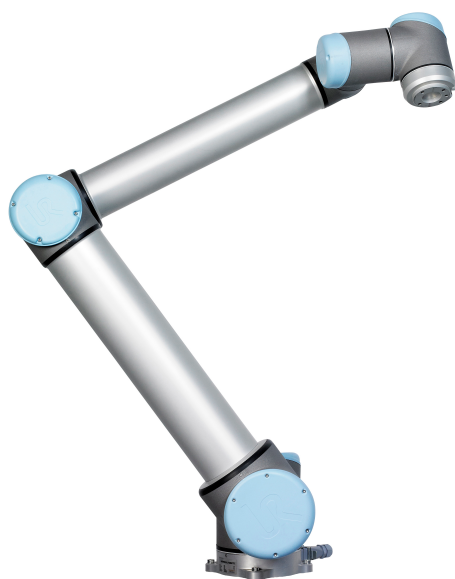




UNIVERSAL ROBOTS

Uživatelská příručka



UR10 / CB3

Překlad originálního návodu (cs)



UNIVERSAL ROBOTS

Uživatelská příručka

UR10/CB3

Euromap67

Verze 3.1 (rev. 18026)

Překlad originálního návodu (cs)

Výrobní číslo UR10: _____

Výrobní číslo CB3: _____

Informace obsažené v tomto dokumentu jsou majetkem společnosti Universal Robots A/S a bez jejího předchozího písemného souhlasu nesmí být reprodukovány jako celek ani zčásti. Zde obsažené informace podléhají změnám bez upozornění a nelze je vykládat jako závazek společnosti Universal Robots A/S. Tento návod je pravidelně přezkoumáván a revidován.

Společnost Universal Robots A/S nezodpovídá za chyby a chybějící informace v tomto dokumentu.

Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S

Logo Universal Robots je registrovaná ochranná známka společnosti Universal Robots A/S.

Obsah

| | |
|---|-------------|
| Úvod | ix |
| Co obsahují krabice | ix |
| Důležité bezpečnostní upozornění | x |
| Jak číst tuto příručku | x |
| Vyhledání dalších informací | x |
| | |
| I Instalační příručka k hardwaru | I-1 |
| | |
| 1 Bezpečnost | I-3 |
| 1.1 Úvod. | I-3 |
| 1.2 Platnost a odpovědnost | I-3 |
| 1.3 Omezení odpovědnosti | I-4 |
| 1.4 Varovné symboly použité v tomto návodu | I-4 |
| 1.5 Všeobecná upozornění a varování | I-5 |
| 1.6 Účel použití | I-7 |
| 1.7 Hodnocení rizik | I-7 |
| 1.8 Nouzové zastavení. | I-8 |
| 1.9 Pohyb bez napájení pohonu | I-8 |
| | |
| 2 Přeprava | I-11 |
| | |
| 3 Mechanické rozhraní | I-13 |
| 3.1 Pracovní prostor robota | I-13 |
| 3.2 Montáž | I-13 |
| | |
| 4 Elektrické rozhraní | I-17 |
| 4.1 Úvod. | I-17 |
| 4.2 Upozornění a varování ve vztahu k elektrickému zařízení | I-17 |
| 4.3 V/V rozhraní ovladače | I-19 |
| 4.3.1 Běžné specifikace všech digitálních vstupů/výstupů | I-19 |
| 4.3.2 Bezpečnostní vstupy/výstupy | I-21 |
| 4.3.3 Víceúčelové digitální vstupy/výstupy | I-24 |
| 4.3.4 Digitální vstup z tlačítka | I-25 |
| 4.3.5 Komunikace s jinými stroji či automaty PLC | I-25 |
| 4.3.6 Víceúčelový analogový vstup/výstup | I-26 |
| 4.3.7 Vzdálené ovládání zapnutí/vypnutí. | I-27 |
| 4.4 V/V rozhraní nástroje. | I-28 |
| 4.4.1 Digitální výstupy nástroje | I-30 |
| 4.4.2 Digitální vstupy nástroje | I-30 |
| 4.4.3 Analogové vstupy nástrojů | I-31 |

| | | |
|-----------|--|-------------|
| 4.5 | Ethernet. | I-32 |
| 4.6 | Připojení k síti | I-32 |
| 4.7 | Připojení robota | I-33 |
| 5 | Bezpečnostní prvky a rozhraní | I-35 |
| 5.1 | Omezující bezpečnostní funkce | I-35 |
| 5.2 | Bezpečnostní režimy | I-37 |
| 5.3 | Bezpečnostní elektrická rozhraní | I-38 |
| 5.3.1 | Bezpečnostní elektrické vstupy. | I-38 |
| 5.3.2 | Bezpečnostní elektrické výstupy | I-39 |
| 6 | Údržba a opravy | I-41 |
| 6.1 | Bezpečnostní pokyny | I-41 |
| 7 | Likvidace a životní prostředí | I-43 |
| 8 | Certifikáty | I-45 |
| 8.1 | Certifikace třetích stran | I-45 |
| 8.2 | Prohlášení v souladu se směrnicemi EU | I-45 |
| 9 | Záruky | I-47 |
| 9.1 | Záruka na produkt | I-47 |
| 9.2 | Prohlášení | I-47 |
| A | Brzdná doba a brzdná dráha | I-49 |
| A.1 | Brzdné dráhy a doby KATEGORIE 0 | I-49 |
| B | Prohlášení a certifikáty | I-51 |
| B.1 | CE Declaration of Incorporation (original) | I-51 |
| B.2 | ES Prohlášení o zabudování (překlad originálu) | I-52 |
| B.3 | Certifikát pro bezpečnostní systém | I-53 |
| B.4 | Certifikát zkoušky na životní prostředí | I-54 |
| B.5 | Certifikát zkoušky EMC | I-55 |
| C | Použité normy | I-57 |
| D | Technické specifikace | I-63 |
| II | Příručka k rozhraní PolyScope | II-1 |
| 10 | Úvod | II-3 |
| 10.1 | Začínáme | II-3 |
| 10.1.1 | Instalace ramene robota a ovládací jednotky | II-3 |
| 10.1.2 | Zapnutí a vypnutí ovládací jednotky. | II-4 |
| 10.1.3 | Zapnutí a vypnutí ramene robota | II-4 |
| 10.1.4 | Rychlé spuštění | II-4 |
| 10.1.5 | První program. | II-5 |

| | | |
|-----------|--|--------------|
| 10.2 | Programovací rozhraní PolyScope | II-6 |
| 10.3 | Úvodní obrazovka | II-8 |
| 10.4 | Obrazovka Inicializace | II-9 |
| 11 | Editory na obrazovce | II-11 |
| 11.1 | Číselná klávesnice na obrazovce | II-11 |
| 11.2 | Klávesnice na obrazovce. | II-12 |
| 11.3 | Editor výrazů na obrazovce | II-12 |
| 11.4 | Obrazovka úprav poloh | II-13 |
| 12 | Ovládání robota | II-17 |
| 12.1 | Karta Pohyb | II-17 |
| 12.1.1 | Robot | II-17 |
| 12.1.2 | Poloha prvku a nástroje | II-18 |
| 12.1.3 | Pohyb nástroje. | II-18 |
| 12.1.4 | Pohyb kloubů | II-18 |
| 12.1.5 | Freedrive | II-18 |
| 12.2 | Karta V/V | II-19 |
| 12.3 | V/V MODBUS klient | II-20 |
| 12.4 | Karta Automatický pohyb | II-21 |
| 12.5 | Instalace → Načíst/Uložit | II-22 |
| 12.6 | Instalace → Konfigurace TCP | II-23 |
| 12.6.1 | Přidávání, úpravy a odstraňování bodů TCP. | II-23 |
| 12.6.2 | Výchozí a aktivní TCP | II-24 |
| 12.6.3 | Výuka polohy TCP | II-24 |
| 12.6.4 | Výuka orientace TCP | II-25 |
| 12.6.5 | Náklad | II-25 |
| 12.6.6 | Těžiště | II-25 |
| 12.7 | Instalace → Montáž | II-26 |
| 12.8 | Instalace → Nastavení V/V. | II-27 |
| 12.9 | Instalace → Bezpečnost | II-28 |
| 12.10 | Instalační → Proměnné | II-28 |
| 12.11 | Instalace →Nastavení V/V MODBUS klient. | II-29 |
| 12.12 | →Funkce instalace | II-32 |
| 12.13 | Nastavení sledování dopravníku. | II-35 |
| 12.14 | Instalace → Výchozí program | II-36 |
| 12.14.1 | Načtení výchozího programu | II-36 |
| 12.14.2 | Spuštění výchozího programu | II-37 |
| 12.14.3 | Automatická inicializace | II-37 |
| 12.15 | Karta Protokol | II-37 |
| 12.16 | Obrazovka načtení | II-38 |
| 12.17 | Karta Spustit | II-40 |
| 13 | Programování | II-43 |
| 13.1 | Nový program | II-43 |
| 13.2 | Karta Program | II-44 |
| 13.2.1 | Programový strom | II-44 |

| | | |
|-----------|--|--------------|
| 13.2.2 | Signalizace běhu programu | II-45 |
| 13.2.3 | Tlačítka Zpět/Znovu | II-45 |
| 13.2.4 | Ovládací panel programu. | II-45 |
| 13.3 | Proměnné | II-46 |
| 13.4 | Příkaz: Prázdný | II-47 |
| 13.5 | Příkaz: Pohyb. | II-48 |
| 13.6 | Příkaz: Pevný bod trasy | II-50 |
| 13.7 | Příkaz: Relativní bod trasy | II-52 |
| 13.8 | Příkaz: Proměnný bod trasy | II-53 |
| 13.9 | Příkaz: Čekat | II-54 |
| 13.10 | Příkaz: Nastavit | II-54 |
| 13.11 | Příkaz: Samostatné okno. | II-55 |
| 13.12 | Příkaz: Zastavit | II-56 |
| 13.13 | Příkaz: Komentář | II-56 |
| 13.14 | Příkaz: Složka | II-57 |
| 13.15 | Příkaz: Cyklus | II-57 |
| 13.16 | Příkaz: Podprogram | II-58 |
| 13.17 | Příkaz: Zadáání | II-59 |
| 13.18 | Příkaz: If | II-60 |
| 13.19 | Příkaz: Skript | II-61 |
| 13.20 | Příkaz: Událost | II-62 |
| 13.21 | Příkaz: Vlákno | II-63 |
| 13.22 | Příkaz: Tvar | II-63 |
| 13.23 | Příkaz: Síla. | II-65 |
| 13.24 | Příkaz: Paleta | II-68 |
| 13.25 | Příkaz: Hledat | II-69 |
| 13.26 | Příkaz: Potlačit | II-72 |
| 13.27 | Karta Grafika | II-73 |
| 13.28 | Karta Struktura | II-74 |
| 13.29 | Karta Proměnné | II-75 |
| 13.30 | Příkaz: Inicializace proměnných | II-76 |
| 14 | Obrazovka Nastavení | II-77 |
| 14.1 | Jazyk a jednotky. | II-78 |
| 14.2 | Aktualizace robota | II-79 |
| 14.3 | Nastavit heslo | II-80 |
| 14.4 | Kalibrovat obrazovku. | II-81 |
| 14.5 | Nastavení sítě | II-81 |
| 14.6 | Nastavit čas | II-82 |
| 15 | Bezpečnostní konfigurace | II-83 |
| 15.1 | Změna bezpečnostní konfigurace | II-84 |
| 15.2 | Bezpečnostní synchronizace a chyby | II-85 |
| 15.3 | Tolerance | II-85 |
| 15.4 | Bezpečnostní kontrolní součet. | II-86 |
| 15.5 | Bezpečnostní režimy | II-86 |
| 15.6 | Režim Freedrive. | II-87 |

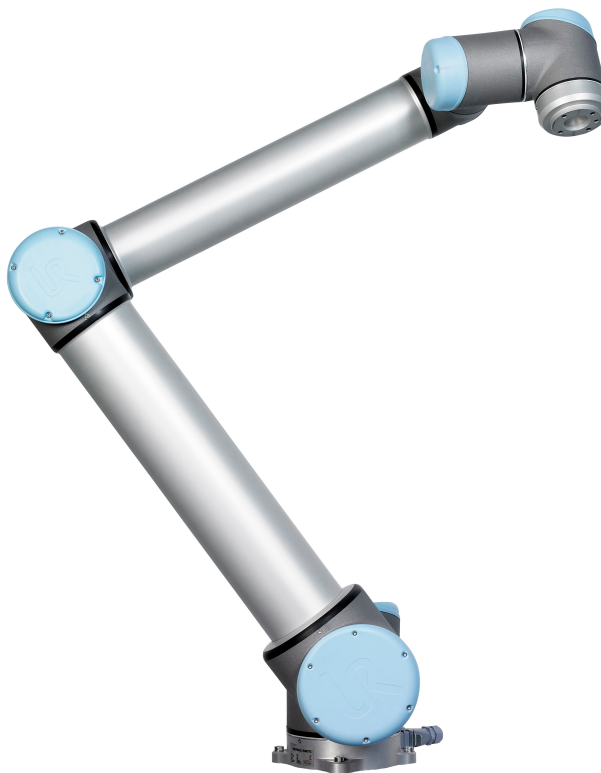
| | | |
|--|---|---------------|
| 15.7 | Ochrana heslem | II-87 |
| 15.8 | Použit | II-87 |
| 15.9 | Všeobecná omezení | II-88 |
| 15.10 | Omezení kloubu. | II-91 |
| 15.11 | Hranice | II-92 |
| 15.11.1 | Výběr hranice pro konfiguraci | II-93 |
| 15.11.2 | 3D znázornění. | II-93 |
| 15.11.3 | Konfigurace bezpečnostní roviny | II-94 |
| 15.11.4 | Konfigurace hranice nástroje | II-97 |
| 15.12 | Bezpečnostní vstupy/výstupy. | II-99 |
| III Rozhraní EUROMAP 67 | | III-1 |
| 16 Úvod | | III-3 |
| 16.1 | Software EUROMAP 67 standard | III-4 |
| 16.2 | Zákonná oznámení. | III-4 |
| 17 Integrace robota a IMM | | III-7 |
| 17.1 | Nouzové zastavení a bezpečné zastavení. | III-7 |
| 17.2 | Připojení světelné bariéry MAF | III-7 |
| 17.3 | Montáž robota a nástroje. | III-8 |
| 17.4 | Použití robota bez IMM | III-8 |
| 17.5 | Převod EUROMAP 12 na EUROMAP 67 | III-8 |
| 18 GUI | | III-11 |
| 18.1 | Šablona programu EUROMAP 67 | III-11 |
| 18.2 | Přehled a odstraňování problémů V/V | III-12 |
| 18.2.1 | Ovládání. | III-13 |
| 18.2.2 | Dané výrobcem | III-14 |
| 18.2.3 | Bezpečnost | III-14 |
| 18.2.4 | Stav | III-14 |
| 18.3 | Funkce struktury programu | III-14 |
| 18.3.1 | Kontrola při spuštění | III-15 |
| 18.3.2 | Vstřikování povoleno | III-16 |
| 18.3.3 | Čekat na položku. | III-17 |
| 18.3.4 | Ejektor dopředu | III-17 |
| 18.3.5 | Ejektor dozadu | III-18 |
| 18.3.6 | Posuvníky jádra zasunuty | III-18 |
| 18.3.7 | Posuvníky jádra vysunuty | III-19 |
| 18.4 | Akce a čekání V/V | III-20 |
| 19 Instalace a odinstalace rozhraní | | III-21 |
| 19.1 | Instalace | III-21 |
| 19.2 | Odinstalace | III-22 |



| | |
|--|---------------|
| 20 Elektrické vlastnosti | III-23 |
| 20.1 Rozhraní světelné bariéry MAF | III-23 |
| 20.2 Nouzové zastavení, bezpečnostní zařízení a signály MAF. | III-23 |
| 20.3 Digitální vstupy | III-24 |
| 20.4 Digitální výstupy | III-24 |
| | |
| Glossary | III-25 |
| | |
| Index | III-27 |

Úvod

Gratulujeme vám k zakoupení nového robota od společnosti Universal Robots UR10.



Robota lze naprogramovat tak, aby pohyboval nástrojem a komunikoval s jinými stroji pomocí elektrických signálů. Jedná se o rameno složené z trubíc a kloubů z extrudovaného hliníku. Pomocí našeho patentovaného programovacího rozhraní PolyScope lze robota snadno naprogramovat tak, aby pohyboval nástrojem po požadované trajektorii.

Co obsahují krabice

Pokud si objednáte kompletního robota, obdržíte dvě krabice. Jedna obsahuje rameno robota a v druhé se nachází následující položky:

- Ovládací jednotka s přenosným ovládacím terminálem;
- Montážní držák pro ovládací jednotku;
- Montážní držák pro přenosný ovládací panel;
- Klíč k otevření ovládací jednotky;
- Kabel pro propojení ramene robota s ovládací jednotkou;
- Síťový kabel kompatibilní s vaším regionem;
- Kabel k nástroji;

- Kabel EUROMAP 67;
- Stylus s laserem;
- Certifikát provozní zkoušky společnosti UR;
- Tento návod.

Důležité bezpečnostní upozornění

Robot je *částečně kompletné strojní zařízení*, (viz 8.2) a každá instalace robota tedy vyžaduje posouzení rizik. Veškeré bezpečnostní pokyny v kapitole 1 je nutné důsledně dodržovat.

Jak číst tuto příručku

Tato příručka obsahuje pokyny k instalaci a používání robota. Skládá se z následujících částí:

Instalační příručka k hardwaru: Mechanická a elektrická instalace robota.

Příručka k rozhraní PolyScope: Programování robota.

Rozhraní EUROMAP 67: Používání rozhraní EUROMAP 67.

Příručka je určena osobám provádějícím instalaci, které musí projít základní úrovní školení v oblasti mechaniky a elektřiny. Je také užitečné, i když ne nezbytné, seznámit se se základními koncepty programování. Zvláštní znalosti robotů obecně či robotů společnosti Universal Robots nejsou vyžadovány.

Vyhledání dalších informací

Webové stránky podpory (<http://support.universal-robots.com/>) jsou dostupné pro všechny distributory společnosti UR a obsahují dodatečné informace, například:

- Další jazykové verze této příručky;
- Aktualizace příručky PolyScope po upgradu rozhraní PolyScope na novou verzi.
- *Servisní příručku* s pokyny pro odstraňování potíží, údržbu a opravy robota.
- *Příručku pro skriptování* určenou pokročilým uživatelům.

Část I

Instalační příručka k hardwaru

1 Bezpečnost

1.1 Úvod

Tato kapitola obsahuje důležité bezpečnostní informace a je nutné, aby si je osoba provádějící instalaci robotů UR pečlivě přečetla.

První části této kapitoly jsou obecnější a další části obsahují konkrétnější technické údaje relevantní pro nastavení a naprogramování robota.

Je důležité dodržovat také veškeré pokyny k montáži uvedené v dalších kapitolách a částech této příručky.

Zvláště je třeba věnovat pozornost textům s výstražnými symboly. Kapitola 5 obsahuje detailní popis bezpečnostních funkcí a rozhraní.

1.2 Platnost a odpovědnost

Kapitola neobsahuje informace o možnostech konstrukce, instalace a provozu celé aplikace robota ani o periferních zařízeních, která by mohla ovlivnit bezpečnost celého systému. Celý systém je třeba zkonstruovat a nainstalovat v souladu s bezpečnostními požadavky stanovenými v normách a předpisech země, ve které se robot instaluje.

Osoby provádějící instalaci robotů UR nesou odpovědnost za dodržení platných bezpečnostních zákonů a předpisů v dané zemi a za vyloučení jakýchkoliv závažných rizik v celé aplikaci robota.

Patří zde například:

- Provést posouzení rizik pro celý systém;
- Připojit další stroje a dodatečná bezpečnostní zařízení, pokud to vyplývá z výsledků posouzení rizik;
- Nakonfigurovat správné bezpečnostní nastavení v softwaru;
- Zajistit, aby uživatelé neupravovali bezpečnostní opatření;
- Ověřit, zda je celý systém zkonstruován a nainstalován správně;
- Specifikovat návod k obsluze;
- Označit instalaci robota relevantními značkami a umístit kontaktní údaje na osobu provádějící instalaci;
- Shromáždit veškerou technickou dokumentaci.

Pokyny k vyhledání platných norem a zákonů jsou uvedeny v <http://support.universal-robots.com/>

1.3 Omezení odpovědnosti

Žádné informace v této příručce týkající se bezpečnosti nesmí být vykládány jako záruka společnosti UR, že průmyslový manipulátor nezpůsobí zranění či poškození, a to ani v případě, že budou dodrženy všechny bezpečnostní pokyny.

1.4 Varovné symboly použité v tomto návodu

V níže uvedené tabulce se nachází popisky specifikující úroveň nebezpečí používané této příručce. Stejné bezpečnostní a varovné symboly se používají na výrobku.



NEBEZPEČÍ:

Označují bezprostředně nebezpečnou situaci ve vztahu k elektroinstalaci, která (pokud nastane) by mohla vést k usmrcení nebo těžkému zranění.



NEBEZPEČÍ:

Označují bezprostředně nebezpečnou situaci, která (pokud nastane) by mohla vést k usmrcení nebo těžkému zranění.



UPOZORNĚNÍ:

Označují potenciálně nebezpečnou situaci ve vztahu k elektroinstalaci, která (pokud nastane) by mohla vést ke zranění osob nebo poškození zařízení.



UPOZORNĚNÍ:

Označují potenciálně nebezpečnou situaci, která (pokud nastane) by mohla vést ke zranění osob nebo poškození zařízení.



UPOZORNĚNÍ:

Označuje potenciálně nebezpečný horký povrch, který při dotyku může způsobit zranění.



VÝSTRAHA:

Označují situaci, která (pokud nastane) by mohla vést ke zranění osob nebo poškození zařízení.

1.5 Všeobecná upozornění a varování

Tato část obsahuje obecná upozornění a varování. Některá z nich se opakují nebo vysvětlují v jiných částech příručky. Ostatní upozornění a varování se nachází v různých částech příručky.



NEBEZPEČÍ:

Robota a veškeré elektrické vybavení instalujte v souladu se specifikacemi a upozorněními v kapitolách 3 a 4.



UPOZORNĚNÍ:

1. Zkontrolujte, zda jsou rameno a nástroj robota správně a bezpečně přišroubovány.
2. Zajistěte, aby rameno robota mělo dostatek prostoru a mohlo volně pracovat.
3. Zajistěte, aby byla kolem provozní oblasti robota zřízena bezpečnostní opatření (např. zábradlí, provaz nebo bezpečnostní obrazovka), která budou podle norem chránit obsluhu i ostatní osoby vyskytující se v jeho blízkosti.
4. Při práci s robotem nenoste volné oblečení ani šperky. Dlouhé vlasy mějte při práci s robotem stažené dozadu.
5. Robota nikdy nepoužívejte, pokud je poškozený.
6. Pokud software nahlásí kritickou chybu, okamžitě aktivujte nouzové zastavení, запиšte si podmínky, které chybu vyvolaly, vyhledejte odpovídající chybové kódy na obrazovce protokolu a kontaktujte dodavatele.
7. Žádné bezpečnostní vybavení nepřipojujte k normálnímu vstupu/výstupu. Používejte pouze bezpečnostní rozhraní.
8. Použijte správná nastavení instalace (např. montážní úhel robota, hmotnost TCP, posun TCP, bezpečnostní konfigurace). Soubor instalace ukládejte a načítejte spolu s programem.
9. Funkci Freedrive (Impedance/zpětné řízení) lze použít pouze v instalacích, ve kterých to umožňuje posouzení rizik. Nástroje ani překážky nesmí mít ostré okraje či místa, na kterých může dojít ke skřípnutí. Zajistěte, aby všechny osoby byly mimo dosah robota.
10. Při používání programovacího panelu dejte pozor na pohyb robota.
11. Pokud je systém v provozu, nevstupujte do bezpečnostního dosahu robota ani se robota nedotýkejte.

11. V případě kolize se může uvolnit velká dávka kinetické energie, která je výrazně vyšší při vyšších rychlostech a velkých nákladech. (Kinetická energie = $\frac{1}{2}$ hmotnost · rychlost²)
12. Kombinace různých strojů může zvýšit rizika nebo vytvořit nová. Vždy provádějte celkové posouzení rizik pro kompletní instalaci. Pokud jsou potřebné různé úrovně výkonu bezpečnostního nebo nouzového zastavení, vždy si vyberte vyšší úroveň. Vždy si přečtěte příručky k veškerému vybavení používanému v instalaci.
13. Robota nikdy neupravujte. Úpravy mohou vytvořit rizika, které osoba provádějící instalaci nemůže předpokládat. Veškerou autorizovanou montáž je třeba provádět podle nejnovější verze všech relevantních servisních příruček. SPOLEČNOST UNIVERSAL ROBOTS SE ZŘÍKÁ VEŠKERÉ ODPOVĚDNOSTI, POKUD BUDE PRODUKT JAKÝMKOLIV ZPŮSOBEM POZMĚNĚN NEBO UPRAVEN.
14. Pokud robota zakoupíte s dalším modulem (např. s rozhraním euromap67), vyhledejte modul v příslušné příručce.



UPOZORNĚNÍ:

1. Robot i ovládací jednotka generují během provozu teplo. S robotem při provozu nebo bezprostředně po ukončení provozu nemanipulujte ani se jej nedotýkejte. Chcete-li robota zchladit, vypněte jej a hodinu počkejte.
2. Nikdy nestrkejte prsty za vnitřní kryt ovládací jednotky.



VÝSTRAHA:

1. Pokud je robot zkombinován se stroji (nebo pracuje se stroji), které by jej mohly poškodit, důrazně doporučujeme otestovat všechny funkce a program robota samostatně. Program robota doporučujeme otestovat pomocí dočasných bodů trasy mimo pracovní prostředí ostatních strojů. Společnost Universal Robots nenese odpovědnost za žádné poškození robota nebo jiného vybavení způsobené programovacími chybami nebo poruchami robota.
2. Robota nevystavujte stálým magnetickým polím. Velmi silná magnetická pole jej mohou poškodit.

1.6 Účel použití

Roboti společnosti UR jsou průmysloví a slouží jako manipulační nástroje a příslušenství nebo jako nástroje pro zpracování či přenášení součástí nebo produktů. Podrobnosti o podmínkách, za jakých by měl robot pracovat, naleznete v přílohách B a D.

Roboti společnosti UR jsou vybaveni speciálními bezpečnostními funkcemi, které jsou primárně určeny pro provozní spolupráci, kdy robot pracuje mimo oplocení a/nebo s člověkem.

Provozní spolupráce je určena pouze pro nerizikové aplikace, ve kterých celková aplikace, včetně nástrojů, pracovních dílů, překážek a dalších strojů, v souladu s výsledky posouzení rizik konkrétní aplikace neobsahuje žádná významná rizika.

Jakékoliv použití nebo aplikace, které se odchýlí od určeného použití, bude považováno za nepřijatelné zneužití. Patří zde například:

- Použití v potenciálně výbušných prostředích;
- Použití ve zdravotnických aplikacích a aplikacích s vysokými požadavky na bezpečnost;
- Použití před provedením posouzení rizik;
- Použití tam, kde jsou vyhodnocené úrovně výkonu nedostatečné;
- Použití tam, kde reakční doba bezpečnostních funkcí není postačující;
- Použití jako pomůcka k lezení;
- Provoz mimo přípustné provozní parametry.

1.7 Hodnocení rizik

Jednou z nejdůležitějších věcí, které musí osoba provádějící instalaci provést, je posouzení rizik. Samotný robot je neúplné strojní zařízení, bezpečnost instalace robota tedy závisí na tom, jak je robot integrován (např. s nástrojem, překážkami a dalšími stroji).

Osobám provádějícím instalaci doporučujeme provést posouzení rizik pomocí norem ISO 12100 a ISO 10218-2.

Při posuzování rizik je nutné zvážit dvě možnosti:

- Učení robota při vytváření instalace robota;
- Běžný provoz instalace robota.

Pokud robot není nainstalován v provozní spolupráci (např. při použití nebezpečných nástrojů), může z posouzení rizik vyplynout, že osoba provádějící instalaci bude potřebovat připojit dodatečná bezpečnostní zařízení (například aktivační zařízení), která ji ochrání během programování.

Společnost Universal Robots určila možná významná rizika uvedená v následujícím seznamu jako rizika, která musí osoba provádějící instalaci zohlednit. Konkrétní instalace robota však může představovat další významná rizika.

1. Zachycení prstů mezi podstavcem a základnou robota (kloub 0).
2. Zachycení prstů mezi zápěstím 1 a zápěstím 2 (kloubem 3 a kloubem 4).
3. Probodnutí pokožky ostrými okraji a ostrými hroty nástroje či konektoru nástrojů.
4. Probodnutí pokožky ostrými okraji a ostrými hroty na překážkách v blízkosti trasy robota.
5. Pohmožděníiny způsobené nárazem robota.
6. Vymknutí nebo zlomenina kosti z důvodu nárazu těžkého nákladu na tvrdý povrch.
7. Následky způsobené uvolněním upevňovacích šroubů ramene robota nebo nástroje.
8. Předměty padající z nástroje, např. kvůli špatnému úchopu nebo přerušení napájení.
9. Chyby z důvodu různých tlačítek nouzového zastavení pro různé stroje.

Informace o brzdných dobách a brzdných drahách naleznete v příloze A.

1.8 Nouzové zastavení

Veškerý pohyb robota okamžitě zastavíte aktivací tlačítka nouzového zastavení.

Nouzové zastavení se nesmí používat jako opatření ke snížení rizik, ale jako sekundární ochranné zařízení.

Na základě posouzení rizik používání robota je třeba stanovit, zda je nutno připojit další nouzové vypínače. Nouzové vypínače musí být v souladu s IEC 60947-5-5, viz více v části 4.3.2.

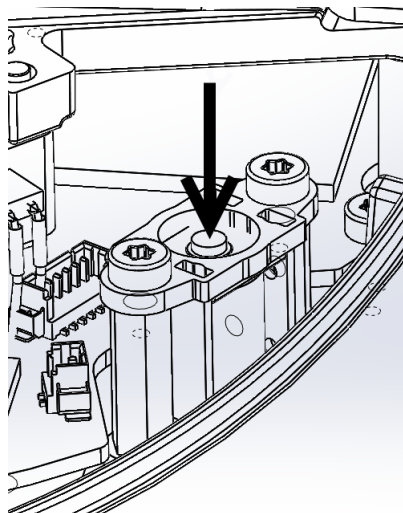
1.9 Pohyb bez napájení pohonu

Výskyt nouzových situací je nepravděpodobný, dojde-li však k situaci, kdy je nutné pohnout jedním či více klouby robota či je nutné nebo naopak nežádoucí napájení robota, existují dva různé způsoby, jak vynutit pohyb kloubů robota:

1. Vynucené zpětné řízení: Zatlačením nebo zatažením za rameno robota silou (500 N). Každá z brzd kloubů je vybavena třecí spojkou, která umožňuje pohyb při vysokém krouticím momentu.
2. Ruční uvolnění brzdy: Vyšroubujte šrouby M3, které upevňují kryt kloubu, a kryt kloubu sejměte. Uvolněte brzdu zatlačením pístu na malém elektromagnetu podle následujícího znázornění.

**UPOZORNĚNÍ:**

1. Ruční manipulace s ramenem robota je přípustná pouze v případech naléhavé nouze, neboť tím může dojít k poškození kloubů.
2. Pokud se brzda uvolní ručně, gravitace může způsobit pád ramene robota. Při uvolnění brzdy vždy podepřete robotické rameno, nástroj a obrobek.



2 Přeprava

Robota přepravujte v původním obalu. Balicí materiály uchovávejte na suchém místě; později možná bude nutné robota zabalit a přesunout.

Při přesunu trubice ramene robota z balení na místo instalace zvedněte obě trubice současně. Robota přidržte na místě, dokud nebudou bezpečně utaženy všechny montážní šrouby v základně robota.

Ovládací jednotku je třeba zvedat pomocí držadla.



UPOZORNĚNÍ:

1. Při zvedání vybavení nepřetěžujte svá záda nebo jiné části těla. Používejte vhodné zdvihací zařízení. Je třeba dodržovat veškeré regionální i národní pokyny pro zvedání. Společnost Universal Robots nemůže být zodpovědná za jakékoliv škody způsobené během přepravy.
2. Montáž robota provádějte v souladu s pokyny k montáži v kapitole 3.

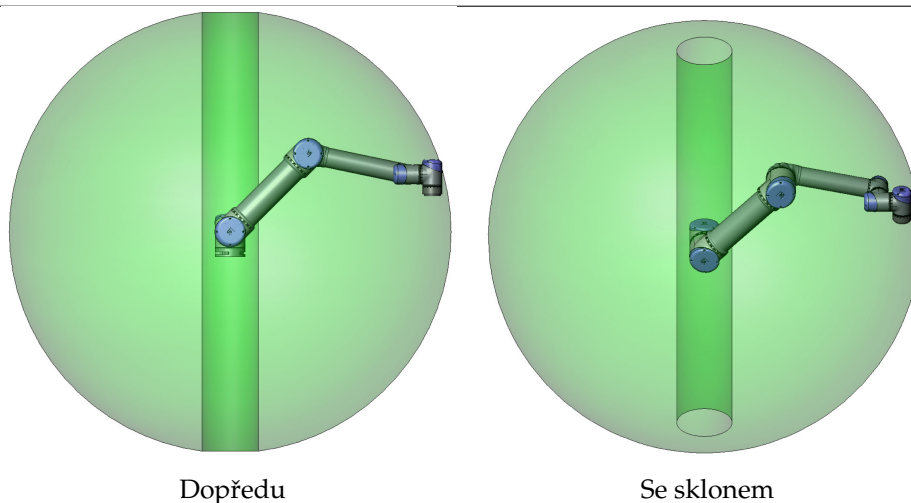
3 Mechanické rozhraní

Robot sestává ze šesti robotických kloubů a dvou hliníkových trubic, které spojují základnu robota s robotickým nástrojem. Robot umožňuje nástroj v rámci pracovního prostoru přemístit nebo otočit. V další části jsou popsány základní informace potřebné pro montáž různých součástí systému robota.

Je třeba dodržovat pokyny k elektrické instalaci v kapitole 4.

3.1 Pracovní prostor robota

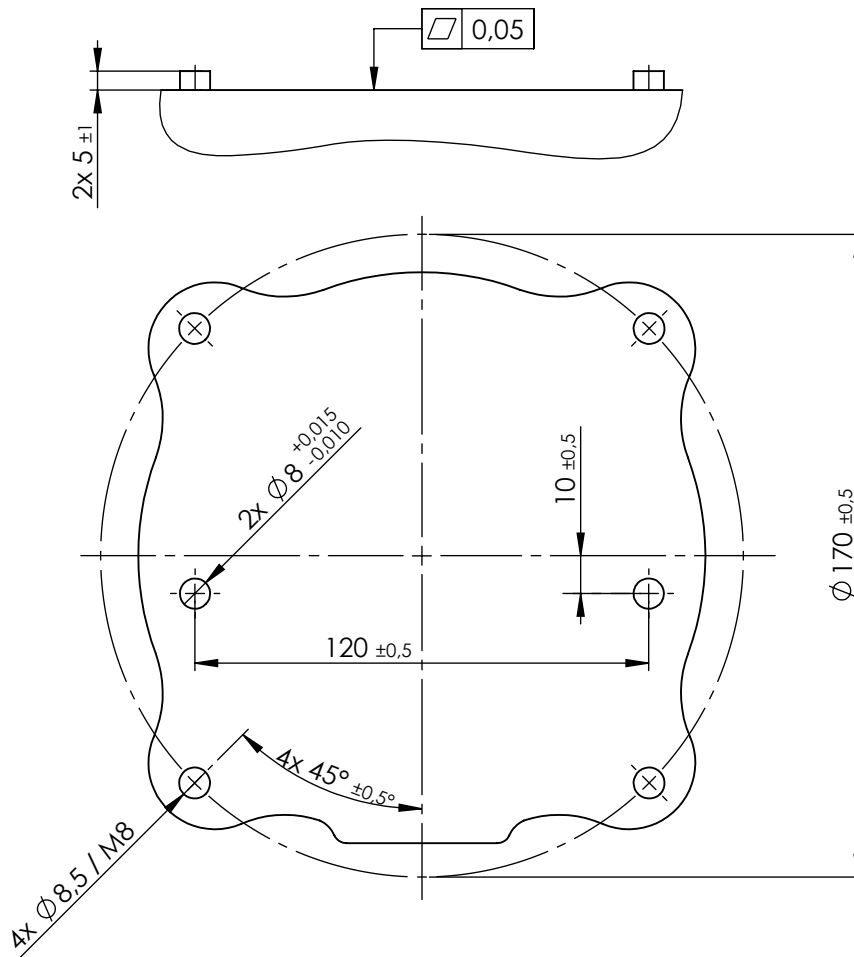
Pracovní prostor UR10 robota má dosah 1300 mm od kloubu základny. Při výběru místa pro montáž robota je nezbytné dbát na válcový prostor bezprostředně nad a pod základnu robota. Není-li to nutné, nepoužívejte nástroj v blízkosti válcového prostoru, protože v takovém případě dochází k velmi rychlému pohybu kloubů u robota i při pomalém pohybu nástroje. To způsobí, že robot pracuje neefektivně a je složité provést posouzení rizik.



3.2 Montáž

Rameno robota K montáži ramene robota slouží čtyři šrouby M8 a čtyři otvory 8.5 mm v základně. Doporučený utahovací moment pro tyto šrouby je 20 N m. Pro potřebu velmi přesného nastavení polohy ramene robota jsou k dispozici dva otvory Ø8 s čepy. Jako příslušenství lze rovněž zakoupit přesný protilehlý kus k základně. Místa vyvrtání otvorů a montáže šroubů jsou znázorněna na obrázku 3.1.

Robota postavte na dostatečně pevný povrch, který vydrží alespoň desetinásobek plné síly točivého momentu kloubu základny a unese alespoň pětinašobek hmotnosti ramene robota. Povrch také nesmí vibrovat.



Obrázek 3.1: Otvory pro montáž robota. Použijte čtyři šrouby M8. Všechny míry jsou uvedeny v mm.

Pokud je robot namontován na lineární ose nebo na pohyblivé plošině, musí být zrychlení pohyblivé montážní základny velmi nízká. Vysoké zrychlení může způsobit, že se robot zastaví, protože bude zrychlení považovat za náraz.



NEBEZPEČÍ:

Zkontrolujte, zda je rameno robota správně a bezpečně přišroubováno. Montážní povrch musí být pevný.



VÝSTRAHA:

Pokud bude robot po delší dobu vystaven vodě, může se poškodit. Robot nesmí být umístěn ve vodě nebo ve vlhkém prostředí.

Nástroj Příruba nástroje robota je vybavena čtyřmi závitovými otvory M6, které slouží k upevnění nástroje k robotovi. Otvory je nutné utáhnout na 9 N m. Pro potřebu velmi přesného nastavení polohy nástroje je k dispozici otvor $\varnothing 6$ s čepem. Místa vyvrtání otvorů a montáže šroubů jsou znázorněna na obrázku 3.2.

**NEBEZPEČÍ:**

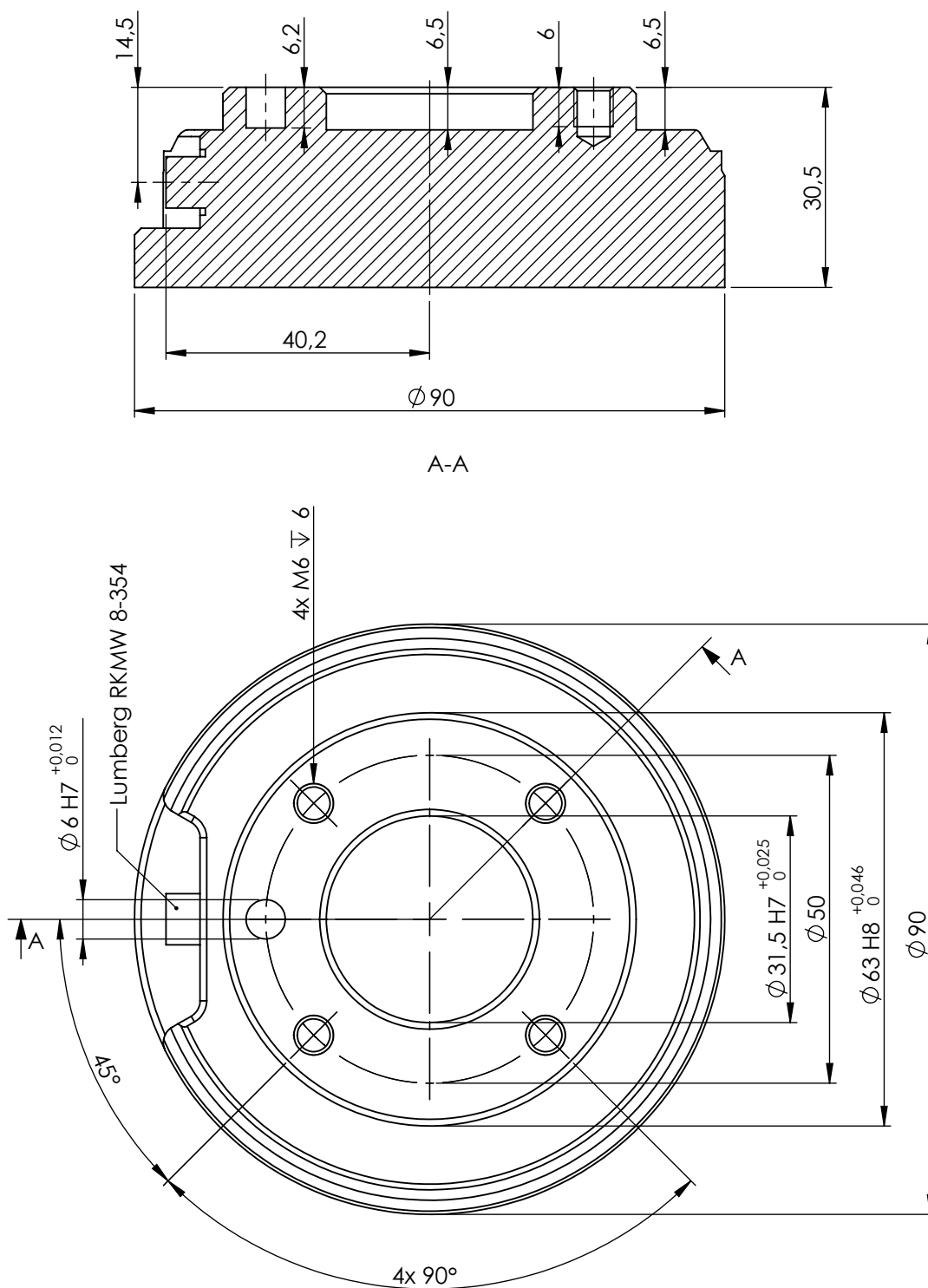
1. Zkontrolujte, zda je nástroj správně a bezpečně přišroubován.
2. Zkontrolujte, zda je nástroj sestaven tak, aby nemohlo dojít k nebezpečné situaci z důvodu padajících součástí.

Ovládací jednotka Ovládací jednotku lze zavěsit na zeď nebo umístit na zem. K zajištění dostatečného průtoku vzduchu je nutný volný prostor 50 mm na všech stranách. Zakoupit lze držáky pro montáž navíc.

Přenosný ovládací terminál/panel Přenosný ovládací terminál lze zavěsit na zeď nebo na ovládací jednotku. Pro montáž přenosného ovládacího terminálu lze zakoupit držáky navíc. Zajistěte, aby nikdo nemohl zakopnout o kabel.

**NEBEZPEČÍ:**

1. Zajistěte, aby se ovládací jednotka, přenosný ovládací terminál a kabely nedostaly do kontaktu s tekutinami. Vlhká ovládací jednotka může způsobit smrt.
2. Ovládací jednotka ani přenosný ovládací terminál nesmí být vystaveny prašnému nebo vlhkému prostředí, ve kterém by hrozilo překročení hodnoty ochranného krytí IP20. Zvláštní pozornost věnujte prostředí s vodivým prachem.



Obrázek 3.2: Vnější příruba nástroje, ISO 9409-1-50-4-M6. Na tomto místě je upevněn nástroj na konci robota. Všechny míry jsou uvedeny v mm.

4 Elektrické rozhraní

4.1 Úvod

Tato kapitola obsahuje popis veškerého elektrického rozhraní ramena robota a ovládací jednotky.

Různá rozhraní jsou rozdělena do pěti skupin s různými účely a vlastnostmi:

- V/V rozhraní ovladače
- V/V rozhraní nástroje
- Ethernet
- Připojení k síti
- Připojení robota

Termín vstupy/výstupy odkazuje na digitální i analogové ovládací signály přicházející z rozhraní nebo odcházející do rozhraní.

Elektrické signály procházející rozhraním E67 jsou popsány v části III.

Těchto pět skupin je popsáno v následujících částech. U většiny typů vstupů/výstupů jsou uvedeny příklady.

Varování a upozornění v následující části jsou relevantní pro všech pět skupin a je nutné je dodržovat.

4.2 Upozornění a varování ve vztahu k elektrickému zařízení

Po vytvoření a nainstalování robotické aplikace je nutné dodržovat následující varování a upozornění. Varování a upozornění platí i pro servisní zásahy.



NEBEZPEČÍ:

1. Nikdy nepřipojujte bezpečnostní signály k programovatelnému logickému automatu (PLC), který není v rámci správné bezpečnostní úrovně bezpečnostním PLC. Nerespektování tohoto varování může mít za následek závažné poranění nebo úmrtí, neboť může dojít k potlačení funkcí bezpečnostního vypnutí. Je důležité oddělit signály bezpečnostního rozhraní od signálů normálního V/V rozhraní.
2. Veškeré bezpečnostní signály jsou vytvořeny jako redundantní (dva nezávislé kanály). Udržujte oba kanály nezávislé, aby jediná chyba nemohla vést ke ztrátě funkce bezpečnosti.
3. Některé vstupy/výstupy uvnitř ovládací jednotky je možné nakonfigurovat buď na normální, nebo bezpečné vstupy/výstupy. Prostudujte celou část 4.3.

**NEBEZPEČÍ:**

1. Ujistěte se, že veškeré zařízení, které se nesmí dostat do kontaktu s vodou, zůstane suché. Dostane-li se do výrobku voda, zastavte jeho chod, odpojte veškeré napájení a kontaktujte svého dodavatele.
2. Používejte pouze originální kabely dodávané s robotem. Nepoužívejte robota k aplikacím, při kterých dochází k ohýbání kabelů. V případě potřeby delších nebo pružnějších kabelů kontaktujte svého dodavatele.
3. Záporné přípojky jsou označeny jako ĚND (kostra) a jsou připojeny ke štítu robota a ovládací jednotky. Veškeré uvedené přípojky ĚND slouží pouze k napájení a signalizaci. Na PE (ochranné uzemnění) použijte šroubové spoje velikosti M6 v ovládací jednotce, které jsou označeny symboly uzemnění. Jmenovitý proud zemnicího vodiče bude minimálně roven nejvyššímu proudu v systému.
4. Při instalaci kabelů rozhraní do vstupů/výstupů robota dbejte zvýšené opatrnosti. Kovová deska v dolní části je určena pro kabely rozhraní a konektory. Než začnete vrtat díry, desku odmontujte. Před zpětnou montáží desky důkladně odstraňte všechny špony. Nezapomeňte použít těsnění správné velikosti.

**VÝSTRAHA:**

1. Robot má atestaci v souladu s mezinárodními normami IEC pro oblast EMC (elektromagnetické kompatibility). Rušivé signály, které překračují mez definovanou ve specifických normách IEC, mohou u robota způsobit neočekávané chování. Velmi vysoké meze signálů či nadměrná expozice mohou robota trvale poškodit. K problémům v oblasti EMC dochází obvykle při svařování a běžně jsou uvedeny v protokolu chybovou zprávou. Společnost Universal Robots nemůže být zodpovědná za všechny škody způsobené problémy v oblasti elektromagnetické kompatibility.
2. V/V kabely vedoucí od ovládací jednotky k jinému stroji nebo továrnímu vybavení nesmí být delší než 30 m, pokud nebyly provedeny rozšířené testy.

**POZNÁMKA:**

Veškerá napětí a proudy jsou DC (stejnoseměrné), pokud není specifikováno jinak.

4.3 V/V rozhraní ovladače

V této kapitole je vysvětleno, jak připojit zařízení ke vstupům/výstupům uvnitř ovládací jednotky. Tyto vstupy/výstupy jsou extrémně flexibilní a je možné je použít pro širokou škálu různých zařízení; včetně pneumatických relé, PLC a tlačítek nouzového zastavení.

Ilustrace níže ukazuje uspořádání elektrického rozhraní uvnitř ovládací jednotky.

