, 119, 169, 241

Templates 170

Test button 169

Tilt angle 116

Tool 113

Tool Center Point 108, 185, 218

Tool Center Position 114

Tool Communication Interface 197

Tool Direction 115

Tool feature 203

Tool Flange 83

Tool Force 107

Tool I/O 38

Tool Position 113-114

Tool Speed 107

Trigger Plane 112

Trigger Reduced Mode 110

U

Until 143

Until Distance 144

Until Expression 144

Until Tool Contact 144

UR+ 3

URCaps 240

V

Variables 123, 135

Voltage 223

W

Wait 146

Warranty 52

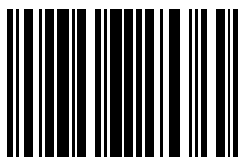
Waypoint 136-137, 142

Waypoints 90

Wrist 83

Szoftver verzió: 5.10

Dokumentum verzió: 9.3.123



99465