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|----------------|-----|--------|--|-------|--|---------------------|--|----------------------|--|----------------|--|-----------------|--|--------|--|-----|--|-----|--|-----|--|-----|--|
| Safety | | Remote | | Power | | Configurable Inputs | | Configurable Outputs | | Digital Inputs | | Digital Outputs | | Analog | | | | | | | | | |
| Emergency Stop | 24V | 12V | | PWR | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | AG | |
| | EIO | GND | | GND | | CI0 | | CI4 | | CO0 | | CO4 | | DI0 | | DI4 | | DO0 | | DO4 | | AI0 | |
| Safeguard Stop | 24V | ON | | 24V | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | AG | |
| | EI1 | OFF | | 0V | | CI1 | | CI5 | | CO1 | | CO5 | | DI1 | | DI5 | | DO1 | | DO5 | | AI1 | |
| | 24V | | | | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | AG | |
| | SI0 | | | | | CI2 | | CI6 | | CO2 | | CO6 | | DI2 | | DI6 | | DO2 | | DO6 | | AO0 | |
| | 24V | | | | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | 24V | | 24V | | 0V | | 0V | | AG | |
| | SI1 | | | | | CI3 | | CI7 | | CO3 | | CO7 | | DI3 | | DI7 | | DO3 | | DO7 | | AO1 | |

Nutné je dodržovat význam jednotlivých barev, viz níže.

| | |
|-------------------------|--|
| Žlutá s červeným textem | Vyhrazené bezpečnostní signály |
| Žlutá s černým textem | Konfigurovatelné pro účely bezpečnosti |
| Šedá s černým textem | Víceúčelové digitální vstupy/výstupy |
| Zelená s černým textem | Víceúčelové analogové vstupy/výstupy |

Žlutá s červeným textem: Konfigurovatelné vstupy/výstupy lze v rozhraní GUI nakonfigurovat buď jako bezpečnostní vstupy/výstupy, nebo všeobecné vstupy/výstupy. Více informací naleznete v kapitole II.

Používání digitálních vstupů/výstupů je popsáno v následujících dílčích částech. Dbejte na dodržování pokynů uvedených v části popisující společné specifikace.

4.3.1 Běžné specifikace všech digitálních vstupů/výstupů

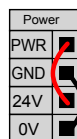
Tato část obsahuje definici elektrických specifikací následujících 24V digitálních vstupů/výstupů ovládací jednotky.

- Bezpečnostní vstupy/výstupy.
- Konfigurovatelné vstupy/výstupy.
- Víceúčelové vstupy/výstupy.

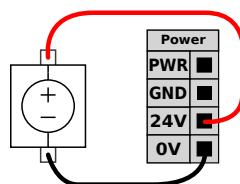
Je velmi důležité, aby byli roboti značky UR nainstalováni podle elektrických specifikací, které jsou stejné pro všechny tři různé druhy vstupů.

Digitální vstupy/výstupy lze napájet z vnitřního 24V zdroje napájení nebo z externího zdroje napájení nakonfigurováním svorkovnice označené Power. Tento blok

sestává ze čtyř terminálů/svorek. Horní dvě (PWR a GND) jsou 24V a jsou uzemněné z vnitřního 24V zdroje napájení. Spodní dvě svorky (24V a 0V) v bloku slouží jako 24V vstup pro napájení vstupů/výstupů. Výchozí konfigurace je použití vnitřního zdroje napájení, jak je popsáno níže.



Pokud je zapotřebí více proudu, lze připojit externí zdroj napájení podle znázornění níže.



Elektrické specifikace pro vnitřní i externí zdroj napájení jsou znázorněny níže.

| Svorky | Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|---------------------------------------|----------|------|------|------|----------|
| <i>Vnitřní 24V napájení</i> | | | | | |
| [PWR - GND] | Napětí | 23 | 24 | 25 | V |
| [PWR - GND] | Proud | 0 | - | 2 | A |
| <i>Požadavky na externí 24V vstup</i> | | | | | |
| [24V - 0V] | Napětí | 20 | 24 | 29 | V |
| [24V - 0V] | Proud | 0 | - | 6 | A |

Digitální vstupy/výstupy jsou navrženy v souladu s IEC 61131-2. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Svorky | Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|--------------------------|------------------|------|------|------|----------|
| <i>Digitální výstupy</i> | | | | | |
| [COx / DOx] | Proud | 0 | - | 1 | A |
| [COx / DOx] | Pokles napětí | 0 | - | 0,5 | V |
| [COx / DOx] | Zbytkový proud | 0 | - | 0,1 | mA |
| [COx / DOx] | Funkce | - | PNP | - | Typ |
| [COx / DOx] | IEC 61131-2 | - | 1A | - | Typ |
| <i>Digitální vstupy</i> | | | | | |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | Napětí | -3 | - | 30 | V |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | Oblast OFF (vyp) | -3 | - | 5 | V |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | Oblast ON (zap) | 11 | - | 30 | V |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | Proud (11-30 V) | 2 | - | 15 | mA |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | Funkce | - | PNP | - | Typ |
| [EIx/SIx/CIx/DIx] | IEC 61131-2 | - | 3 | - | Typ |

**POZNÁMKA:**

Slovo konfigurovatelný se používá pro vstupy/výstupy, které lze nakonfigurovat buď jako bezpečné vstupy/výstupy, nebo normální vstupy/výstupy. Jedná se o žluté svorky s černým textem.

4.3.2 Bezpečnostní vstupy/výstupy

Tato část obsahuje popis vyhrazené bezpečnostní vstupy (žlutá svorka s červeným textem) a konfigurovatelné vstupy/výstupy (žluté svorky s černým textem), když jsou konfigurované jako bezpečné vstupy/výstupy. Je nutné dodržet běžné specifikace uvedené v části 4.3.1.

Bezpečnostní přístroje a zařízení musí být nainstalována podle bezpečnostních pokynů a posouzení rizik, další informace se nachází v kapitole 1.

Veškeré bezpečnostní vstupy/výstupy jsou párové (redundantní) a je nutné je udržovat jako dvě samostatné větve. Jediná chyba nesmí způsobit ztrátu funkce bezpečnosti.

Dva stálé bezpečnostní vstupy jsou nouzové zastavení a bezpečnostní zastavení. Vstup nouzového zastavení je určen pouze pro zařízení nouzového zastavení. Vstup bezpečnostního zastavení je určen pro všechny druhy bezpečnostně dimenzovaných ochranných zařízení. Funkční rozdíl je znázorněn níže.

| | Nouzové zastavení | Bezpečné zastavení |
|---------------------------------|---------------------|--------------------------|
| Robot ukončí pohyb. | Ano | Ano |
| Vykonávání programu | Ukončeno | Pozastaveno |
| Napájení robota | VYP | Zap |
| Reset | Ručně | Automaticky nebo ručně |
| Četnost použití | Zřídka | V každém cyklu až zřídka |
| Vyžaduje opětovnou inicializaci | Pouze uvolnění brzd | Ne |
| Kategorie zastavení (IEC 60204) | 1 | 2 |
| Úroveň výkonu (ISO 13849-1) | PLd | PLd |

Je možné používat konfigurovatelné vstupy/výstupy k nastavení dalších bezpečnostních funkcí vstupů/výstupů, např. výstup nouzového zastavení. Konfigurace řady konfigurovatelných vstupů/výstupů na bezpečnostní funkce se provádí prostřednictvím rozhraní GUI, další informace se nachází v části II.

Některé příklady použití bezpečnostních vstupů/výstupů jsou uvedeny v následujících podkapitolách.



NEBEZPEČÍ:

1. Nikdy nepřipojíte bezpečnostní signály k programovatelnému logickému automatu (PLC), který není v rámci správné bezpečnostní úrovně bezpečnostním PLC. Nerespektování tohoto varování může mít za následek závažné poranění nebo úmrtí, neboť může dojít k potlačení funkcí bezpečnostního vypnutí. Je důležité oddělit signály bezpečnostního rozhraní od signálů normálního V/V rozhraní.
2. Veškeré bezpečné vstupy/výstupy jsou vytvořeny jako redundantní (dva nezávislé kanály). Udržujte oba kanály nezávislé, aby jediná chyba nemohla vést ke ztrátě funkce bezpečnosti.
3. Před uvedením robota do provozu je nutné zkontrolovat bezpečnostní funkce. Je nutné pravidelně testovat bezpečnostní funkce.
4. Při instalaci robota je nutné dodržovat tyto specifikace. Jejich nedodržení může mít za následek vážné zranění či smrt, jelikož by mohlo dojít k přepsání funkce nouzového zastavení.

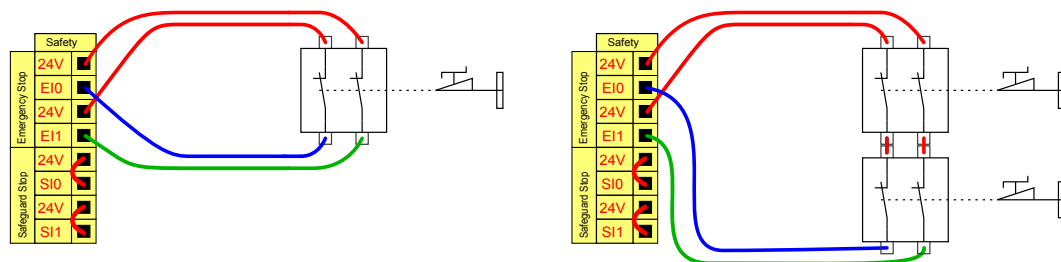
4.3.2.1 Výchozí bezpečnostní konfigurace

Robot je dodáván s výchozí konfigurací, která umožňuje provoz bez dalšího bezpečnostního vybavení, jak je vidět na ilustraci níže.



4.3.2.2 Připojení tlačítka nouzového zastavení

Téměř u všech použití robota je vyžadováno připojení jednoho či více externích tlačítek nouzového zastavení. Ilustrace níže znázorňuje jedno nebo dvě tlačítka nouzového zastavení.



Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4.3.2.3 Sdílení nouzového zastavení s jinými stroji

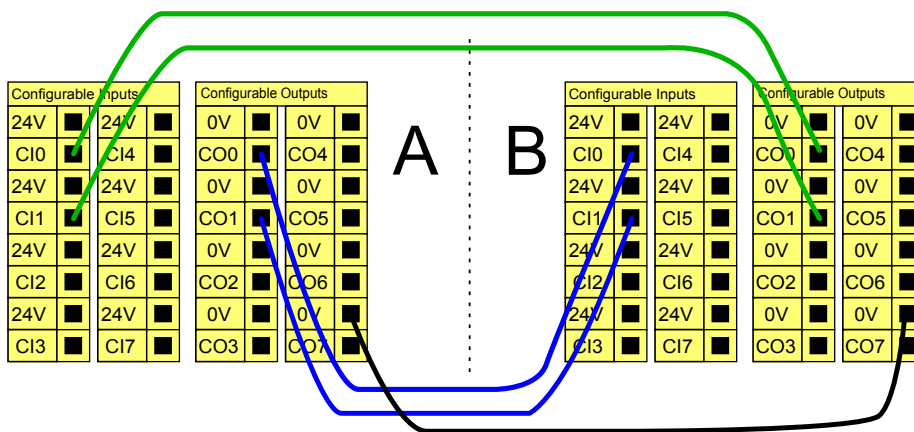
Často se požaduje nastavení běžného obvodu nouzového zastavení, když je robot používán s jinými stroji. Díky tomu nemusí obsluha přemýšlet o tom, které tlačítko nouzového zastavení je nutné použít.

Normální vstup nouzového zastavení nelze používat pro účely sdílení, protože oba stroje budou čekat, až druhý z nich opustí stav nouzového zastavení.

Aby bylo možné sdílet funkci nouzového zastavení s jinými stroji, je nutné nakonfigurovat následující konfigurovatelné funkce vstupů/výstupů prostřednictvím rozhraní GUI.

- Konfigurovatelný pár vstupů: Externí nouzové zastavení.
- Konfigurovatelný pár výstupů: Nouzové zastavení systému.

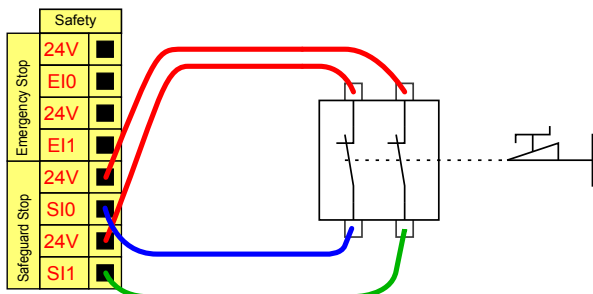
Ilustrace níže znázorňuje sdílení funkce nouzového zastavení dvěma roboty UR. V tomto příkladu jsou použitými konfigurovanými vstupy/výstupy Č a Č.



Pokud je nutné spojit více než dva roboty UR nebo jiné stroje, vyžaduje se bezpečnostní PLC automat k ovládání signálů nouzového zastavení.

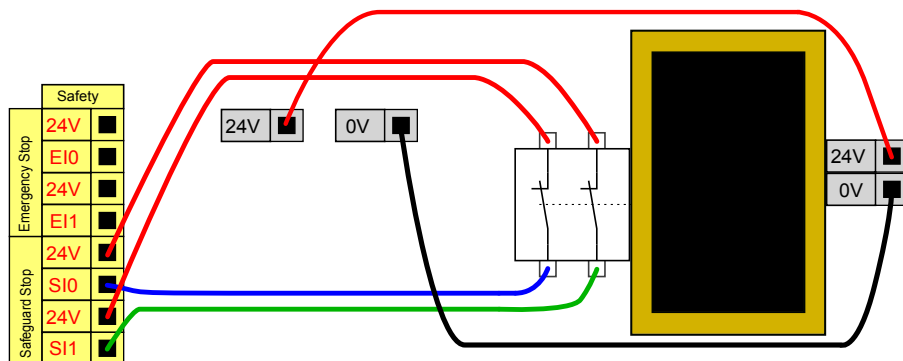
4.3.2.4 Bezpečnostní zastavení s automatickým pokračováním

Příkladem základního zařízení bezpečnostního zastavení je dveřní spínač, u kterého se robot zastaví v případě otevření dveří, viz ilustrace níže.



Tato konfigurace se používá pouze v případech, kde obsluha nemůže projít dveřmi a zavřít je za sebou. Konfigurovatelné vstupy/výstupy lze použít k nastavení resetovacího tlačítka vně dveří k reaktivaci pohybu robota.

Dalším příkladem, kdy může být vhodné použít funkci automatického pokračování, je použití bezpečnostní podložky nebo bezpečnostně dimenzovaného laserového scanneru, viz níže.

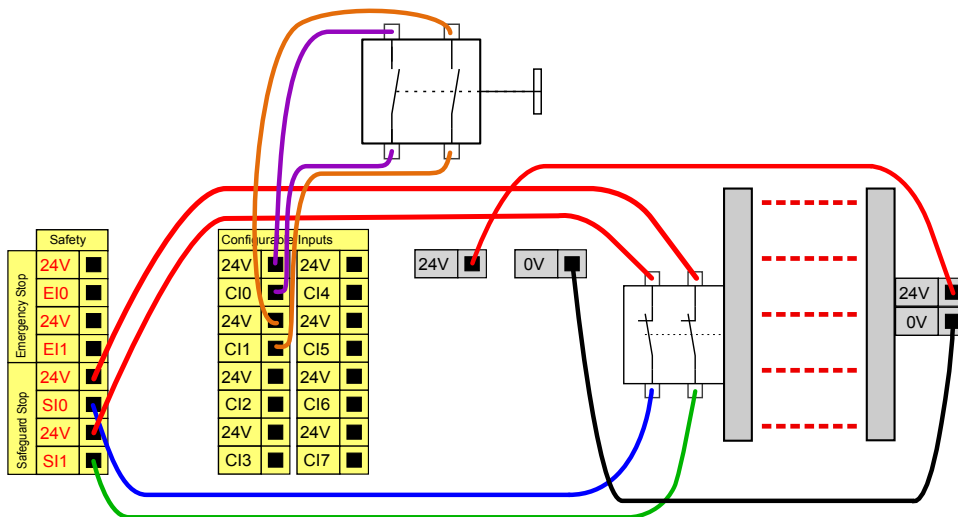


NEBEZPEČÍ:

1. Robot automaticky pokračuje v pohybu poté, co je znovu zajištěn bezpečnostní signál. Tuto konfiguraci nepoužívejte, pokud lze signál zajistit z vnitřní strany bezpečnostního obvodu.

4.3.2.5 Bezpečnostní zastavení s resetovacím tlačítkem

Pokud je bezpečnostní rozhraní použito jako rozhraní pro světelný závěs, vyžaduje se reset mimo bezpečnostní obvod. Resetovací tlačítko musí být dvoukanálového typu. V tomto příkladu je vstup/výstup konfigurovaný jako reset Č, viz níže.



4.3.3 Víceúčelové digitální vstupy/výstupy

V této části se popisuje všeobecný účel 24V vstupů/výstupů (šedé svorky) a konfigurovatelných vstupů/výstupů (žluté svorky s černým textem), když nejsou konfigurované jako bezpečnostní vstupy/výstupy. Je nutné dodržet běžné specifikace uvedené v části 4.3.1.

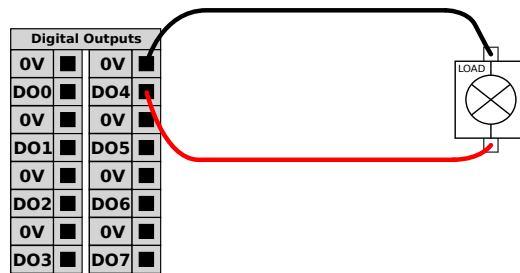
Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

4.3 V/V rozhraní ovladače

Všeobecným účelem vstupů/výstupů může být přímé pohánění zařízení, jako jsou pneumatická relé, nebo komunikace s jinými PLC systémy. Veškeré digitální výstupy lze deaktivovat automaticky, když je zastaveno provádění programu, další informace se nachází v části II. V tomto režimu je výstup vždy nízký, když není program spuštěný. Příklady jsou uvedeny v následujících podkapitolách. Tyto příklady využívají běžné digitální výstupy, ale je možné použít i jakékoliv konfigurovatelné výstupy, pokud nejsou nakonfigurovány k provádění bezpečnostní funkce.

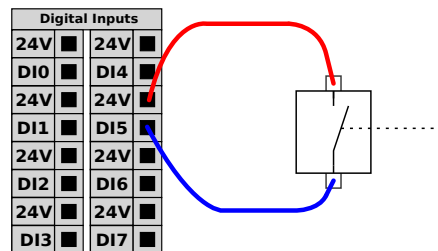
4.3.3.1 Zatížení ovládané digitálním výstupem

Tento příklad znázorňuje zapojení zátěže, která je ovládána digitálním výstupem, viz níže.



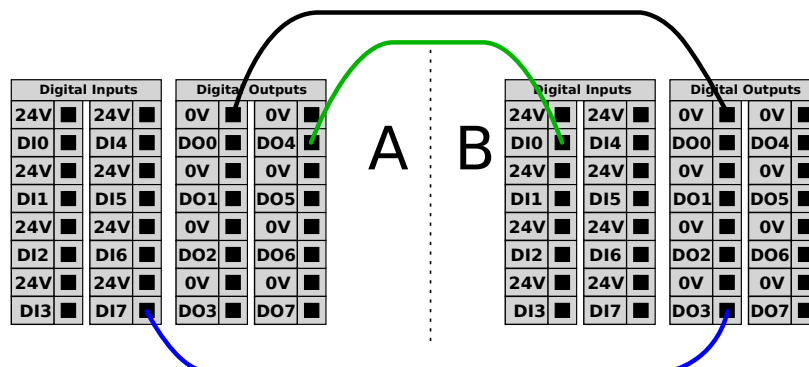
4.3.4 Digitální vstup z tlačítka

Příklad níže znázorňuje zapojení jednoduchého tlačítka k digitálnímu vstupu.



4.3.5 Komunikace s jinými stroji či automaty PLC

Digitální vstupy/výstupy lze použít ke komunikaci s jiným zařízením, pokud je zajištěn běžný GND (0V) a pokud stroj používá PNP technologii, jak je popsáno níže.



4.3.6 Víceúčelový analogový vstup/výstup

Rozhraní analogových vstupů/výstupů představuje zelená svorka. Je možné ho používat k nastavení nebo měření napětí (0-10V) nebo proudu (4-20mA) z a do jiného zařízení.

Doporučuje se provést následující opatření k dosažení vysoké přesnosti.

- Použijte svorku AG, která je nejbližší ke vstupům/výstupům. Pár sdílí stejný CMF obvod.
- Použijte stejné uzemnění (0V) pro zařízení i ovládací jednotku. Analogový vstup/výstup není galvanicky izolovaný od ovládací jednotky.
- Použijte stíněný kabel nebo kroucené dvojlinky. Zapojte stíněný kabel do svorky ČND ve svorce označené Power.
- Použijte zařízení, které pracuje v proudovém režimu. Proudové signály jsou méně citlivé na rušení.

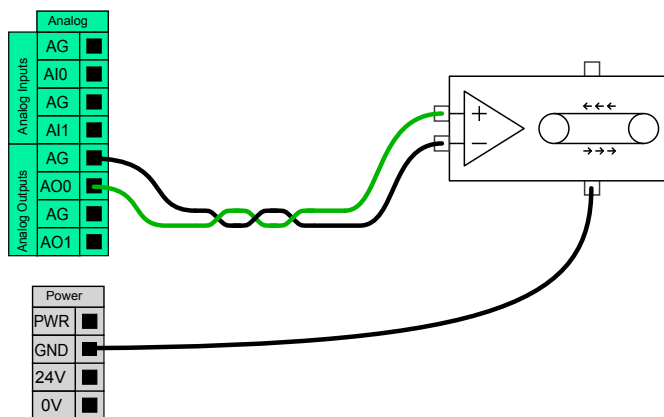
Vstupní režimy lze volit v rozhraní GUI, viz část II. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Svorky | Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|--|-----------|------|------|------|----------|
| <i>Analogový vstup v proudovém režimu</i> | | | | | |
| [AIx – AG] | Proud | 4 | - | 20 | mA |
| [AIx – AG] | Odpor | - | 20 | - | ohm |
| [AIx – AG] | Rozlišení | - | 12 | - | bit |
| <i>Analogový vstup v napěťovém režimu</i> | | | | | |
| [AIx – AG] | Napětí | 0 | - | 10 | V |
| [AIx – AG] | Odpor | - | 10 | - | Kohm |
| [AIx – AG] | Rozlišení | - | 12 | - | bit |
| <i>Analogový výstup v proudovém režimu</i> | | | | | |
| [AOx – AG] | Proud | 4 | - | 20 | mA |
| [AOx – AG] | Napětí | 0 | - | 10 | V |
| [AOx – AG] | Rozlišení | - | 12 | - | bit |
| <i>Analogový výstup v napěťovém režimu</i> | | | | | |
| [AOx – AG] | Napětí | 0 | - | 10 | V |
| [AOx – AG] | Proud | -20 | - | 20 | mA |
| [AOx – AG] | Odpor | - | 1 | - | ohm |
| [AOx – AG] | Rozlišení | - | 12 | - | bit |

Způsob použití analogových vstupů/výstupů znázorňují následující příklady.

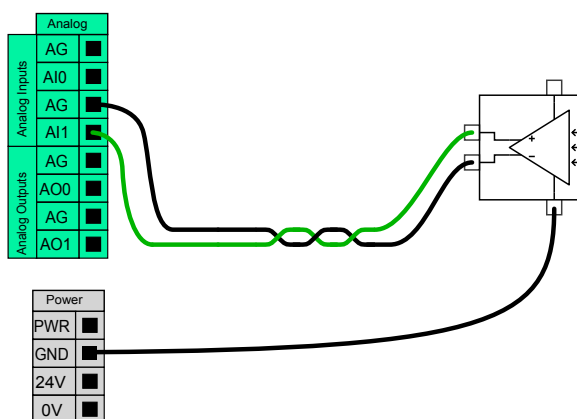
4.3.6.1 Použití analogového výstupu

Příklad níže ukazuje, jak ovládat pás dopravníku analogovým vstupem pro regulaci rychlosti.



4.3.6.2 Použití analogového vstupu

Příklad níže znázorňuje zapojení analogového snímače.



4.3.7 Vzdálené ovládání zapnutí/vypnutí

Dálkový vypínač ON/OFF (zapnuto/vypnuto) lze použít k zapínání a vypínání ovládací jednotky bez použití přenosného ovládacího panelu. Obvykle se používá v následujících aplikacích:

- Když není přístupný přenosný ovládací panel.
- Když PLC systém vyžaduje plné ovládání.
- Když je nutné zapnout nebo vypnout několik robotů současně.

Dálkový vypínač ON/OFF (zapnuto/vypnuto) poskytuje malé vedlejší 12V napájení, které je udržováno aktivní, když je ovládací jednotka vypnutá. Vstupy on (zapnuto) a off (vypnuto) jsou určeny pouze pro krátkodobou aktivaci. Vstup on funguje stejným způsobem jako tlačítka napájení. K vypínání dálkového vypínače vždy používejte vstup off (vypnuto), protože tento signál umožňuje správné vypnutí bezpečnostních souborů ovládací jednotky.

Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Svorky | Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|-------------|------------------|------|------|------|----------|
| [12V - GND] | Napětí | 10 | 12 | 13 | V |
| [12V - GND] | Aktuální | - | - | 100 | mA |
| [ON / OFF] | Neaktivní napětí | 0 | - | 0,5 | V |
| [ON / OFF] | Aktivní napětí | 5 | - | 12 | V |
| [ON / OFF] | Vstupní proud | - | 1 | - | mA |
| [ON] | Doba aktivace | 200 | - | 600 | ms |

Následující příklady znázorňují používání dálkového vypínače ON/OFF (zap/vyp).



POZNÁMKA:

V softwaru lze použít speciální funkci k automatickému načtení a spuštění programů, další informace v části II

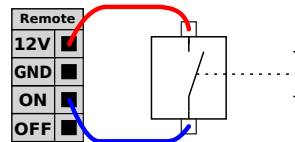


VÝSTRAHA:

1. Vstup ōn (zapnuto) ani tlačítko napájení nikdy nepoužívejte k vypínání ovládací jednotky.

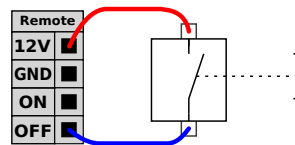
4.3.7.1 Vzdálené tlačítko Zapnout

Na obrázku níže je znázorněn způsob připojení vzdáleného tlačítka Zapnout.



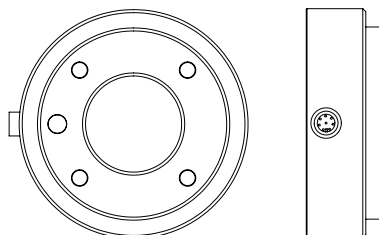
4.3.7.2 Vzdálené tlačítko Vypnout

Na obrázku níže je znázorněn způsob připojení vzdáleného tlačítka Vypnout.



4.4 V/V rozhraní nástroje

Na konci robota pro připojení nástroje se nachází konektor s osmi kontakty, viz obrázek níže.



Tento konektor zajišťuje napájení a ovládací signály pro základní chapadla a senzory, použité na konkrétním nástroji robota. Vhodné jsou následující průmyslové kabely:

- Lumberg RKMV 8-354.

Osm vodičů uvnitř kabelu má různou barvu. Různé barvy označují různé funkce, jak lze vidět v tabulce níže:

| Barva | Signál |
|---------|--------------------------|
| Červená | 0V (GND) |
| Šedá | 0V/+12V/+24V (POWER) |
| Modrá | Digitální výstup 8 (DO8) |
| Růžová | Digitální výstup 9 (DO9) |
| Žlutá | Digitální vstup 8 (DI8) |
| Zelená | Digitální vstup 9 (DI9) |
| Bílá | Analogový vstup 2 (AI2) |
| Hnědá | Analogový vstup 3 (AI3) |

Vnitřní zdroj napájení lze na kartě V/V uživatelského rozhraní GUI nastavit na 0 V, 12 V nebo 24 V, viz část II. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže:

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|--------------------------------|------|------|------|----------|
| Napájecí napětí ve 24V režimu | - | 24 | - | V |
| Napájecí napětí ve 12V režimu | - | 12 | - | V |
| Napájecí zdroj v obou režimech | - | - | 600 | mA |

V následujících částech jsou popsány různé vstupy a výstupy nástroje.



NEBEZPEČÍ:

1. Nástroje a chapadlo musí být zkonstruovány tak, aby přerušování proudu nezpůsobilo žádná rizika. Např. vypadnutí opracovávaného dílu z nástroje.
2. Buďte opatrní při použití napětí 12 V, protože chyba způsobená programátorem může způsobit změnu napětí na 24 V, což může vést k poškození zařízení a případnému požáru.



POZNÁMKA:

Příruba nástroje je připojena ke kontaktu GND (stejně jako červený vodič).

4.4.1 Digitální výstupy nástroje

Digitální výstupy jsou implementovány jako NPN. Když je digitální výstup aktivován, je odpovídající spojení vedeno na kontakt GND, když je deaktivován, je odpovídající spojení rozpojeno (otevřený kolektor / otevřený odvaděč). Elektrické specifikace jsou uvedeny níže:

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|-----------------------------------|------|------|------|----------|
| Napětí při rozpojení | -0,5 | - | 26 | V |
| Napětí při pohlcovaném proudu 1 A | - | 0,05 | 0,20 | V |
| Pohlcovaný proud | 0 | - | 1 | A |
| Proud přes GND | 0 | - | 1 | A |

Příklad použití digitálního výstupu se nachází v následující podkapitole.

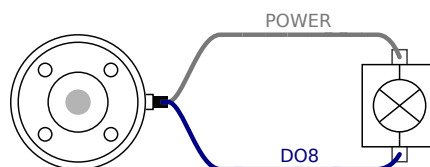


VÝSTRAHA:

1. Digitální výstupy nástroje nemají omezen proud a potlačení určených dat může způsobit trvalé poškození.

4.4.1.1 Použití digitální výstupů nástroje

Příklad níže znázorňuje, jak aktivovat zatížení při použití vnitřního zdroje napájení 12 V nebo 24 V. Nezapomeňte, že je nutné definovat výstupní napětí na kartě V/V. Dbejte na to, že mezi kontaktem POWER a stíněním / kostrou je napětí, a to i v případě, že je zatížení vypnuto.



4.4.2 Digitální vstupy nástroje

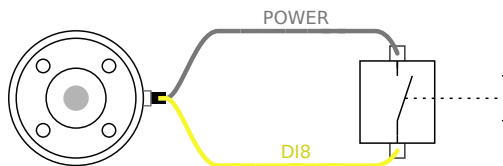
Digitální vstupy jsou zapojeny jako PNP se slabými snižovacími odpory. To znamená, že plovoucí vstup bude mít vždy nízkou hodnotu. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|-----------------------|------|------|------|----------|
| Vstupní napětí | -0,5 | - | 26 | V |
| Logické nízké napětí | - | - | 2,0 | V |
| Logické vysoké napětí | 5,5 | - | - | V |
| Vstupní odpor | - | 47 k | - | Ω |

Příklad použití digitálního vstupu je uveden v následující podkapitole.

4.4.2.1 Použití digitální vstupů nástroje

Na příkladu níže je znázorněn způsob připojení jednoduchého tlačítka.



4.4.3 Analogové vstupy nástrojů

Analogové vstupy nástroje jsou nediferenciální a lze je nastavit buď na napětí, nebo proud na kartě vstupů/výstupů, viz část II. Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|---|------|------|------|----------|
| Vstupní napětí v napěťovém režimu | -0,5 | - | 26 | V |
| Vstupní napětí v proudovém režimu | -0,5 | - | 5,0 | V |
| Vstupní proud v proudovém režimu | -2,5 | - | 25 | mA |
| Vstupní odpor při rozsahu 0V až 5V | - | 29 | - | kΩ |
| Vstupní odpor při rozsahu 0V až 10V | - | 15 | - | kΩ |
| Vstupní odpor při rozsahu 4 mA až 20 mA | - | 200 | - | Ω |

Dva příklady použití analogových vstupů jsou uvedeny v následujících podkapitolách.

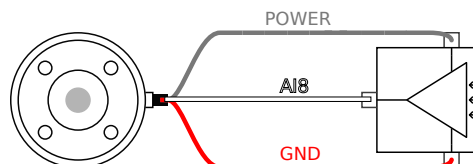


VÝSTRAHA:

1. V proudovém režimu nejsou analogové vstupy chráněny proti přepětí. Nadhodnocení mezní hodnoty v elektrické specifikaci může způsobit trvalé poškození vstupu.

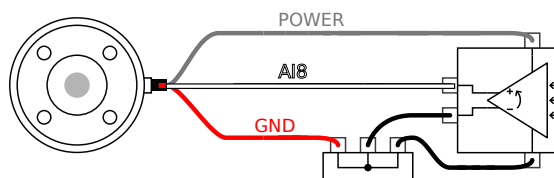
4.4.3.1 Použití analogových vstupů nástroje, nediferenciální

V příkladu níže je uveden způsob zapojení analogového snímače s nediferenciálním výstupem. Výstup senzoru může být buď proudový, nebo napěťový, pokud je vstupní režim analogového vstupu nastaven stejně na kartě V/V. Nezapomeňte zkontrolovat, zda může senzor s napěťovým výstupem ovládat vnitřní odpor nástroje, jinak může být naměřená hodnota neplatná.



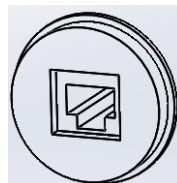
4.4.3.2 Použití analogových vstupů nástroje, diferenciální

V příkladu níže je uveden způsob zapojení analogového snímače s diferenciálním výstupem. Připojte zápornou část výstupu ke kontaktu GND (0 V), který bude fungovat stejně jako nediferenciální senzor.



4.5 Ethernet

Ethernetové připojení se nachází ve spodní části ovládací jednotky, viz níže uvedená ilustrace.



Ethernetové rozhraní slouží pro následující účely:

- Rozšiřující moduly vstupu/výstupu sběrnice MODBUS. Více informací naleznete v kapitole II.
- Vzdálený přístup a kontrola.

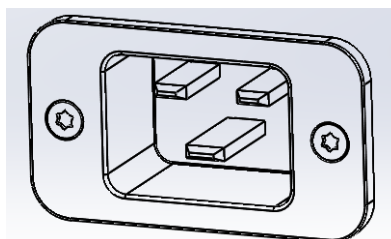
Elektrické specifikace jsou uvedeny níže.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|---------------------|------|------|------|----------|
| Rychlost komunikace | 10 | - | 100 | Mb/s |

4.6 Připojení k síti

Kabel síťového napájení z ovládací jednotky je na konci vybaven standardní zástrčkou IEC. Na zástrčku IEC lze připojit zástrčku či kabel odpovídající standardu sítě v dané zemi.

Aby bylo možné uvést robota pod napětí, musí být ovládací jednotka připojena k síti. Připojení musí být provedeno prostřednictvím standardní zástrčky IEC C20 na spodní straně ovládací jednotky a odpovídajícího kabelu IEC C19, viz níže uvedená ilustrace.



Síťový zdroj napájení musí být vybaven minimálně následujícími prvky:

- ukostřením.

- pojistkou síťového napájení,
- zařízením pro zbytkový proud,

Jako jednoduchý prostředek za účelem uzamčení a označení v případě servisu doporučujeme nainstalovat hlavní spínač, který vypne veškeré vybavení v aplikaci robota.

Elektrické specifikace jsou zobrazeny v níže uvedené tabulce.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|---------------------------------|------|------|------|----------|
| Vstupní napětí | 100 | - | 240 | Vst |
| Externí pojistka (při 100-200V) | 15 | - | 16 | A |
| Externí pojistka (při 200-240V) | 8 | - | 16 | A |
| Vstupní kmitočet | 47 | - | 63 | Hz |
| Napájení v pohotovostním stavu | - | - | 0,5 | W |
| Nominální provozní výkon | 90 | 250 | 500 | W |

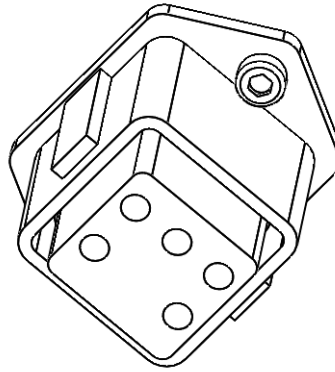


NEBEZPEČÍ:

1. Ujistěte se, že je robot správně uzemněn (elektrické spojení se zemí). Ke klasickému uzemnění veškerých zařízení v systému použijte nevyužité šrouby v ovládací jednotce označené symboly uzemnění. Jmenovitý proud zemního vodiče bude minimálně roven nejvyššímu proudu v systému.
2. Ujistěte se, že je vstupní napájení do ovládací jednotky opatřeno proudovým chráničem (RCD) a správnou pojistkou.
3. Budete-li chtít během revize provést kompletní instalaci robota, zastavte provoz a vypněte veškeré napájení. Při odstávce systému by neměly být vstupy/výstupy robota napájeny z jiných zařízení.
4. Před zahájením napájení ovládací jednotky se ujistěte, že máte všechny kabely správně zapojené. Vždy používejte originální a správnou napájecí šňůru.

4.7 Připojení robota

Kabel z robota je třeba zapojit do konektoru ve spodní části ovládací jednotky, viz níže uvedená ilustrace. Před spuštěním ramene robota se ujistěte, zda je konektor správně zapojen. Kabel lze odpojit pouze tehdy, když je napájení robota vypnuto.



VÝSTRAHA:

1. Kabel robota neodpoujte, pokud je rameno robota spuštěno.
2. Původní kabel neprodlužujte ani neupravujte.

5 Bezpečnostní prvky a rozhraní

Roboti společnosti UR jsou vybaveni řadou integrovaných bezpečnostních funkcí a také bezpečnostních elektrických rozhraní, která slouží k připojení dalších strojů a dodatečných ochranných zařízení. Veškeré bezpečnostní funkce a rozhraní jsou vyhodnoceny v souladu s normou ISO13849-1 (certifikáty naleznete v kapitole 8) s úrovní výkonu d (PLd).



POZNÁMKA:

Pokud robot odhalí poruchu v bezpečnostním systému, např. jeden z kabelů v okruhu nouzového zastavení je přerušen nebo je poškozen snímač, zahájí se zastavení kategorie 0. V krajním případě uběhne od výskytu chyby k jejímu detekování, zastavení robota a jeho vypnutí 1250 ms.

V části II dokumentu Příručka k rozhraní PolyScope je popsána konfigurace bezpečnostních funkcí, vstupů a výstupů. V kapitole 4 naleznete popis způsobu připojení bezpečnostních zařízení k elektrickému rozhraní.

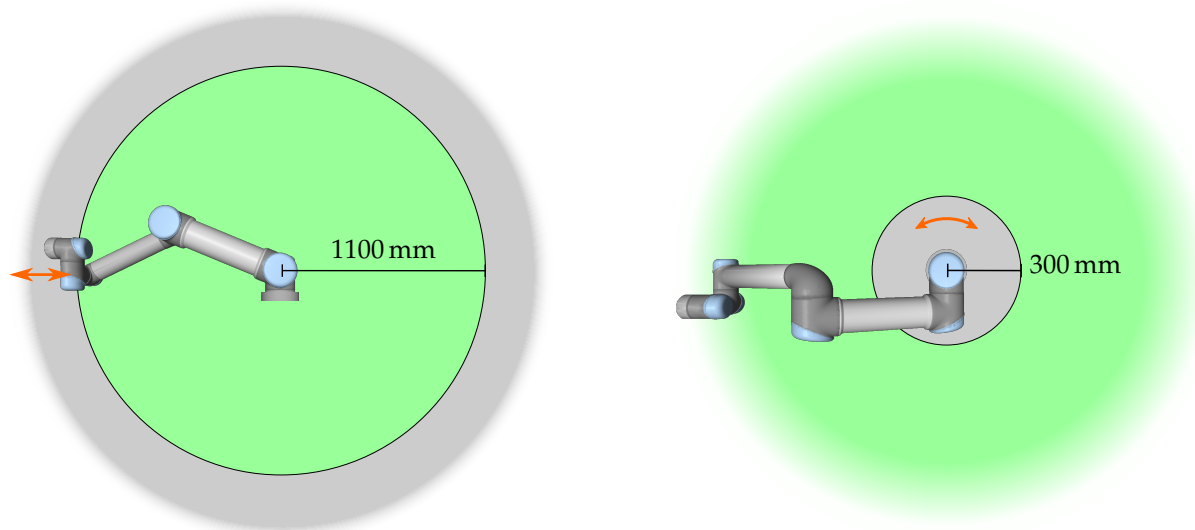
5.1 Omezující bezpečnostní funkce

Robot obsahuje řadu bezpečnostních funkcí, které lze použít k omezení pohybu kloubů a *středového bodu nástroje* (TCP). TCP je středový bod výstupní patky doplněný posunem TCP (viz část II, Příručka k rozhraní PolyScope).

Mezi omezující bezpečnostní funkce patří:

| Ohraničující bezpečnostní funkce | Popis |
|----------------------------------|--|
| Poloha kloubu | Min. a max. úhlová poloha kloubu |
| Rychlost kloubu | Max. úhlová rychlost kloubu |
| Poloha TCP | Roviny v kartézském prostoru omezující polohu TCP robota |
| Rychlost TCP | Max. rychlost TCP robota |
| Síla TCP | Max. tlačná síla TCP robota |
| Hybnost | Max. hybnost ramene robota |
| Výkon | Max. mechanický výkon ramene robota |

Pokud se rameno robota přiblíží k bezpečnostní mezní hodnotě, software pro pokročilé ovládání trasy sníží rychlost a/nebo spustí nouzové zastavení. K narušení mezních hodnot tedy dojde jen ve výjimečných případech. Pokud se však mezní hodnota naruší, bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0 s následující činností:



Obrázek 5.1: Určitým oblastem pracovního prostoru je třeba věnovat pozornost v souvislosti s riziky skřípnutí z důvodu fyzických vlastností ramene robota. Jedna oblast je definována pro radiální pohyb, kdy se zápěstí 1. kloubu nachází ve vzdálenosti alespoň 1100 mm od základny robota. Druhá vzdálenost je v rámci 300 mm od základny robota při pohybu tangenciálním směrem.

| Ohraničující bezpečnostní funkce | Přesnost | Detekční čas | Nejhorší | |
|----------------------------------|----------|--------------|---------------------------|-------------|
| | | | Čas na odstranění energie | Reakční čas |
| Poloha kloubu | 1.15 ° | 100 ms | 1000 ms | 1100 ms |
| Rychlost kloubu | 1.15 °/s | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Poloha TCP | 20 mm | 100 ms | 1000 ms | 1100 ms |
| Orientace TCP | 1.15 ° | 100 ms | 1000 ms | 1100 ms |
| Rychlost TCP | 50 mm/s | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Síla TCP | 25 N | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Hybnost | 3 kg m/s | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Výkon | 10 W | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |

System je považován za *odpojený od zdroje napětí* pokud napětí 48 V sběrnice dosáhne nižšího elektrického potenciálu než 7,3 V. Doba odpojení od napětí je dobou od zjištění události do odpojení systému od napětí.

**UPOZORNĚNÍ:**

Funkce omezující sílu má dvě výjimky, které je třeba při navrhování pracovní buňky robota brát v úvahu. Jsou znázorněny na obrázku 5.1. Když se robot natahuje, může kolenní kloub vyvinout velkou sílu v radiálním směru (pryč od základny), zároveň však při pomalé rychlosti. A podobně je tomu i u krátkého zvedacího ramene. Pokud je nástroj blízko základny a pohybuje se tangenciálně (kolem) základny, může vyvinout velkou sílu, avšak rovněž při malé rychlosti. Rizikům skřípnutí se lze vyhnout například tím, že se odstraní v těchto oblastech překážky, robot se umístí jiným způsobem nebo se použije kombinace bezpečnostních rovin a mezních hodnot kloubů, čímž dojde k odstranění rizik tím, že se robotovi zamezí pohyb do této oblasti pracovního prostoru.

5.2 Bezpečnostní režimy

Běžný a Omezený režim Bezpečnostní systém obsahuje dva konfigurovatelné bezpečnostní režimy: *Běžný I* a *Omezený*. Bezpečnostní mezní hodnoty lze nakonfigurovat pro každý z těchto režimů. Omezený režim je aktivní, pokud poloha TCP robota překročila *spouštěcí rovinu Omezeného režimu* nebo pokud je spuštěn pomocí bezpečnostního vstupu.

Na straně *spouštěcí roviny Omezeného režimu*, na které je definována sada mezních hodnot Běžného režimu, se nachází oblast 20 mm, ve které je akceptována sada mezních hodnot omezeného režimu. Pokud je Omezený režim spuštěn bezpečnostním vstupem, jsou po dobu 500 ms přijímány obě sady mezních hodnot.

Režim Obnovy Pokud je narušena bezpečnostní mezní hodnota, je třeba bezpečnostní systém restartovat. Pokud se systém nachází mimo bezpečnostní mezní hodnotu již při spuštění (např. mimo mezní hodnotu polohy kloubu), aktivuje se speciální režim *Obnovy*. V režimu *Obnovy* není možné spouštět programy pro robota, ale lze ručně přesunovat rameno robota zpět do rozsahu mezních hodnot buď pomocí režimu *Freedrive* nebo pomocí karty Pohyb v rozhraní PolyScope (viz část II v návodu Příručka k rozhraní PolyScope). Bezpečnostní mezní hodnoty režimu *Obnovy* jsou:

| Ohraničující bezpečnostní funkce | Limit |
|----------------------------------|-----------|
| Rychlost kloubu | 30 °/s |
| Rychlost TCP | 250 mm/s |
| Síla TCP | 100 N |
| Hybnost | 10 kg m/s |
| Výkon | 80 W |

V případě narušení těchto mezních hodnot bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.



UPOZORNĚNÍ:

Mezní hodnoty pro *polohu kloubu*, *polohu TCP* a *orientaci TCP* jsou v režimu Obnovy vypnuty. Při přesunu ramene robota zpět do rozsahu mezních hodnot buďte opatrní.

5.3 Bezpečnostní elektrická rozhraní

Robot je vybaven řadou bezpečnostních elektrických vstupů a výstupů. Veškeré bezpečnostní elektrické vstupy a výstupy jsou dvoukanálové. Jsou bezpečné při nízkém signálu, např. nouzové zastavení není aktivní, pokud je signál vysoký (více než 24 V).

5.3.1 Bezpečnostní elektrické vstupy

Níže uvedená tabulka podává přehled o elektrických vstupech souvisejících s bezpečností.

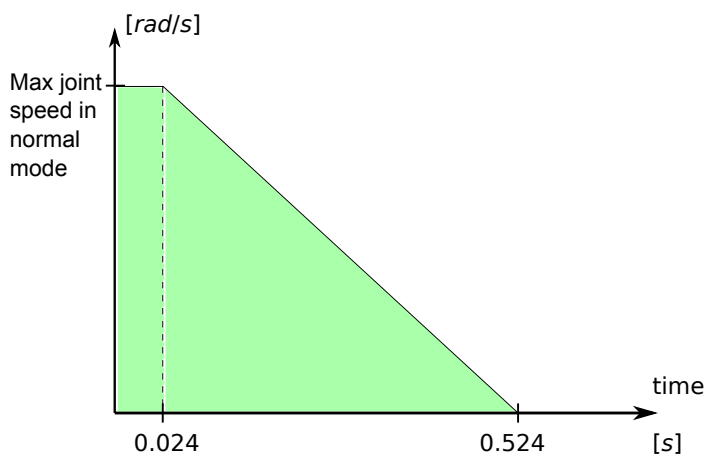
| Bezpečnostní vstup | Popis |
|---------------------------------------|--|
| Nouzové zastavení robota | Provede zastavení kategorie 1, čímž ostatní stroje informuje pomocí výstupu <i>systémového nouzového zastavení</i> . |
| Tlačítko nouzového zastavení | Provede zastavení kategorie 1, čímž ostatní stroje informuje pomocí výstupu <i>systémového nouzového zastavení</i> . |
| Nouzové zastavení systému | Provede zastavení kategorie 1. |
| Ochranné zastavení | Provede zastavení kategorie 2. |
| Vstup resetování ochranného zastavení | Robot opustí stav <i>ochranně zastaven</i> při hraně na vstupu resetování ochranného zastavení. |
| Omezený režim | Bezpečnostní systém přejde do mezních hodnot <i>Omezeného režimu</i> . |

Zastavení kategorie 1 a 2 zpomalí robota při zapnutém pohonu, což robotovi umožní se zastavit bez odchýlení se z aktuální trasy.

Sledování bezpečnostních vstupů Zastavení kategorie 1 a 2 jsou monitorována bezpečnostním systémem následujícím způsobem:

1. Bezpečnostní systém monitoruje, že brzdění začne do 24 ms, viz obrázek 5.2.
2. Pokud se kloub pohybuje, je jeho rychlost monitorována, aby nikdy nebyla vyšší, než je rychlost dosažená konstantním zpomalováním z maximální mezní hodnoty rychlosti kloubu pro *Běžný režim* na 0 rad/s za 500 ms.
3. Pokud je kloub neaktivní (jeho rychlost je nižší než 0,2 rad/s), monitoruje se, zda se nepohybuje vyšší rychlostí než 0,05 rad od polohy, ve které se nacházel, když byla naměřena rychlost nižší než 0,2 rad/s.

Kromě toho bezpečnostní systém u zastavení kategorie 1 monitoruje, zda je robotické rameno v klidu, vypnutí proběhne do 600 ms. Po přijetí vstupního signálu bezpečnostního zastavení je robotickému rameni navíc dovoleno se začít znovu



Obrázek 5.2: Zelená oblast pod rampou představuje povolené rychlosti pro kloub během brzdění. V době 0 je událost (nouzové nebo bezpečnostní zastavení) detekována na bezpečnostním procesoru. Ke zpomalení dochází za 24 ms.

pohybovat až za kladnou hranou vstupního signálu resetování bezpečného zastavení. Pokud není splněna některá z výše uvedených podmínek, bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

Přechod na *Omezený* režim vyvolaný vstupním signálem omezeného režimu je monitorován následovně:

1. Bezpečnostní systém přijme sady mezních hodnot jak pro *Běžný*, tak pro *Omezený* režim po dobu 500 ms po vyslání vstupního signálu omezeného režimu.
2. Po uplynutí 500 ms jsou platné již jen mezní hodnoty *Omezeného* režimu.

Pokud není splněna některá z výše uvedených podmínek, bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

Bezpečnostní systém provádí zastavení kategorie 0 v souladu s následující tabulkou. Krajiní reakční doba je doba potřebná k zastavení robota a jeho *odpojení od napětí* (vybití na elektrický potenciál nižší než 7,3 V), pokud je spuštěn při nejvyšší rychlosti a při plném zatížení.

| Vstupová bezpečnostní funkce | Nejhorší | | |
|------------------------------|--------------|---------------------------|-------------|
| | Detekční čas | Čas na odstranění energie | Reakční čas |
| Nouzové zastavení robota | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Tlačítko nouzového zastavení | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Nouzové zastavení systému | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |
| Ochranné zastavení | 250 ms | 1000 ms | 1250 ms |

5.3.2 Bezpečnostní elektrické výstupy

Níže uvedená tabulka podává přehled o elektrických výstupech souvisejících s bezpečností.

| Bezpečnostní výstup | Popis |
|---------------------------|---|
| Nouzové zastavení systému | Aktivováno aktivním vstupem <i>nouzového zastavení robota</i> nebo tlačítkem <i>Nouzového zastavení</i> . |
| Robot se hýbe | Pokud je tento signál neaktivní, žádný kloub ramene robota se nepohne o více než 0,1 rad. |
| Robot se nezastavuje | Neaktivní, pokud bylo požádáno o zastavení ramene robota, ale to se zatím nezastavilo. |
| Omezený režim | Aktivní, pokud je bezpečnostní systém v <i>Omezeném režimu</i> . |
| Mimo Omezený režim | Výstup <i>Omezeného režimu</i> negovaný. |

Pokud bezpečnostní výstup není správně nastaven, bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0 s následujícími reakčními časy (pro nejhorší případ):

| Bezpečnostní výstup | Nejhorší reakční čas |
|---------------------------|----------------------|
| Nouzové zastavení systému | 1100 ms |
| Robot se hýbe | 1100 ms |
| Robot se nezastavuje | 1100 ms |
| Omezený režim | 1100 ms |
| Mimo Omezený režim | 1100 ms |

6 Údržba a opravy

Údržbu i opravy je nutné provádět v souladu se všemi bezpečnostními pokyny v tomto návodu.

Údržbu, kalibraci i opravy je nutné provádět v souladu s nejnovější verzí servisních příruček, která je uvedena na stránkách podpory <http://support.universal-robots.com>. Na stránky podpory mají přístup všichni distributoři společnosti UR.

Opravy mohou provádět pouze autorizovaní pracovníci pro integraci systému nebo společnost Universal Robots.

Všechny součásti, které se vrací zpět společnosti Universal Robots, je nutné vracet v souladu se servisní příručkou.

6.1 Bezpečnostní pokyny

Po údržbě nebo opravě je třeba provést kontrolu a zajistit požadovanou úroveň bezpečnosti. Při těchto kontrolách je třeba dodržovat platné národní a regionální předpisy pro bezpečnost práce. Je třeba zkontrolovat i správné fungování všech bezpečnostních funkcí.

Údržba a opravy mají zajistit provozuschopnost systému nebo, v případě selhání, návrat systému do provozuschopného stavu. Opravárenské práce zahrnují kromě vlastní opravy i analýzu a řešení problémů.

Při práci na rameni robota nebo ovládací jednotce je nutné dodržovat následující bezpečnostní postupy a pokyny.



NEBEZPEČÍ:

1. Neměňte bezpečnostní konfiguraci systému (např. mezní hodnotu síly). Bezpečnostní konfigurace je popsána v příručce PolyScope. Pokud se některý bezpečnostní parametr změní, bude celý systém robota považován za nový, což znamená, že bude potřeba aktualizovat celý proces schvalování bezpečnosti včetně posouzení rizik.
2. Vadné součásti vyměňte za nové se stejným číslem zboží nebo za ekvivalentní součásti schválené za tímto účelem společností Universal Robots.
3. Ihned po dokončení práce znovu aktivujte jakákoliv deaktivovaná bezpečnostní opatření.
4. Veškeré opravy zdokumentujte a dokument uložte do příslušného souboru technické dokumentace pro kompletní systém robota.



NEBEZPEČÍ:

1. Z dolní části ovládací jednotky vyjměte kabel pro napájení ze sítě a zajistěte, aby byl zcela odpojen od napájení. Odpojte od napájení jakýkoliv zdroj energie připojený k ramenu robota nebo ovládací jednotce. Přijměte nezbytná opatření, která zabrání tomu, aby ostatní osoby během opravy uvedly systém pod napětí.
2. Před opětovným uvedením systému pod napětí zkontrolujte uzemnění.
3. Při demontáži ramene robota nebo ovládací jednotky dodržujte předpisy ESD.
4. Neprovádějte demontáž zdroje napájení uvnitř ovládací jednotky. Ve zdrojích napájení může být po dobu několika hodin od vypnutí ovládací jednotky přítomno vysoké napětí (až 600 V).
5. Dbejte na to, aby se do ramene robota nebo ovládací skříňky nedostala voda nebo prach.

7 Likvidace a životní prostředí

S roboty společnosti UR musí být nakládáno v souladu s platnými vnitrostátními zákony, nařízeními a normami.

Roboti společnosti UR jsou vyráběni s ohledem na omezené používání nebezpečných látek kvůli ochraně životního prostředí, které definuje směrnice RoHS 2011/65/EU. Mezi tyto látky patří rtuť, kadmium, olovo, chrom VI, polybromované bifenylly a polybromované difenylethery.

Poplatek orgánu DPA-System za nakládání s elektronickým odpadem z robotů společnosti UR, prodávaných na dánském trhu, uhradila společnost Universal Robots A/S předem. Dovozci ze zemí uvedených v Evropské směrnici 2012/19/EU o odpadních elektrických a elektronických zařízeních (WEEE) jsou povinni k zápisu do příslušného vnitrostátního registru WEEE ve své zemi. Poplatek je obvykle nižší než 1€/robot. Seznam vnitrostátních registrů najdete zde: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

Robot je opatřen následujícími symboly, které označují shodu s výše uvedenými předpisy:



8 Certifikáty

V této kapitole najdete celou škálu různých certifikací a prohlášení, které byly pro výrobek vypracovány.

8.1 Certifikace třetích stran

Certifikace třetích stran jsou dobrovolné. V rámci zajištění co nejlepších služeb pro integrátory robotů se společnost UR rozhodla své roboty certifikovat v následujících uznávaných zkušebních ústavech:



TÜV NORD Roboti společnosti UR mají osvědčení TÜV NORD, notifikovaného orgánu dle směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES. Kopie certifikátu schválení bezpečnosti TÜV NORD se nachází v příloze B.



DELTA Roboti UR byli otestováni z hlediska bezpečnosti a výkonu organizací DELTA. Certifikát elektromagnetické kompatibility (EMC) najdete v příloze B. Certifikát ekologické šetrnosti výrobku najdete v příloze B.

8.2 Prohlášení v souladu se směrnicemi EU

Prohlášení EU se vztahují primárně na země Evropy. Jsou však uznávány či vyžadovány i dalšími zeměmi mimo Evropu. Evropské směrnice jsou k dispozici na oficiálních webových stránkách: <http://eur-lex.europa.eu>.

Roboti společnosti UR mají certifikaci dle níže uvedených směrnic.

2006/42/ES o strojních zařízeních (MD)

Roboti společnosti UR jsou podle směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES neúplná strojní zařízení. V souladu se směrnicí o neúplných strojních zařízeních nejsou opatření označením CE. Je-li robot společnosti UR určen k použití v oblasti pesticidů, pak je důležitá směrnice 2009/127/ES. Prohlášení o začlenění dle přílohy II 1.B. směrnice 2006/42/ES najdete v příloze B.

2006/95/ES — Směrnice o nízkém napětí (LVD)

2004/108/ES — Směrnice o elektromagnetické kompatibilitě (EMC)

2011/65/EU — Směrnice o omezeném používání nebezpečných látek (RoHS)

2012/19/EU — Směrnice o odpadu z elektrických a elektronických zařízeních (WEEE)

Prohlášení o shodě s výše uvedenými směrnicemi jsou obsaženy v prohlášení o začlenění v příloze B.

Označení CE se připojuje v souladu s výše uvedenými směrnicemi o označení CE.

O odpadu z elektrických a elektronických zařízení pojednává kapitola 7.

Informace o normách aplikovaných během vývoje robota se nachází v příloze C.

9 Záruky

9.1 Záruka na produkt

Aniž by byly dotčeny veškeré nároky uživatele (zákazníka), které mohou existovat ve vztahu k obchodnímu zástupci nebo prodejci, výrobce zákazníkovi poskytuje záruku za níže uvedených podmínek:

V případě nových zařízení a jejich součástí vykazujících závady vzniklé v důsledku výroby nebo materiálové vady do 12 měsíců od uvedení do provozu (maximálně 15 měsíců od odeslání) poskytne společnost Universal Robots požadované náhradní díly, přičemž uživatel (zákazník) poskytne pracovní dobu na výměnu náhradních dílů, a to buď nahrazením součásti jinou součástí podle aktuálně dostupných technologií, nebo opravením předmětné součásti. Tato záruka se stává neplatnou, pokud je závada na zařízení způsobena nesprávným zacházením nebo nedodržením pokynů v uživatelských příručkách. Tato záruka se nevztahuje na služby prováděné autorizovaným prodejcem či zákazníky samotnými (např. instalaci, konfiguraci, stahování softwaru) a nelze ji na ně rozšířit. Jako doklad pro uplatnění záruky je vyžadován doklad o koupi s uvedeným datem koupě. Reklamace v rámci záruky musí být podány do dvou měsíců od zjištění závady, na kterou se záruka vztahuje. Vlastnictví zařízení nebo součástí, které byly vyměněny a vráceny společnosti Universal Robots, přechází na společnost Universal Robots. Jakékoli další reklamace vzniklé na zařízení nebo v souvislosti s ním této záruce nepodléhají. Žádná část této záruky nevede k omezení či vyloučení zákonných práv zákazníka ani zodpovědnosti výrobce za zranění osob či úmrtí v důsledku jeho nedbalosti. Doba trvání záruky se službami poskytnutými podle záruky neprodlužuje. Společnost Universal Robots si vyhrazuje právo zpoplatnit zákazníka za výměnu či opravu, pakliže závada na základě záruky nebude prokázána. Výše uvedená ustanovení nepředstavují změnu důkazního břemene v neprospěch zákazníka. V případě, že zařízení bude vykazovat vady, společnost Universal Robots nebude zodpovědná za jakékoliv nepřímé, náhodné, zvláštní nebo následné škody, včetně například ušlého zisku, ztráty možnosti užívání, výrobních ztrát nebo poškození dalšího výrobního zařízení.

V případě, že zařízení vykazuje závady, společnost Universal Robots nebude zodpovědná za následné škody nebo ztráty, jako je ztráta výroby nebo poškození jiného výrobního zařízení.

9.2 Prohlášení

Společnost Universal Robots neustále zlepšuje spolehlivost a výkon svých produktů a v této souvislosti si vyhrazuje právo vylepšit produkt bez předchozího upozornění. Společnost Universal Robots věnuje veškerou péči přesnosti a správnosti obsahu této příručky, není však zodpovědná za chyby ani chybějící informace.

A Brzdná doba a brzdná dráha

Informace o brzdných dobách a drahách jsou k dispozici pro zastavení KATEGORIE 0 i KATEGORIE 1. V dodatku se nachází informace o zastavení KATEGORIE 0. Informace o zastavení KATEGORIE 1 jsou dostupné na <http://support.universal-robots.com/>.

A.1 Brzdné dráhy a doby KATEGORIE 0

V níže uvedené tabulce jsou obsaženy brzdné dráhy a doby naměřené při spuštění zastavení KATEGORIE 0. Tyto naměřené hodnoty odpovídají následující konfiguraci robota:

- Vysunutí: 100% (rameno robota je plně vysunuto vodorovně).
- Rychlost: 100% (obecná rychlost robota je nastavena na 100% a pohyb se provádí při rychlosti kloubu 183°/s).
- Náklad: maximální zatížení robota připojeného k TCP (10 kg).

Na kloubu 0 byl proveden test pomocí vodorovného pohybu, tj. osa otáčení byla kolmá k zemi. Během testů kloubu 1 a 2 sledoval robot svislou dráhu, tj. osa otáčení byla paralelní k zemi, a ve chvíli, kdy se robot pohyboval směrem dolů, bylo provedeno zastavení.

| | Brzdná dráha (rad) | Čas zastavení (ms) |
|--------------------|--------------------|--------------------|
| Kloub 0 (ZÁKLADNA) | 0.98 | 750 |
| Kloub 1 (RAMENO) | 0.35 | 240 |
| Kloub 2 (LOKET) | 0.38 | 280 |



B Prohlášení a certifikáty

B.1 CE Declaration of Incorporation (original)

According to European directive 2006/42/EC annex II 1.B.

The manufacturer Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark
+45 8993 8989

hereby declares that the product described below

Industrial robot UR10
Robot serial number _____
Control box serial number _____

may not be put into service before the machinery in which it will be incorporated is declared to comply with the provisions of Directive 2006/42/EC, as amended by Directive 2009/127/EC, and with the regulations transposing it into national law.

The safety features of the product are prepared for compliance with all essential requirements of Directive 2006/42/EC under the correct incorporation conditions, see product manual. Compliance with all essential requirements of Directive 2006/42/EC relies on the specific robot installation and the final risk assessment.

Relevant technical documentation is compiled according to Directive 2006/42/EC annex VII part B.

Additionally the product declares in conformity with the following directives, according to which the product is CE marked:

2006/95/EC — Low Voltage Directive (LVD)
2004/108/EC — Electromagnetic Compatibility Directive (EMC)
2011/65/EU — Restriction of the use of certain hazardous substances (RoHS)

A complete list of applied harmonized standards, including associated specifications, is provided in the product manual. This list is valid for the product manual with the same serial numbers as this document and the product.

Odense, January 27th, 2015

R&D


Lasse Kieffer
Global Compliance Officer

B.2 ES Prohlášení o zabudování (překlad originálu)

V souladu s přílohou II 1.B Evropské směrnice 2006/42/ES.

Výrobce Universal Robots A/S
 Energivej 25
 5260 Odense S
 Dánsko
 +45 8993 8989

tímto prohlašuje, že níže popsaný výrobek

Průmyslový robot UR10
Sériové číslo robota _____
Sériové číslo ovládacího panelu _____

nesmí být uveden do provozu, dokud pro to strojní zařízení, do něhož má být začleněn, nebude vydáno prohlášení o shodě s ustanoveními směrnice 2006/42/ES ve znění směrnice 2009/127/ES a nařízeními prováděnými na vnitrostátní úrovni.

Bezpečnostní prvky výrobku jsou připraveny tak, aby vyhovovaly všem zásadním požadavkům směrnice 2006/42/ES ohledně podmínek správného začlenění, viz příručka k výrobku. Shoda se všemi zásadními požadavky směrnice 2006/42/ES závisí na konkrétní montáži robota a výsledném posouzení rizik.

Relevantní technická dokumentace byla sestavena v souladu s přílohou VII, části B směrnice 2006/42/ES.


Výrobce dále prohlašuje, že výrobek je ve shodě s následujícími směrnicemi, na základě kterých nese označení CE:

2006/95/ES — Směrnice o nízkém napětí (LVD)
2004/108/ES — Směrnice o elektromagnetické kompatibilitě (EMC)
2011/65/EU — Směrnice o omezeném používání nebezpečných látek (RoHS)

Úplný seznam použitých harmonizovaných norem, včetně doprovodných specifikací, najdete v příručce k výrobku. Tento seznam je platný pro příručku k výrobku se stejnými sériovými čísly, jako má tento dokument a výrobek.

Odense, 27. ledna 2014

R&D


Lasse Kieffer
Inženýr elektroniky

B.3 Certifikát pro bezpečnostní systém



ZERTIFIKAT CERTIFICATE

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

Universal Robots A/S
Energivej 25
DK-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: <i>Manufacturing plant:</i> | Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Denmark |
| Beschreibung des Produktes: (Details s. Anlage 1) <i>Description of product:</i> (Details see Annex 1) | Universal Robots Safety System URSafety 3.1 for UR10, UR5 and UR3 robots |
| Geprüft nach: <i>Tested in accordance with:</i> | EN ISO 13849-1:2008, PL d |



| | |
|---|---|
| Registrier-Nr. / <i>Registration No.</i> 44 207 14097602 Prüfbericht Nr. / <i>Test Report No.</i> 3515 4327 Aktenzeichen / <i>File reference</i> 8000443298 | Gültigkeit / <i>Validity</i> von / <i>from</i> 2015-06-02 bis / <i>until</i> 2020-06-01 |
|---|---|



Zertifizierungsstelle der TÜV NORD CERT GmbH
 TÜV NORD CERT GmbH Langemarkstraße 20 45141 Essen

Essen, 2015-06-02
 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

Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

B.4 Certifikát zkoušky na životní prostředí



Climatic and mechanical assessment sheet no. 1275

| | |
|---|---|
| DELTA client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark | DELTA project no. T207415-1 |
| Product identification UR5 robot arm: UR5 AE/CB3, 0A-series UR5 control box: AE/CB3, 0A-series UR5 teach pendant: AE/CB3, 0A-series UR10 robot arm: UR10 AE/CB3, 0A-series UR10 control box: UR10 AE/CB3, 0A-series UR10 teach pendant: AE/CB3, 0A-series | |
| DELTA report(s) DELTA project no. T207415-1, DANAK-19/13752 Revision 1 | |
| Other document(s) | |
| Conclusion The two robot arms UR5 and UR10 including their control box and teach pendant have been tested according to the below listed standards. The test results are given in the DELTA report listed above. The tests were carried out as specified and the test criteria for environmental tests as specified in Annex 1 of the report were fulfilled. IEC 60068-2-1, Test Ae; -5 °C, 16 h IEC 60068-2-2, Test Be; +50 °C, 16 h IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 20 Hz: 0.05 g ² /Hz, 20 – 150 Hz: -3 dB/octave, 1.66 grms, 3 x 1½ h IEC 60068-2-27, Test Ea, Shock; 160 g, 1 ms, 3 x 6 shocks | |
| Date Hørsholm, 14 March 2014 | Assessor  Susanne Otto B.Sc.E.E., B.Com (Org) |

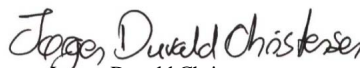
Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

20ass-sheet-j

B.5 Certifikát zkoušky EMC



EMC assessment sheet no. 1277

| | |
|---|---|
| DELTA client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark | DELTA project no. T207371 |
| Product identification UR5 robot arm with control box and teach pendant: UR5 AE/CB3, 0A-series UR10 robot arm with control box and teach pendant: UR10 AE/CB3, 0A-series | |
| DELTA report(s) EMC test of UR10 and UR5, project no. T207371, DANAK-1913884 | |
| Other document(s) | |
| Conclusion The two robot arms UR5 and UR10 including their control box and teach pendant have been tested according to the below listed standards. Both systems meet the EMC requirements of the standards and the essential requirements of the European EMC directive 2004/108/EC. The test results are given in the DELTA report listed above. EN 61326-3-1:2008, Industrial locations EN 61000-6-2:2005 EN 61000-6-4:2007+A1 | |
| Date Hørsholm, 27 March 2014 | Assessor  Jørgen Duvald Christensen Senior Technology Specialist, EMC |

20ass-sheet.j



Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

C Použité normy

V této části se popisují příslušné normy, použité při vývoji ramene robota a ovládací jednotky. Je-li v závorkách uvedeno číslo evropské směrnice, znamená to, že je norma harmonizována v souladu s uvedenou směrnicí.

Norma není totéž, co zákon. Norma je dokument zpracovaný zúčastněnými stranami v rámci určitého odvětví, definující běžné bezpečnostní a výkonové požadavky na výrobek nebo skupinu výrobků.

Zkratky typu normy mají následující význam:

| | |
|------|--|
| ISO | International Standardization Organization |
| IEC | International Electrotechnical Commission |
| EN | European Norm |
| TS | Technical Specification |
| TR | Technical Report |
| ANSI | American National Standards Institute |
| RIA | Robotic Industries Association |
| CSA | Canadian Standards Association |

Shoda s těmito normami je zaručena pouze tehdy, jsou-li dodržovány veškeré montážní pokyny, bezpečnostní pokyny a provozní pokyny uvedené v tomto návodu.

ISO 13849-1:2006 [PLd]

ISO 13849-2:2012

EN ISO 13849-1:2008 (E) [PLd – 2006/42/ES]

EN ISO 13849-2:2012 (E) (2006/42/ES)

Safety of machinery – Safety-related parts of control systems

Part 1: General principles for design

Part 2: Validation

U bezpečnostního řídicího systému je navržena výkonnostní úroveň d (PLd) v souladu s požadavky těchto norem.

ISO 13850:2006 [Kategorie zastavení 1]

EN ISO 13850:2008 (E) [Kategorie zastavení 1 - 2006/42/ES]

Safety of machinery – Emergency stop – Principles for design

Funkce nouzového zastavení je navržena jako vypnutí kategorie 1 v souladu s touto normou. Zastavení kategorie 1 je regulované zastavení, když je pohon napájen, a po zastavení se robot odpojí od zdroje napájení.

ISO 12100:2010

EN ISO 12100:2010 (E) [2006/42/ES]

Safety of machinery – General principles for design – Risk assessment and risk reduction

UR roboty jsou hodnoceny podle zásad této normy.

ISO 10218-1:2011

EN ISO 10218-1:2011(E) [2006/42/ES]

Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots

Part 1: Robots

Tato norma je určena pro výrobce robotů, nikoliv integrátory. Druhá část (ISO 10218-2) je určena pro integrátory robotů, neboť se zabývá instalací a návrhem aplikace robotů.

Autoři normy implicitně předpokládali tradiční průmyslové roboty, které jsou tradičně zajištěny oplocením a lehkými závěsy. UR roboty jsou navrhovány s trvale aktivovaným omezením síly a výkonu. Proto jsou některé pojmy objasněny a vysvětleny níže.

Pokud se UR robot používá v nebezpečné aplikaci, mohou být nutná dodatečná bezpečnostní opatření, viz kapitola 1.

Upřesnění:

- 3.24.3 Zabezpečený prostor je definován obvodovou ochranou. Zabezpečeným prostorem se běžně rozumí prostor za plotem, který chrání osoby před nebezpečnými tradičními roboty. UR roboty jsou navrženy pro práci bez oplocení pomocí vestavěné bezpečnostní funkce omezení síly a výkonu, kde není nebezpečný prostor vymezen obvodem oplocení.
- 5.4.2 Výkonové požadavky. Veškeré bezpečnostní funkce jsou konstruovány v bezpečnostní kategorii PLd v souladu s ISO 13849-1:2006. Robot je konstruován s redundantními systémy kódování v každém kloubu a bezpečnostně dimenzované vstupy/výstupy tak, aby byla vytvořena struktura kategorie 3. Bezpečnostně dimenzované hodnocené vstupy/výstupy musí být připojeny v souladu s tímto návodem k bezpečnostně dimenzovanému zařízení kategorie 3 tak, aby se vytvořila struktura bezpečnostní funkce PLd.
- 5.7 Provozní režimy. UR roboty nemají různé provozní režimy, a proto nemají volič režimu.
- 5.8 Ovládací prvky přenosného ovládacího panelu. Tato část obsahuje popis ochranných funkcí pro přenosný ovládací terminál/panel pro případ použití v rizikovém chráněném prostoru. Protože roboti značky UR mají omezenou sílu a výkon, neexistuje žádný rizikový chráněný prostor jako u tradičních robotů. Roboty značky UR je bezpečnější učit než tradiční roboty. Místo nutnosti uvolnit pojistné zařízení se třemi možnostmi polohování může obsluha robota jednoduše zastavit rukou.
- 5.10 Požadavky na kolaborativní provoz. Funkce omezení výkonu a síly robotů UR je vždy aktivní. Vizuální design robotů značky UR naznačuje, že roboty je možné používat pro kolaborativní operace. Funkce omezení výkonu a síly je navržena podle ustanovení 5.10.5.
- 5.12.3 Měkká osa schválená k použití v rizikových prostorech a omezení prostoru. Tato bezpečnostní funkce je jednou z více bezpečnostních funkcí konfigurovatelných prostřednictvím softwaru. Tzv. hash kód je generován z nastavení všech těchto bezpečnostních funkcí a je znázorněn jako identifikátor kontroly bezpečnosti na rozhraní GUI.

ISO/DTS 15066 (návrh)

Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots – Collaborative operation

Je to připravovaná technická specifikace (TS). TS není totéž, co norma. Účelem TS je představit řadu nerozvinutých požadavků, aby se zjistilo, zda jsou pro dané odvětví užitečné.

Tato TS představuje technologie a bezpečnostní limity síly pro kolaborativní roboty, kde roboti a lidé spolupracují při provádění pracovního úkolu.

Společnost Universal Robots je aktivním členem mezinárodní komise, která tuto TS vyvíjí (ISO/TC 184/SC 2). Finální verze by mohla být publikována v roce 2015.

ANSI/RIA R15.06-2012

Industrial Robots and Robot Systems – Safety Requirements

Tato americká norma je ISO norem ISO 10218-1 (jak je zmíněno výše) a ISO 10218-2 sloučených do jednoho dokumentu. Jazyk je změněn z britské angličtiny na americkou angličtinu, obsah je však stejný.

Upozorňujeme, že část dvě (ISO 10218-2) této normy je určena pro osoby provádějící instalaci robotického systému, nikoliv pro společnost Universal Robots.

CAN/CSA-Z434-14 (návrh/v řízení)

Industrial Robots and Robot Systems – General Safety Requirements

Tato kanadská norma je ISO norem ISO 10218-1 (jak je zmíněno výše) a -2 sloučených do jednoho dokumentu. Očekává se, že budou přidány další požadavky pro uživatele robotického systému. Možná bude nutné, aby osoba provádějící instalaci robota některé z těchto požadavků řešil.

Publikace finální verze se očekává v roce 2014.

Upozorňujeme, že část dvě (ISO 10218-2) této normy je určena pro osoby provádějící instalaci robotického systému, nikoliv pro společnost Universal Robots.

IEC 61000-6-2:2005

IEC 61000-6-4/A1:2010

EN 61000-6-2:2005 [2004/108/EC]

EN 61000-6-4/A1:2011 [2004/108/EC]

Electromagnetic compatibility (EMC)

Part 6-2: Generic standards - Immunity for industrial environments

Part 6-4: Generic standards - Emission standard for industrial environments

Tyto normy definují požadavky pro elektrické a elektromagnetické rušení. Shoda s těmito normami zajistí, že roboti značky UR budou správně fungovat v různém průmyslovém prostředí a že nebudou rušit ostatní zařízení.

IEC 61326-3-1:2008

EN 61326-3-1:2008

Electrical equipment for measurement, control and laboratory use - EMC requirements

Part 3-1: Immunity requirements for safety-related systems and for equipment intended to perform safety-related functions (functional safety) - General industrial applications

V této normě se definují rozšířené požadavky EMC imunity pro funkce související s bezpečností. Shoda s touto normou zajistí, že bezpečnostní funkce robotů UR zaručí bezpečnost i v případě, kdy ostatní zařízení překročí limity EMC emise definované v normách IEC 61000.

IEC 61131-2:2007 (E)

EN 61131-2:2007 [2004/108/EC]

Programmable controllers

Part 2: Equipment requirements and tests

Podle požadavků této normy jsou zkonstruovány jak normální, tak bezpečnostně dimenzované 24V vstupy / výstupy, vše v zájmu zajištění spolehlivé komunikace s ostatními PLC systémy.

ISO 14118:2000 (E)

EN 1037/A1:2008 [2006/42/EC]

Safety of machinery – Prevention of unexpected start-up

Tyto dvě normy jsou velmi podobné. Definují se zde bezpečnostní zásady, jak zabránit neočekávanému spuštění, které by mohlo nastat následkem neúmyslného zapnutí během údržby a opravy nebo následkem neúmyslných spouštěcích příkazů z perspektivy ovládání.

IEC 60947-5-5/A1:2005

EN 60947-5-5/A11:2013 [2006/42/EC]

Low-voltage switchgear and controlgear

Part 5-5: Control circuit devices and switching elements - Electrical emergency stop device with mechanical latching function

Operace přímého otevření a bezpečnostní uzamykací mechanismus tlačítka nouzového zastavení jsou v souladu s požadavky této normy.

IEC 60529:2013

EN 60529/A2:2013

Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

V této normě se definují hodnoty krytí týkající se ochrany proti prachu a vodě. Roboti UR jsou vyrobeni a klasifikováni s IP kódem podle této normy, další informace se nacházejí na štítku robota.

IEC 60320-1/A1:2007**EN 60320-1/A1:2007 [2006/95/EC]**

Appliance couplers for household and similar general purposes

Part 1: General requirements

Hlavní vstupní kabel je v souladu s touto normou.

ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6]

Manipulating industrial robots – Mechanical interfaces

Part 1: Plates

Příruba nástroje na robotech UR je shodná s typem 50-4-M6 této normy. Nástroje robotů by také měly být zkonstruovány v souladu s touto normou, aby bylo zajištěno správné dosednutí.

ISO 13732-1:2006**EN ISO 13732-1:2008 [2006/42/EC]**

Ergonomics of the thermal environment – Methods for the assessment of human responses to contact with surfaces

Part 1: Hot surfaces

Roboti UR jsou vyrobeni tak, aby byla povrchová teplota udržována pod ergonomickými limity definovanými v této normě.

IEC 61140/A1:2004**EN 61140/A1:2006 [2006/95/EC]**

Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment

Roboti UR jsou vyrobeni v souladu s touto normou tak, aby poskytovali ochranu před zásahem elektrickým proudem. Ochranné uzemnění je povinné, jak je definováno v Instalační příručka k hardwaru.

IEC 60068-2-1:2007**IEC 60068-2-2:2007****IEC 60068-2-27:2008****IEC 60068-2-64:2008****EN 60068-2-1:2007****EN 60068-2-2:2007****EN 60068-2-27:2009****EN 60068-2-64:2008**

Environmental testing

Part 2-1: Tests - Test A: Cold

Part 2-2: Tests - Test B: Dry heat

Part 2-27: Tests - Test Ea and guidance: Shock

Part 2-64: Tests - Test Fh: Vibration, broadband random and guidance

Roboti UR jsou testováni podle zkušebních metod uvedených v těchto normách.

IEC 61784-3:2010

EN 61784-3:2010 [SIL 2]

Industrial communication networks – Profiles

Part 3: Functional safety fieldbuses – General rules and profile definitions

V této normě jsou definovány požadavky pro bezpečné komunikační sběrnice.

IEC 60204-1/A1:2008

EN 60204-1/A1:2009 [2006/42/EC]

Safety of machinery – Electrical equipment of machines

Part 1: General requirements

Jsou aplikovány všeobecné zásady této normy.

IEC 60664-1:2007

IEC 60664-5:2007

EN 60664-1:2007 [2006/95/EC]

EN 60664-5:2007 [2006/95/EC]

Insulation coordination for equipment within low-voltage systems

Part 1: Principles, requirements and tests

Part 5: Comprehensive method for determining clearances and creepage distances equal to or less than 2 mm

Elektrický obvod robotů UR je v souladu s touto normou.

EUROMAP 67:2013, V1.9

Electrical Interface between Injection Molding Machine and Handling Device / Robot

Roboti UR vybavení modulem příslušenstvím rozhraní E67 pro komunikaci se vstřikovacemi lisy jsou v souladu s touto normou.

D Technické specifikace

| | |
|--|---|
| Typ robota | UR10 |
| Hmotnost | 28.9 kg / 63.7 lb |
| Náklad | 10 kg / 22 lb |
| Dosah | 1300 mm / 51.2 in |
| Rozsah kloubů | ± 360 ° pro všechny klouby |
| Rychlost | Základna a ramenní kloub: Max 120 °/s. Všechny ostatní klouby: Max 180 °/s. Nástroj: Přibl. 1 m/s / Přibl. 39.4 in/s. |
| Přesnost opakování | ± 0.1 mm / ± 0.0039 in (4 mils) |
| Ekologická stopa | Ø190 mm / 7.5 in |
| Počet stupňů volnosti | 6 otočných kloubů |
| Velikost ovládací jednotky (Č × V × H) | 475 mm × 423 mm × 268 mm / 18.7 in × 16.7 in × 10.6 in |
| V/V porty ovládací jednotky | 16 digitálních vstupů, 16 digitálních výstupů, 2 analogových vstupů, 2 analogových výstupů |
| V/V porty nástroje | 2 digitální vstupy, 2 digitální výstupy, 2 analogové vstupy |
| Zdroj napájení vstupů a výstupů | 24 V 2 A v ovládací jednotce a 12 V/24 V 600 mA v nástroji |
| Komunikace | TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernetová zásuvka a Modbus TCP |
| Programování | Grafické uživatelské rozhraní PolyScope na 12" dotykové obrazovce s upevněním |
| Hluk | Relativně tichý |
| Klasifikace IP | IP54 |
| Spotřeba energie | Přibl. 350 W při používání typického programu |
| Provozní spolupráce | Provozní spolupráce v souladu s normou ISO 10218-1:2011 |
| Teplota | Robot může pracovat při teplotách v rozsahu 0-50 °C |
| Zdroj energie | 100-240 VAC, 50-60 Hz |
| Vypočítaný provozní život | 35,000 hours |
| Kabeláž | Kabel mezi robotem a ovládací jednotkou (6 m / 236 in) Kabel mezi dotykovou obrazovkou a ovládací jednotkou (4.5 m / 177 in) |

Část II

Příručka k rozhraní PolyScope

10 Úvod

Rameno robota společnosti Universal Robots se skládá z trubic a kloubů z extrudovaného hliníku. Klouby s jejich obvyklými názvy jsou zobrazeny na obrázku 10.1. *Základna* představuje místo, na kterém je robot namontován. Na jeho opačném konci (*Zápěstí 3*) je upevněn nástroj. Koordinací pohybu jednotlivých kloubů je možné volně pohybovat robotem a jeho nástrojem s výjimkou oblasti bezprostředně nad a bezprostředně pod základnou.

PolyScope je grafické uživatelské rozhraní (GUI), které slouží k ovládní ramene robota, ovládací jednotky, spouštění existujících programů robota a snadnému vytváření nových programů.

V následující části se nachází úvod k zahájení práce s robotem. Poté jsou podrobněji vysvětleny obrazovky a funkce rozhraní PolyScope.

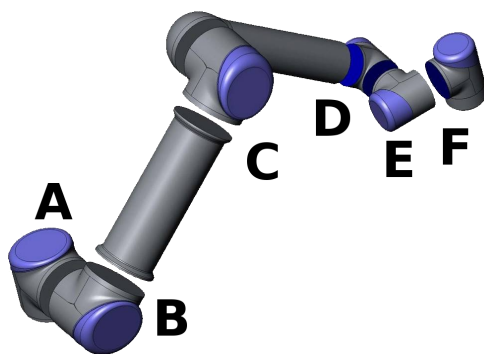
10.1 Začínáme

Před spuštěním rozhraní PolyScope musí být rameno robota a ovládací jednotka nainstalovány a ovládací jednotka musí být zapnuta.

10.1.1 Instalace ramene robota a ovládací jednotky

Instalace ramene robota a ovládací jednotky se provádí následovně:

1. Vybalte rameno a ovládací jednotku robota.
2. Postavte rameno robota na pevný povrch bez vibrací.
3. Ovládací jednotku umístěte na podstavec.
4. Kabel robota zapojte mezi robota a ovládací jednotku.
5. Připojte konektor ovládací jednotky k síti.



Obrázek 10.1: Klouby robota. A: *Základna*, B: *Rameno*, C: *Loket* a D, E, F: *Zápěstí 1, 2, 3*



UPOZORNĚNÍ:

Riziko překlopení. Pokud robot není bezpečně umístěn na pevném povrchu, může spadnout a způsobit zranění.

Podrobné pokyny k instalaci naleznete v Instalační příručka k hardwaru. Před používáním robota k práci je potřeba provést posouzení rizik.

10.1.2 Zapnutí a vypnutí ovládací jednotky.

Ovládací jednotka se zapíná stisknutím tlačítka napájení na přední straně dotykové obrazovky. Tento panel se obvykle nazývá *přenosný ovládací terminál*. Pokud je ovládací jednotka zapnuta, zobrazí se na dotykové obrazovce text základního operačního systému. Přibližně za 1 minutu se na obrazovce zobrazí několik tlačítek a v samostatném okně se zobrazí výzva uživateli k přechodu na obrazovku inicializace (viz 10.4).

Ovládací jednotku vypnete stisknutím zeleného tlačítka napájení na obrazovce nebo pomocí tlačítka *Vypnout* na úvodní obrazovce (viz 10.3).



UPOZORNĚNÍ:

Vypnutí vytažením napájecího kabelu ze síťové zásuvky může způsobit poškození souborového systému robota a vést k závadě robota.

10.1.3 Zapnutí a vypnutí ramene robota

Rameno robota lze zapnout, pokud je zapnuta ovládací jednotka a není aktivováno žádné z tlačítek nouzového zastavení. Zapnutí ramene robota se provádí stisknutím tlačítka *ZAPNOUT* na obrazovce inicializace (viz 10.4) a poté stisknutím tlačítka *Start*. Robot se po spuštění a při uvolňování brzd mírně pohybuje a vydává zvuk.

Napájení ramene robota lze vypnout stisknutím tlačítka *VYPNOUT* na obrazovce inicializace. Rameno robota se také automaticky vypne při vypnutí ovládací jednotky.

10.1.4 Rychlé spuštění

Chcete-li robota po instalaci rychle spustit, proveďte následující kroky:

1. Stiskněte tlačítko nouzového zastavení na přední straně přenosného ovládacího terminálu.
2. Stiskněte tlačítko napájení přenosného ovládacího terminálu.
3. Vyčkejte přibližně minutu na spuštění systému a zobrazení textu na obrazovce.
4. Když je systém připraven, zobrazí se na dotykové obrazovce samostatné okno s informací, že je zapotřebí provést inicializaci robota.
5. Stiskněte tlačítko v samostatném okně. Budete přesměrováni na obrazovku inicializace.

6. Vyčkejte na zobrazení dialogového okna *Potvrzení použité bezpečnostní konfigurace* a stiskněte tlačítko *Potvrdit bezpečnostní konfiguraci*. Tímto se aplikuje počáteční sada bezpečnostních parametrů, které je třeba upravit na základě posouzení rizik.
7. Uvolněte tlačítko nouzového zastavení. Stav robota se změní z *Nouzového zastavení* na *Vypnutý*.
8. Opusťte pracovní prostor robota.
9. Stiskněte tlačítko *Zapnout* na dotykové obrazovce. Vyčkejte několik sekund, než se stav robota změní na *Nečinný*.
10. Ověřte, zda jsou náklad a vybrané umístění správné. Pokud umístění na základě údajů ze snímače nebude odpovídat vybranému umístění, zobrazí se upozornění.
11. Stiskněte tlačítko *Spustit* na dotykové obrazovce. Robot nyní vydá zvuk a provede mírný pohyb při odbrzdění.
12. Po stisknutí tlačítka *OK* přejdete na *Úvodní obrazovku*.

10.1.5 První program

Program je seznam příkazů, které určují činnost robota. PolyScope umožňuje na-programovat robota i osobám s omezenými znalostmi programování. Pro většinu úkolů lze při programování použít pouze dotykový panel bez nutnosti zadávání kódovaných příkazů.

Vzhledem k tomu, že pohyb robota představuje důležitou součást programu robota, je velmi důležitý způsob, jakým se robot pohyb učí. V rozhraní PolyScope se pohyby nástroje zadávají pomocí řady *bodů trasy*, tj. míst v pracovním prostoru robota. Bod trasy lze určit přemístěním robota do určité polohy nebo jej lze vypočítat pomocí softwaru. Chcete-li rameno robota přesunout do určité polohy, použijte kartu *Pohyb* (viz 12.1), nebo podržte tlačítko *Freedrive* na zadní straně přenosného ovládacího terminálu a jednoduše přesuňte rameno robota na místo.

Kromě procházení bodů trasy může program odesílat V/V signály jiným strojům v jiných bodech na trase robota a provádět příkazy jako *if...then* a cyklus na základě proměnných a V/V signálů.

Chcete-li v robotovi po spuštění vytvořit jednoduchý program, postupujte následovně:

1. Stiskněte tlačítko *Programovat robot* a vyberte možnost *Prázdný program*.
2. Stisknutím tlačítka *Další* (vpravo dole) vyberte <prázdný> řádek ve strojové struktuře na levé straně obrazovky.
3. Přejděte na kartu *Struktura*.
4. Stiskněte tlačítko *Pohyb*.
5. Přejděte na kartu *Příkaz*.
6. Stiskněte tlačítko *Další* a přejděte do nastavení *Bod trasy*.
7. Stiskněte tlačítko *Nastavit tento bod trasy vedle obrázku* ?.

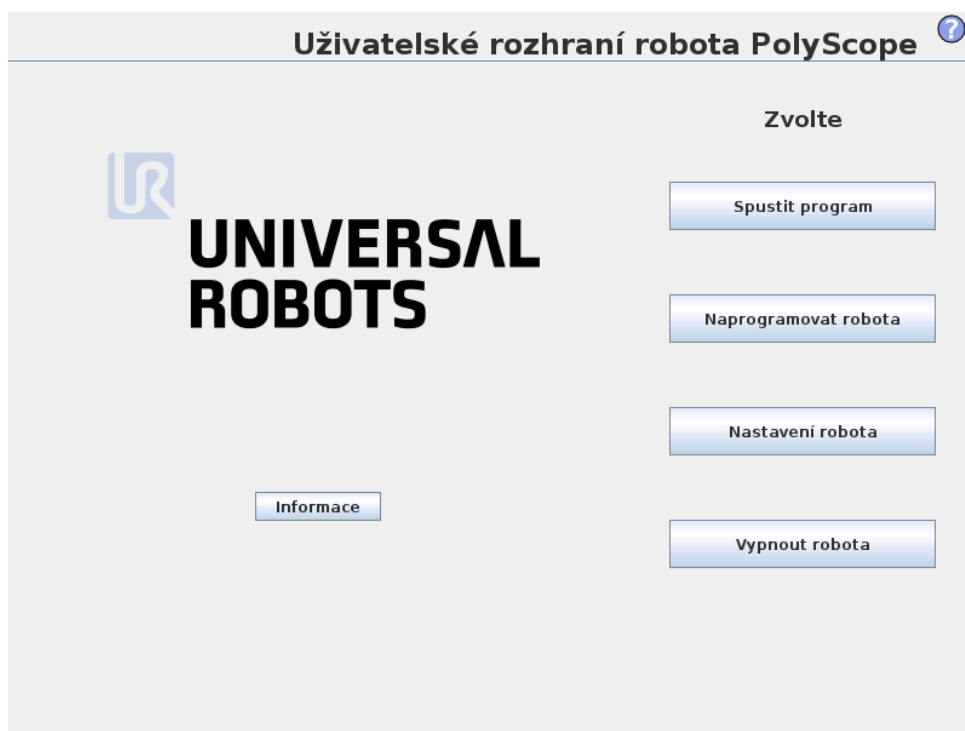
8. Na obrazovce `Pohyb` přesuňte robot stisknutím různých modrých šipek nebo stiskněte tlačítko `Freedrive` na zadní straně přenosného ovládacího terminálu a zatáhněte za rameno robota.
9. Stiskněte `OK`.
10. Stiskněte `Přidat bod trasy před`.
11. Stiskněte tlačítko `Nastavit tento bod trasy vedle obrázku ?`.
12. Na obrazovce `Pohyb` přesuňte robot stisknutím příslušných modrých šipek nebo stiskněte tlačítko `Freedrive` a zatáhněte za rameno robota.
13. Stiskněte `OK`.
14. Program je připraven. Robot se začne pohybovat mezi dvěma body po stisknutí symbolu `Přehrát`. Odstupte od robota, přidržte tlačítko nouzového zastavení a stiskněte symbol `Přehrát`.
15. Blahopřejeme. Nyní jste vytvořili první program pro robota, který pohybuje robotem mezi dvěma danými body trasy.

**UPOZORNĚNÍ:**

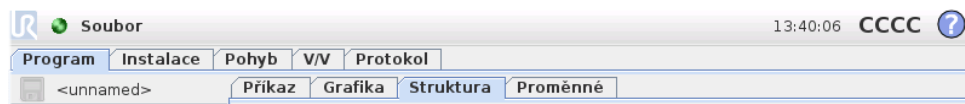
1. Dávejte pozor, aby robot nenarazil do sebe sama nebo do jiné překážky, protože by se mohl poškodit.
2. Hlavu i tělo udržujte mimo dosah (pracovní prostor) robota. Prsty nepokládejte na místa, kde by se mohly zachytit.
3. Toto je pouze stručný návod, jehož účelem je ukázat vám, jak je práce s robotem UR snadná. Předpokládá se, že prostředí bude bezpečné a uživatel bude jednat velmi opatrně. Nezvyšujte rychlost nebo zrychlení nad rámec výchozích hodnot. Před uvedením robota do provozu vždy proveďte posouzení rizik.

10.2 Programovací rozhraní PolyScope

Rozhraní PolyScope má podobu dotykové obrazovky připojené k ovládací jednotce.



Na předchozím obrázku je znázorněna úvodní obrazovka. Modré plochy obrazovky představují tlačítka, která lze stisknout dotykem prstu nebo zadní strany pera na obrazovku. Obrazovky rozhraní PolyScope jsou uspořádány hierarchicky. V programovacím prostředí jsou obrazovky uspořádány na *kartách*, které umožňují snadný přístup.



V tomto příkladu je na nejvyšší úrovni vybrána karta *Program* a pod ní karta *Struktura*. Karta *Program* obsahuje informace týkající se aktuálně načteného programu. Když vyberete kartu *Pohyb*, zobrazí se obrazovka *Pohyb*, na které lze ovládat pohyb robota. Po vybrání karty *V/V* můžete sledovat a měnit aktuální stav elektrických vstupů a výstupů.

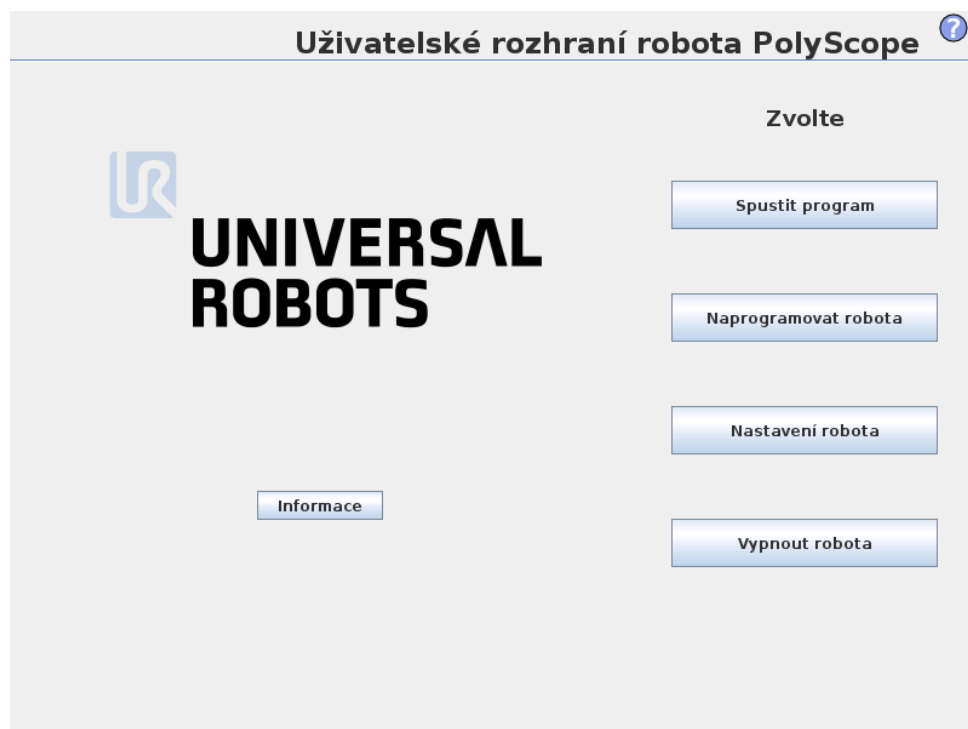
K ovládací jednotce lze připojit myš a klávesnici nebo přenosný ovládací terminál, není to však nezbytné. Téměř všechna textová pole lze ovládat dotykem; dotyk těchto polí vyvolá číselnou klávesnici či klávesnici na obrazovce. Textová pole neovladatelná dotykem mají vedle sebe ikonu editoru, která spustí příslušný editor vstupu.



Ikony číselné klávesnice či klávesnice na obrazovce a editoru výrazů jsou zobrazeny výše.

Obrazovky rozhraní PolyScope jsou popsány v následujících částech.

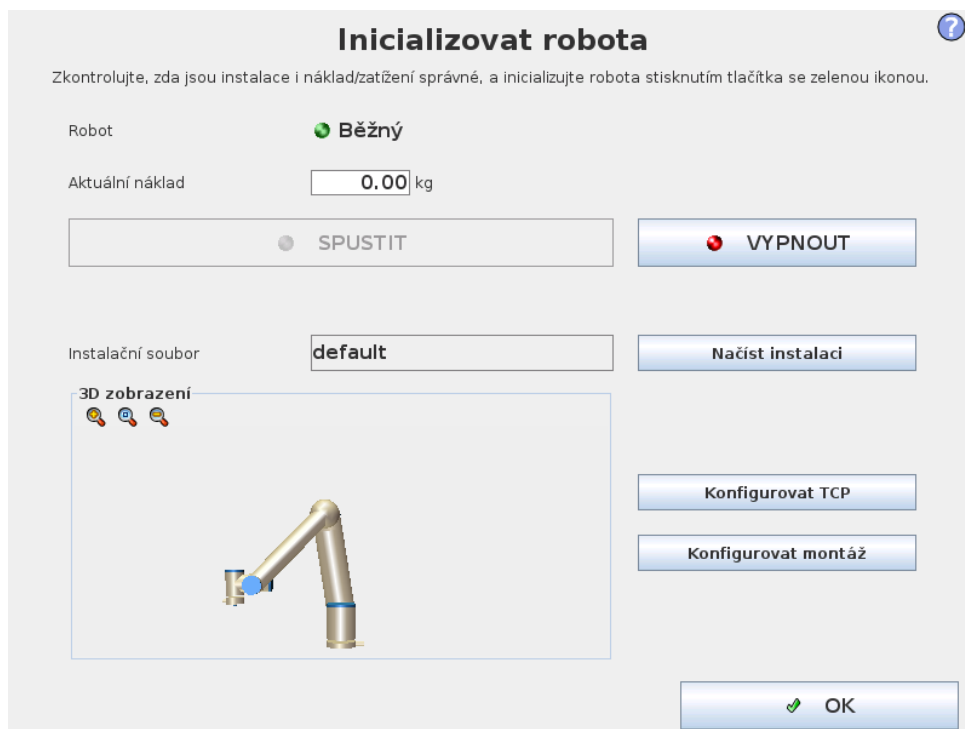
10.3 Úvodní obrazovka



Po spuštění ovládajícího počítače se zobrazí úvodní obrazovka. Na obrazovce jsou k dispozici následující možnosti:

- **Spustit program:** Výběr a spuštění existujícího programu. Jedná se o nejjednodušší způsob uvedení ramene robota a ovládací jednotky do provozu.
- **Naprogramovat robota:** Můžete změnit program nebo vytvořit nový.
- **Nastavit robota:** Nastavení hesel, upgrade softwaru, žádost o podporu, kalibrace dotykové obrazovky atd.
- **Vypnout robota:** Vypne rameno robota a ovládací jednotku.

10.4 Obrazovka Inicializace



Na této obrazovce lze ovládat inicializaci ramene robota.

Indikátor stavu ramene robota

Stavový indikátor označuje stav činnosti ramene robota:

- Jasně červený indikátor znamená, že je rameno aktuálně zastaveno, přičemž důvody mohou být různé.
- Jasně žlutý indikátor znamená, že je rameno robota zapnuto, avšak není připraveno na běžný provoz.
- A nakonec, zelený indikátor znamená, že je rameno robota zapnuto a připraveno na běžný provoz.

Text, který se zobrazuje vedle indikátoru dále specifikuje aktuální stav ramene robota.

Aktivní zatížení a instalace

Pokud je rameno robota zapnuto, zobrazí se míra zatížení používaného ovladačem při provozu ramene robota v malém bílém textovém poli. Hodnotu lze upravit klepnutím na textové pole a zadáním nové hodnoty. Poznámka: Nastavení této hodnoty nezmění zatížení v instalaci robota (viz 12.6), dojde pouze k nastavení míry zatížení používaného ovladačem.

A podobně, název aktuálně načteného instalačního souboru je zobrazen v šedém textovém poli. Jinou instalaci lze načíst klepnutím na textové pole nebo pomocí tlačítka **Načíst** vedle něj. Případně lze načtenou instalaci přizpůsobit pomocí tlačítek umístěných vedle 3D zobrazení ve spodní části obrazovky.

Před spuštěním ramene robota je velmi důležité ověřit, zda aktivní zatížení a aktivní instalace odpovídají skutečné situaci, ve které se rameno robota aktuálně nachází.

Inicializace ramene robota



NEBEZPEČÍ:

Před spuštěním ramene robota vždy ověřte, zda jsou skutečné zatížení i instalace nastaveny správně. Pokud jsou tato nastavení nesprávná, nebudou rameno robota ani ovládací jednotka fungovat správně a mohou představovat nebezpečí pro osoby i vybavení v jejich blízkosti.



VÝSTRAHA:

Dbejte zvýšené opatrnosti, pokud se robot dotýká překážky či stolu, jelikož náraz robota do překážky může poškodit převod kloubu.

Velké tlačítko se zelenou ikonou slouží k vlastní inicializaci ramene robota. Text na tlačítku a akce, které provádí, se mění v závislosti na aktuálním stavu ramene robota.

- Po spuštění ovládacího počítače je třeba na tlačítko jednou klepnout, aby se rameno robota zapnulo. Stav ramene robota se poté změní na *Zapnuto* a následně na *Nečinné*. Poznámka: Je-li aktivní nouzové zastavení, nelze rameno robota zapnout a tlačítko bude neaktivní.
- Pokud je rameno robota ve stavu *Nečinné*, je třeba na tlačítko znovu klepnout a tím rameno robota spustit. V tomto bodě bude provedena kontrola, zda údaje ze snímače odpovídají nakonfigurovanému umístění ramene robota. Pokud se nalezne nesoulad (s tolerancí 30°), tlačítko se deaktivuje a pod ním se zobrazí chybové hlášení.

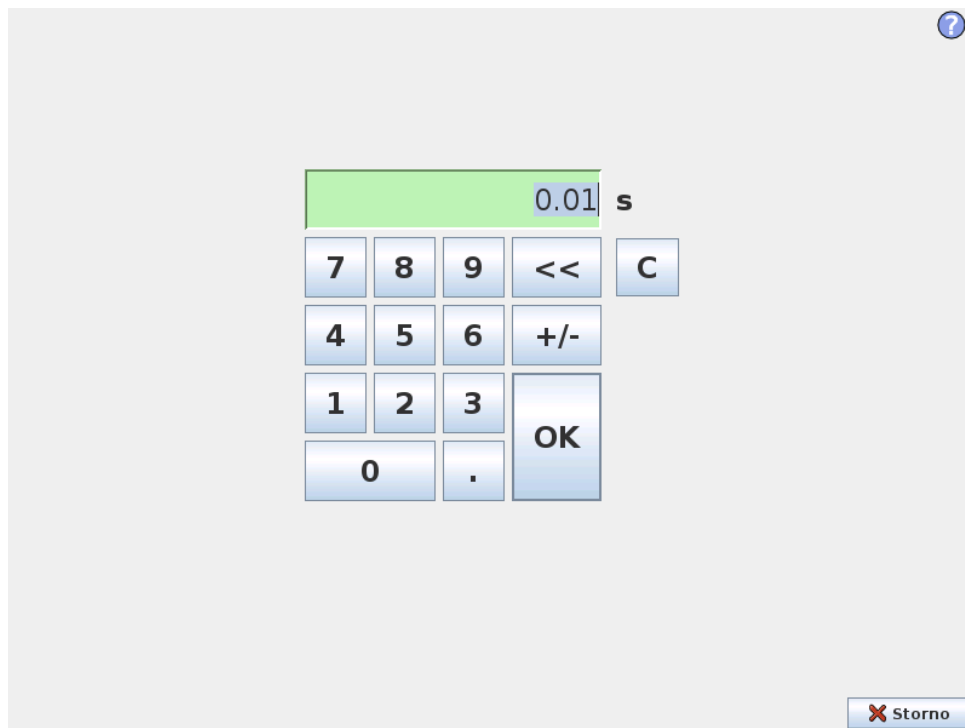
Pokud ověření umístění proběhne úspěšně, klepnutím na tlačítko uvolníte brzdy kloubu a rameno robota bude připraveno na běžný provoz. Poznámka: Robot při uvolňování brzd vydává zvuk a mírně se pohybuje.

- Pokud rameno robota naruší při spuštění některé bezpečnostní meze, bude v provozu ve speciálním režimu *Obnovy*. V tomto režimu lze klepnutím na tlačítko přepnout na obnovovací obrazovku *Pohyb*, na které lze rameno robota přesunout zpět do oblasti v rámci bezpečnostních mezí.
- Pokud dojde k chybě, lze ovladač tímto tlačítkem restartovat.
- Pokud ovladač není spuštěn, klepnutím na toto tlačítko jej spustíte.

A nakonec, menší tlačítko s červenou ikonou slouží k vypnutí ramene robota.

11 Editory na obrazovce

11.1 Číselná klávesnice na obrazovce



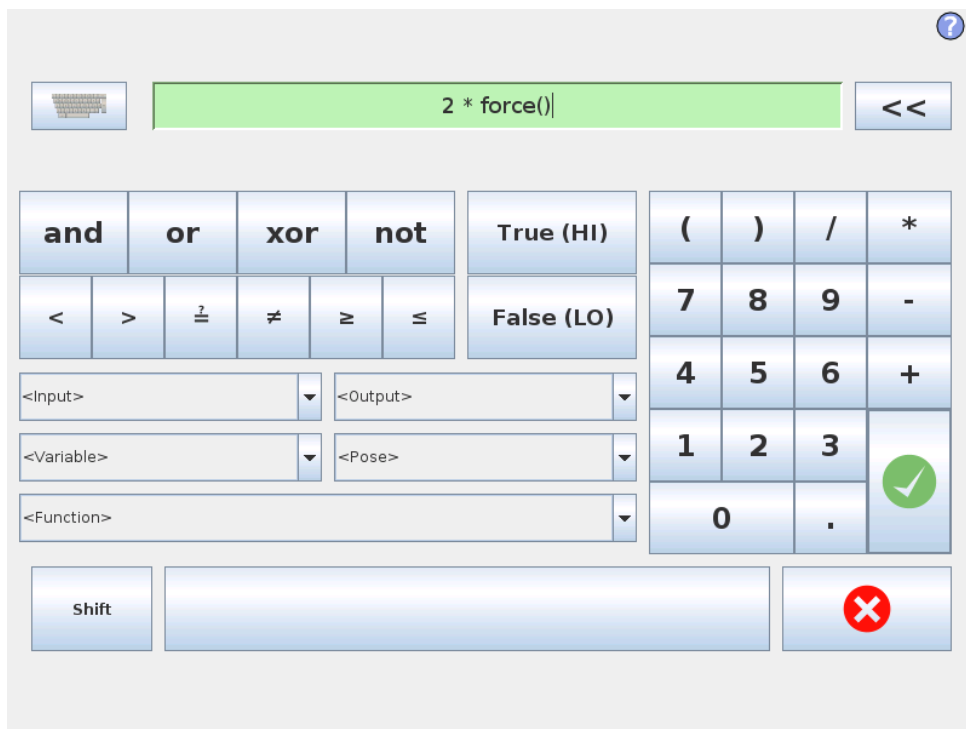
Slouží k jednoduchému zadávání a úpravám číselných hodnot. V mnoha případech je jednotka zadané hodnoty uvedena vedle číselné hodnoty.

11.2 Klávesnice na obrazovce



Slouží k jednoduchému psaní a úpravám textu. Pomocí klávesy Shift lze zadat další speciální znaky.

11.3 Editor výrazů na obrazovce



Vlastní výraz se upravuje jako text, editor výrazů je však vybaven řadou tlačítek, které slouží k vložení speciálních symbolů, například * pro násobení a \leq pro menší nebo rovnou hodnotu. Tlačítko se symbolem klávesnice v pravém horním rohu obrazovky slouží k přepnutí na úpravy textu výrazu. Všechny definované proměnné jsou k dispozici v nástroji pro výběr Proměnné, názvy vstupních a výstupních portů jsou k dispozici v nástroji pro výběr Vstupů a Výstupů. Některé speciální funkce jsou k dispozici v nabídce Funkce.

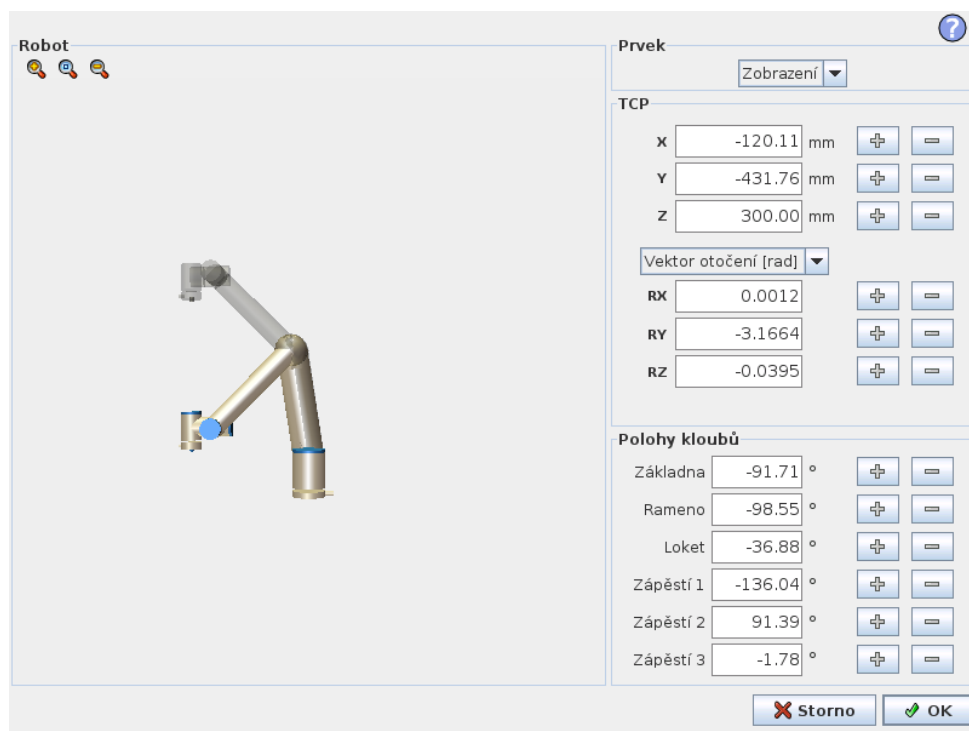
Po stisknutí tlačítka Ok proběhne kontrola výrazu, zda neobsahuje gramatické chyby. Po stisku tlačítka Storno se zavře obrazovka a zruší se všechny změny.

Výraz může mít následující podobu:

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

11.4 Obrazovka úprav poloh

Na této obrazovce můžete uvést cílové polohy kloubů nebo cílovou polohu a orientaci nástroje robota. Tato obrazovka je v režimu offline a fyzicky rameno robota přímo neovládá.



Robot

Aktuální pozice ramene robota a uvedená nová cílová poloha jsou uvedeny v 3D grafice. 3D náčrtek ramene robota znázorňuje aktuální polohu ramene robota a š ramene robota znázorňuje cílovou polohu ramene robota ovládanou hodnotami zadanými na pravé straně obrazovky. Stisknutím ikony lupy lze zobrazení zvětšit či zmenšit, přetažením prstu lze změnit pohled.

Pokud se předepsaná cílová poloha TCP robota dostane do blízkosti bezpečnostní nebo spouštěcí roviny, nebo je orientace nástroje robota v blízkosti hraniční hodnoty pro orientaci nástroje (viz 15.11), zobrazí se 3D znázornění přibližné hraniční hodnoty.

Bezpečnostní roviny jsou znázorněny žlutě a černě spolu s malou šipkou, která znázorňuje normálu roviny, což je strana roviny, na kterou lze TCP robota umístit. Spouštěcí roviny jsou zobrazeny modře a zeleně a malá šipka ukazuje na stranu roviny, kde jsou aktivní mezní hodnoty *Běžného režimu* (viz 15.5). Hraniční hodnota orientace nástroje je znázorněna kuželem společně s vektorem označujícím aktuální orientaci nástroje robota. Vnitřek kužele znázorňuje povolenou oblast pro orientaci nástroje (vektor).

Pokud se cílová poloha TCP robota již nenachází v blízkosti mezní hodnoty, 3D znázornění zmizí. Pokud cíl TCP narušuje hraniční hodnotu (nebo se narušení velmi blíží), znázornění mezních hodnot zčervená.

Poloha prvku a nástroje

V pravém horním rohu obrazovky se nachází nástroj pro výběr prvků. Volič prvků definuje, ve vztahu ke kterému prvku se má rameno robota řídit.

Pod voličem prvků se zobrazí název právě aktivního středového bodu nástroje (TCP). Další informace o konfiguraci některých uvedených TCP viz 12.6. Textová pole udávají plné hodnoty souřadnic daného TCP vzhledem k vybranému prvku. X, Y a Z slouží k ovládní polohy nástroje, zatímco RX, RY a RZ slouží k ovládní jeho orientace.

K výběru orientace se používá rozevírací nabídka nad poli RX, RY a RZ. K dispozici jsou následující typy:

- **Vektor otočení [rad]** Orientace je daná *vektorem otočení*. Délka osy udává úhel otočení v radiánech a vlastní vektor představuje osu otáčení. Jedná se o výchozí nastavení.
- **Vektor otočení [°]** Orientace je daná *vektorem otočení*, kde délka vektoru udává úhel otočení ve stupních.
- **RPY [rad]** *Úhly náklonu, sklonu a zatáčení* (RPY = Roll, pitch a yaw), přičemž tyto úhly se zde udávají v radiánech. Rotační matice RPY (rotace X, Y', Z'') je dána:

$$R_{rpy}(\gamma, \beta, \alpha) = R_Z(\alpha) \cdot R_Y(\beta) \cdot R_X(\gamma)$$

- **RPY [°]** *Úhly náklonu, sklonu a zatáčení* (RPY), přičemž tyto úhly se zde udávají ve stupních.

Hodnoty lze upravit kliknutím na příslušnou souřadnici. Kliknutím na tlačítko + nebo - hned napravo vedle pole lze přidat nebo odečíst určitou hodnotu od aktuální hodnoty. Stisknutím a přidržetím tlačítka lze hodnotu přímo zvýšit/snížit. Čím déle je tlačítko stisknuto, tím větší je přírůstek/úbytek.

Polohy kloubů

Jednotlivé polohy klouby lze přímo zadávat. Každá poloha kloubu může mít hodnotu v rozmezí -360° až $+360^\circ$, což jsou *meze kloubu*. Hodnoty lze upravit kliknutím na příslušnou polohu kloubu. Kliknutím na tlačítko + nebo – hned napravo vedle pole lze přidat nebo odečíst určitou hodnotu od aktuální hodnoty. Stisknutím a přidržením tlačítka lze hodnotu přímo zvýšit/snížit. Čím déle je tlačítko stisknuto, tím větší je přírůstek/úbytek.

Tlačítko OK

Pokud byla tato obrazovka aktivována z karty Pohyb (viz 12.1), kliknutím na tlačítko OK se lze vrátit zpět do karty Pohyb, kde se bude robot pohybovat do zadaného cíle. Pokud poslední zadaná hodnota byla souřadnicí nástroje, rameno robota se bude pohybovat do cílové polohy pomocí typu pohybu *PohybL*, pokud však byla jako poslední zadaná poloha kloubu, rameno robota se bude pohybovat do cílové polohy pomocí pohybu *PohybJ*. Jednotlivé druhy pohybu jsou popsány v 13.5.

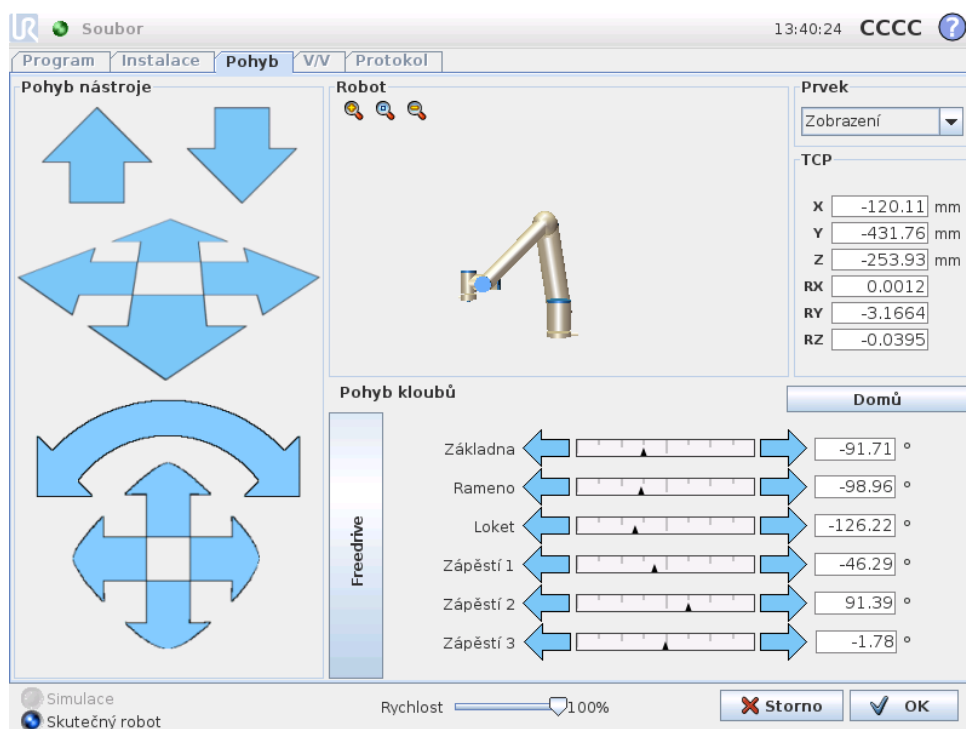
Tlačítko Storno

Po stisku tlačítka Storno se zavře obrazovka a zruší se všechny změny.

12 Ovládání robota

12.1 Karta Pohyb

Na této obrazovce můžete vždy pohnout (manipulovat) ramenem robota přímo, a to buď přemístěním/otočením nástroje robota, nebo ovládáním kloubů robota jednotlivě.



12.1.1 Robot

3D grafika znázorňuje aktuální polohu ramene robota. Stisknutím ikony lupy lze zobrazení zvětšit či zmenšit, přetažením prstu lze změnit pohled. Při řízení ramene robota doporučujeme vybrat funkci Zobrazení a otočit úhel zobrazení 3D nákresu tak, aby odpovídal vašemu pohledu na rameno robota.

Pokud se aktuální poloha TCP robota dostane do blízkosti bezpečnostní nebo spouštěcí roviny, nebo je orientace nástroje robota v blízkosti hraniční hodnoty pro orientaci nástroje (viz 15.11), zobrazí se 3D znázornění přibližné hraniční hodnoty. Poznámka: pokud je v robotovi spuštěn program, bude znázornění hraničních mezí vypnuto.

Bezpečnostní roviny jsou znázorněny žlutě a černě spolu s malou šipkou, která znázorňuje normálu roviny, což je strana roviny, na kterou lze TCP robota umístit. Spouštěcí roviny jsou zobrazeny modře a zeleně a malá šipka ukazuje na stranu roviny, kde jsou aktivní mezní hodnoty *Běžného* režimu (viz 15.5). Hraniční hodnota orientace nástroje je znázorněna kuželem společně s vektorem označujícím aktuální

orientaci nástroje robota. Vnitřek kužele znázorňuje povolenou oblast pro orientaci nástroje (vektor).

Pokud TCP robota již není v blízkosti mezní hodnoty, 3D znázornění zmizí. Pokud nástroj TCP narušuje hraniční hodnotu (nebo se narušení velmi blíží), znázornění mezních hodnot zčervená.

12.1.2 Poloha prvku a nástroje

V pravém horním rohu obrazovky se nachází nástroj pro výběr prvků. Definuje, ve vztahu ke kterému prvku se má rameno robota řídit.

Název právě aktivního středového bodu nástroje (TCP) je zobrazen pod voličem prvků. Textová pole ukazují plné hodnoty souřadnic daného TCP vzhledem k vybranému prvku. Další informace o konfiguraci některých uvedených TCP viz 12.6.

Hodnoty lze upravit ručně kliknutím na souřadnici nebo polohu kloubu. Tím se dostanete na obrazovku úprav poloh (viz kapitola 11.4), kde můžete zadat cílovou polohu a orientaci nástroje nebo cílové polohy kloubů.

12.1.3 Pohyb nástroje

- Přidržením šipky přemístění (nahore) se hrot nástroje robota přesune ve vyznačeném směru.
- Přidržením šipky otočení (tlačítko) se změní orientace nástroje robota v označeném směru. Bodem otáčení je středový bod nástroje (TCP), tj. bod na konci ramene robota, který představuje charakteristický bod nástroje robota. Bod TCP má podobu malé modré kuličky.

Poznámka: Uvolněním tlačítka lze pohyb kdykoli přerušit.

12.1.4 Pohyb kloubů

Jednotlivé klouby lze ovládat přímo. Každý kloub má rozsah pohybu od -360° to $+360^\circ$, což jsou výchozí *meze kloubu* znázorněné vodorovnými sloupci u jednotlivých kloubů. Pokud kloub dosáhne mezní polohy, nelze jím pohybovat dále. Pokud jsou mezní hodnoty rozsahu poloh kloubu nakonfigurovány odlišně od výchozích hodnot (viz 15.10), bude tento rozsah ve vodorovném sloupci označen červeně.

12.1.5 Freedrive

Při stisknutí tlačítka *Freedrive* lze robot fyzicky uchopit a přemístit do požadované polohy. Pokud není nastavení gravitační síly (viz 12.7) na kartě *Nastavení* správné nebo pokud robot přenáší těžký náklad, může se rameno robota po stisknutí tlačítka *Freedrive* začít pohybovat (padat). V takovém případě tlačítko *Freedrive* opět uvolněte.

**UPOZORNĚNÍ:**

1. Použijte správná nastavení instalace (např. montážní úhel robota, hmotnost TCP, posun TCP). Soubory instalace ukládejte a načítejte spolu s programem.
2. Před stisknutím tlačítka **Freedrive** se ujistěte, že je správně nastaven nástroj TCP a umístění robota. V případě nesprávného nastavení se rameno robota po aktivaci tlačítka **Freedrive** začne pohybovat.
3. Funkci **Freedrive** (impedance/zpětné řízení) lze použít pouze v instalacích, ve kterých to posouzení rizik umožňuje. Nástroje ani překážky nesmí mít ostré okraje či místa, na kterých může dojít ke skřípnutí. Zajistěte, aby veškerý personál zůstal mimo dosah ramene robota.

12.2 Karta V/V

Na této obrazovce můžete neustále sledovat a nastavovat aktuální V/V signály z ovládací jednotky robota a naopak. Na obrazovce se zobrazuje aktuální stav V/V včetně stavu v průběhu spuštění programu. Pokud během provádění programu dojde k nějaké změně, program se zastaví. Při zastavení programu si všechny výstupní signály zachovávají aktuální stav. Frekvence aktualizace obrazovky je pouze 10 Hz, takže velmi rychlý signál se nemusí správně zobrazit.

Konfigurovatelné vstupy/výstupy lze vyhradit pro speciální bezpečnostní nastavení definované v části Konfigurace bezpečnostních vstupů/výstupů (viz 15.12);

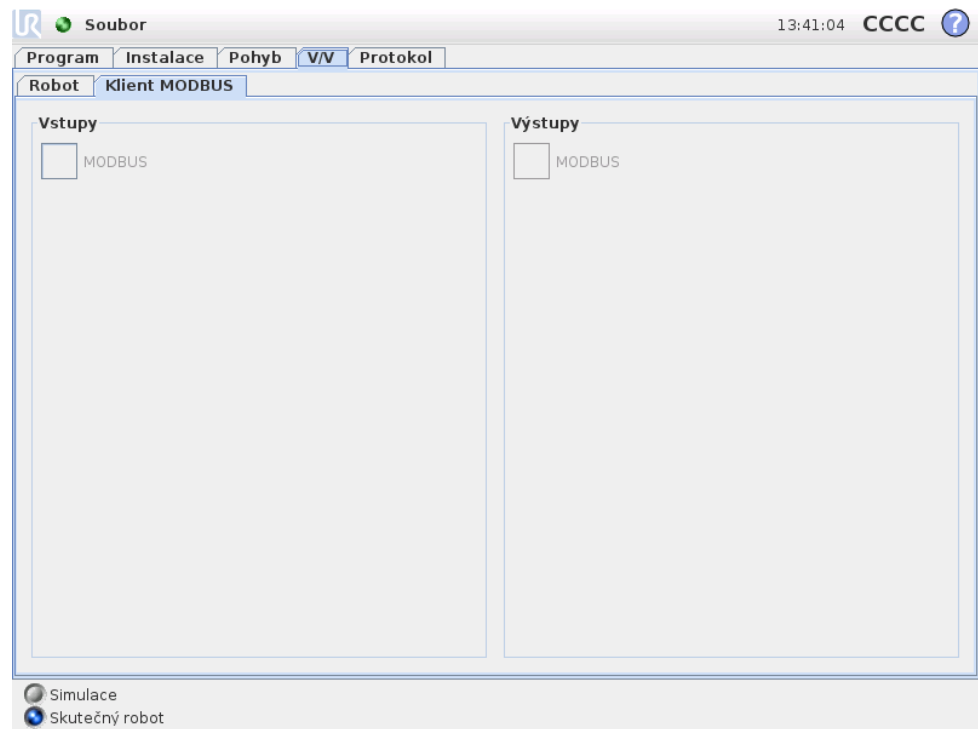
vyhrazené vstupy/výstupy budou místo výchozího názvu nebo názvu definovaného uživatelem označeny názvem bezpečnostní funkce. Konfigurovatelné výstupy, které jsou vyhrazeny pro bezpečnostní nastavení, nelze přepínat a zobrazí se pouze jako stavové indikátory.

Elektrické detaily signálů jsou popsány v uživatelské příručce.

Nastavení analogové domény Analogové vstupy/výstupy lze nastavit buď jako proudové [4–20 mA], nebo jako napěťové [0–10 V]. Po uložení programu budou nastavení použita při případném pozdějším restartování ovladače robota.

12.3 V/V MODBUS klient

Zde se zobrazují digitální signály V/V MODBUS klient podle nastavení v instalaci. Pokud dojde k přerušení připojení signálu, bude příslušná položka na obrazovce neaktivní.



Vstupy

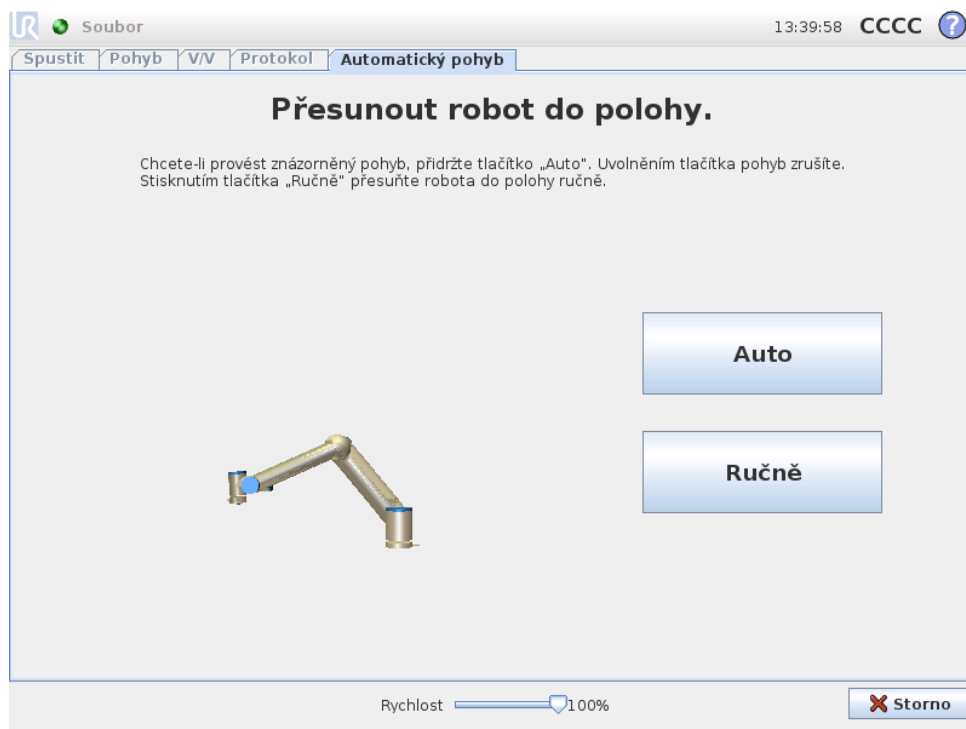
Zde se zobrazuje stav digitálních vstupů protokolu MODBUS klient .

Výstupy

Zde můžete zobrazit a přepínat stav digitálních výstupů protokolu MODBUS klient. Signál lze přepínat pouze v případě, že to volba ovládní karty V/V (popsaná v části 12.8) umožňuje.

12.4 Karta Automatický pohyb

Karta Automatický pohyb slouží pro pohyb ramene robota do konkrétní polohy na pracovišti. Jako příklad lze uvést přesun ramene robota do počáteční polohy programu před spuštěním programu nebo přechod do bodu trasy během úpravy programu.



Animace

Animace znázorňuje pohyb, který se rameno robota chystá provést.



VÝSTRAHA:

Animaci můžete srovnat s polohou skutečného ramene robota a ujistit se, že rameno může pohyb bezpečně provést, aniž by narazilo na překážku.



VÝSTRAHA:

Funkce automatického pohybu sleduje pohyb robota stínovou trajektorií. Při kolizi by mohlo dojít k poškození robota nebo jiného zařízení.

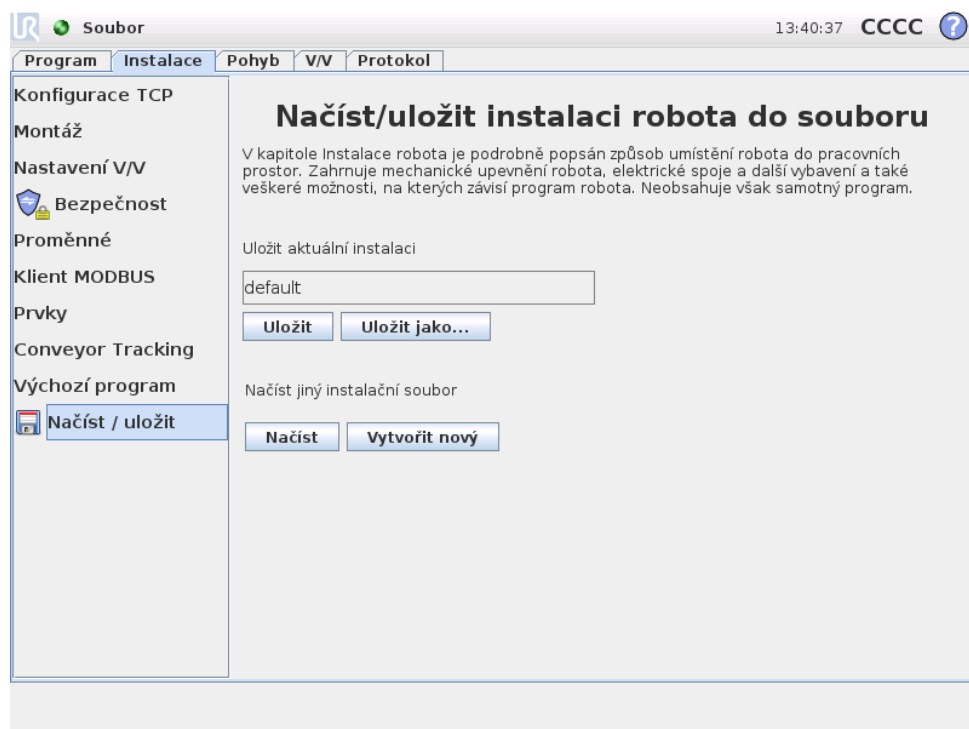
Auto

Přidržením tlačítka **Auto** se robot přesune podle animace. Poznámka: *Uvolněním tlačítka lze pohyb kdykoli přerušit.*

Ručně

Stisknutím tlačítka **Manuální** přejdete na kartu **Pohyb**, kde lze ramenem robota pohybovat manuálně. To se používá v případech, kdy není pohyb v animaci vhodný.

12.5 Instalace → Načíst/Uložit



V kapitole Instalace robota je podrobně popsán způsob, jakým se rameno robota a ovládací jednotka umístí do pracovního prostředí. Zahrnuje mechanické upevnění ramene robota, elektrické spoje a další vybavení a také veškeré možnosti, na kterých závisí program robota. Neobsahuje však samotný program.

Tato nastavení lze nakonfigurovat na různých obrazovkách na kartě Instalace, kromě domén vstupů/výstupů, které se nastavují na kartě Vstupy/výstupy (viz 12.2).

Pro robota lze použít více instalačních souborů. Vytvořené programy budou používat aktivní instalaci a tato instalace bude při použití automaticky načtena.

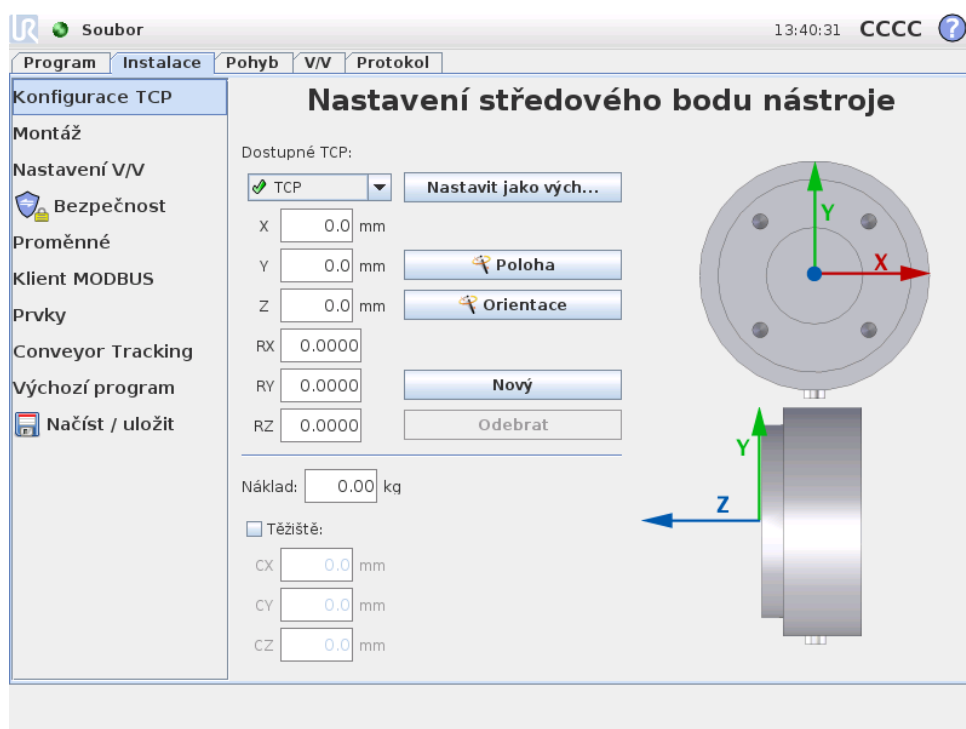
Veškeré změny provedené v instalaci je nutno uložit, aby byly po vypnutí napájení zachovány. Pokud instalace obsahuje neuložené změny, zobrazí se vedle textu **Načíst/Uložit** po levé straně karty Instalace ikona diskety.

Instalaci uložíte stisknutím tlačítka **Uložit** nebo **Uložit jako...** Případně můžete uložit program, čímž uložíte také aktivní instalaci. Chcete-li načíst jiný soubor instalace, použijte tlačítko **Načíst**. Tlačítkem **Vytvořit nový** se u všech nastavení v instalaci robota obnoví tovární nastavení.

**VÝSTRAHA:**

Nedoporučujeme používat v robotovi instalaci načtenou z disku USB. Chcete-li použít instalaci uloženou na disku USB, nejdříve ji načtete a poté uložte do místní složky Programy pomocí tlačítka Uložit jako....

12.6 Instalace → Konfigurace TCP



Středový bod nástroje (TCP) je charakteristický bod na nástroji robota. Na této obrazovce lze definovat několik uvedených bodů TCP. Každý bod TCP obsahuje posuv a otáčení vzhledem ke středu vnější přírubě nástroje, jak je znázorněno na grafice na obrazovce. Souřadnice polohy X, Y a Z udávají polohu bodu TCP, zatímco RX, RY a RZ určují jeho orientaci. Jakmile jsou všechny uvedené hodnoty nulové, bod TCP se shoduje se středem na výstupní přírubě nástroje a přejímá souřadný systém znázorněný na pravé straně obrazovky.

12.6.1 Přidávání, úpravy a odstraňování bodů TCP

Chcete-li definovat nový bod TCP, stiskněte tlačítko **Nový**. Vytvořený bod TCP poté automaticky obdrží jedinečný název a bude vybrán v rozbalovací nabídce.

Posuv a otáčení vybraného TCP lze upravit klepnutím na příslušné bílé textové pole a zadáním nových hodnot.

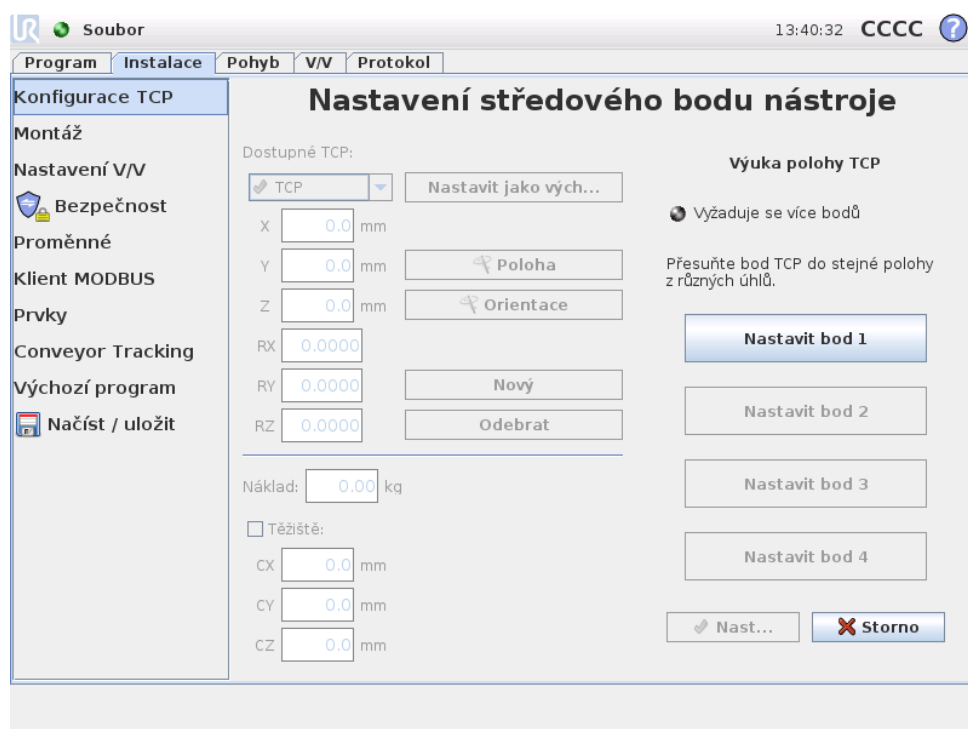
Chcete-li odstranit vybraný TCP, stačí klepnout na tlačítko **Odebrat**. Poslední zbývající TCP nelze odstranit.

12.6.2 Výchozí a aktivní TCP

Výchozí je právě jeden z nakonfigurovaných TCP. Výchozí TCP je označen zelenou ikonou nalevo od jeho názvu v rozevírací nabídce TCP. Chcete-li nastavit aktuálně vybraný TCP jako výchozí, klepněte na tlačítko *Nastavit jako výchozí*.

Za účelem určení všech lineárních pohybů v kartézském prostoru se jeden posun bodu TCP vždy využívá jako *aktivní*. Kromě toho je pohyb aktivního TCP znázorněn na kartě grafiky (viz 13.27). Před spuštěním jakéhokoliv programu je jako aktivní nastaven výchozí TCP. V rámci programu lze pro konkrétní pohyb robota jako aktivní nastavit kterýkoliv z uvedených TCP (viz 13.5 a 13.10).

12.6.3 Výuka polohy TCP



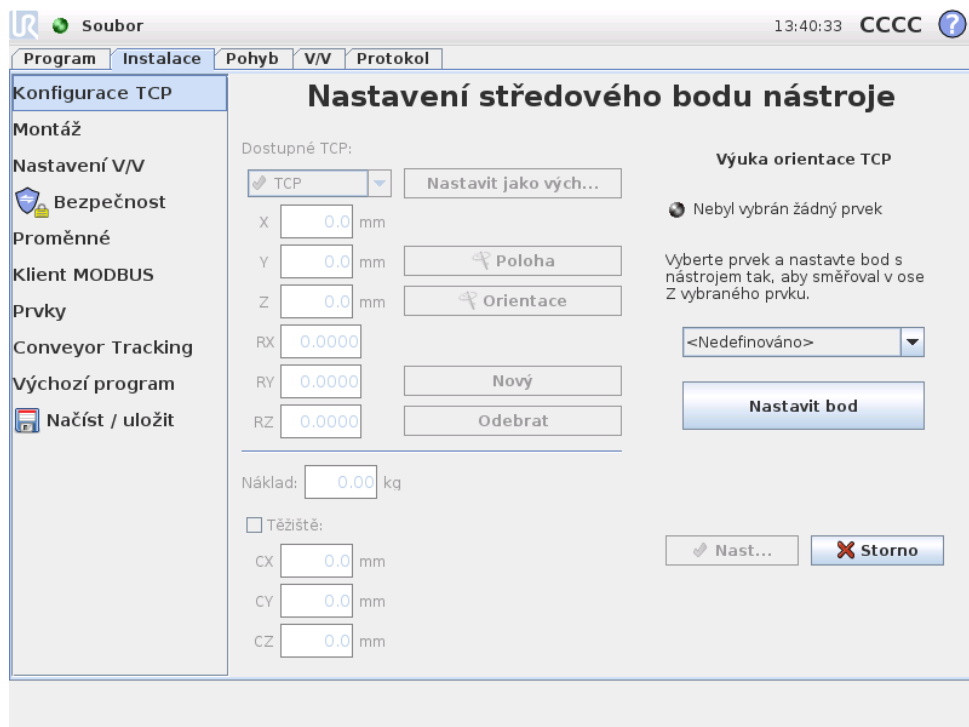
Souřadnice polohy TCP lze vypočítat automaticky následujícím způsobem:

1. Klepněte na tlačítko *Poloha*.
2. Vyberte si pevný bod v pracovním prostoru robota.
3. Pomocí tlačítek na pravé straně obrazovky přesuňte bod TCP na zvolené místo nejméně ze tří různých úhlů a uložte příslušné polohy vnější příruby nástroje.
4. Zkontrolujte vypočtené souřadnice TCP a pomocí tlačítka *Nastavit* je nastavte na zvolený bod TCP.


Poznámka: Polohy musí být dostatečně odlišné, jinak výpočet nemusí být správný. Pokud tomu tak není, stavová LED dioda nad tlačítky se rozsvítí červeně.

Kromě toho, i když jsou tři polohy pro určení správného bodu TCP obvykle dostatečné, pro ověření správnosti výpočtu lze použít i čtvrtou polohu. Kvalita každého uloženého bodu s ohledem na vypočtený bod TCP je signalizována zelenou, žlutou nebo červenou LED diodou na příslušném tlačítku.

12.6.4 Výuka orientace TCP



Orientaci TCP lze vypočítat automaticky následujícím způsobem:

1. Klepněte na tlačítko  Orientace.
2. Vyberte prvek z rozevřacího seznamu. Další informace o možnostech definování nových prvků viz 12.12.
3. Pomocí tlačítka níže proved'te přesunutí do polohy, ve které se orientace nástroje odpovídající bodu TCP shoduje se souřadným systémem vybraného prvku.
4. Zkontrolujte vypočtenou orientaci TCP a pomocí tlačítka Nastavit ji nastavte na zvolený bod TCP.

12.6.5 Náklad

Hmotnost nástroje robota je uvedena v dolní části obrazovky. Chcete-li toto nastavení změnit, stačí kliknout na bílé textové pole a zadat novou hmotnost. Toto nastavení platí pro všechny definované body TCP.

12.6.6 Těžiště

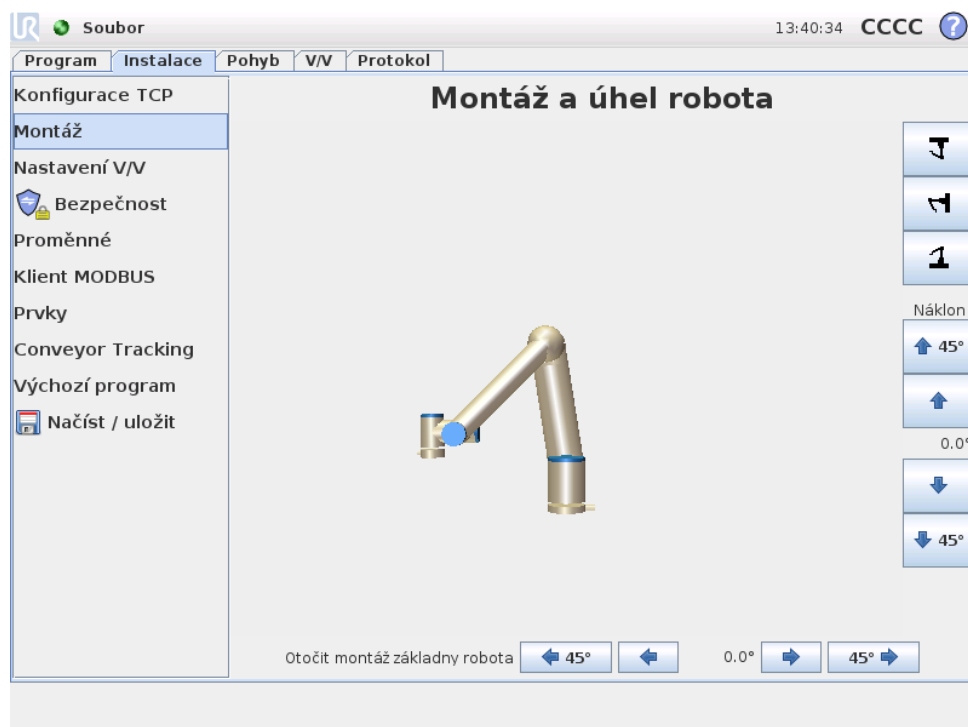
Těžiště nástroje mohou lze volitelně zadat pomocí polí CX, CY a CZ. Předpokládá se, že těžištěm nástroje je jeho středový bod (TCP), pokud nebylo uvedeno nic jiného. Toto nastavení platí pro všechny definované body TCP.



UPOZORNĚNÍ:

Používejte správná nastavení instalace. Soubory instalace ukládejte a načítejte spolu s programem.

12.7 Instalace → Montáž



Zde lze zadat údaje o umístění ramene robotu. Toto nastavení slouží ke dvěma účelům:

1. Rameno robotu se správně zobrazí na obrazovce.
2. Ovladač bude mít správnou informaci o směru gravitační síly.

Ovladač používá pokročilý dynamický model k zajištění plynulých a přesných pohybů ramene robotu a k zajištění stability ramene robotu v režimu *Freemove*. Z tohoto důvodu je velmi důležité nastavit umístění ramene robotu správně.



UPOZORNĚNÍ:

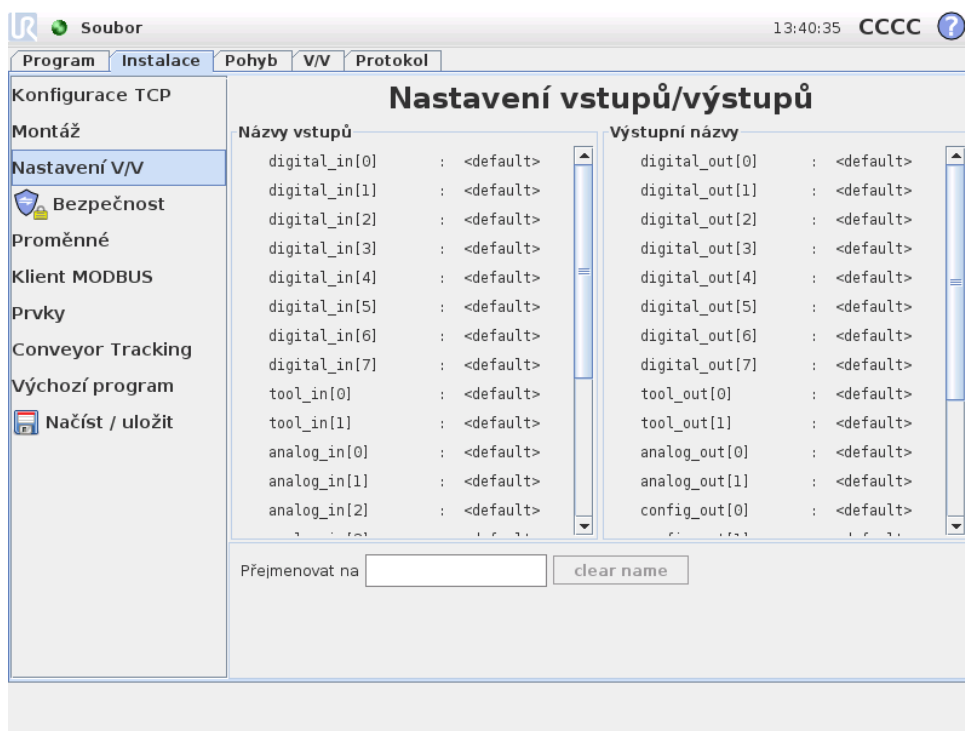
Pokud nebude montáž ramene robotu nastavena správně, může následkem toho docházet k častým ochranným zastavením anebo se rameno robotu po stisknutí tlačítka *Freemove* začne pohybovat.

Výchozí nastavení představuje umístění ramene robotu na plochem stole nebo podlaze. V takovém případě není nutné provádět na této obrazovce žádnou změnu. Pokud je však rameno robotu *upevněno ke stropu*, *upevněno ke stěně* nebo namontováno pod určitým úhlem, nastavení je zapotřebí upravit pomocí tlačítek. Tlačítka na pravé straně obrazovky slouží k nastavení úhlu montáže ramene robotu. Tři tlačítka vpravo nahoře slouží k nastavení úhlu pro *strop* (180°), *stěnu* (90°), *podlahu* (0°). Tlačítka *Náklon* lze použít k nastavení libovolného úhlu. Tlačítka ve spodní části obrazovky slouží k natočení umístění ramene robotu tak, aby odpovídalo skutečné montáži robotu.

**UPOZORNĚNÍ:**

Používejte správná nastavení instalace. Soubory instalace ukládejte a načítejte spolu s programem.

12.8 Instalace → Nastavení V/V



Vstupní a výstupní signály lze označit názvy. Tímto způsobem si snáze zapamatujete účel signálu při práci s robotem. Kliknutím vyberte V/V a nastavte název pomocí klávesnice na obrazovce. Chcete-li obnovit výchozí název, zadejte pouze prázdné znaky.

Jako spouštěcí impuls úkonu (akce) lze nakonfigurovat osm standardních digitálních vstupů a dva vstupy nástroje. K dostupným úkonům (akcím) patří schopnost spustit aktuální program, zastavit aktuální program, pozastavit aktuální program a zapnout/ukončit režim *Freedrive*, když je vstup vysoký/nízký (jako tlačítko *Freedrive* na zadní straně přenosného ovládacího terminálu).

Výstupy se standardně chovají tak, že jejich hodnoty po zastavení programu zůstanou zachovány. Výstup lze také nastavit s výchozí hodnotou, která se použije vždy, když není spuštěn žádný program.

Osm digitálních standardních výstupů a dva výstupy nástroje lze navíc nakonfigurovat tak, aby odrážely, zda je právě spuštěn program: Pokud ano, výstup je vysoký, jinak je nízký.

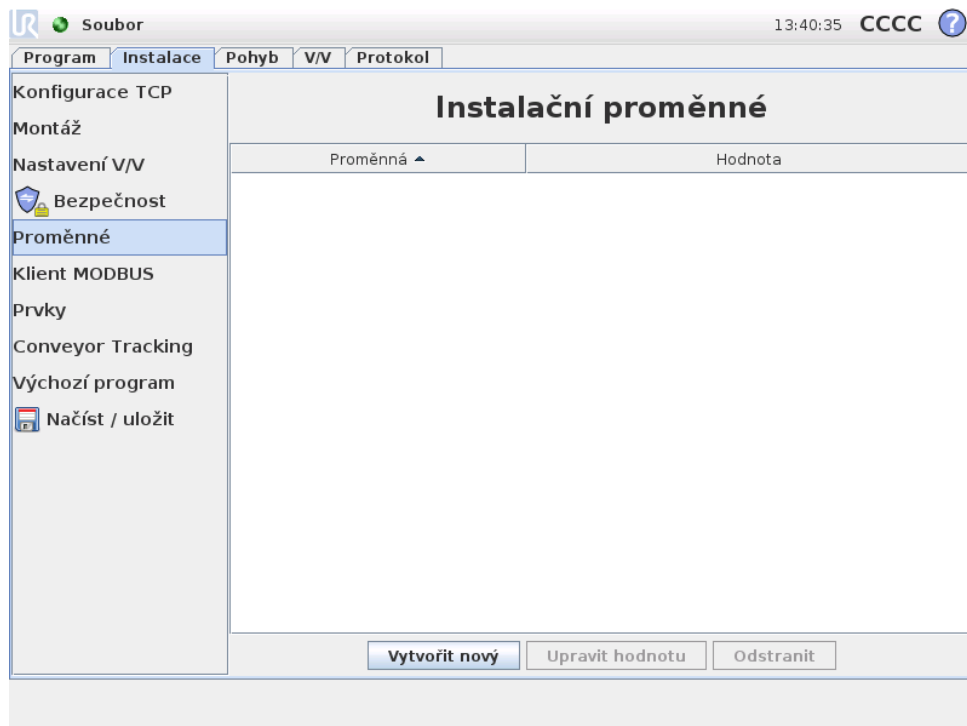
A konečně lze rovněž nastavit, zda bude výstup ovládán prostřednictvím karty V/V (buď programátory, nebo programátory i obsluhou) nebo zda hodnotu vý-

stupu budou moci měnit pouze programy robota.

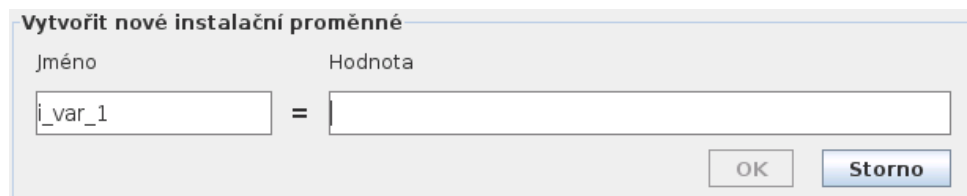
12.9 Instalace → Bezpečnost

Viz kapitola 15.

12.10 Instalační → Proměnné



Zde vytvořené proměnné se nazývají instalační proměnné a mohou být použity jen jako běžné programové proměnné. Instalační proměnné jsou speciální, protože si ponechávají svou hodnotu, i když se program zastaví a poté se znovu spustí, a také když se rameno robota a/nebo ovládací jednotka vypne a znovu zapne. Název a hodnoty se ukládají při instalaci, stejnou proměnnou lze tedy použít pro více programů.



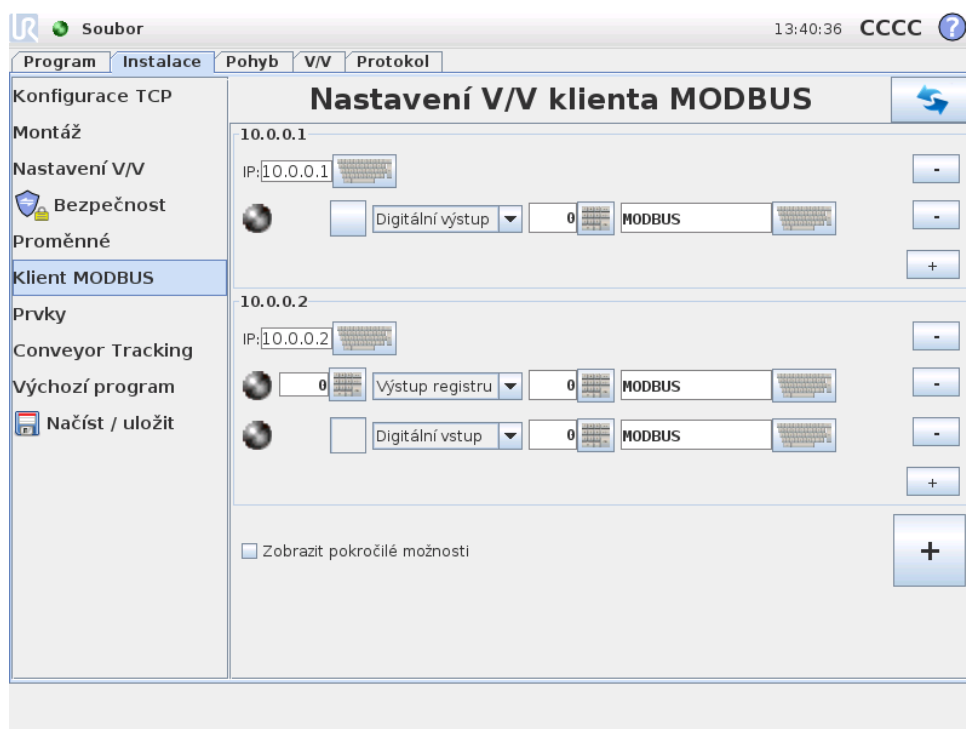
Stiskem tlačítka **Vytvořit nový** se vyvolá panel s doporučeným názvem nové proměnné. Název lze změnit a hodnotu lze zadat dotykem některého z textových polí. Tlačítko **OK**- použitelné pouze v případě, že se nový název v této instalaci nepoužívá.

Hodnotu instalační proměnné je možné změnit zvýrazněním proměnné v seznamu a poté kliknutím na možnost **Upravit hodnotu**.

Chcete-li odstranit proměnnou, vyberte ji v seznamu a poté klikněte na **Odstranit**. Po nakonfigurování instalačních proměnných je nutné samotnou instalaci uložit, aby se tato konfigurace zachovala, viz 12.5. Instalační proměnné a jejich hodnoty se automaticky ukládají každých 10 minut.

Je-li načten program nebo instalace a jedna nebo více programových proměnných mají stejný název jako instalační proměnné, uživatel dostane na výběr dvě možnosti k vyřešení problému: buď použít instalační proměnné se stejným názvem namísto programových proměnných, anebo konfliktní proměnné automaticky přejmenovat.

12.11 Instalace → Nastavení V/V MODBUS klient



Zde lze nastavit signály MODBUS klient (nadřaz. jednotka). Připojení k serveru (nebo podříz. jednotkám MODBUS) na zadaných IP adresách lze vytvořit pomocí vstupních/výstupních signálů (registry nebo digitální). Každý signál má jedinečný název, takže jej lze použít v programech.

Obnovit

Stisknutím tohoto tlačítka se obnoví všechna připojení MODBUS.

Přidat jednotku

Stiskem tohoto tlačítka lze přidat novou jednotku MODBUS.

Odstranit jednotku

Stiskem tohoto tlačítka se odstraní jednotka MODBUS a společně s ní všechny přidávané signály.

Nastavit IP jednotky

Zde je uvedena IP adresa jednotky MODBUS. Chcete-li ji změnit, stiskněte tlačítko.

Přidat signál

Stiskem tohoto tlačítka lze přidat signál pro příslušnou jednotku MODBUS.

Odstranit signál

Stiskem tohoto tlačítka lze odstranit signál MODBUS z příslušné jednotky MODBUS.

Nastavit typ signálu

Z této rozevírací nabídky lze vybrat typ signálu. K dispozici jsou následující typy:

- **Digitální vstup:** Digitální vstup (cívka) je jednobitová informace přečtená z jednotky MODBUS na výstupu určeném v poli adresy signálu. Používá se kód funkce 0x02 (čtení diskretních vstupů).
- **Digitální výstup:** Digitální výstup (cívka) je jednobitový signál, který lze nastavit na vysokou nebo nízkou hodnotu. Dokud uživatel nenastaví hodnotu tohoto výstupu, tato hodnota bude čtena ze vzdálené jednotky MODBUS. To znamená, že se využívá kód funkce 0x01 (čtení výstupů). Jakmile bude výstup nastaven programem robota nebo stisknutím tlačítka Ň, bude používán kód funkce 0x05 (zápis jednoho výstupu).
- **Vstup registru:** Vstup registru je 16bitová informace přečtená z adresy zadané v poli adresy. Používá se kód funkce 0x04 (čtení vstupních registrů).
- **Výstup registru:** Výstup registru je 16bitová informace nastavitelná uživatelem. Dokud se nenastaví hodnota registru, jeho hodnota bude čtena ze vzdálené jednotky MODBUS. To znamená, že bude použit kód funkce 0x03 (čtení uživatelských registrů). Jakmile bude výstup nastaven programem robota nebo zadáním hodnoty signálu v poli Ň, pro nastavení hodnoty na vzdálené jednotce MODBUS bude používán kód funkce 0x06 (zápis jednoho registru).

Nastavit adresu signálu

V tomto poli je uvedena adresa na vzdáleném serveru MODBUS. Pomocí číselné klávesnice na obrazovce můžete zadat jinou adresu. Platné nastavení adresy závisí na výrobci a konfiguraci vzdálené jednotky MODBUS.

Nastavit název signálu

Pomocí klávesnice na obrazovce lze zadat název signálu. Tento název se používá, když je příslušný signál používán v programech.

Hodnota signálu

Zde je uvedena aktuální hodnota signálu. V případě signálů registru je hodnota vyjádřena jako kladné celé číslo. V případě výstupních signálů lze nastavit požadovanou hodnotu signálu pomocí tlačítka. Pro výstupy registru opět platí, že zapsaná hodnota musí být celé kladné číslo.

Stav připojení signálu

Tato ikona znázorňuje, zda lze signál správně přečíst/zapsat (zelená) nebo zda jednotka reaguje neočekávaně či není dostupná (šedá). V případě odezvy MODBUS s výjimkou se zobrazí kód odezvy. Existují následující odezvy protokolu MODBUS-TCP s výjimkou:

- **E1 ILLEGAL FUNCTION (0x01) (NEPOVOLENÁ FUNKCE):** Kód funkce získaný v dotazu není pro server (nebo podříz. jednotku) povolenou akci.
- **E2 ILLEGAL DATA ADDRESS (0x02) (NEPOVOLENÁ ADRESA DAT):** Kód funkce získal v dotazu není pro server (nebo podříz. jednotku) povolenou akci, zkontrolujte, zda zadaná adresa signálu odpovídá nastavení vzdáleného serveru MODBUS.
- **E3 ILLEGAL DATA VALUE (0x03) (NEPOVOLENÁ HODNOTA DAT):** Hodnota obsažená v dotazovacím datovém poli není pro server (nebo podříz. jednotku) povolenou hodnotou, zkontrolujte, zda je zadaná hodnota signálu platná pro zadanou adresu na vzdáleném serveru MODBUS.
- **E4 SLAVE DEVICE FAILURE (0x04) (PORUCHA PODŘÍZENÉHO ZAŘÍZENÍ):** Při pokusu serveru (nebo podříz. jednotky) o provedení požadované akce došlo k neodstranitelné chybě.
- **E5 ACKNOWLEDGE (0x05) (POTVRZENÍ):** Specializované použití ve spojení s programovacími příkazy odesílanými do vzdálené jednotky MODBUS.
- **E6 SLAVE DEVICE BUSY (0x06) (PODŘ. ZAŘ. ZANEPRÁZDNĚNO):** Specializované použití ve spojení s programovacími příkazy odesílanými do vzdálené jednotky MODBUS, podříz. jednotka (server) nemůže hned reagovat.

Zobrazit pokročilé možnosti

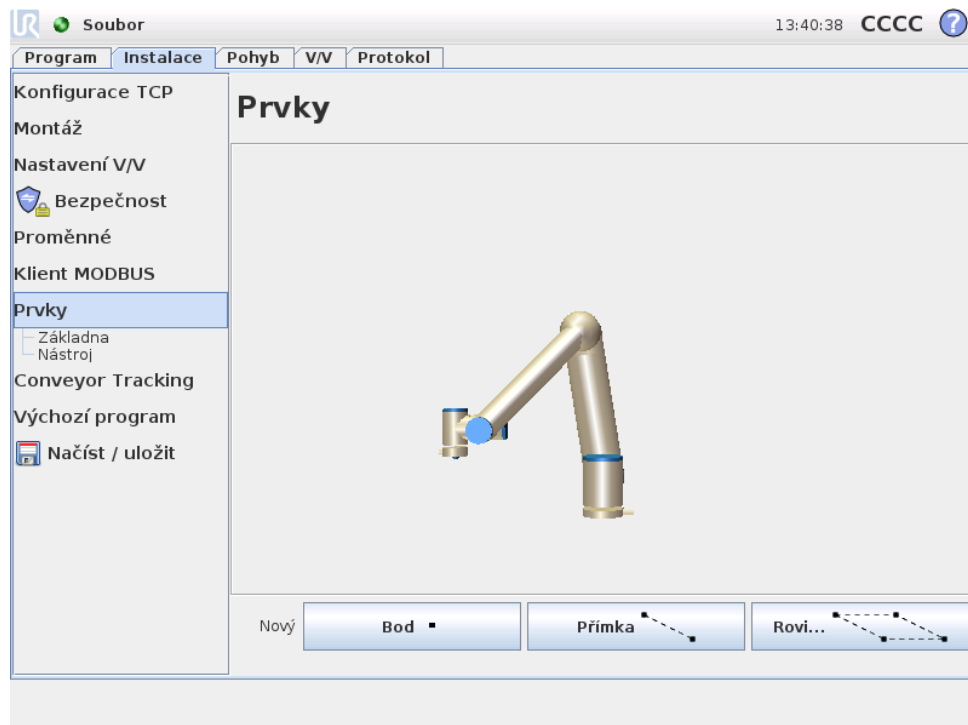
Toto zaškrtačací políčko slouží k zobrazení či skrytí pokročilých možností u jednotlivých signálů.

Pokročilé možnosti

- **Frekvence aktualizace:** Tato nabídka umožňuje změnit frekvenci aktualizace signálu. Jedná se o frekvenci odesílání požadavků do vzdálené jednotky MODBUS buď pro čtení, nebo k zápisu hodnoty signálu.
- **Adresa podřízené jednotky:** Toto textové pole lze použít k nastavení konkrétní adresy podřízené jednotky pro účely požadavků odpovídajících konkrétnímu signálu. Hodnota musí být v rozsahu 0–255 včetně, výchozí hodnota je 255. Pokud se změní tato hodnota, doporučujeme pomocí příručky ke

vzdálenému zařízení MODBUS ověřit funkčnost při změně adresy podřízené jednotky.

12.12 → Funkce instalace



Zákazníci, kteří si pořizují průmyslové roboty, obvykle požadují možnost řídit robota či manipulovat s ramenem robotem a naprogramovat jej vzhledem k různým objektům a hranicím v jeho okolí, jako jsou stroje, objekty, prázdné prostory, instalace, dopravníky, palety či kontrolní systémy. K tomu se obvykle používá definování ř (systémů souřadnic), které určuje vztah vnitřního souřadnicového systému robota (základního souřadnicového systému) k souřadnicovému systému příslušného objektu. Jako referenci lze použít š i ž robota.

Problémem těchto rámců je nutnost určitých matematických znalostí, které umožňují definování tohoto souřadnicového systému, a také časová náročnost tohoto postupu, a to i pro osoby, které mají s programováním a instrukcí robotů zkušenosti. Tento postup často vyžaduje výpočet matic 4x4. Zejména vyjádření orientace je náročné pro osoby, které nemají s problematikou dostatečné zkušenosti.

Zákazníci často pokládají například tyto dotazy:

- Je možné umístit robota 4 cm od čelisti číslicově řízeného stroje (CNC)?
- Je možné natočit nástroj robota ke stolu pod úhlem 45 stupňů?
- Je možné, aby se robot s objektem pohyboval svisle dolů, pustil objekt a poté se opět přemístil vzhůru?

Význam těchto a podobných otázek je zcela jasný pro zákazníka, který chce rameno robota používat například na různých pracovištích výrobního závodu, přičemž takovému zákazníkovi může připadat nepochopitelné, že na takové otázky nemusí

existovat jednoduchá odpověď. Je pro to několik složitých důvodů, a abychom tyto problémy vyřešili, vyvinula společnost Universal Robots jedinečné a jednoduché způsoby, kterými může zákazník určit polohu různých objektů vzhledem k ramenu robota. V několika krocích je možné provést přesně to, co požadují výše uvedené dotazy.

Přejmenovat

Toto tlačítko slouží k přejmenování prvku.

Odstranit

Toto tlačítko slouží k odstranění prvku a jeho případných dílčích prvků.

Zobrazit osy

Zvolte, zda se budou v 3D grafice zobrazovat souřadnice vybraného prvku. Volba bude použita na této obrazovce a na obrazovce Pohyb.

Měnitelný prvek

Zvolte, zda bude vybraný prvek měnitelný. Určíte tak, zda se bude prvek zobrazovat v nabídce prvků na obrazovce Pohyb.

Proměnná

Zvolte, zda bude možné použít vybraný prvek jako proměnnou. Když je tato možnost vybrána, bude při úpravě programů robota k dispozici proměnná pojmenovaná jako název prvku následovaný symbolem `_var`; této proměnné budete moci přiřadit novou hodnotu v programu a použít ji k ovládní bodů trasy v závislosti na hodnotě prvku.

Nastavit nebo změnit polohu

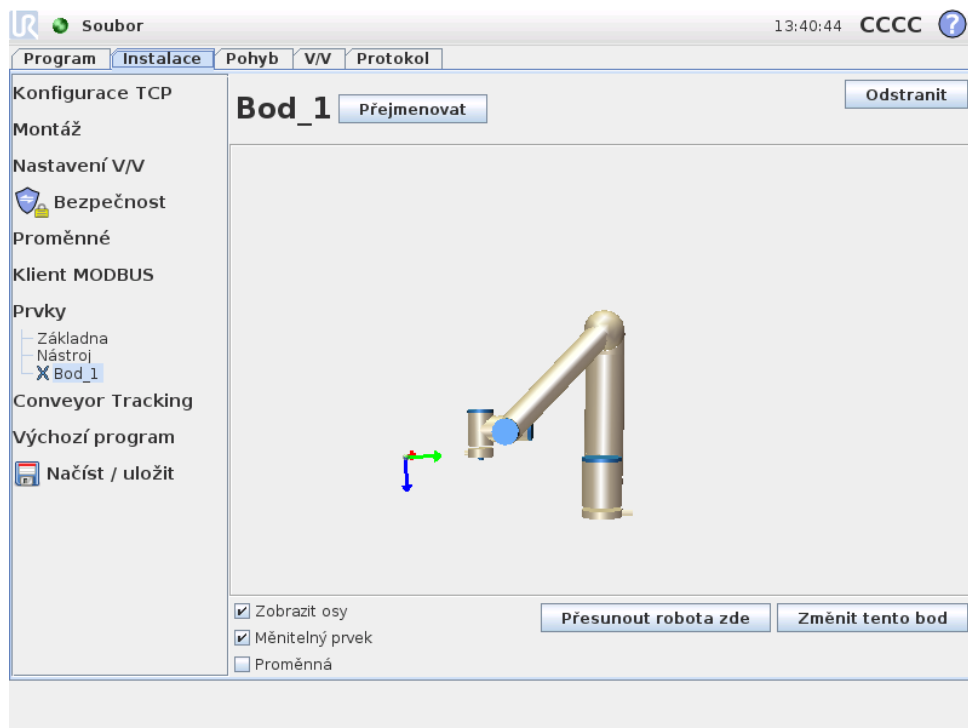
Toto tlačítko slouží k nastavení nebo změně vybraného prvku. Zobrazí se obrazovka Pohyb, na které bude možné nastavit novou polohu prvku.

Přemístit rameno robota k prvku

Stisknutím tohoto tlačítka přemístíte robota směrem k vybranému prvku. Na konci tohoto pohybu se budou souřadnicové systémy prvku a polohy TCP shodovat s výjimkou 180stupňového otočení kolem osy X.

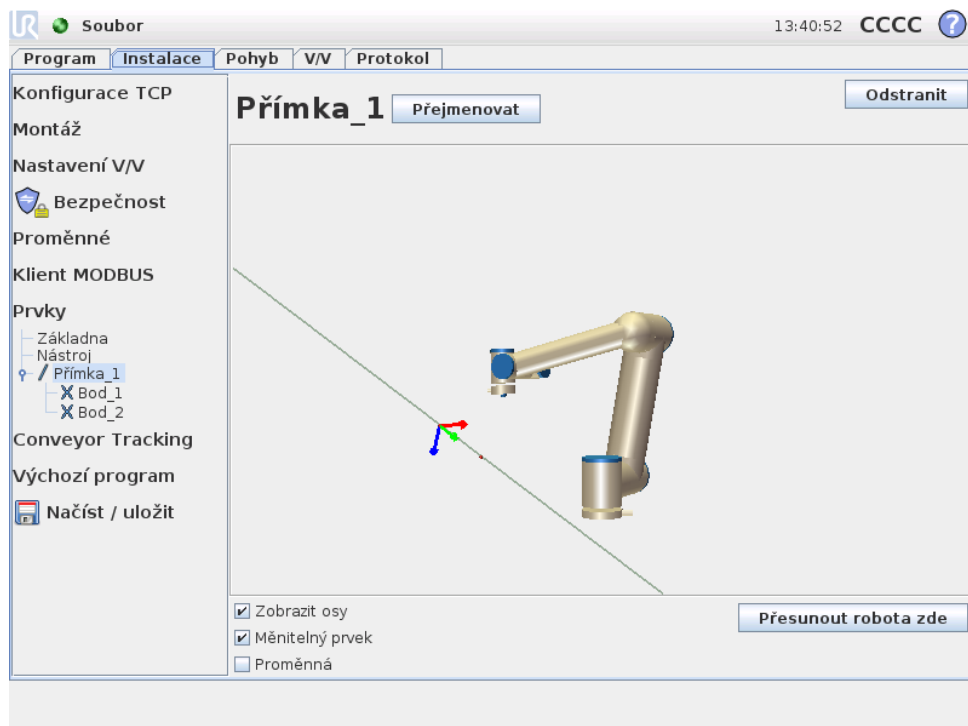
Přidat bod

Stisknutím tohoto tlačítka přidáte do instalace bod. Poloha bodu je definována jako poloha TCP v tomto bodě. Orientace bodu je stejná jako orientace TCP s výjimkou 180stupňového otočení souřadnicového systému prvku kolem osy X. To znamená, že osa Z souřadnicového systému prvku bude otočena opačně vzhledem k ose Z polohy TCP pro daný bod.



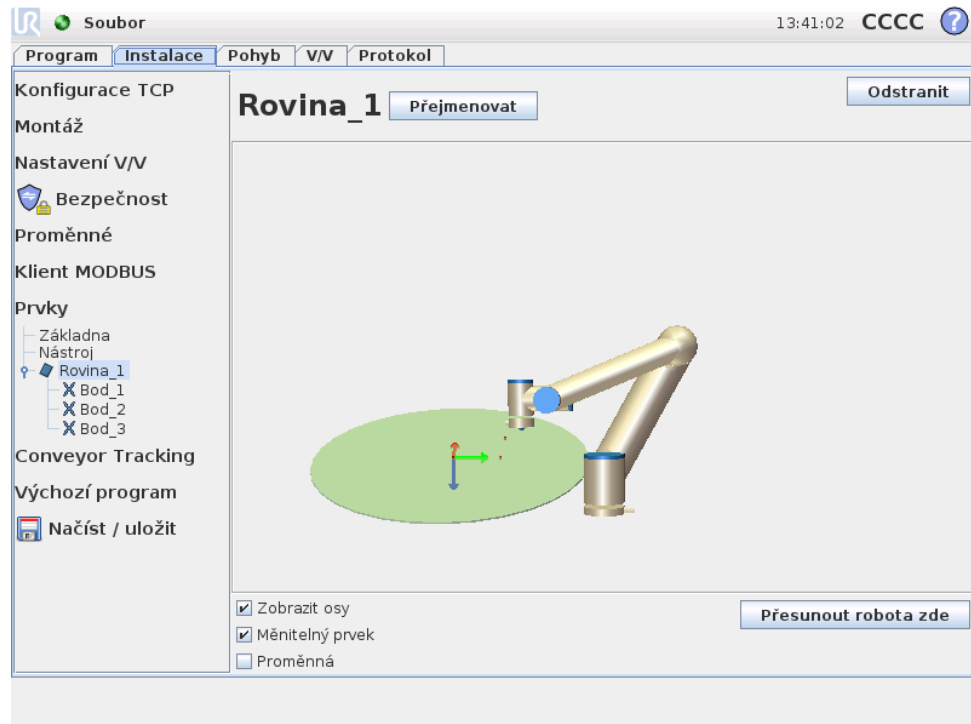
Přidat přímku

Stisknutím tohoto tlačítka přidáte do instalace přímku. Přímka je definována jako osa mezi dvěma body. Tato osa vedená směrem od prvního bodu k druhému bodu bude představovat osu Y souřadnicového systému přímky. Osa Z bude definována průmětem osy Z prvního dílčího bodu na rovinu kolmou k této přímce. Poloha souřadnicového systému přímky je stejná s polohou prvního dílčího bodu.



Přidat rovinu

Stisknutím tohoto tlačítka přidáte do instalace rovinu. Rovina je definována třemi dílčími body. Poloha souřadnicového systému roviny je stejná s polohou prvního dílčího bodu. Osa Z představuje normálu roviny a osa Y vede z prvního bodu k druhému bodu. Kladný směr osy Z je nastaven tak, že úhel mezi osou Z roviny a osou Z prvního bodu je méně než 180°.



12.13 Nastavení sledování dopravníku

Při použití dopravníku lze robot nakonfigurovat tak, aby bylo možné sledovat pohyb a rychlost dopravníku ve vztahu ke středovému bodu nástroje (TCP). Nastavení sledování dopravníku poskytuje možnosti pro konfiguraci robota pro práci s několika společným dopravníky.

Parametry dopravníku

Sledování dopravníku se provádí registrací 1 nebo 2 vstupů na základě typu kodéru a režimu. Pro 1 nebo 2 digitální vstupy lze použít inkrementální společně s režimem, ve kterém by se vstupy měly načítat. Výběr kvadratura vyžaduje dva vstupy, které umožňují načíst směr dopravníku pro jemnější úroveň řízení. Je-li směr konstantní, jeden vstup lze nakonfigurovat na základě rostoucí, klesající nebo rostoucí i klesající hrany digitálního signálu.

V případě využití signálu MODBUS ke sledování pohybu lze použít absolutní typ snímače. To vyžaduje, aby byl digitální vstup MODBUS předem nakonfigurován v 12.11.

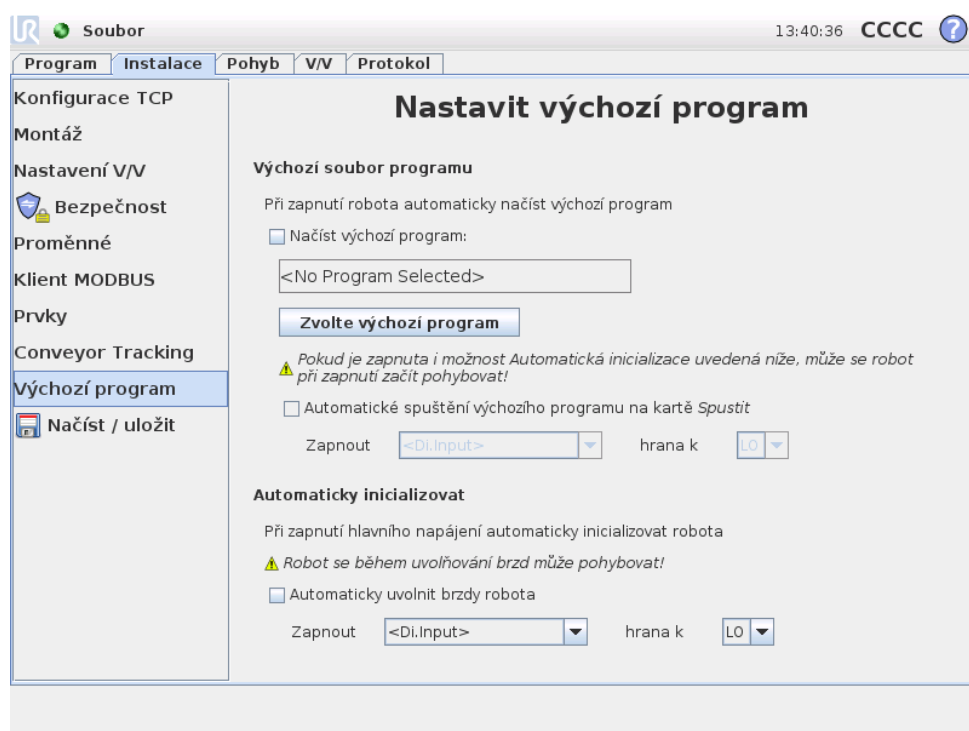
Parametry sledování

Jako typ dopravníku lze vybrat lineární nebo kruhový. V případě výběru lineárního dopravníku lze nakonfigurovat lineární prvek, který běží rovnoběžně s dopravníkem. V případě kruhového dopravníku je nutno definovat střed dopravníku (kruhu).

Poznámka: V případě lineárního dopravníku se doporučuje liniový prvek konfigurovat s využitím boční strany dopravníku, a to umístěním nástroje pevně k této hraně. To umožňuje přesnější načítání směru nástroje.

Na základě rychlosti dopravníku a zařízení použitého ke snímání otáček lze definovat počet impulzů.

12.14 Instalace → Výchozí program



Tato obrazovka obsahuje nastavení pro automatické načtení a spuštění výchozího programu, a pro automatickou inicializaci ramene robota při zapnutí.



UPOZORNĚNÍ:

Pokud je aktivní automatické načtení, spuštění i inicializace, robot spustí vybraný program ihned po zapnutí ovládací jednotky.

12.14.1 Načtení výchozího programu

K načtení po zapnutí ovládací jednotky lze vybrat výchozí program. Výchozí program se automaticky načte také v případě, že je aktivní obrazovka *Spustit program* (viz 10.3) a není načten žádný program.

12.14.2 Spuštění výchozího programu

Výchozí program lze automaticky spustit na obrazovce *Spustit program*. Pokud je načten výchozí program a je detekován přechod hrany specifikovaného externího vstupního signálu, program se spustí automaticky.

Poznámka: Při spuštění není aktuální úroveň vstupního signálu definována a výběrem přechodu, který odpovídá úrovni signálu při spuštění, se program spustí okamžitě. Po zavření obrazovky *Spustit program* nebo stisknutí tlačítka Zastavit na *Ovládacím panelu* se funkce automatického spuštění vypne do doby, než se opět stiskne tlačítko Spustit.

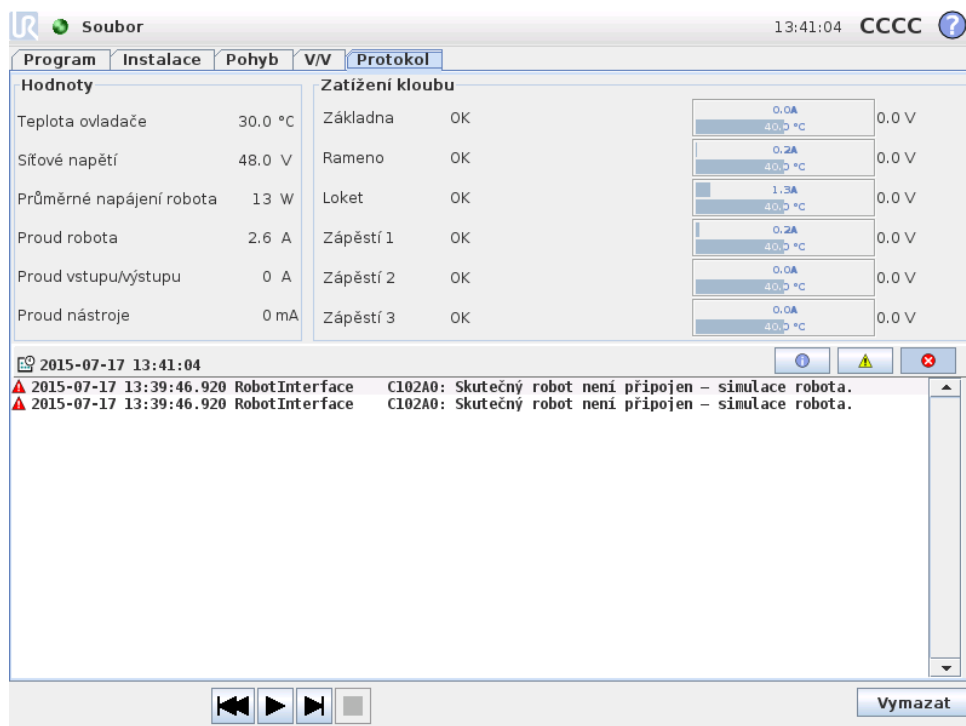
12.14.3 Automatická inicializace

Rameno robota lze inicializovat automaticky, například při zapnutí ovládací jednotky. Při specifikovaném přechodu hrany externího vstupního signálu se rameno robota bez ohledu na aktivní obrazovku zcela inicializuje.

Poslední fází inicializace je *uvolnění brzd*. Robot se při uvolňování brzd mírně pohybuje a vydává zvuk. Brzdy také nelze automaticky uvolnit v případě, že nakonfigurované umístění neodpovídá umístění zjištěnému na základě údajů ze snímače. V takovém případě je třeba robota inicializovat ručně na obrazovce inicializace (viz 10.4).

Poznámka: Při spuštění není aktuální úroveň vstupního signálu definována a výběrem přechodu, který odpovídá úrovni signálu při spuštění, se rameno robota inicializuje okamžitě.

12.15 Karta Protokol



| Hodnoty | | Zatížení kloubu | | Zatížení kloubu | |
|--------------------------|---------|-----------------|----|-----------------|-------|
| Teplota ovladače | 30,0 °C | Základna | OK | 0,0 A | 0,0 V |
| Síťové napětí | 48,0 V | Rameno | OK | 0,2 A | 0,0 V |
| Průměrné napájení robota | 13 W | Loket | OK | 1,3 A | 0,0 V |
| Proud robota | 2,6 A | Zápěstí 1 | OK | 0,2 A | 0,0 V |
| Proud vstupu/výstupu | 0 A | Zápěstí 2 | OK | 0,0 A | 0,0 V |
| Proud nástroje | 0 mA | Zápěstí 3 | OK | 0,0 A | 0,0 V |

2015-07-17 13:41:04

▲ 2015-07-17 13:39:46.920 RobotInterface C102A0: Skutečný robot není připojen - simulace robota.
 ▲ 2015-07-17 13:39:46.920 RobotInterface C102A0: Skutečný robot není připojen - simulace robota.

Vymazat

Zdraví robota V horní polovině obrazovky jsou uvedeny informace o stavu (ž) ramene a ovládací jednotky robota. V levé části jsou uvedeny informace týkající se ovládací jednotky robota; v pravé části jsou uvedeny informace o jednotlivých kloubech robota. U každého kloubu robota jsou uvedeny informace o teplotě elektromotoru a elektroniky, zatížení kloubů a napětí na kloubu.

Protokol robota Ve spodní polovině obrazovky jsou zobrazeny zprávy protokolu. V prvním sloupci jsou uvedeny kategorie závažnosti jednotlivých záznamů a údajů v protokolu. Druhý sloupec obsahuje čas doručení zprávy. Další sloupec obsahuje odesílatele zprávy. V posledním sloupci je vlastní text zprávy. Zprávy lze filtrovat výběrem přepínačů, které odpovídají závažnosti. Na obrázku výše je znázorněno, že během filtrování informačních a varovných zpráv se zobrazují chyby. Některé zprávy protokolu jsou navrženy tak, aby poskytovaly více informací, jsou přístupné výběrem položky protokolu.

12.16 Obrazovka načtení

Na této obrazovce zvolíte program, který chcete načíst. Existují dvě verze této obrazovky: jedna slouží pro načítání a provádění programu, druhá slouží k jeho úpravě.



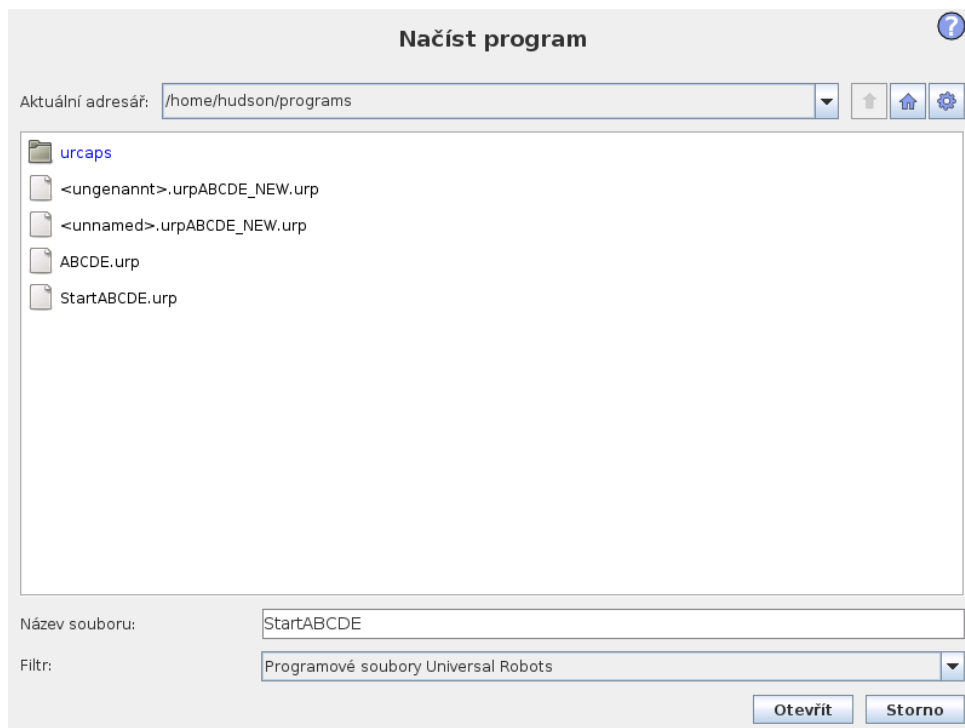
POZNÁMKA:

Nedoporučujeme spouštět program z disku USB. Chcete-li spustit program uložený na disku USB, nejdříve jej načtěte a poté uložte do místní složky `programy` pomocí tlačítka `Uložit jako...` v nabídce `Soubor`.

Hlavní rozdíl spočívá v akcích, které jsou dostupné uživateli. Na základní obrazovce načtení bude mít uživatel k souborům pouze přístup – nebude je moci upravovat ani mazat. Uživatel dále nemůže opustit adresářovou strukturu složky `programy`. Uživatel může přejít do podadresáře, nejvyšší dostupnou úroveň však představuje složka `programy`.

Proto je nutné, aby všechny programy byly uloženy v programové složce či v podsložkách této složky.

Uspořádání obrazovky



Tento obrázek znázorňuje obrazovku pro načtení. Skládá se z následujících důležitých oblastí a tlačítek:

Historie tras Historie tras obsahuje seznam tras vedoucích až do stávajícího umístění. To znamená, že jsou uvedeny všechny nadřazené adresáře až po kořenový adresář počítače. Zde se může stát, že nebudete mít přístup ke všem adresářům nad složkou programu.

Po vybrání názvu složky v seznamu se dialogové okno načtení změní na příslušný adresář a zobrazí jej v oblasti výběru souborů 12.16.

Oblast výběru souborů V této oblasti dialogu je zobrazen obsah aktuální oblasti. Uživatel může soubor vybrat jedním kliknutím nebo jej otevřít poklikáním na název souboru.

Poklikáním na název adresáře přejdete na podřízenou složku a v dialogovém okně se zobrazí její obsah.

Filtr souborů Pomocí filtru souborů lze omezit zobrazené soubory a naopak zahrnout typ souborů dle vlastního přání. Vyberete-li možnost Ž, zobrazí se v oblasti výběru souborů posledních 10 uložených verzí každého programu, přičemž přípona .o1d0 představuje nejnovější a .o1d9 nejstarší verzi souboru.

Pole souboru Zde je uveden aktuálně zvolený soubor. Uživatel může zadat název souboru ručně nebo kliknout na ikonu klávesnice vpravo od pole. Klávesnice

se poté zobrazí v samostatném okně, ve kterém uživatel může zadat název přímo na obrazovce.

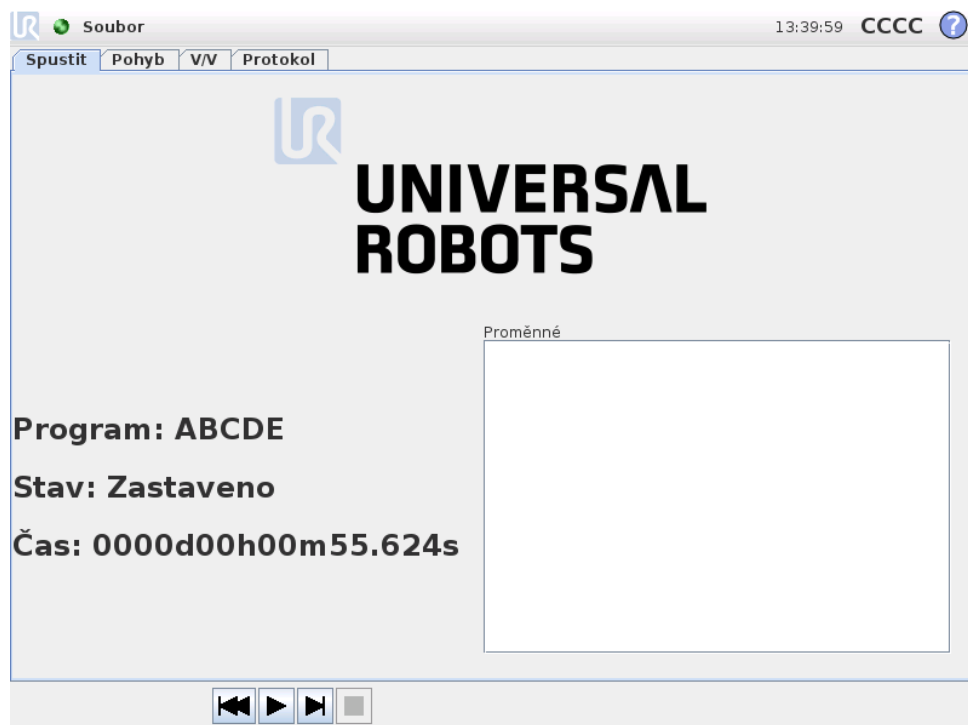
Tlačítko Otevřít Kliknutím na tlačítko Otevřít otevřete aktuálně zvolený soubor a vrátíte se na předchozí obrazovku.

Tlačítko Storno Kliknutím na tlačítko Storno přerušíte aktuální proces načítání a obrazovka se přepne na předchozí obrázek.

Tlačítka Akce Skupina tlačítek umožňuje uživateli provádět některé akce, které jsou jinak dostupné po kliknutí pravým tlačítkem na název souboru v běžném dialogovém okně souboru. Tyto funkce jsou rozšířeny o možnost přejít nahoru v adresářové struktuře a přímo na programovou složku.

- **Nadřazená:** Slouží k přechodu nahoru v adresářové struktuře. Tlačítko nebude aktivní ve dvou případech: pokud je aktuální adresář nejvyšším adresářem nebo pokud je obrazovka v omezeném režimu a aktuální adresář je programový adresář.
- **Přejít do programové složky:** Slouží k přechodu do výchozí složky.
- **Akce:** Slouží k provádění akcí, například vytvoření adresáře, odstranění souboru apod.

12.17 Karta Spustit



Tato karta poskytuje jednoduchý způsob ovládání ramene a ovládací jednotky robota pomocí nejmenšího nutného množství tlačítek a voleb. Tuto možnost lze využít společně s heslem chráněnou programovací částí rozhraní PolyScope (viz 14.3)

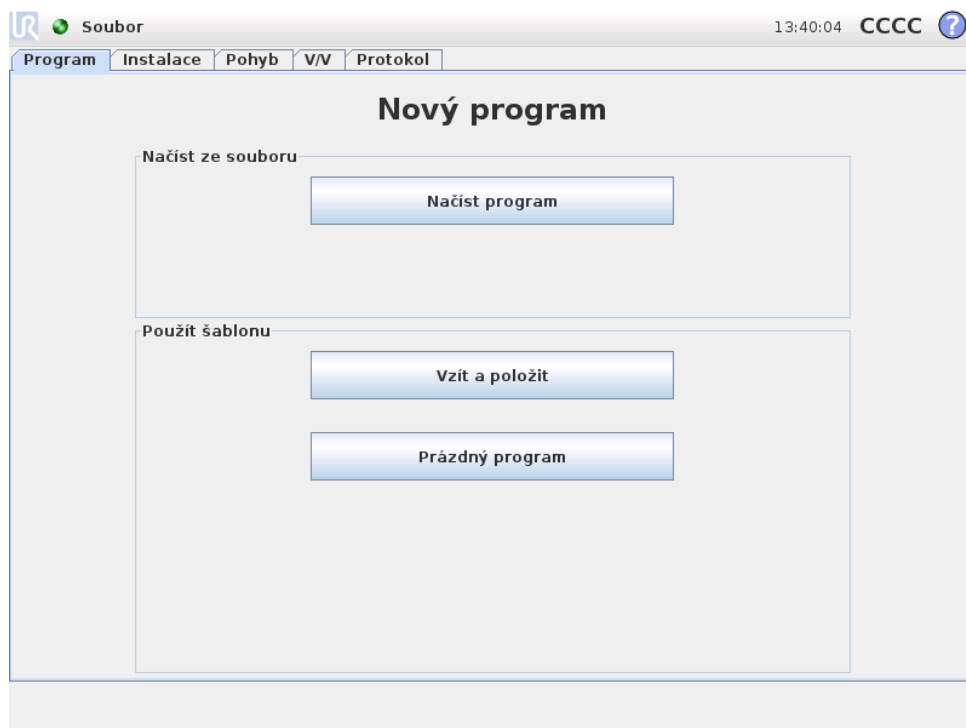
12.17 Karta Spustit

k používání robota jako nástroje, který spouští výhradně předem připravené programy.

Dále lze na této kartě automaticky načíst a spustit výchozí program na základě přechodu hrany externího vstupního signálu (viz 12.14). Kombinací automatického načtení a spuštění výchozího programu a automatické inicializace při zapnutí lze použít například při integraci ramene robota s jiným strojem.

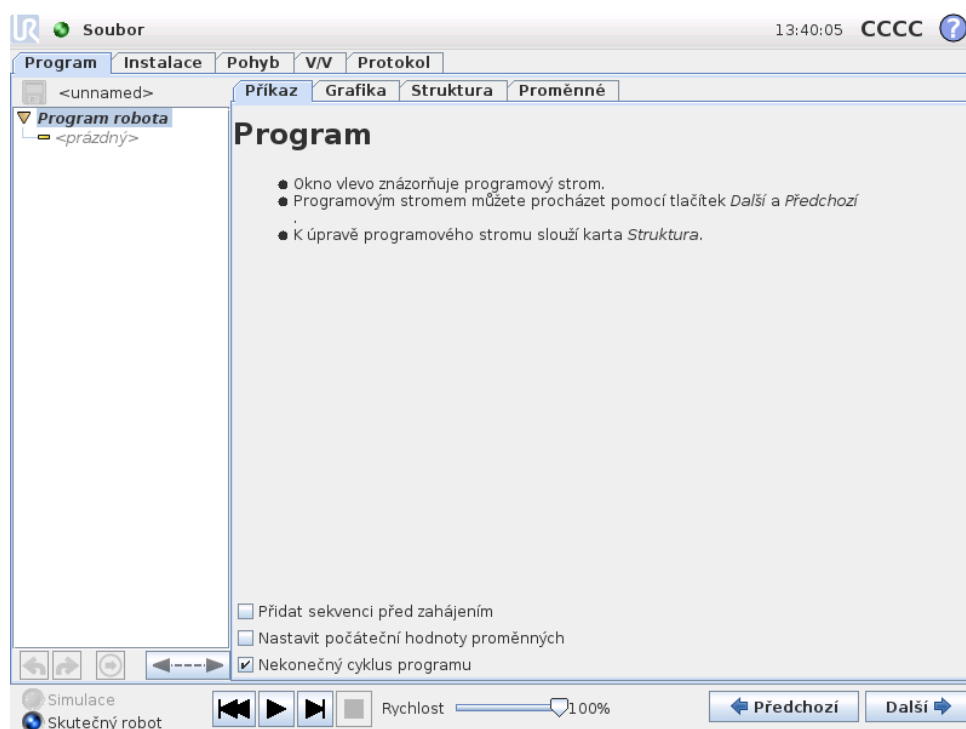
13 Programování

13.1 Nový program



Nový program robota lze vytvořit buď ze *šablony*, anebo z existujícího (uloženého) programu robota. *Šablona* poskytuje celkovou strukturu programu, je tedy nutné pouze doplnit podrobnosti programu.

13.2 Karta Program



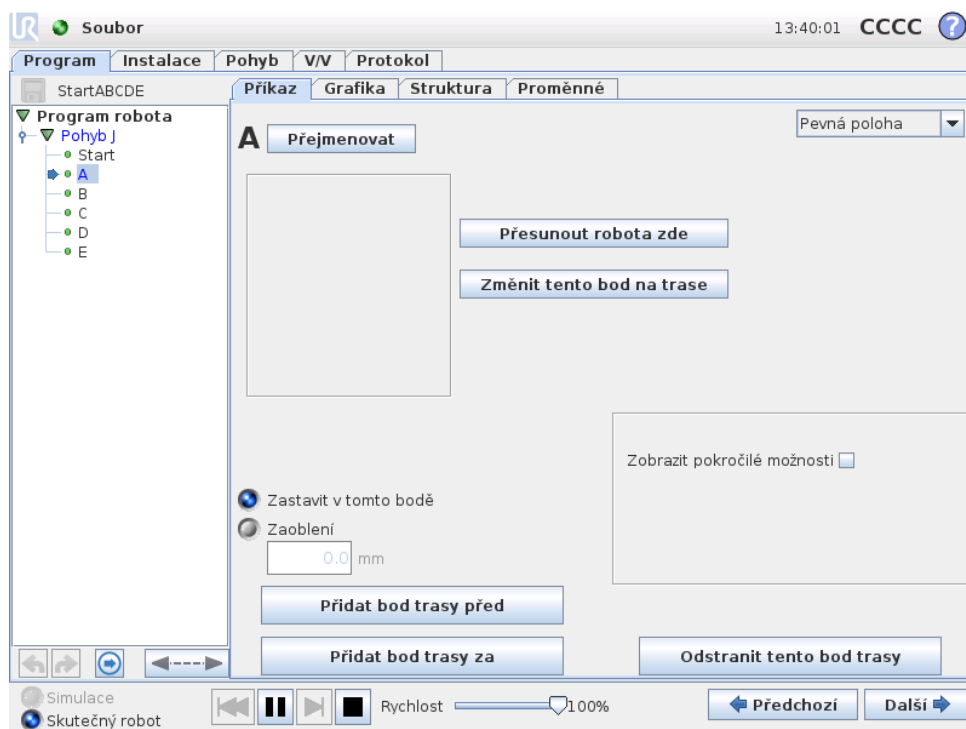
Karta Program uvádí program, který aktuálně upravujete.




13.2.1 Programový strom


Programový strom na levé straně obrazovky zobrazuje program jako seznam příkazů, zatímco oblast na obrazovce vpravo zobrazuje informace týkající se aktuálního příkazu. Aktuální příkaz vyberete kliknutím na seznam příkazů nebo pomocí tlačítek *Předchozí* a *Další* vpravo dole na obrazovce. Příkazy lze vkládat a odebrat pomocí karty *Struktura*, popsané v části 13.28. Název programu je uveden přímo nad seznamem příkazů s malou ikonou disku. Kliknutím na tuto ikonu můžete program rychle uložit.

V programovém stromě je příkaz, který se právě provádí, zvýrazněn, jak je popsáno v 13.2.2.



13.2.2 Signalizace běhu programu





Programový strom obsahuje vizuální informace o příkazu právě prováděném ovládací jednotkou robota. Nalevo od ikony příkazu se nachází malá ikona indikátoru , a název prováděcího příkazu a všech příkazů, kterým je tento příkaz podřízen (obvykle označeno ikonami příkazů  / ), je zvýrazněn modře. To pomáhá uživateli v nalezení prováděcího příkazu ve stromu.

Například, pokud se robotické rameno pohybuje směrem k bodu trasy, příslušný podřízený příkaz bodu trasy je označen ikonou  a jeho název, spolu s názvem příkazu Pohyb (viz 13.5), ke kterému patří, jsou zobrazeny modře.

Pokud je program pozastaven, ikona pro spuštění programu označuje poslední příkaz, který byl v procesu proveden.

Kliknutím na tlačítko s ikonou  pod programovým stromem lze přejít k právě prováděnému nebo poslednímu provedenému příkazu ve stromu. V případě kliknutí na příkaz během chodu programu se bude zobrazovat karta *Příkaz* s informacemi vztahujícími se k vybranému příkazu. Po stisku tlačítka  bude karta *Příkaz* znovu trvale zobrazovat informace o aktuálně prováděných příkazech.

13.2.3 Tlačítka Zpět/Znovu

Tlačítka s ikonami  a  pod programovým stromem slouží ke zrušení a opakovanému provedení změn provedených v programovém stromu a v příkazech, které obsahuje.

13.2.4 Ovládací panel programu

Nejnižší částí obrazovky je *Ovládací panel*. *Ovládací panel* obsahuje řadu tlačítek podobných starému typu magnetofonu, jejichž pomocí lze program spustit a zasta-

vit, postupovat po jednotlivých krocích nebo celý program restartovat. Pomocí *posuvníku rychlosti* můžete rychlost programu kdykoli upravit. Tím přímo ovlivníte rychlost, kterou se rameno robota pohybuje. *Posuvník rychlosti* navíc v reálném čase ukazuje relativní rychlost, kterou se rameno robota pohybuje, a to s ohledem na bezpečnostní nastavení. Uvedená procentuální hodnota představuje maximální dosažitelnou rychlost probíhajícího programu, aniž by došlo k selhání bezpečnostního systému.

Vlevo od *ovládacího panelu* jsou tlačítka *Simulace* a *Skutečný robot*, která slouží k přepínání mezi spuštěním programu jako simulace a spuštěním skutečného robota. Při spuštění simulace se rameno robota nepohybuje, nemůže tedy dojít ke kolizi a k poškození robota ani okolního zařízení. Simulace umožňuje otestování programu, pokud si nejste jisti činností ramene robota.



NEBEZPEČÍ:

1. Při stisknutí tlačítka *Spustit* byste se měli nacházet mimo pracovní prostor robota. Naprogramovaný pohyb nemusí být takový, jaký jste očekávali.
2. Při stisknutí tlačítka *Krok* byste se měli nacházet mimo pracovní prostor robota. Pochopení funkce tlačítka *Krok* nemusí být snadné. Používejte pouze v absolutně nejnutnějších případech.
3. Vždy svůj program otestujte snížením rychlosti pomocí *posuvníku rychlosti*. Logické chyby, které integrátor zanesl při programování, mohou způsobit nečekané pohyby ramene robota.

Během sestavování programu jsou výsledné pohyby ramene robota znázorňovány pomocí 3D nákresu na kartě *Grafika*, která je popsána v 13.27.

Vedle každého příkazu programu se nachází malá ikona, která může mít červenou, žlutou nebo zelenou barvu. Červená ikona znamená chybu v příkazu, žlutá znamená, že příkaz není dokončen, a zelená znamená, že je vše v pořádku. Program lze spustit pouze tehdy, jsou-li všechny příkazy zelené.

13.3 Proměnné

Program robota může pomocí proměnných během provozu ukládat a aktualizovat různé hodnoty. K dispozici jsou dva druhy proměnných:

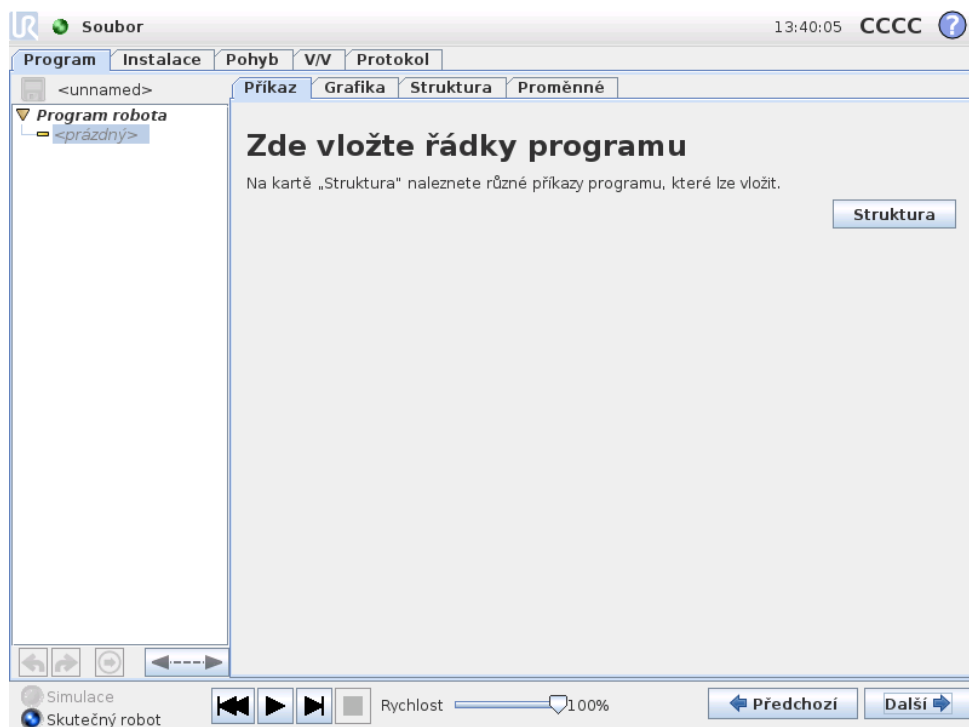
Instalační proměnné: Mohou být používány více programy a jejich názvy a hodnoty jsou spolu s instalací robota trvalé (další podrobnosti viz 12.10);

Běžné programové proměnné: Jsou dostupné pouze pro spuštěný program a jejich hodnoty se po ukončení programu smažou.

Dostupné jsou následující typy proměnných:

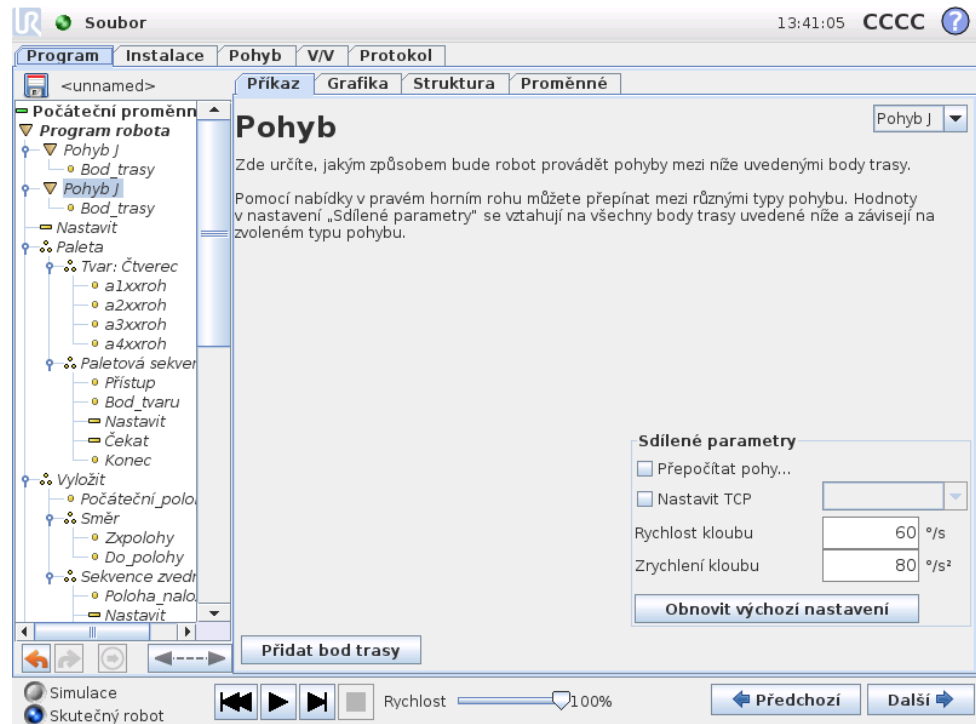
| | |
|----------------|--|
| <i>bool</i> | Logická proměnná (boolean), která může nabývat buď hodnoty Pravda, nebo Nepravda. |
| <i>int</i> | Celočíselná hodnota v rozsahu -32768 až 32767 . |
| <i>float</i> | Číslo s pohyblivou řádovou čárkou (desetinné). |
| <i>řetězec</i> | Pořadí znaků. |
| <i>pozice</i> | Vektor popisující umístění a orientaci kartézského prostoru. Jedná se kombinaci vektoru polohy (x, y, z) a vektoru otočení (rx, ry, rz) které představují orientaci, zapsáno jako $p[x, y, z, rx, ry, rz]$. |
| <i>seznam</i> | Řada proměnných. |

13.4 Příkaz: Prázdný



Zde je nutné vložit příkazy programu. Stisknutím tlačítka **Struktura** přejděte na kartu **Struktura**, zde můžete vybrat různé řádky programu. Program nelze spustit, dokud nejsou zadány a definovány všechny řádky.

13.5 Příkaz: Pohyb



Příkaz Pohyb ovládá pohyb robota přes základní body trasy. Body trasy musí být uvedeny pod příkazem Pohyb. Příkaz Pohyb definuje zrychlení a rychlost, kterou se rameno robota mezi body trasy pohybuje.

Typy pohybu

Lze vybrat jeden ze tří typů pohybu: *PohybJ*, *PohybL* a *PohybP*. Jednotlivé typy jsou popsány dále.

- **PohybJ** provádí pohyby vypočítané v *prostoru kloubu* ramene robota. Všechny klouby jsou řízeny tak, aby dosáhly požadované koncové polohy současně. Tento typ pohybu má za následek trasu nástroje ve tvaru křivky. Sdílené parametry použité na tento typ pohybu jsou maximální rychlost kloubu a zrychlení kloubu. Jsou použity při výpočtech pohybu udávaných v jednotkách deg/s a deg/s^2 . Pokud požadujete rychlejší pohyb ramene robota mezi body trasy bez ohledu na trasu nástroje mezi těmito body, je tento typ pohybu nejvhodnější volbou.
- **PohybL** pohybuje nástrojem lineárně mezi dvěma body trasy. To znamená, že každý kloub provede složitější pohyb tak, aby se nástroj pohyboval po přímé trase. Sdílené parametry, které lze nastavit pro tento typ pohybu, jsou požadovaná rychlost nástroje a zrychlení nástroje v jednotkách mm/s a mm/s^2 , a dále prvek. Zvolený prvek určuje, v prostoru kterého prvku jsou dány polohy nástroje v bodech trasy. Zvláštní pozornost s ohledem na prostory prvků je třeba věnovat proměnným prvkům a proměnným bodům trasy. Proměnné prvky lze použít, když je nutné určit polohu nástroje v bodu trasy pomocí skutečné hodnoty proměnného prvku během spuštění programu robota.

- **PohybP** pohybuje nástrojem lineárně konstantní rychlostí s kruhovými kombinacemi. Tento typ je určen pro některé speciální postupy jako lepení či dávkování. Velikost úhlu kombinace je ve výchozím nastavení sdílána pro všechny body trasy. Nižší hodnota bude znamenat ostřejší zatočení, vyšší hodnota bude znamenat plynulejší trasu. Protože se rameno robota pohybuje po trase konstantní rychlostí, nemůže ovládací panel robota čekat na operaci V/V či akci obsluhy. Tyto akce povedou k přerušení pohybu ramene robota nebo k ochrannému zastavení.

Do příkazu PohybP lze přidat **Kruhový pohyb**, který obsahuje dva body dráhy: první udává průjezdní bod na kruhovém oblouku a druhý představuje koncový bod pohybu. Robot zahájí kruhový pohyb ze své aktuální polohy a poté se bude pohybovat přes dva zadané body trasy. Změna orientace nástroje prostřednictvím otáčivého pohybu je určena pouze počáteční orientací a orientací u koncového bodu, tudíž orientace průchozího bodu nemá vliv na kruhový pohyb. Kruhový pohyb musí vždy procházet bodem trasy podle stejného Pohybu P.

Sdílené parametry

Sdílené parametry v pravém dolním rohu obrazovky Pohyb se vztahují na pohyb z předchozí polohy ramene robota do prvního bodu trasy podle příkazu a dále z tohoto bodu do každého následujícího bodu trasy. Nastavení příkazu Pohyb se netýkají trasy od posledního bodu trasy podle příkazu Pohyb.

Přepočet pohybů

Toto políčko zaškrtněte v případě, že by se měly polohy v rámci tohoto pohybového příkazu upravit na základě aktivního bodu TCP.

Výběr TCP

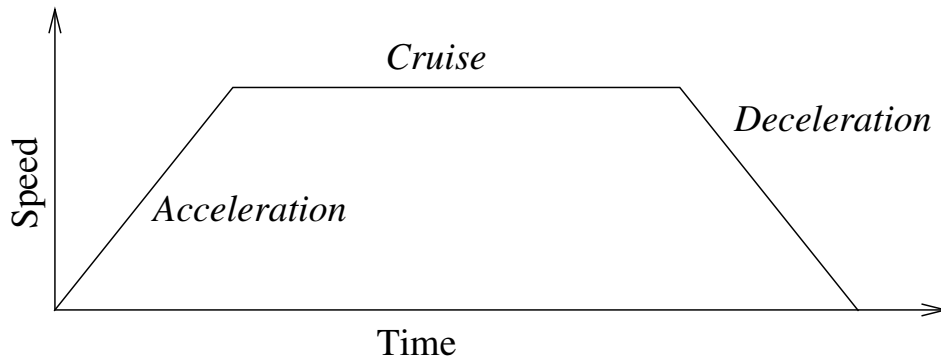
Bod TCP využívaný pro body trasy v rámci tohoto příkazu Pohyb lze zvolit zaškrtnutím políčka a výběrem TCP z rozbalovací nabídky. Zvolený bod TCP je pak při každém pohybu ramene robota do jednoho z bodů trasy v rámci tohoto příkazu Pohyb nastaven jako aktivní. Pokud zaškrťovací políčko není zaškrtnuto, pak není aktivní TCP žádným způsobem upravován. Pokud je aktivní TCP tohoto pohybu určen při běhu programu, musí se nastavit dynamicky pomocí příkazu Set (Nastavit) (viz 13.10) nebo pomocí příkazů skriptu. Další informace o konfiguraci uvedených TCP viz 12.6.

Volba prvků

V případě voleb *PohybL* a *PohybP* lze zvolit prostor prvku, v němž budou vyjádřeny body trasy příkazu Pohyb při zadávání těchto bodů. To znamená, že při nastavování bodu trasy si program zapamatuje souřadnice nástroje vzhledem k prostoru zvoleného prvku. Několik aspektů vyžaduje podrobné vysvětlení:

Relativní body trasy: Zvolený prvek nemá na relativní body trasy žádný vliv. Relativní pohyb je vždy prováděn ve vztahu k orientaci *základny*.

Proměnné body trasy: Když se rameno robota pohybuje do proměnného bodu trasy, cílová poloha nástroje se vždy vypočítá jako souřadnice proměnné v prostoru

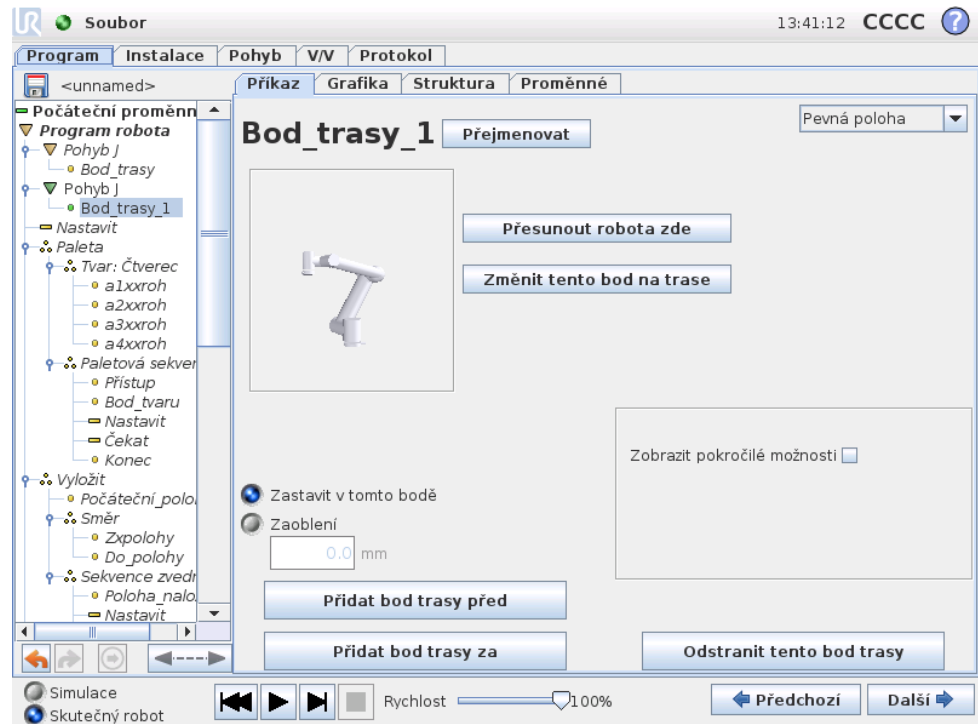


Obrázek 13.1: Rychlostní profil pohybu Křivka je rozdělena do tří segmentů: zrychlení, plynulý pohyb a zpomalení. Úroveň fáze plynulého pohybu je dána nastavením rychlosti pohybu, zatímco strmost fází zrychlení a zpomalení je dána parametrem zrychlení.

zvoleného prvku. Pohyb ramene robota v proměnném bodě trasy se proto vždy změní, když vyberete jiný prvek.

Proměnný prvek: Pokud jsou některé z prvků v aktuálně načtené instalaci zvoleny jako proměnné, budou odpovídající proměnné rovněž k dispozici v nabídce pro volbu prvků. Pokud je zvolena proměnná prvek (označená názvem prvku a příponou `_var`), pohyby ramene robota (s výjimkou *relativních* bodů trasy) se vztahují ke skutečné hodnotě proměnné během spuštění programu. Počáteční hodnota proměnné prvku je hodnota vlastního prvku dle konfigurace při instalaci. V případě změny této hodnoty se změní také pohyby robota.

13.6 Příkaz: Pevný bod trasy



Bod na trase robota. Body trasy představují nejzákladnější součást programu robota, protože určují polohu ramene robota. Bod trasy s pevnou polohou lze zadat fyzickým přemístěním ramene robota do této polohy.

Nastavení bodu trasy

Stisknutím tohoto tlačítka přejdete na obrazovku Pohyb, na níž můžete zadat polohu ramene robota pro tento bod trasy. Pokud se bod trasy nachází pod příkazem Pohyb v lineárním prostoru (PohybL nebo PohybP), je nutné zvolit platný prvek pro tento příkaz Pohyb, aby bylo tlačítko aktivní.

Názvy bodů trasy

Názvy bodů trasy lze změnit. Dva body trasy se stejným názvem představují tentýž bod trasy. Při zadávání jsou body trasy číslovány.

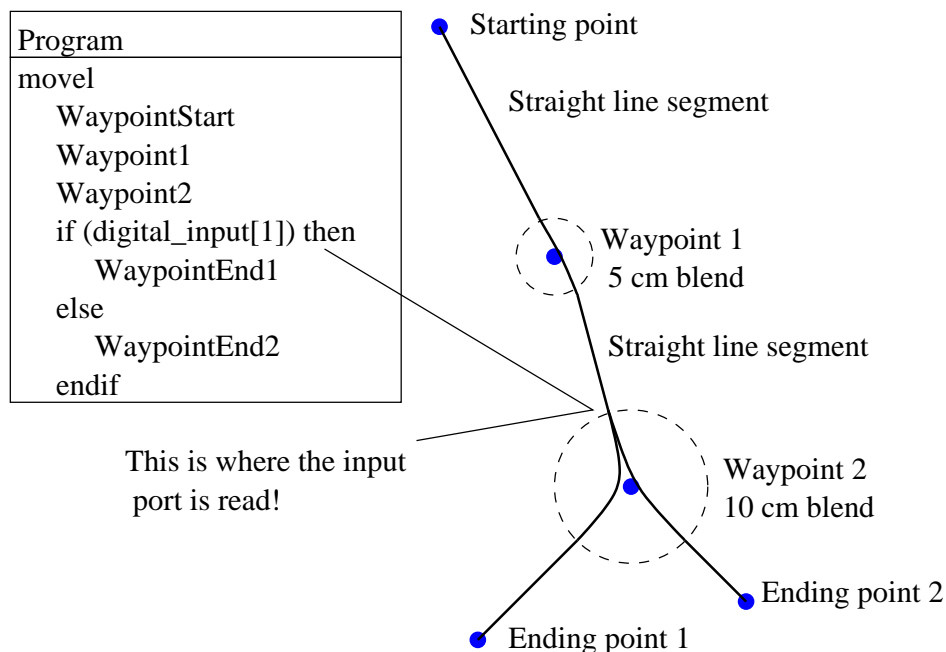
Úhel kombinace

Když je nastaven úhel kombinace, trajektorie ramene robota prochází kolem bodu trasy, což umožňuje, aby se rameno robota v tomto bodu nezastavilo. Kombinace se nesmí překrývat, proto nelze zadat úhel kombinace, který se překrývá s úhlem kombinace pro předchozí nebo následující bod trasy. Bod zastavení je bod trasy s úhlem kombinace 0,0mm.

Poznámka k načasování V/V

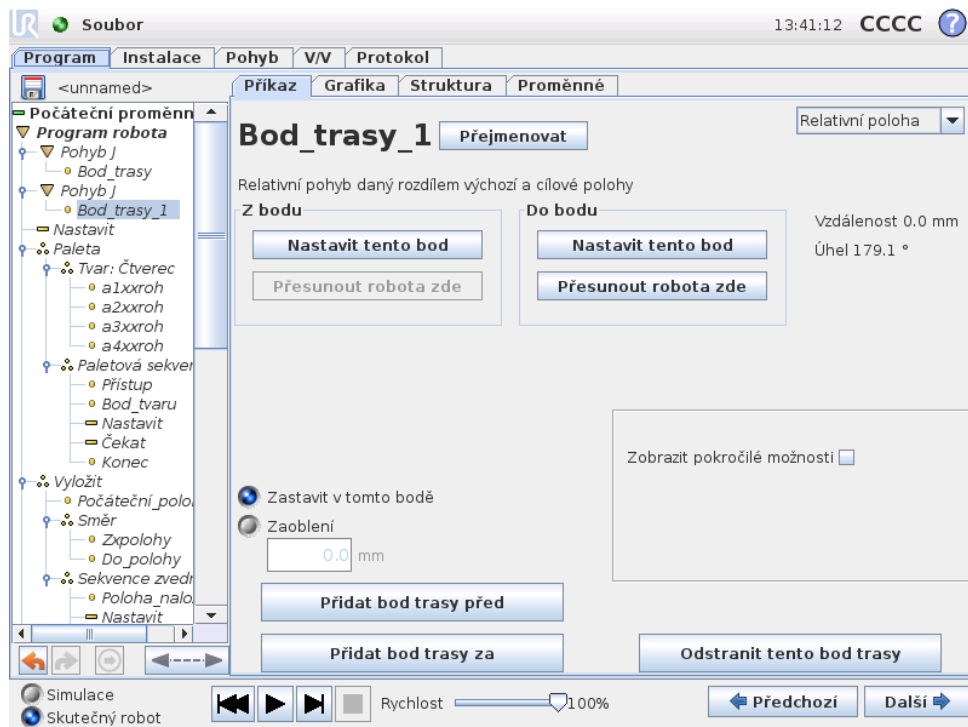
Pokud je bod trasy bod zastavení s příkazem V/V jakožto následujícím příkazem, bude příkaz V/V proveden, když se rameno robota v tomto bodě trasy zastaví. Pokud však bod trasy představuje úhel kombinace, bude následující příkaz V/V proveden, když robot přejde do kombinace.

Příklad



Zde je malý příklad, kdy program robota pohybuje nástrojem od počáteční polohy do jedné ze dvou koncových poloh v závislosti na stavu proměnné `digital_input [1]`. Trajektorie nástroje (tlustá černá čára) probíhá přímo v oblastech mimo kombinace (čárkované kružnice) a odchyluje se od přímého směru uvnitř oblastí kombinace. Stav senzoru `digital_input [1]` je zjišťován, jakmile rameno robota vstoupí do oblasti kombinace kolem Bodu trasy 2, přestože příkaz `if . . . then` je v programové sekvenci zadán až za Bodem trasy 2. Toto řešení může vypadat nelogicky, je však nutné k výběru správné trasy kombinace.

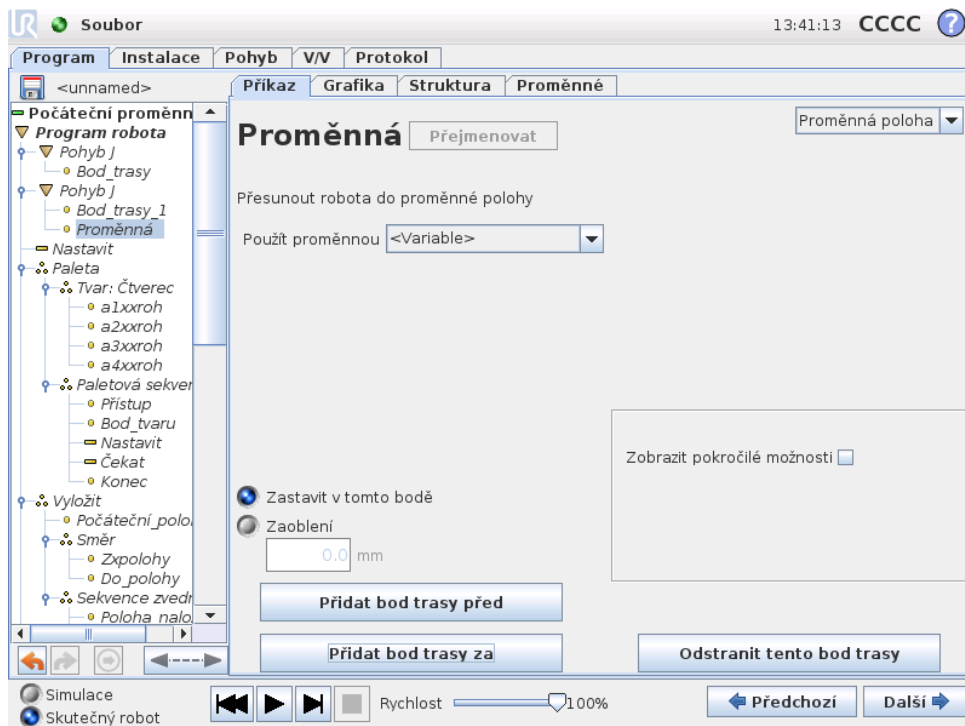
13.7 Příkaz: Relativní bod trasy



Jedná se o bod trasy udávající polohu vzhledem k předchozí poloze ramene robota, například 2 cm doleva. Relativní poloha je definována jako rozdíl mezi dvěma danými polohami (vlevo a vpravo). Opakované relativní polohy však mohou způsobit odchýlení ramene robota z pracovního prostoru.

Jedná se zde o kartézskou vzdálenost mezi TCP ve dvou polohách. Úhel uvádí, jak moc se změnila orientace TCP mezi dvěma polohami. Přesněji řečeno, délka vektoru rotace popisuje změnu v orientaci.

13.8 Příkaz: Proměnný bod trasy



Jedná se o bod trasy určený proměnnou, v tomto případě `calculated_pos`. Proměnná musí být *pozice*, např.

`var=p[0.5, 0.0, 0.0, 3.14, 0.0, 0.0]`. První tři hodnoty jsou souřadnice x,y,z a poslední tři jsou orientace dané jako *vektor rotace* určené vektory rx,ry,rz . Délka osy udává úhel otočení v radiánech a vlastní vektor představuje osu otáčení. Pozice je vždy dána ve vztahu k referenčnímu rámci nebo souřadnicovému systému definovanému zvoleným prvkem. Rameno robota se vždy pohybuje lineárně směrem k proměnnému bodu trasy.

Chcete-li například přesunout robota o 20 mm podél osy Z nástroje:

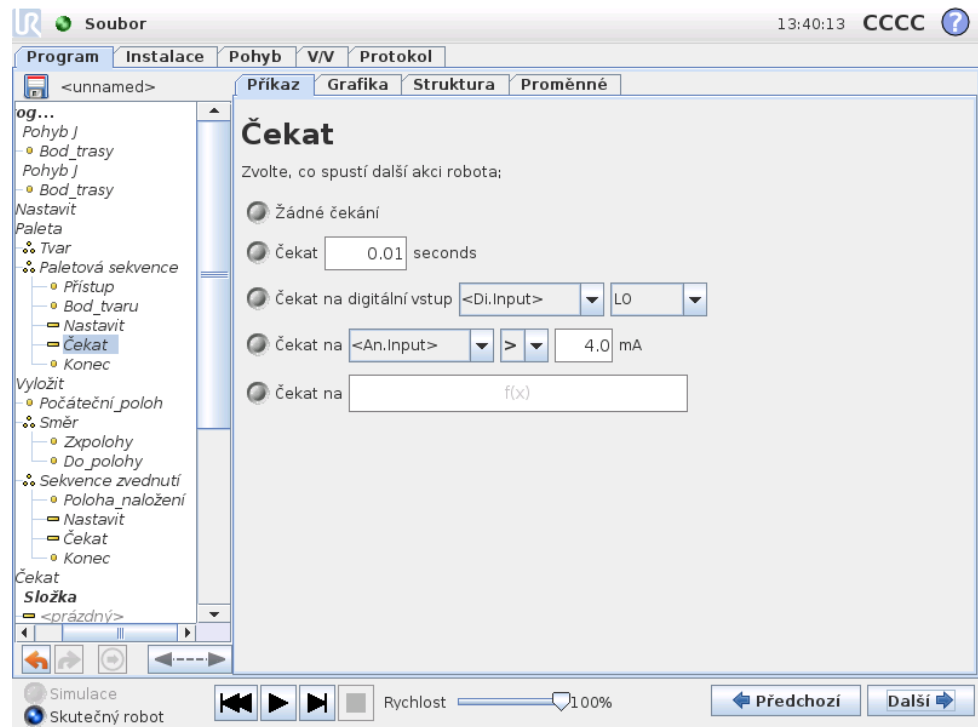
```
var_1=p[0, 0, 0.02, 0, 0, 0]
```

```
Pohyb L
```

```
  Bod trasy_1 (proměnná poloha):
```

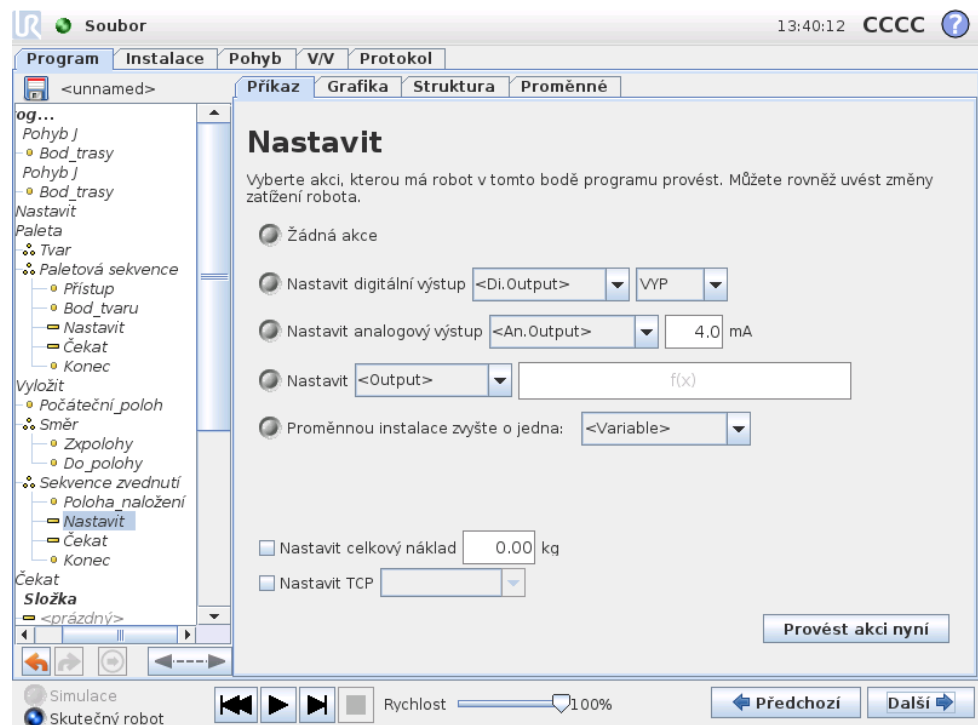
```
  Použít proměnná=var_1, Prvek=Nástroj
```

13.9 Příkaz: Čekat



Čeká po určenou dobu nebo na signál V/V.

13.10 Příkaz: Nastavit

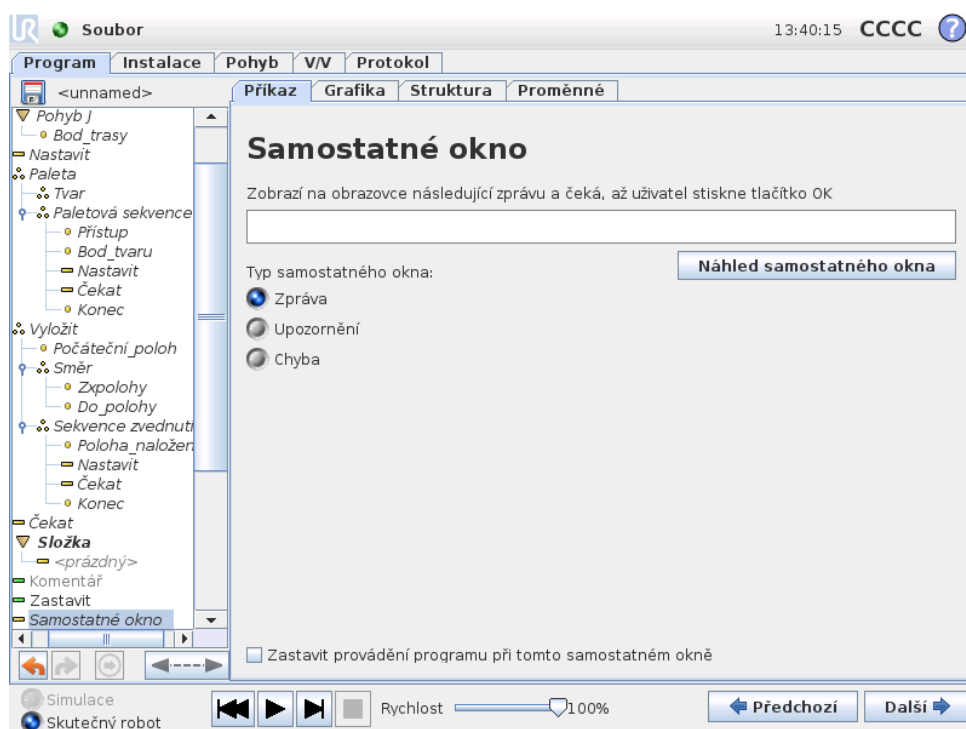


Slouží k nastavení digitálních nebo analogových výstupů na danou hodnotu.

Tuto položku lze rovněž použít k nastavení nákladu ramene robota, například hmotnosti, kterou robot zvedne na konci tohoto úkonu. Úprava hmotnosti může být nutná, aby se zabránilo neočekávanému spuštění ochrannému zastavení robota, pokud je hmotnost nástroje odlišná od očekávané hmotnosti.

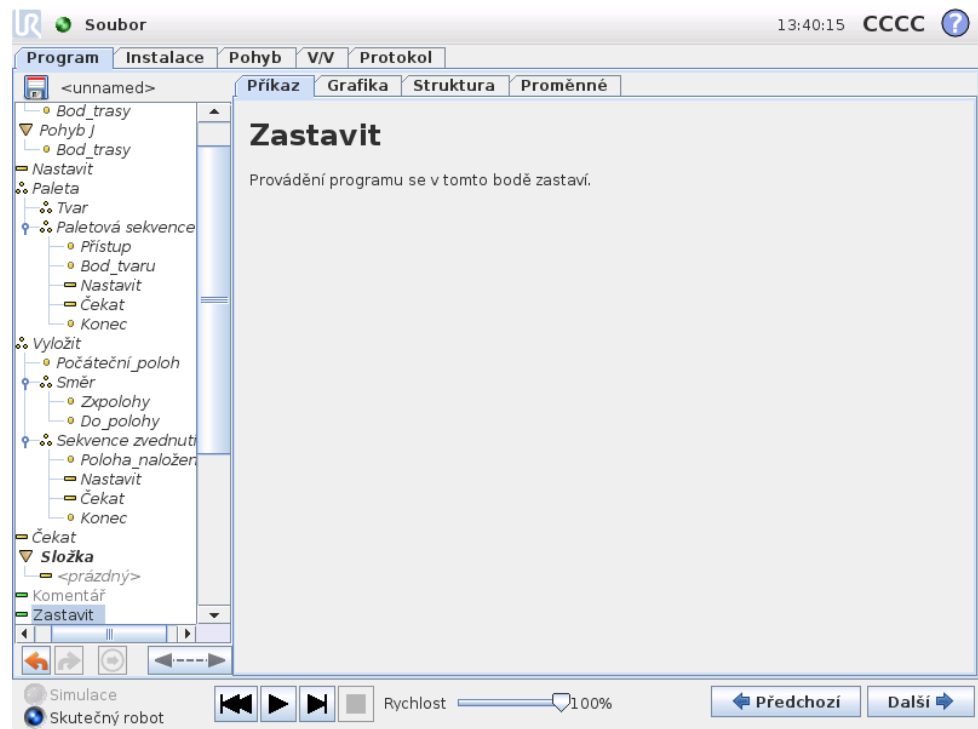
Aktivní TCP lze také upravit pomocí příkazu Set (Nastavit). Stačí jen zaškrtnout políčko a z nabídky vybrat jednu z kompenzací TCP. Pokud je pro konkrétní pohyb v době psaní programu známa aktivní poloha TCP, zvažte namísto toho použití výběru TCP v kartě Pohyb (viz 13.5). Další informace o konfiguraci uvedených TCP viz 12.6.

13.11 Příkaz: Samostatné okno



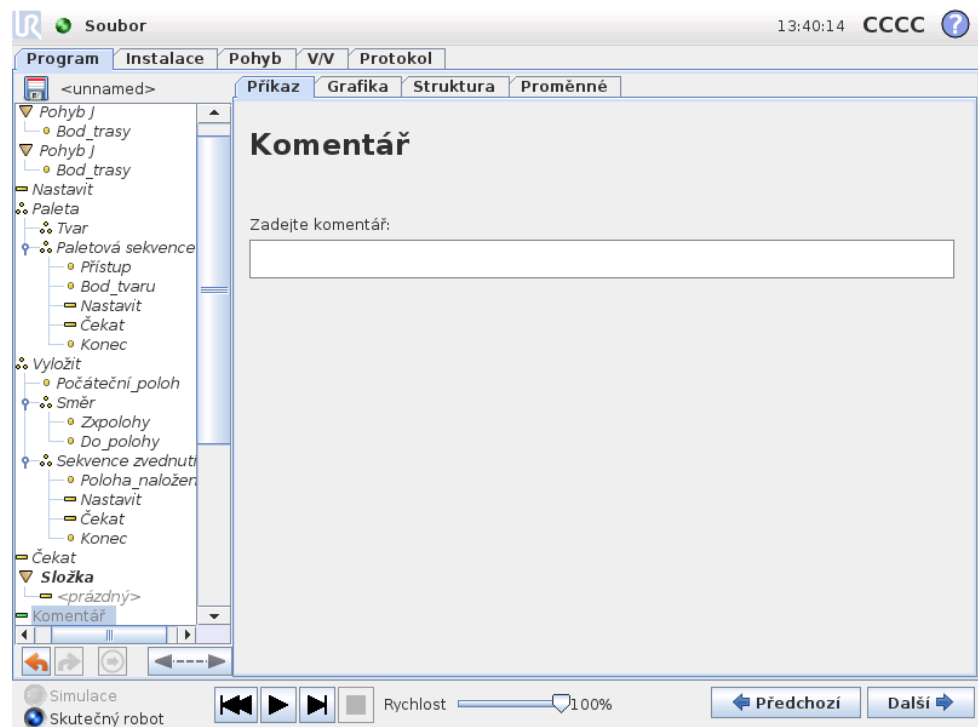
Samostatné okno představuje zprávu zobrazenou na obrazovce, když program dosáhne tohoto příkazu. Lze volit styl zprávy a zadat vlastní text pomocí klávesnice na obrazovce. Robot bude čekat, až uživatel/obsluha stiskne tlačítko ŮK pod samostatným oknem, a poté bude pokračovat v provádění programu. Pokud je zvolena položka Ź, program robota se v případě zobrazení tohoto samostatného okna zastaví.

13.12 Příkaz: Zastavit



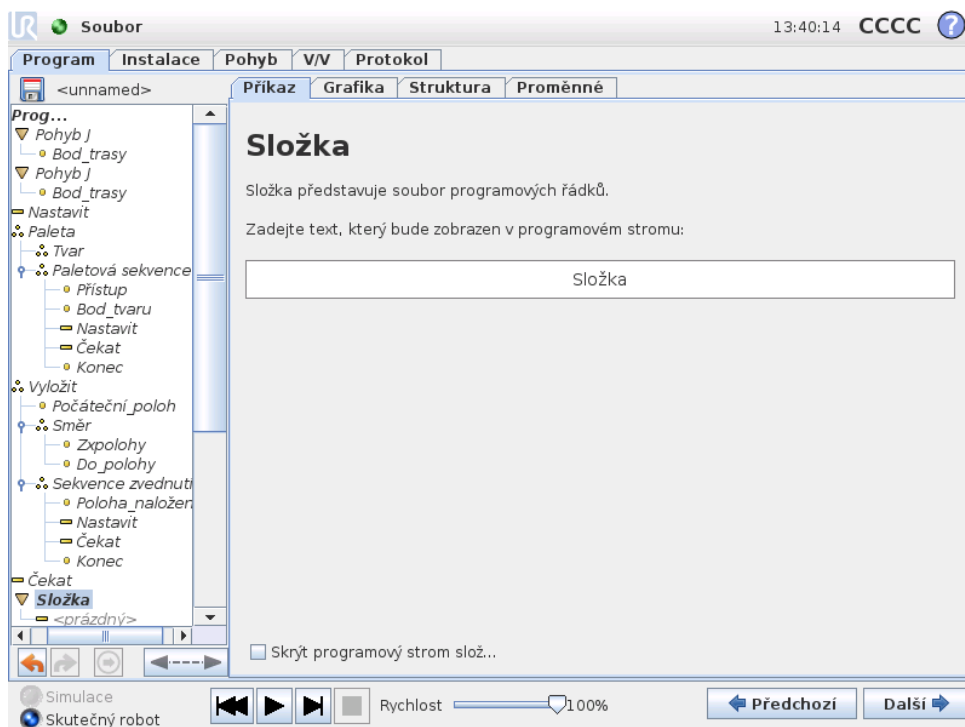
Provádění programu se v tomto bodě zastaví.

13.13 Příkaz: Komentář



Zde může programátor zadat řádek textu k programu. Tento řádek textu nebude mít žádný vliv na vykonání programu.

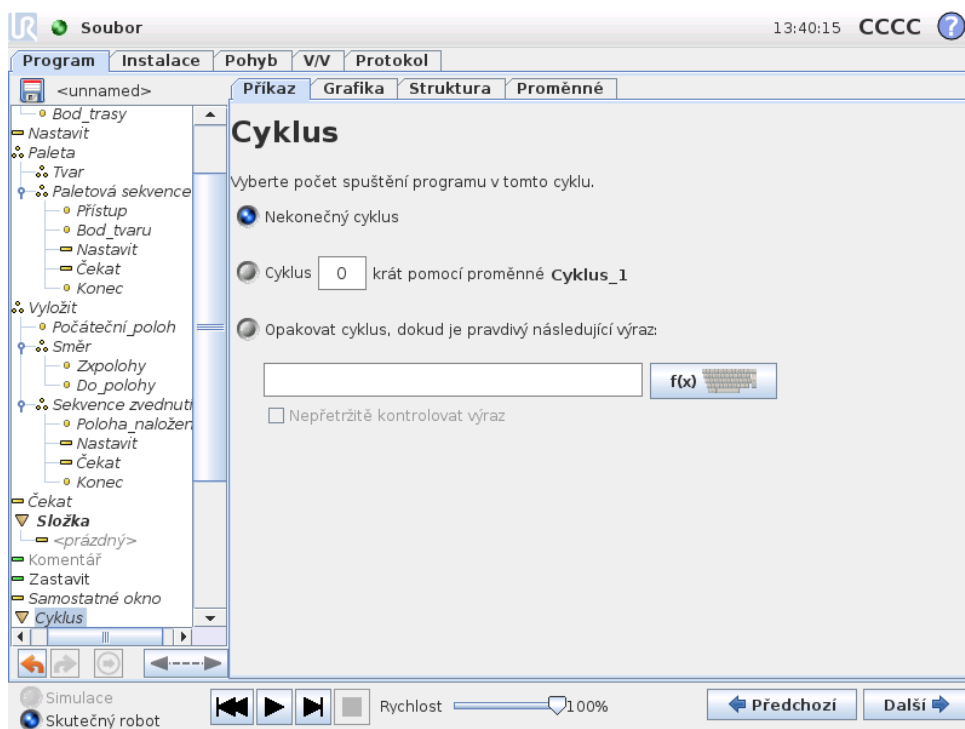
13.14 Příkaz: Složka



Složka slouží k uspořádání a označení určitých částí programu, vyčištění programového stromu a přehlednější navigaci a čtení programu.

Samotná složka neprovádí žádné akce.

13.15 Příkaz: Cyklus

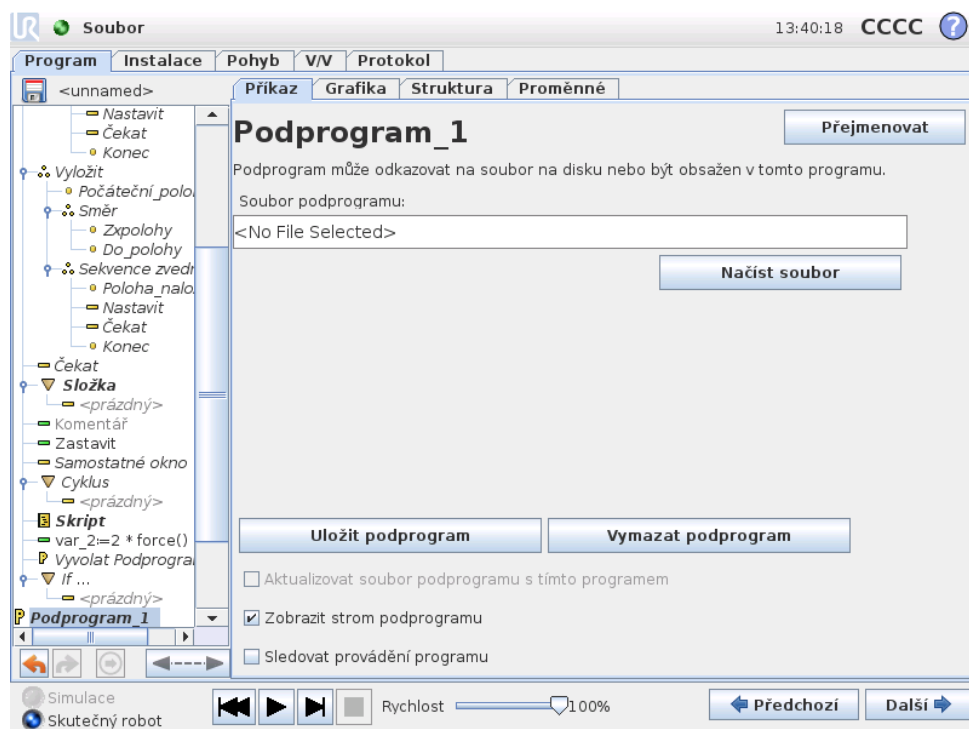


Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Základní příkazy programu se budou cyklicky opakovat. V závislosti na výběru jsou příkazy základního programu prováděny v nekonečném cyklu, v určitém počtu opakování, nebo dokud je daná podmínka pravdivá. Při provádění určitého počtu cyklů je vytvořena vyhrazená proměnná cyklu (označená jako `loop_1` na snímku obrazovky výše), kterou lze použít ve výrazech v rámci cyklu. Proměnná cyklu má hodnoty od 0 do $N - 1$.

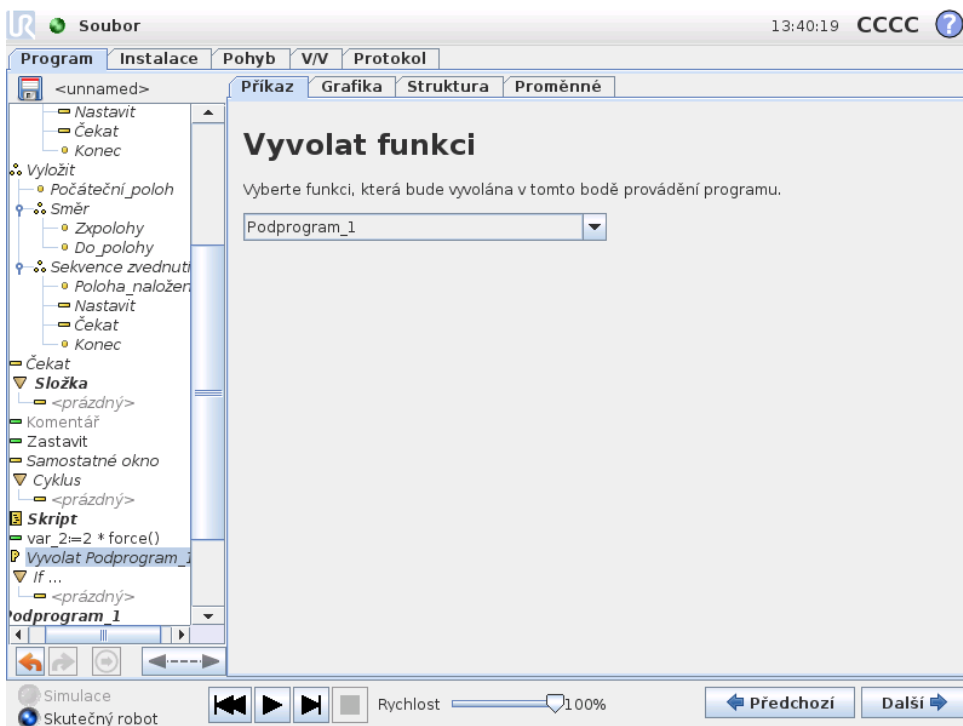
Pokud je použit cyklus s výrazem jako koncovou podmínkou, umožňuje rozhraní PolyScope nepřetržité vyhodnocování tohoto výrazu, takže lze přerušit kdykoli během provádění, nikoli pouze po každém zopakování.

13.16 Příkaz: Podprogram



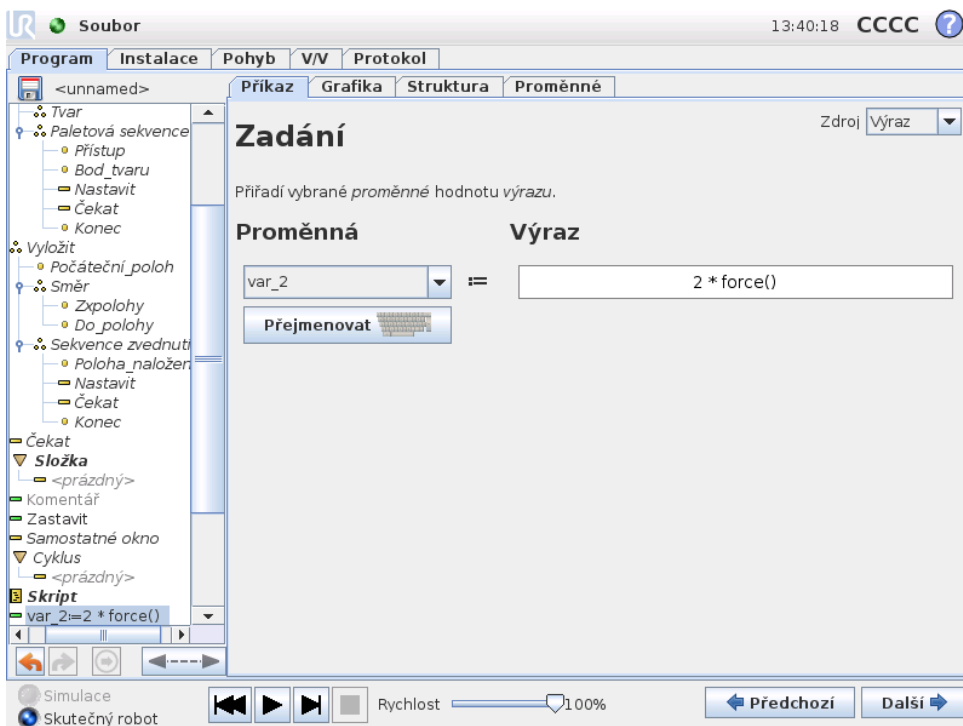
Podprogram může obsahovat části programu, které jsou nutné na několika místech. Podprogram může mít podobu samostatného souboru na disku a může být rovněž skrytý z důvodu ochrany před nežádoucími změnami.

Příkaz: Vyvolat Podprogram



Vyvolání podprogramu vykoná programové řádky v podprogramu a poté se vrátí na následující řádek.

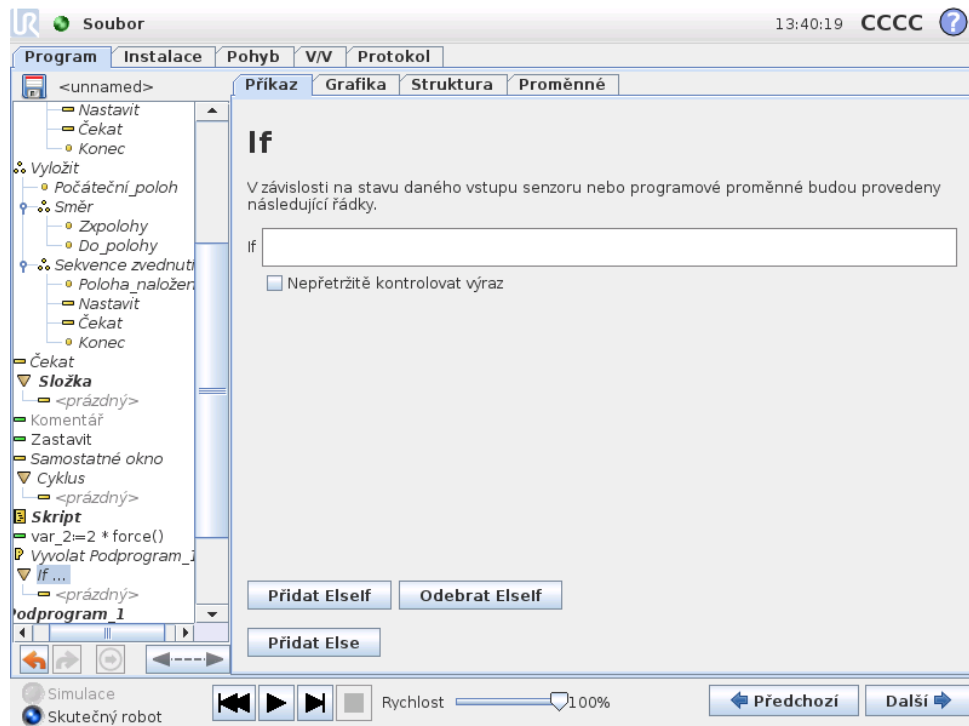
13.17 Příkaz: Zadání



Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

Slouží k zadání hodnot proměnných. Po zadání bude vypočítaná hodnota uvedená vpravo použita pro proměnnou uvedenou vlevo. Toto nastavení může být užitečné u složitých programů.

13.18 Příkaz: If

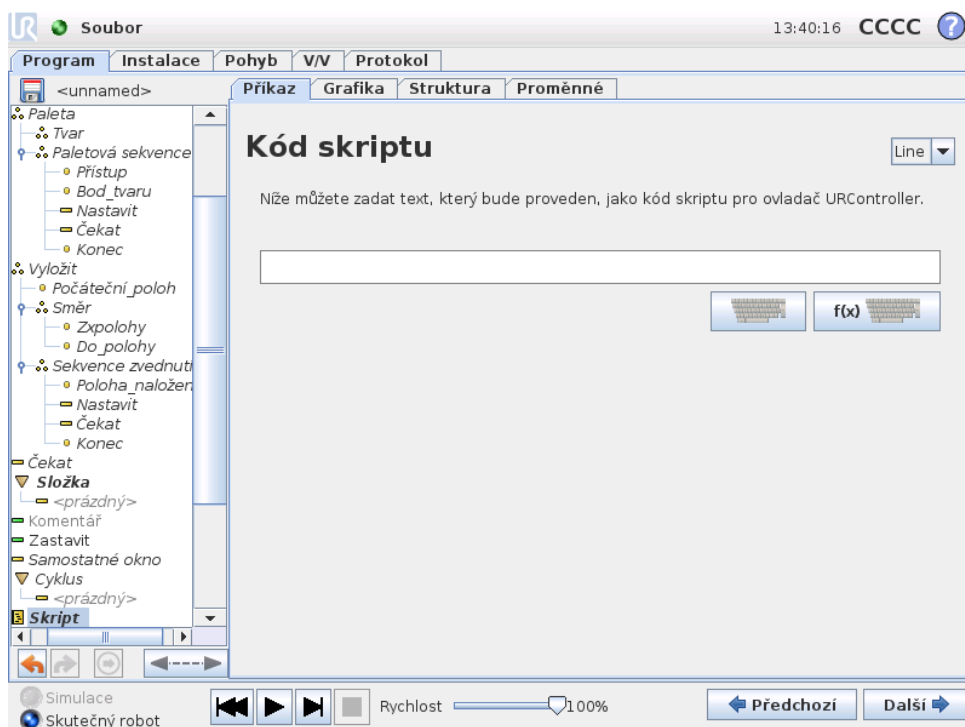


Struktura příkazu `if...else` může změnit chování robota na základě vstupů sensorů nebo hodnot proměnných. Pomocí editoru výrazů můžete určit podmínky, po jejichž splnění bude robot pokračovat k dílčím příkazům tohoto příkazu `If`. Pokud je podmínka vyhodnocena jako `Pravda`, budou provedeny řádky v rámci tohoto příkazu `If`.

Každý příkaz `If` může obsahovat několik příkazů `ElseIf` a jeden příkaz `Else`. K jejich přidání slouží tlačítka na obrazovce. Příkaz `ElseIf` pro daný příkaz lze z obrazovky odstranit.

Otevřené okno `Nepřetržitě kontrolovat výraz` umožňuje vyhodnocování podmínek příkazů `If` a `ElseIf` během provádění obsažených řádků. Pokud je výraz vyhodnocen jako `Nepravda`, když je obsažen v rámci příkazu `If`, přejde program na následující příkaz `ElseIf` nebo `Else`.

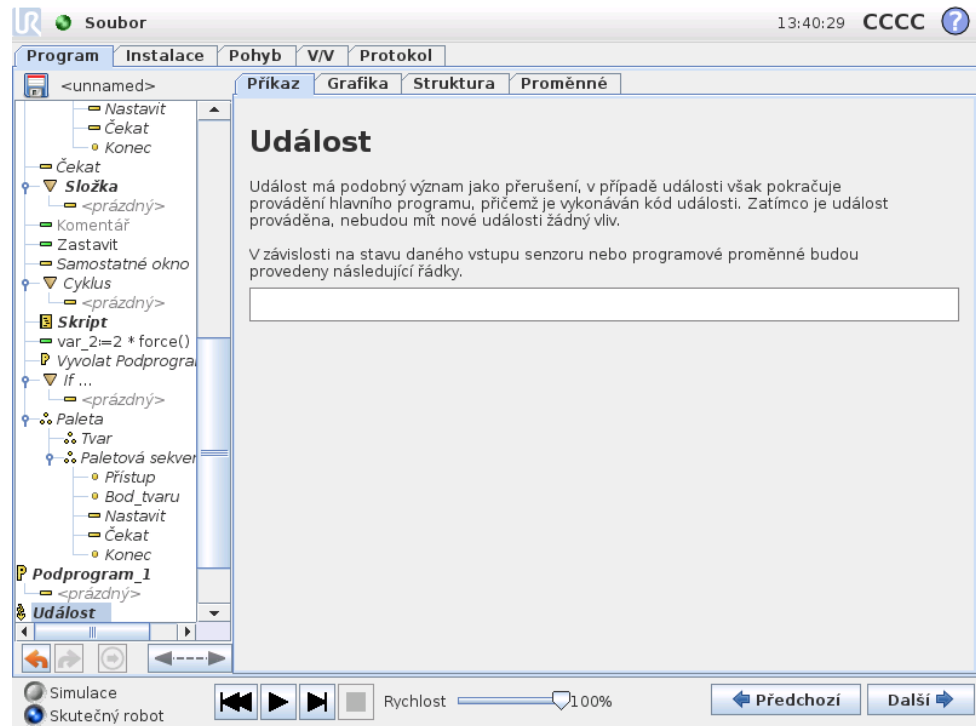
13.19 Příkaz: Skript



Tento příkaz umožňuje přístup k základnímu jazyku skriptu v reálném čase, který je prováděn ovladačem robota. Výrobek je určen pouze zkušeným uživatelům a návod k použití najdete v Příručce pro skriptování na webových stránkách podpory (<http://support.universal-robots.com/>). Upozorňujeme, že k těmto webovým stránkám mají přístup pouze distributoři společnosti UR a zákazníci prvovýrobců.

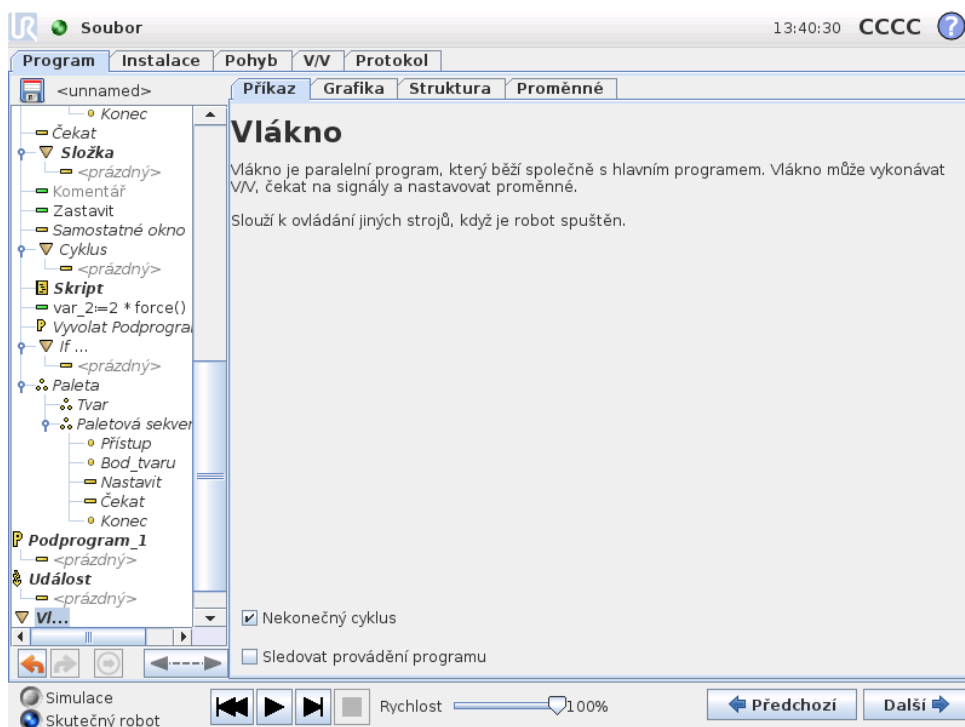
Pomocí volby Š v levém horním rohu lze vytvářet a upravovat programové soubory skriptů. Tímto způsobem lze dlouhé a složité skripty používat společně s uživatelsky nenáročným programováním v rozhraní PolyScope.

13.20 Příkaz: Událost



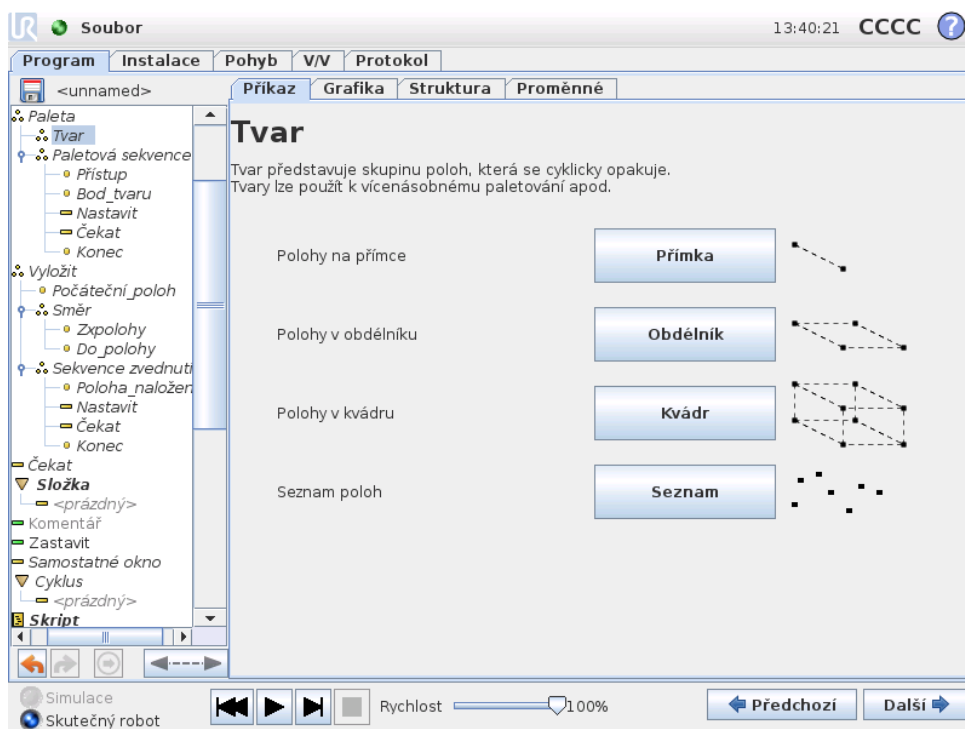
Událost lze použít k monitorování vstupního signálu a provedení akce či nastavení proměnné, když je vstupní signál vysoký. Například v případě, že výstupní signál přepne na vysokou hodnotu, vyčká program 100 ms a opět nastaví nízký signál. Tím je umožněno mnohem jednodušší kódování hlavního programu pro případ, kdy externí stroj aktivuje náběžnou hranu impulsu namísto vysoké úrovně vstupu.

13.21 Příkaz: Vlákno



Vlákno označuje paralelní proces programu robota. Vlákno lze využít k ovládání externího stroje nezávisle na ramenu robota. Vlákno může komunikovat s programem robota pomocí proměnných a výstupních signálů.

13.22 Příkaz: Tvar



Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

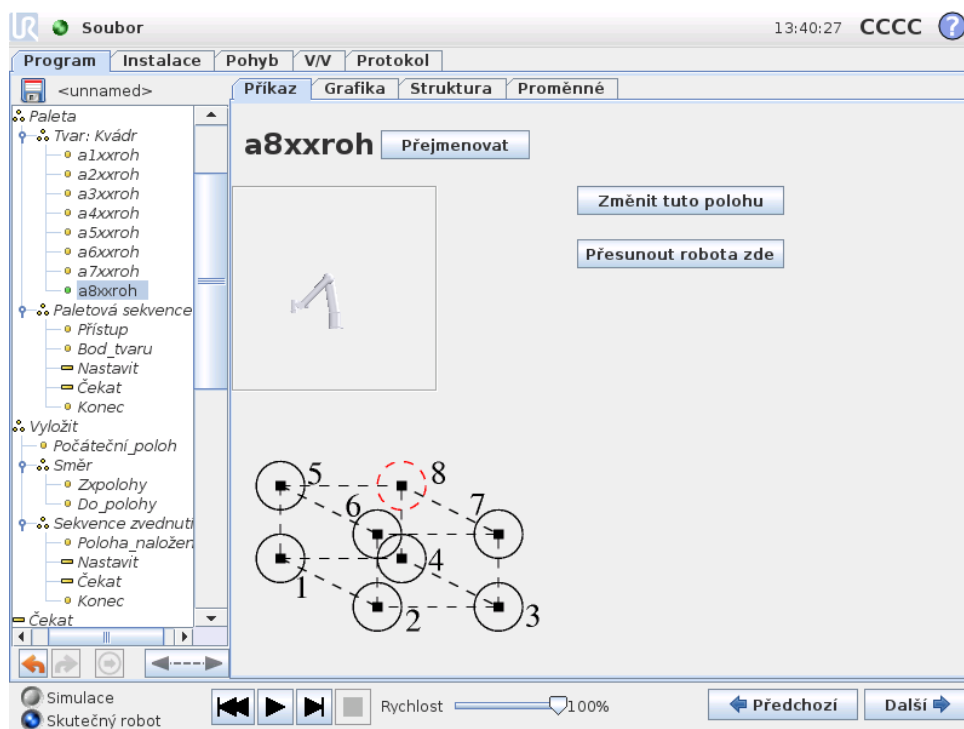
Příkaz Tvar lze použít k cyklickému procházení polohami v programu robota. Příkaz Tvar odpovídá jedné poloze při každém provedení.

Tvar lze zadat jako jeden ze čtyř typů. První tři možnosti, Přímka, Čtverec nebo Kvádr, lze použít pro polohy v pravidelném tvaru. Pravidelné tvary jsou definovány počtem charakteristických bodů, přičemž body definují hrany tvaru. Přímka je dána dvěma koncovými body, Čtverec je dán třemi ze čtyř vrcholů, Kvádr je dán čtyřmi z osmi vrcholů. Programátor zadá počet poloh na každé hraně tvaru. Ovladač robota poté vypočítá jednotlivé polohy tvaru poměrným sečtením vektorů hran.

Pokud polohy, jimiž je nutné projít, netvoří pravidelný tvar, lze vybrat možnost Š, pomocí které programátor může zadat seznam všech poloh. Tímto způsobem lze dosáhnout libovolného uspořádání poloh.

Definice tvaru

Když vyberete tvar Kvádr, bude mít obrazovka následující podobu.



Tvar Kvádr používá tři vektory k definování stran kvádru. Tyto tři vektory jsou určeny čtyřmi body, přičemž první vektor směřuje z prvního bodu do druhého, druhý vektor směřuje z druhého bodu do třetího a třetí vektor směřuje ze třetího bodu do čtvrtého. Každý vektor je rozdělen počtem intervalů. Konkrétní poloha v rámci tvaru je vypočtena jednoduchým poměrným přičtením intervalových vektorů.

Tvary Přímka a Čtverec fungují podobě.

Při procházení poloh v rámci tvaru je používána proměnná počítadla. Název proměnné se zobrazuje na obrazovce příkazu Tvar. Proměnná cyklicky prochází hodnotami od 0 až $X * Y * Z - 1$, což je počet bodů tvaru. Touto proměnnou lze manipulovat pomocí zadání a také ji použít ve výrazech.

13.23 Příkaz: Síla

Režim síly umožňuje pružné chování a použití funkce síly ve vybraných osách pracovního prostoru robota. Všechny pohyby robota prováděné na základě příkazu Síla budou v režimu síly. Když se rameno robota pohybuje v režimu síly, je možné vybrat jednu nebo několik os, ve kterých se rameno robota chová pružně v závislosti na vnějších silách, které na něj působí. Podél/kolem os s pružným chováním se rameno robota bude chovat pružně podle prostředí, což znamená, že automaticky upraví svou polohu, aby dosáhl požadované síly. Je rovněž možné nastavit, aby rameno robota samo vyvinulo sílu na své okolí, např. na obrobek.

Režim síly je vhodný pro aplikace, kde aktuální poloha TCP podél předem definované osy není důležitá, ale místo toho je požadováno působení síly podél této osy. Například jestliže by se měl středový bod nástroje TCP odvalovat proti zakřivenému povrchu nebo při tlačení nebo vlečení obrobku. Režim síly rovněž podporuje působení určitého krouticího momentu okolo předem definovaných os. Pokud se rameno robota nesetká s žádnými překážkami v ose, kde je nastavena nenulová síla, bude se snažit podél této osy nebo na ní zrychlit.

I když byla některá osa zvolena pro pružné chování, program robota se nadále bude snažit pohybovat robotem podél nebo okolo této osy. Řízení síly však zajišťuje, že rameno robota bude nadále nabíhat na zadanou sílu.



UPOZORNĚNÍ:

Nesprávně použitá silová funkce může způsobit, že bude generována síla přesahující 150N. Naprogramovaná síla by měla být brána v úvahu při hodnocení rizika.

Volba prvků

Nabídka prvků je používána pro výběr souřadnicového systému (os), které robot bude používat, když bude pracovat v režimu síly. Prvky v nabídce jsou ty, které byly definovány v instalaci, viz 12.12.

Typ režimu síly

K dispozici jsou čtyři typy režimů síly. Každý z nich určuje způsob, jakým bude vybraný prvek interpretován.

- **Jednoduchý:** Pouze jedna osa v režimu síly bude s pružným chováním. Síla podél této osy je nastavitelná. Požadovaná síla bude vždy používána podél osy Z vybraného prvku. Nicméně pro přímkové prvky je to podél jejich osy Y.
- **Rámec:** Typ rámce umožňuje pokročilejší využívání. Zde je možné nezávisle vybírat pružné chování a síly ve všech šesti stupních volnosti.
- **Bod:** Když je vybrána funkce Bod, tak má úkolový rámec osu Y směřující od středového bodu nástroje (TCP) robota směrem k počátku (Origo) vybraného prvku. Vzdálenost mezi středovým bodem nástroje (TCP) robota a počátkem (Origo) vybraného prvku musí být minimálně 10 mm. Úkolový rámec se bude měnit v průběhu programu tak, jak se bude měnit poloha středového bodu nástroje (TCP) robota. Osa X a osa Z úkolového rámce závisí na původní orientaci vybraného prvku.
- **Pohyb:** Funkce pohybu znamená, že se úkolový rámec bude měnit podle směru pohybu středového bodu nástroje (TCP). Osa X úkolového rámce bude projekcí směru pohybu TCP na rovině rozpínající se mezi osami X a Y vybraného prvku. Osa Y bude kolmá k pohybu robota a v rovině X-Y vybraného prvku. To je možné využívat při odstraňování otřepů podél složité dráhy, kde je požadována síla kolmá k pohybu TCP. Když se rameno robota nepohybuje: Je-li zadán režim síly, když je rameno robota v klidu, potom nebudou žádné osy s pružným chováním, dokud se TCP nezačne pohybovat. Pokud se později, stále v režimu síly, rameno robota opět zastaví, bude mít úkolový rámec stejnou orientaci, jako když se TCP naposledy pohyboval.

Pro poslední tři typy může být aktuální úkolový rámec zobrazen při běhu programu na kartě grafiky (13.27), když robot pracuje v režimu síly.

Výběr hodnoty síly

Síla může být nastavena jak pro osy s pružným chováním, tak také pro osy bez pružného chování. Účinky však jsou rozdílné.

- **Osa s pružným chováním:** Rameno robota upraví svou polohu tak, aby dosáhlo zvolené síly.
- **Osa bez pružného chování:** Rameno robota bude sledovat svou programem nastavenou trajektorii, zatímco realizuje zde nastavenou hodnotu externí síly.

Pro translační parametry je síla specifikovaná v Newtonech [N] a pro rotační parametry je kroutící moment specifikován v Newton-metrech [Nm].

Výběr mezních hodnot

Mezní hodnotu je možné nastavit pro všechny osy, ale tyto hodnoty mají rozdílný význam podle toho, zda jsou to osy s pružným chováním nebo bez pružného chování.

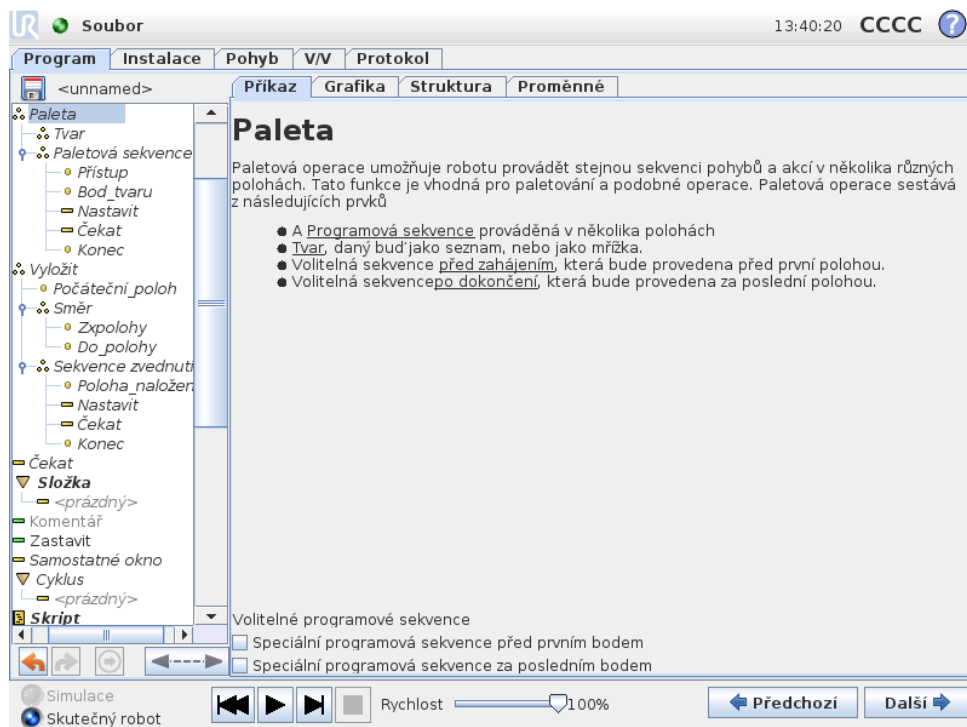
- **Osa s pružným chováním:** Mezní hodnota je maximální dovolená rychlost TCP, kterou může dosáhnout podél nebo na této ose. Jednotkami jsou [mm/s] a [°/s].
- **Osa bez pružného chování:** Mezní hodnota je maximální odchylka od programové trajektorie, která je dovolená, než je robot z bezpečnostních důvodů zastaven. Jednotkami jsou [mm] a [°].

Nastavení testovací síly

Tlačítkem zapnutí a vypnutí, označeným **Ť**, se přepíná chování tlačítka **Ť** na zadní straně přenosného ovládacího terminálu z normálního režimu **Ť** na test příkazu síly.

Když je zapnuto tlačítko **Test** a stiskne se tlačítko **Ť** na zadní straně přenosného ovládacího terminálu, robot bude provádět činnost jako když program dosáhl tohoto příkazu síly. Tímto způsobem lze ověřit nastavení před skutečným spuštěním celého programu. Tato možnost je obzvláště užitečná pro ověření, že byly správně vybrány osy s pružným chováním a síly. Jednoduše jednou rukou přidržíte TCP robota a druhou rukou stisknete tlačítko **Ť** a povšimněte si, ve kterém směru se rameno robota může / nemůže pohybovat. Po odchodu z této obrazovky se tlačítko **Test** automaticky vypne, což znamená, že tlačítko **Ť** na zadní straně přenosného ovládacího terminálu je opět používáno pro běžný režim **Ť**. Poznámka: Tlačítko **Ť** bude funkční pouze tehdy, když bude pro příkaz síly vybrán platný prvek.

13.24 Příkaz: Paleta



Paletová operace provádí sekvenci pohybů na skupině míst nastavených jako tvar. Viz popis v 13.22. V každé poloze v rámci tvaru bude provedena sekvence pohybů vzhledem k této poloze v rámci tvaru.

Naprogramování paletové operace

Proved'te následující kroky:

1. Definujte tvar.
2. Vytvořte Paletovou sekvenci zvednutí a položení pro jednotlivé body. Tato sekvence popisuje, co je nutné provést v jednotlivých polohách v rámci tvaru.
3. Pomocí voliče na obrazovce sekvenčního příkazu můžete definovat, které body trasy v rámci sekvence budou odpovídat polohám ve tvaru.

Paletová sekvence / ukotvená sekvence

V uzlu Paletová sekvence jsou pohyby ramene robota relativní k poloze palety. Chování sekvence je takové, že se rameno robota bude nacházet v poloze dané tvarem v nastavení Ukotvená poloha / bod tvaru. Všechny zbývající polohy budou přesunuty tak, aby vyhovovaly nastavení.

Nepoužívejte příkaz Pohyb v rámci sekvence, protože pohyb nebude relativní vzhledem k ukotvené poloze.

Před zahájením

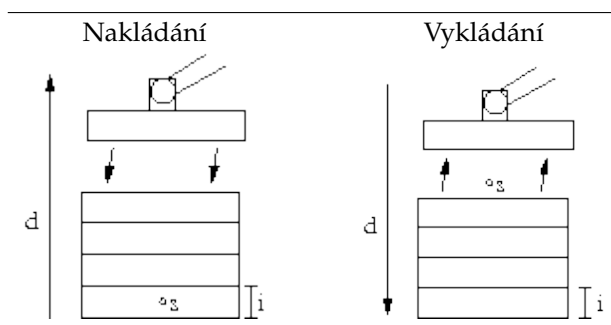
Volitelná sekvence Před zahájením proběhne bezprostředně před zahájením operace. Toto nastavení lze použít k čekání na připravený signál.

Po dokončení

Volitelná sekvence Po dokončení proběhne po dokončení operace. Takto lze dát signál ke spuštění pohybu dopravníku a přípravě na další paletu.

13.25 Příkaz: Hledat

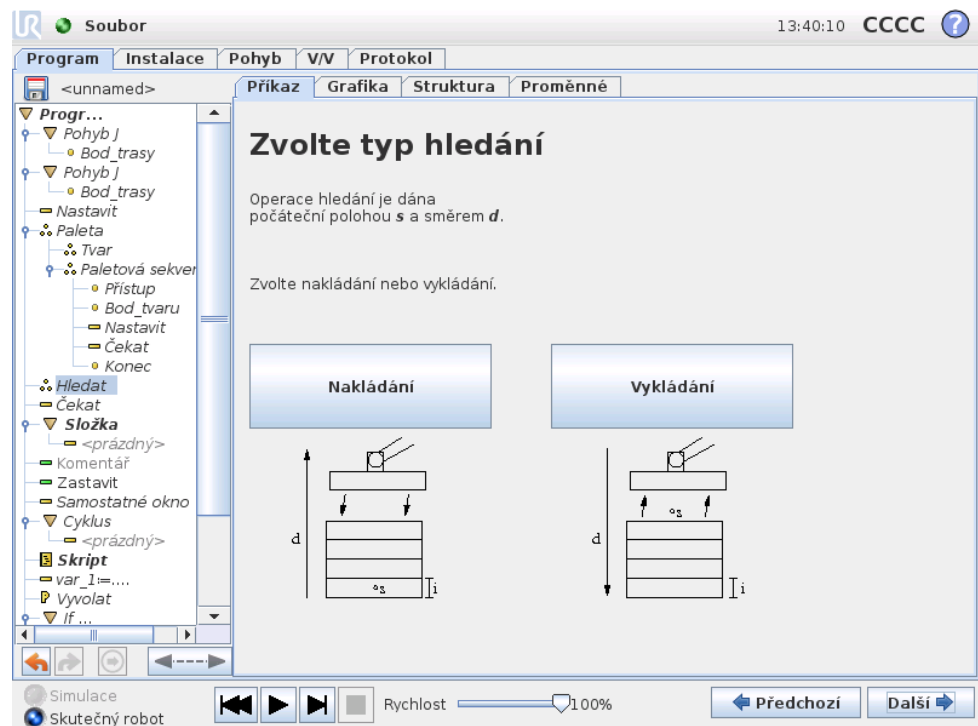
Funkce hledání používá senzor k určení toho, zda byla dosažena správná poloha pro uchopení a položení položky. Jako senzor může být použit tlačítkový spínač, tlakový snímač nebo kapacitní senzor. Tato funkce je určena k práci se zásobníky položek s různou tloušťkou položek nebo tam, kde pevná poloha položek není známa nebo ji nelze snadno naprogramovat.



Při programování funkce hledání pro práci se zásobníkem je nutné definovat počáteční bod s , směr zásobníku d a tloušťku položek v zásobníku i .

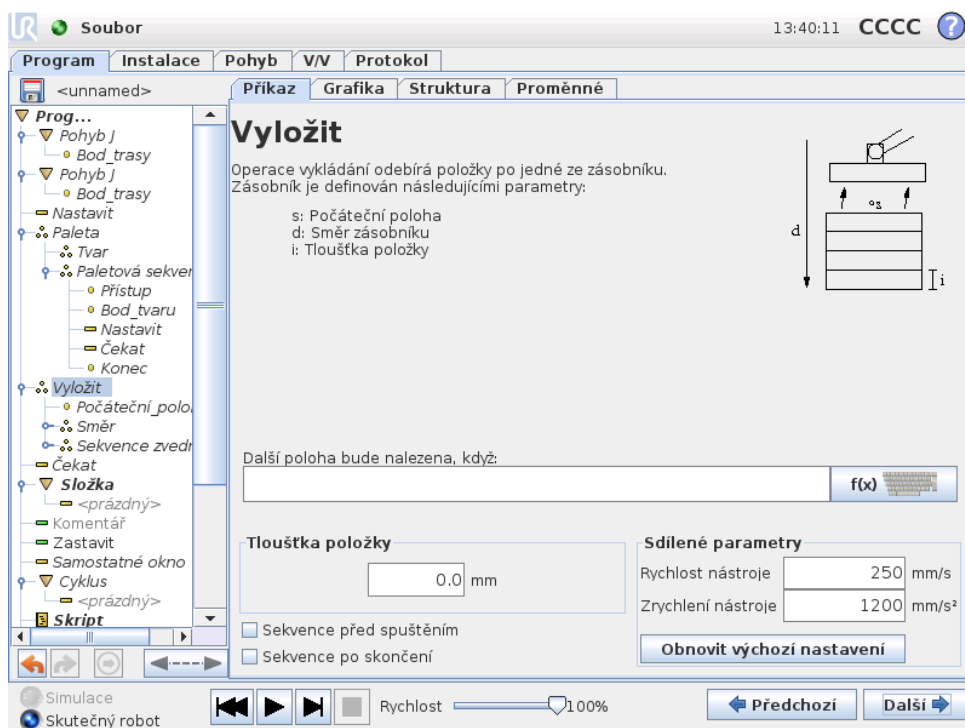
Vedle toho je nutné definovat podmínku, za které je dosažena poloha dalšího zásobníku, a speciální programovou sekvenci, která bude v každé poloze zásobníku provedena. Pro pohyb v rámci operace se zásobníky je rovněž nutné zadat hodnoty rychlosti a zrychlení.

Nakládání



Při nakládání rameno robota postupuje od počáteční polohy *opačným* směrem a vyhledává další polohu zásobníku. Po nalezení si robot polohu zapamatuje a provede speciální sekvenci. Při příští operaci zahájí robot hledání v zapamatované poloze a postupuje v krocích daných tloušťkou položky daným směrem. Nakládání je dokončeno, jakmile výška zásobníku překročí definovanou hodnotu nebo jakmile senzor odešle signál.

Vykládání

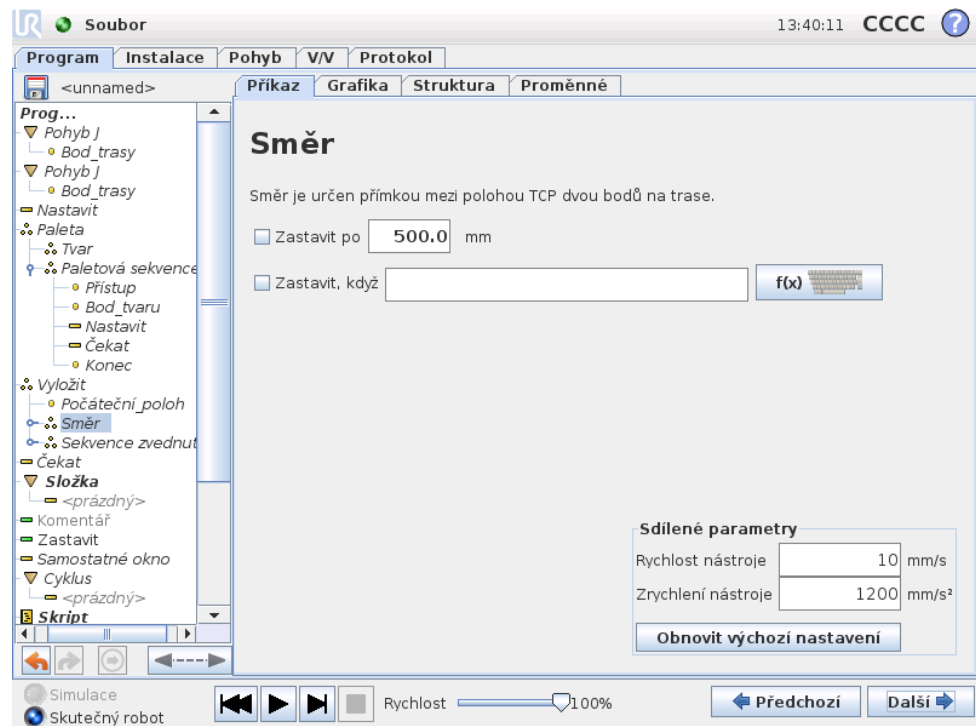


Při vykládání rameno robota postupuje od počáteční polohy daným směrem a vyhledává další položku. Podmínka na obrazovce určuje, kdy bude dosaženo dalšího předmětu. Po splnění podmínky si robot polohu zapamatuje a provede speciální sekvenci. Při příští operaci zahájí robot hledání v zapamatované poloze a postupuje v krocích daných tloušťkou položky daným směrem.

Počáteční poloha

Počáteční poloha, ve které operace se zásobníkem začíná. Pokud je počáteční poloha vynechána, považuje robot za počátek zásobníku aktuální polohu svého ramene.

Směr



Směr je dán dvěma polohami a je vypočítán jako rozdíl mezi TCP první polohy a TCP druhé polohy. Poznámka: Směr nezohledňuje orientaci bodů.

Výraz pro další polohu skládání

Rameno robota se pohybuje ve směru vektoru a přitom nepřetržitě vyhodnocuje, zda byla dosažena další poloha skládání. Když je výraz vyhodnocen jako Pravda, je provedena speciální sekvence.

Řed zahájením

Volitelná sekvence Před zahájením proběhne bezprostředně před zahájením operace. Toto nastavení lze použít k čekání na připravený signál.

Po dokončení

Volitelná sekvence Po dokončení proběhne po dokončení operace. Takto lze dát signál ke spuštění pohybu dopravníku a přípravě na další zásobník.

Sekvence zvednutí a položení

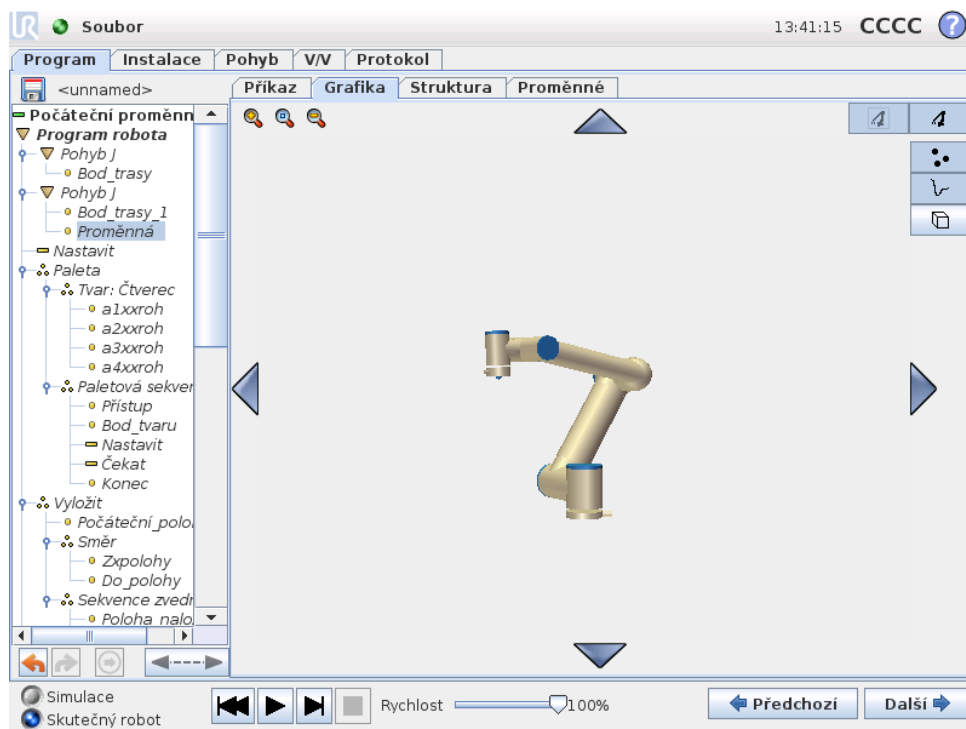
Stejně jako u paletové operace (13.24) je pro každou polohu zásobníku provedena speciální programová sekvence.

13.26 Příkaz: Potlačit

Potlačené řádky programu jsou při provádění programu jednoduše vynechány. Potlačení řádku lze kdykoli později opět zrušit. Jedná se o rychlý způsob provádění

změn v programu bez nutnosti odstranění původního obsahu.

13.27 Karta Grafika



Grafické znázornění aktuálního programu robota. Trasa TCP je znázorněna v 3D zobrazení, přičemž pohybové segmenty jsou označeny černě a segmenty kombinací (přechodů mezi pohybovými segmenty) jsou označeny zeleně. Zelené tečky určují polohu TCP v každém z bodů trasy programu. 3D náčrtek ramene robota znázorňuje aktuální polohu ramene robota a š ramene robota znázorňuje předpokládaný pohyb ramene robota do bodu trasy zvoleného vlevo na obrazovce.

Pokud se aktuální poloha TCP robota dostane do blízkosti bezpečnostní nebo spouštěcí roviny, nebo je orientace nástroje robota v blízkosti hraniční hodnoty pro orientaci nástroje (viz 15.11), zobrazí se 3D znázornění přibližné hraniční hodnoty. Poznámka: pokud je v robotovi spuštěn program, bude znázornění hraničních mezí vypnuto.

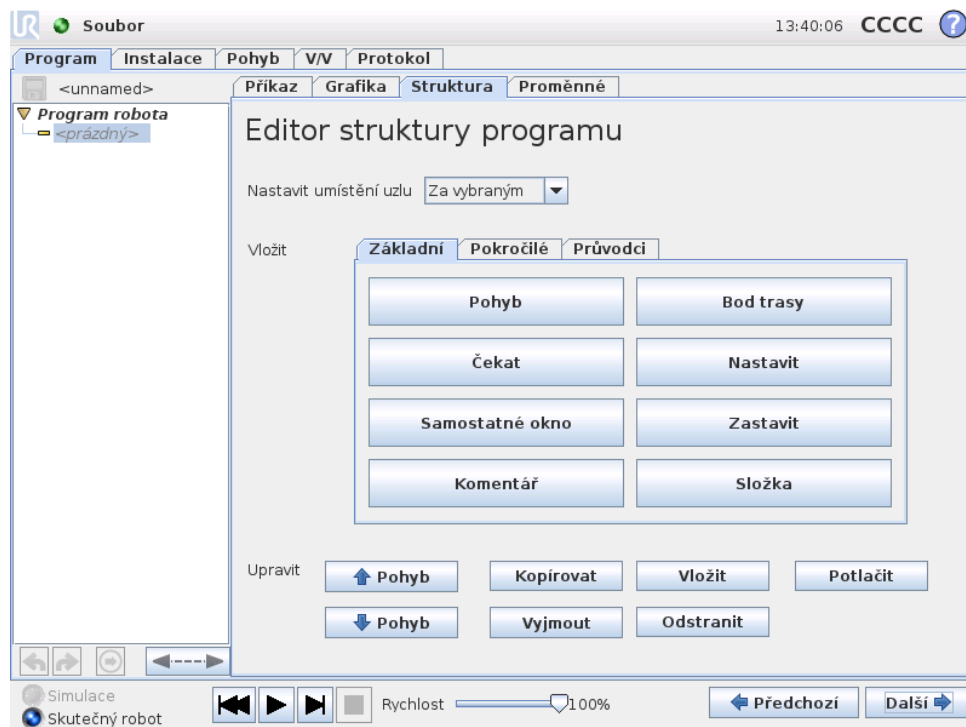
Bezpečnostní roviny jsou znázorněny žlutě a černě spolu s malou šipkou, která znázorňuje normálu roviny, což je strana roviny, na kterou lze TCP robota umístit. Spouštěcí roviny jsou zobrazeny modře a zeleně a malá šipka ukazuje na stranu roviny, kde jsou aktivní mezní hodnoty *Běžného* režimu (viz 15.5). Hraniční hodnota orientace nástroje je znázorněna kuželem společně s vektorem označujícím aktuální orientaci nástroje robota. Vnitřek kužele znázorňuje povolenou oblast pro orientaci nástroje (vektor).

Pokud se cílová poloha TCP robota již nenachází v blízkosti mezní hodnoty, 3D znázornění zmizí. Pokud nástroj TCP narušuje hraniční hodnotu (nebo se narušení velmi blíží), znázornění mezních hodnot zčervená.

3D obraz lze zvětšit a otočit pro potřeby přehlednějšího zobrazení ramene robota. Tlačítka vpravo nahoře na obrazovce slouží k deaktivaci různých grafických součástí 3D zobrazení. Pomocí spodního tlačítka lze znázornění přibližných hraničních hodnot zapnout/vypnout.

Zobrazené pohybové segmenty závisejí na vybraném programovém uzlu. Když je vybrán uzel Pohyb, zobrazená trasa představuje pohyb, který je jím definován. Když je vybrán uzel Bod trasy na displeji se zobrazuje následujících ~ 10 kroků pohybu.

13.28 Karta Struktura



Karta Struktura na stránce Program umožňuje vložení, přesunutí, kopírování a odstranění různých typů příkazů.

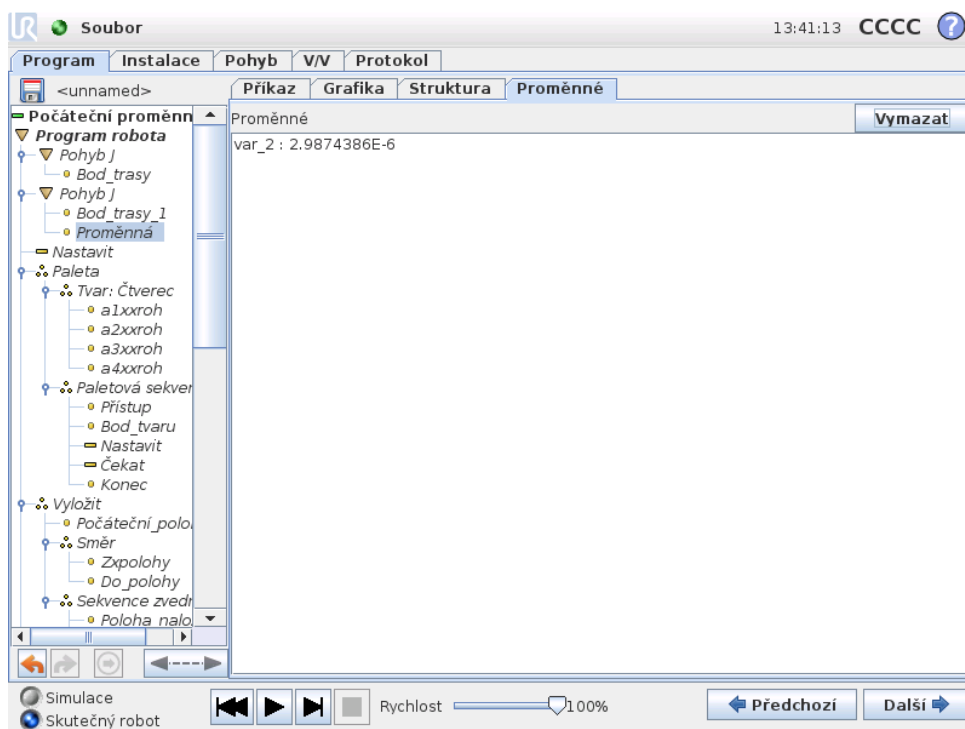
Chcete-li vložit nové příkazy, proveďte následující kroky:

- 1) Vyberte existující příkaz programu.
- 2) Vyberte, zda má být nový příkaz vložen nad nebo pod vybraný příkaz.
- 3) Stiskněte tlačítko odpovídající typu příkazu, který chcete vložit. Chcete-li upravit podrobnosti nového příkazu, přejděte na kartu Příkaz.

Příkazy lze přesunovat, klonovat a odstranit pomocí tlačítek v rámu úprav. Pokud příkaz obsahuje podpříkazy (vedle příkazu se zobrazuje trojúhelník), budou přesunuty, klonovány či odstraněny rovněž všechny podpříkazy.

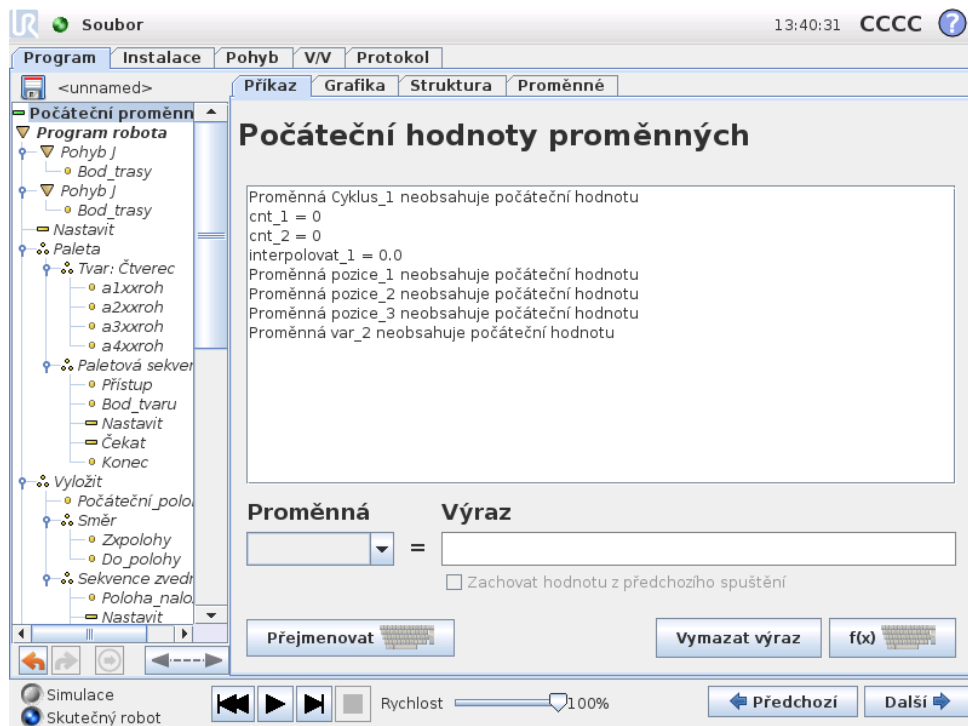
Některé příkazy nelze umístit na některá místa v programu. Body trasy musí být pod příkazem Pohyb (nikoli nutně bezprostředně pod ním). Příkazy ElseIf a Else musí být umístěny až za příkazem If. Obecně platí, že přesun příkazů ElseIf může program nevhodně změnit. Proměnné vyžadují před použitím přiřazení hodnoty.

13.29 Karta Proměnné



Karta Proměnné uvádí aktuální hodnoty proměnných v běžícím programu a zaznamenává seznam proměnných a hodnot mezi jednotlivými spuštěními programu. Zobrazí se pouze tehdy, obsahuje-li nějaké informace. Proměnné jsou seřazeny abecedně podle názvů. Názvy proměnných na této obrazovce jsou zobrazeny s maximálně 50 znaky a hodnoty proměnných jsou zobrazeny s maximálně 500 znaky.

13.30 Příkaz: Inicializace proměnných



Tato obrazovka slouží k nastavení hodnot proměnných před spuštěním programu (a případných vláken).

Vyberte proměnnou ze seznamu proměnných kliknutím nebo pomocí pole pro volbu proměnné. Pro zvolenou proměnnou můžete zadat výraz, který bude použit k určení hodnoty proměnná na začátku programu.

Pokud je zaškrtnuto políčko *Preferuje ponechání hodnoty z posledního spuštění*, bude proměnná inicializována na hodnotu uvedenou na kartě *Proměnné*, která je popsána v části 13.29. Tím je umožněno, aby proměnné zachovaly své hodnoty mezi jednotlivými spuštěními programu. Proměnná získá hodnotu z výrazu, když je program spuštěn poprvé nebo když je karta s hodnotou vymazána.

Proměnnou lze odstranit z programu tak, že nastavíte prázdný název proměnné (pouze mezery).

14 Obrazovka Nastavení



- **Inicializovat robota** Slouží k přechodu na obrazovku inicializace, viz 10.4.
- **Jazyk a jednotky** Slouží ke konfiguraci jazyka a měrných jednotek, viz část 14.1.
- **Aktualizovat robota** Slouží k aktualizaci softwaru robota na novější verzi, viz 14.2.
- **Nastavit heslo** Umožňuje uzamknutí programovací části robota, která tak není přístupná osobám bez znalosti hesla, viz 14.3.
- **Kalibrovat obrazovku** Slouží ke kalibraci d' na dotykové obrazovce, viz 14.4.
- **Nastavení sítě** Otevře rozhraní pro nastavení připojení ovládací jednotky robota k síti Ethernet, viz 14.5.
- **Nastavit čas** Slouží k nastavení času a data pro systém a konfiguraci formátu zobrazení hodin, viz 14.6.
- **Zpět** Slouží k návratu na úvodní obrazovku.

14.1 Jazyk a jednotky

Nastavení robota

Inicializovat robota

Jazyk a jednotky

Aktualizace robota

Nastavit heslo

Kalibrovat obrazovku

Nastavení sítě

Nastavit čas

Volba jazyka

Čeština

English programming

Volba jednotek

Metrické jednotky

Obvyklé pro USA

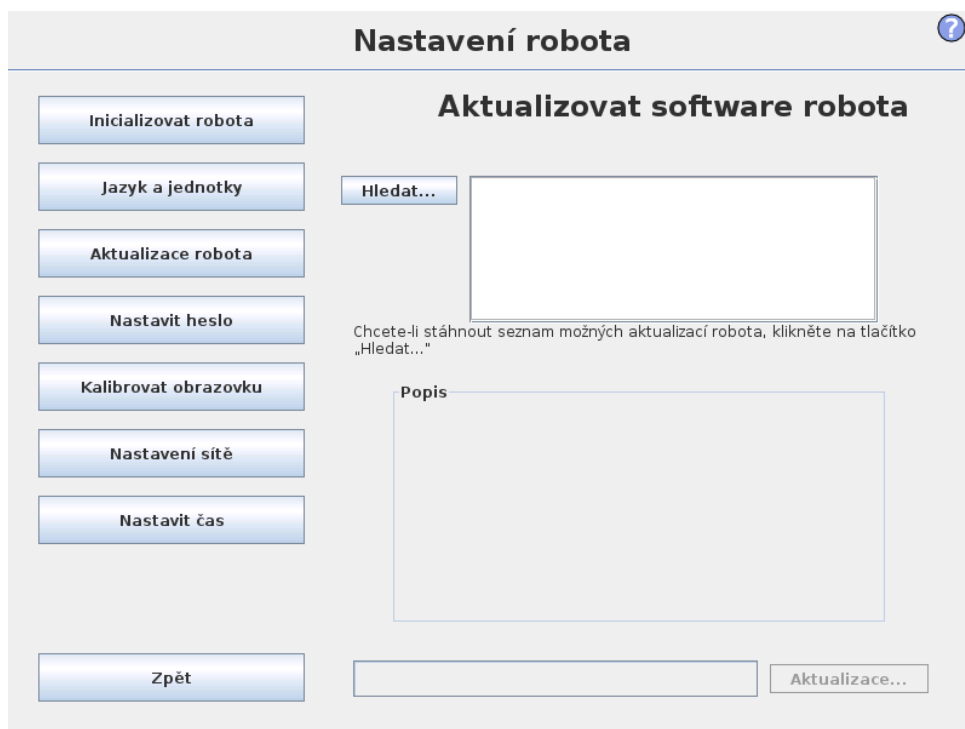
Restartujte PolyScope, aby se použilo nové nastavení.

Zpět

Restartovat nyní

Na této obrazovce lze vybrat jazyk a jednotky použité v rozhraní PolyScope. Vybraný jazyk se použije pro text viditelný na různých obrazovkách rozhraní PolyScope a také ve vložené nápovědě. Chcete-li názvy příkazů v programech robota zobrazit v angličtině, zaškrtněte možnost Programování v angličtině. Aby byly změny použity, je nutné PolyScope restartovat.


14.2 Aktualizace robota



Aktualizace softwaru lze nainstalovat z paměti USB flash. Vložte paměťovou kartu USB a kliknutím na **Hledat** zobrazíte její obsah. Chcete-li provést aktualizaci, vyberte soubor, klikněte na možnost **Aktualizovat** a postupujte podle pokynů na obrazovce.



UPOZORNĚNÍ:

Po upgradu softwaru vždy zkontrolujte programy. Upgrade může změnit trajektorie v programu. Specifikace aktualizovaného softwaru zobrazíte po stisknutí tlačítka  umístěného v pravém horním rohu rozhraní GUI. Specifikace hardwaru zůstávají stejné a naleznete je v původní příručce.

14.3 Nastavit heslo

?

Inicializovat robota

Jazyk a jednotky

Aktualizace robota

Nastavit heslo

Kalibrovat obrazovku

Nastavení sítě

Nastavit čas

Zpět

Změnit systémové heslo

Heslo zajistí, že budou změny funkcí a chování robota zabezpečené. Zabezpečit lze všechny oblasti, ve kterých je možné provádět úpravy.

Heslo

Potvrdit heslo

Změnit bezpečnostní heslo

Chcete-li nastavit heslo pro bezpečnostní konfiguraci, zadejte a potvrďte nové heslo a klikněte na tlačítko. Chcete-li heslo smazat, zadejte aktuální heslo a klikněte na tlačítko.

Zadat aktuální heslo

Heslo

Potvrdit heslo

Podporována jsou dvě hesla. První je *volitelné* systémové heslo, které zabraňuje neoprávněným úpravám nastavení robota. Je-li nastaveno systémové heslo, lze programy načíst a spustit bez použití hesla, ale k vytváření a změně programů bude heslo vyžadováno.

Druhé je *povinné* bezpečnostní heslo, které je třeba správně zadat, aby bylo možné upravit bezpečnostní konfiguraci.



POZNÁMKA:

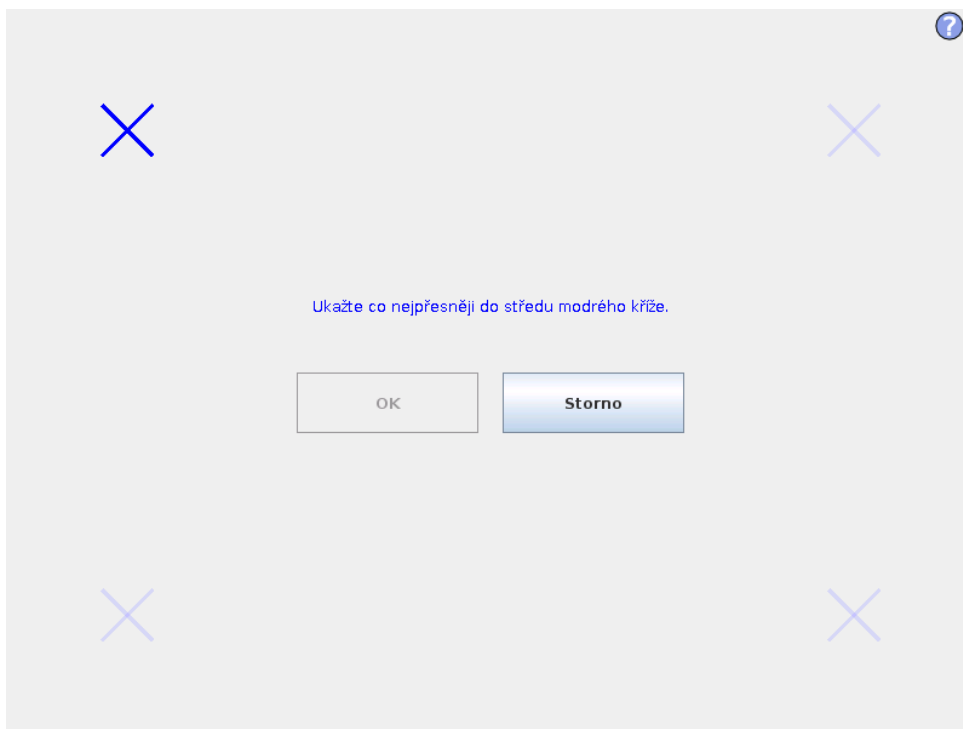
Aby bylo možné změnit bezpečnostní konfiguraci, je třeba zadat bezpečnostní heslo.



UPOZORNĚNÍ:

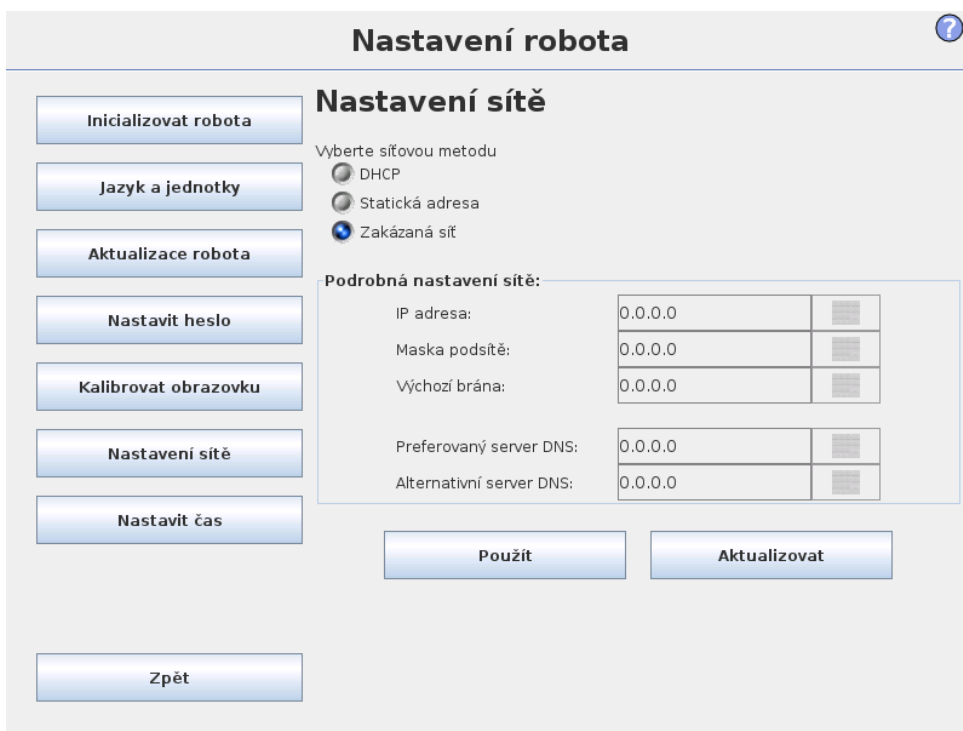
Zadáním systémového hesla zamezíte neautorizovanému personálu, aby měnil instalaci robota.

14.4 Kalibrovat obrazovku



Kalibrace dotykové obrazovky. Kalibraci dotykové obrazovky proved'te podle pokynů na obrazovce. Pokud je to možné, použijte nekovový objekt s hrotem, např. zavřené pero. Trpělivost a pečlivost vám pomohou dosáhnout lepších výsledků.

14.5 Nastavení sítě



Panel pro nastavení sítě Ethernet. Ethernetové připojení není pro základní funkce robota nezbytné a ve výchozím nastavení je zakázáno.

14.6 Nastavit čas

?

Nastavení robota

Inicializovat robota

Jazyk a jednotky

Aktualizace robota

Nastavit heslo

Kalibrovat obrazovku

Nastavení sítě

Nastavit čas

Zpět

Nastavit čas

Formát času: 24hodinový 12hodinový

Vyberte aktuální čas:

| | | |
|----|---|----|
| + | + | + |
| 13 | : | 39 |
| - | - | 51 |

Nastavit datum

Vyberte dnešní datum:

Jul 17, 2015

Formát data: July 17, 2015 Jul 17, 2015 7/17/15

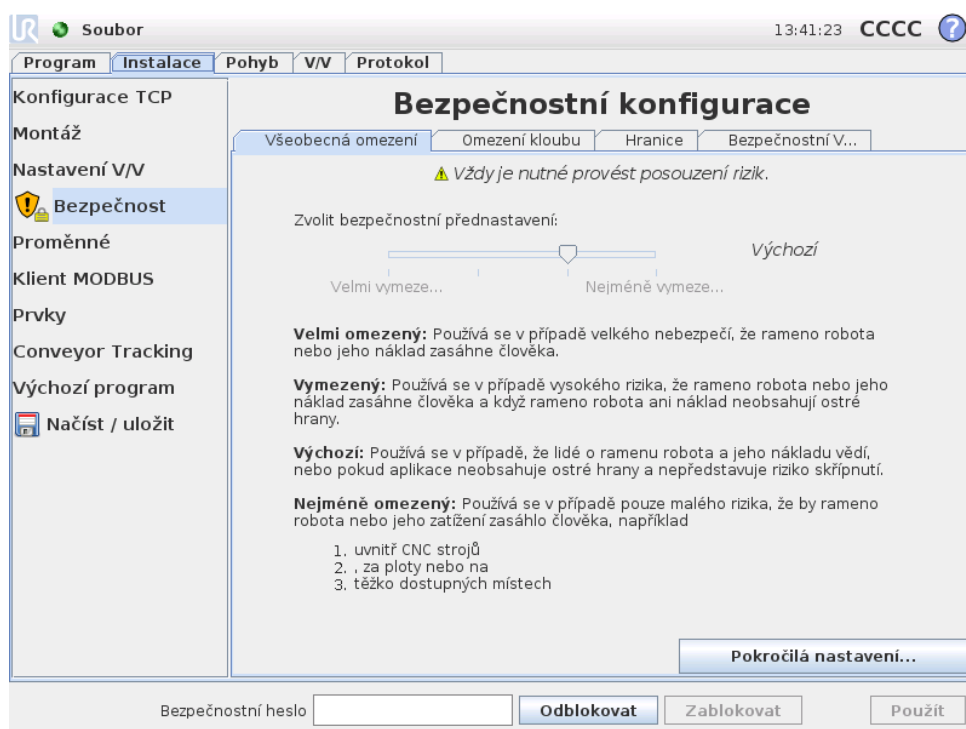
Restartujte PolyScope, aby se použilo nové nastavení.

Restartovat nyní

Slouží k nastavení času a data pro systém a konfiguraci formátu zobrazení hodin. Hodiny se zobrazují v horní části obrazovek *Spustit program* a *Naprogramovat robota*. Klepnutím se krátce zobrazí datum. Aby byly změny použity, je nutné rozhraní GUI restartovat.

15 Bezpečnostní konfigurace

Robot je vybaven vyspělým bezpečnostním systémem. V závislosti na konkrétních charakteristikách pracovního prostředí, je nutné bezpečnostní systém nastavit tak, aby zaručil bezpečnost veškerého personálu i obsluhy v blízkosti robota. Podrobnosti o bezpečnostním systému naleznete v Instalační příručka k hardwaru. Na obrazovku Bezpečnostní konfigurace se dostanete z Uvítací obrazovky (viz 10.3) stisknutím tlačítka Programovat robota, výběrem karty Instalace a klepnutím na možnost Bezpečnost. Bezpečnostní konfigurace je chráněna heslem, viz 15.7.



UPOZORNĚNÍ:

1. Vždy je nutné provést posouzení rizik.
2. Veškerá bezpečnostní nastavení přístupná na této obrazovce a jejich podkartách je nutné nastavit v souladu s výsledky posouzení rizik.
3. Obsluha odpovědná za instalaci musí zajistit, aby byly veškeré změny nastavení prováděny v souladu s výsledky posouzení rizik.

Bezpečnostní nastavení se skládají z množství mezních hodnot, které slouží k omezení pohybů ramene robota, a z nastavení bezpečnostních funkcí pro konfiguraci

vatelné vstupy a výstupy. Definují se na bezpečnostní obrazovce na následujících podkartách:

- Na kartě *Obecná omezení* se definuje maximální *síla, výkon, rychlost a hybnost* ramene robota. V případě velmi vysokého rizika zásahu člověka nebo kolize se součástí prostředí je třeba v těchto nastaveních zadat nízké hodnoty. Pokud je riziko nízké, lze pomocí vyšších obecných mezních hodnot umožnit robotovi pohybovat se rychleji a vyvíjet větší sílu na prostředí. Další podrobnosti viz 15.9.
- Podkarta *Mezní hodnoty kloubů* obsahuje mezní hodnoty *rychlosti a polohy* kloubu. Mezní *hodnoty rychlosti kloubů* definují maximální úhlovou rychlost jednotlivých kloubů a slouží jako další omezení rychlosti ramene robota. Mezní *hodnoty polohy kloubu* definují povolený rozsah poloh jednotlivých kloubů (v prostoru kloubu). Další podrobnosti viz 15.10.
- Na podkartě *Hranice* se definují bezpečnostní roviny (v kartézském prostoru) a hranice orientace nástroje pro TCP robota. Bezpečnostní roviny lze konfigurovat jako pevné mezní hodnoty pro polohu TCP robota nebo jako aktivační impulzy bezpečnostních mezí *Běžného režimu* (viz 15.5). Hranice orientace nástroje tvoří pevnou mezní hodnotu orientace TCP robota. Další podrobnosti viz 15.11.
- Na podkartě *Bezpečnostní vstupy/výstupy* se definují bezpečnostní funkce pro konfigurovatelné vstupy a výstupy (viz 12.2). *Nouzové zastavení* lze například konfigurovat jako vstup. Další podrobnosti viz 15.12.

15.1 Změna bezpečnostní konfigurace





POZNÁMKA:

Doporučený postup změny bezpečnostní konfigurace je následující:

1. Proveďte posouzení rizik.
2. Upravte bezpečnostní nastavení na příslušnou úroveň (viz relevantní směrnice a normy v naší příručce týkající se způsobu nastavení bezpečnostních mezních hodnot).
3. Nastavení vyzkoušejte na robotovi.
4. Do příruček pro obsluhu zadejte následující text: Před zahájením práce v blízkosti robota se ujistěte, že je bezpečnostní konfigurace nastavena očekávaným způsobem. Lze ji ověřit například pomocí kontrolního součtu v pravém horním rohu rozhraní PolyScope (viz 15.4 v Příručka k rozhraní PolyScope).

15.2 Bezpečnostní synchronizace a chyby

Stav aplikované bezpečnostní konfigurace ve srovnání s instalací robota, kterou načetlo rozhraní GUI, je znázorněn ikonou štítu vedle textu *Bezpečnost* na levé straně obrazovky. Tyto ikony poskytují rychlé informace o aktuálním stavu. Jejich definice je uvedena níže:

-  *Konfigurace synchronizována:* Zobrazuje, že je instalace rozhraní GUI stejná jako aktuálně použitá bezpečnostní konfigurace. Nebyly provedeny žádné změny.
-  *Konfigurace změněna:* Zobrazuje, že je instalace rozhraní GUI odlišná od aktuálně použité bezpečnostní konfigurace.

Při úpravě bezpečnostní konfigurace vás bude ikona štítu informovat, zda je nebo není použito aktuální nastavení.

Pokud jakékoliv textové pole na kartě *Bezpečnost* obsahuje neplatný vstup, bude se bezpečnostní konfigurace nacházet v chybovém stavu. Tato situace se označuje několika způsoby:

- Vedle textu *Bezpečnost* na levé straně obrazovky se zobrazí červená ikona chyby.
- Podkarty s chybami jsou v horní části označeny červenou ikonou chyby.
- Textová pole obsahující chyby jsou označena červeným pozadím.

Pokud dojde k chybě a vy se pokusíte kartu *Instalace* zavřít, zobrazí se dialogové okno s následujícími možnostmi:

1. Vyřešte problém, tak aby byly všechny chyby odstraněny. Toto je viditelné tehdy, když se vedle textu *Bezpečnost* na levé straně obrazovky již nezobrazuje červená ikona chyby.
2. Vraťte zpět předchozí bezpečnostní konfiguraci. Tím se zruší veškeré změny a vy budete moci pokračovat do požadovaného umístění.

Pokud k žádné chybě nedojde a vy se pokusíte kartu *Instalace* zavřít, zobrazí se odlišné dialogové okno s následujícími možnostmi:

1. Použijte změny a restartujte systém. Tím se úpravy bezpečnostní konfigurace aplikují v systému, který se poté restartuje. Poznámka: To neznamená, že změny budou uloženy; pokud robota v tuto chvíli vypnete, ztratí se veškeré změny provedené v instalaci robota včetně bezpečnostní konfigurace.
2. Vraťte zpět předchozí bezpečnostní konfiguraci. Tím se zruší veškeré změny a vy budete moci pokračovat do požadovaného vybraného umístění.

15.3 Tolerance

V *bezpečnostní konfiguraci* jsou nastaveny fyzické mezní hodnoty. Vstupní pole pro tyto mezní hodnoty neobsahují tolerance: jsou-li příslušné tolerance zobrazeny vedle pole. *Bezpečnostní systém* obdrží hodnoty ze vstupních polí a zjistí jakékoliv

porušení těchto hodnot. *Rameno robota* se narušení bezpečnostního systému pokusí předejít, a pokud dosáhne mezní hodnoty (po odečtení tolerance), aktivuje ochranné zastavení tím, že zastaví provádění programu. To znamená, že program možná nebude moci provádět pohyby v těsné blízkosti mezní hodnoty, např. robot nemusí být schopen dosáhnout přesné maximální rychlosti dané mezní hodnotou rychlosti kloubu nebo rychlosti TCP.

**UPOZORNĚNÍ:**

Vždy je třeba provést posouzení rizik pomocí mezních hodnot bez tolerancí.

**UPOZORNĚNÍ:**

Tolerance jsou specifické pro verzi softwaru. Aktualizací softwaru může dojít ke změně tolerancí. Informace o změnách mezi verzemi naleznete v poznámkách k vydání.

15.4 Bezpečnostní kontrolní součet

Text v pravém horním rohu obrazovky v krátkosti představuje bezpečnostní konfiguraci, kterou robot aktuálně používá. Pokud se text změní, znamená to, že se změnila aktuální bezpečnostní konfigurace. Kliknutím na kontrolní součet se zobrazí podrobnosti o aktuální bezpečnostní konfiguraci.

15.5 Bezpečnostní režimy

Za normálních podmínek (tj. když není aktivní ochranné zastavení) pracuje bezpečnostní systém v jednom z následujících *bezpečnostních režimů*, z nichž každý obsahuje sadu bezpečnostních mezních hodnot:

Běžný režim: Bezpečnostní režim je ve výchozím nastavení aktivní;

Omezený režim: Aktivní, pokud TCP robota překročilo spouštěcí rovinu *Omezeného režimu* (viz 15.11) nebo pokud je spuštěn pomocí konfigurovatelného vstupu (viz 15.12).

Režim Obnovy: Pokud rameno robota narušuje jeden z dalších režimů (tj. *Běžný* nebo *Omezený režim*) a dojde k zastavení kategorie 0, spustí se rameno robota v režimu *Obnovy*. Tento režim umožňuje ruční úpravu ramene robota tak, aby se vyřešila veškerá narušení. V tomto režimu není možné spouštět programy pro robota.

**UPOZORNĚNÍ:**

Mezní hodnoty pro *polohu kloubu*, *polohu TCP* a *orientaci TCP* jsou v režimu *Obnovy* deaktivovány, při přesunu ramene robota zpět do rozsahu mezních hodnot proto buďte opatrní.

Podkarty na obrazovce Bezpečnostní konfigurace uživateli umožňují definovat samostatné sady mezních hodnot pro *Běžný* a *Omezený* režim. Mezní hodnoty *Omezeného* režimu pro rychlost a hybnost nástroje a kloubů musí být restriktivnější, než jejich protějšky v *Běžném* režimu.

Pokud je narušena bezpečnostní mezní hodnota ze sady aktivních mezních hodnot, provede rameno robota zastavení kategorie 0. Pokud je aktivní bezpečnostní mezní hodnota, např. mezní poloha kloubu nebo bezpečnostní hranice, narušena již při zapnutí robota, spustí se robot v režimu *Obnovy*. To umožňuje přesunout rameno robota zpět do rozsahu bezpečnostních mezních hodnot. V režimu *Obnovy* je pohyb ramene robota omezen pevně stanovenou sadou mezních hodnot, kterou uživatel nemůže upravit. Informace o mezních hodnotách v režimu *Obnovy* naleznete v Instalační příručce k hardwaru.

15.6 Režim Freedrive

Pokud je aktivní režim *Freedrive* (viz 12.1.5) a pohyb ramene robota se dostane do blízkosti některé mezní hodnoty, ucítí uživatel odpudivou sílu. Tato síla se generuje pro mezní hodnoty polohy, orientace a rychlosti TCP robota a pro polohu a rychlost kloubů.

Odpudivá síla má uživatele informovat o tom, že se aktuální poloha nebo rychlost blíží mezní hodnotě, a zabránit tak robotovi v narušení této mezní hodnoty. Pokud však na rameno robota uživatel použije dostatečnou sílu, lze tuto mezní hodnotu překročit. Velikost síly se zvyšuje s tím, jak se rameno robota přibližuje mezní hodnotě.

15.7 Ochrana heslem

Veškerá nastavení na této obrazovce uzamčena do doby, než uživatel zadá do bílého textového pole ve spodní části obrazovky správné heslo (viz 14.3) a stlačí tlačítko *Odemknout*. Obrazovku lze opět zamknout kliknutím na tlačítko *Zamknout*. Při odchodu z obrazovky Bezpečnostní konfigurace se karta *Bezpečnost* automaticky uzamkne. Uzamčení nastavení signalizuje ikona zámku vedle textu *Bezpečnost* na levé straně obrazovky. Po odemčení nastavení se zobrazí ikona odemčení.



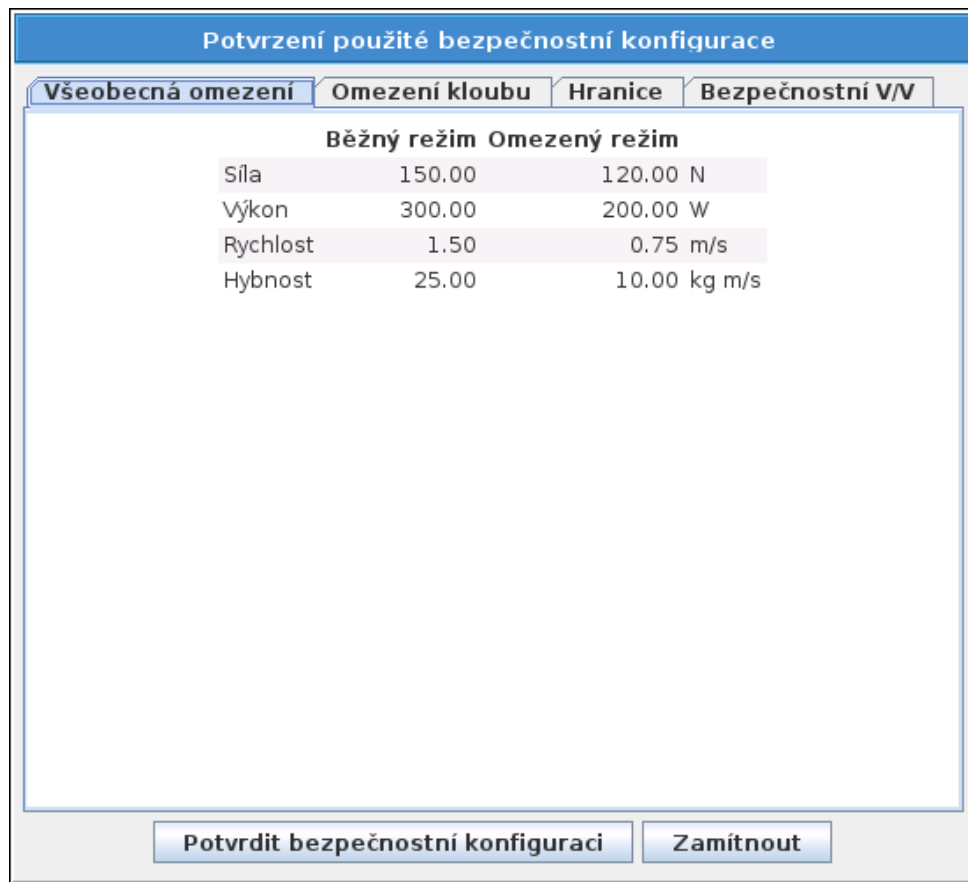
POZNÁMKA:

Po odemčení obrazovky Bezpečnostní konfigurace se rameno robota vypne.

15.8 Použit

Po odemčení bezpečnostní konfigurace a během provádění změn bude rameno robota vypnuté. Rameno robota bude možné zapnout až poté, co budou použity či vráceny změny. Zapnutí se provádí ručně na obrazovce inicializace. Veškeré změny bezpečnostní konfigurace je třeba před zavřením karty Instalace použít nebo vrátit.

Tyto změny se projeví až po stisknutí tlačítka Použít a provedení potvrzení. Potvrzení vyžaduje vizuální kontrolu změn provedených u ramene robota. Z bezpečnostních důvodů jsou informace zobrazeny v jednotkách SI. Příklad dialogového okna k potvrzení je zobrazen na obrázku 15.8.



Po potvrzení se změny automaticky uloží jako součást aktuální instalace robota. Další informace o ukládání instalace robota viz 12.5.

15.9 Všeobecná omezení

Všeobecná bezpečnostní omezení omezují lineární rychlost TCP robota a také sílu, kterou může vynaložit na okolní prostředí. Skládají ze z následujících hodnot:

Síla: Omezení maximální síly, kterou TCP robota vyvíjí na prostředí.

Výkon: Omezení maximální mechanické práce vyvíjené robotem na prostředí za předpokladu, že je náklad součást robota, a nikoliv prostředí.

Rychlost: Mezní hodnota pro maximální lineární rychlost TCP robota.

Hybnost: Mezní hodnota maximální hybnosti ramene robota.

Všeobecná bezpečnostní omezení lze v rámci instalace nakonfigurovat dvěma způsoby; *Základní* nastavení a *Pokročilá* nastavení, která jsou podrobně popsána níže.

Definováním obecných bezpečnostních omezení se definují mezní hodnoty pouze pro nástroj, a nikoliv celkové mezní hodnoty pro rameno robota. To znamená, že

ačkoliv je stanovena mezní hodnota rychlosti, *není* zaručeno, že ostatní součásti ramene robota budou dodržovat stejné omezení.

Pokud je nastaven režim *Freedrive* (viz 12.1.5) a aktuální rychlost TCP robota se blíží mezní hodnotě *rychlosti*, ucítí uživatel odpudivou sílu, která se bude zvyšovat s tím, jak se rychlost bude blížit mezní hodnotě. Síla se začne generovat v případě, že se aktuální rychlost pohybuje zhruba 250 mm/s kolem mezní hodnoty.

Základní nastavení Na úvodním podpanelu obecných omezení, zobrazeném jako výchozí obrazovka, se nachází posuvník s následujícími předem definovanými sadami hodnot pro obecná omezení v *Běžném* i *Omezeném* režimu:

Velmi omezený: Používá se v případě velkého nebezpečí, že rameno robota nebo jeho náklad zasáhne člověka.

Omezený: Používá se v případě vysokého rizika, že rameno robota nebo jeho náklad zasáhne člověka a když rameno robota ani náklad neobsahuje ostré hrany.

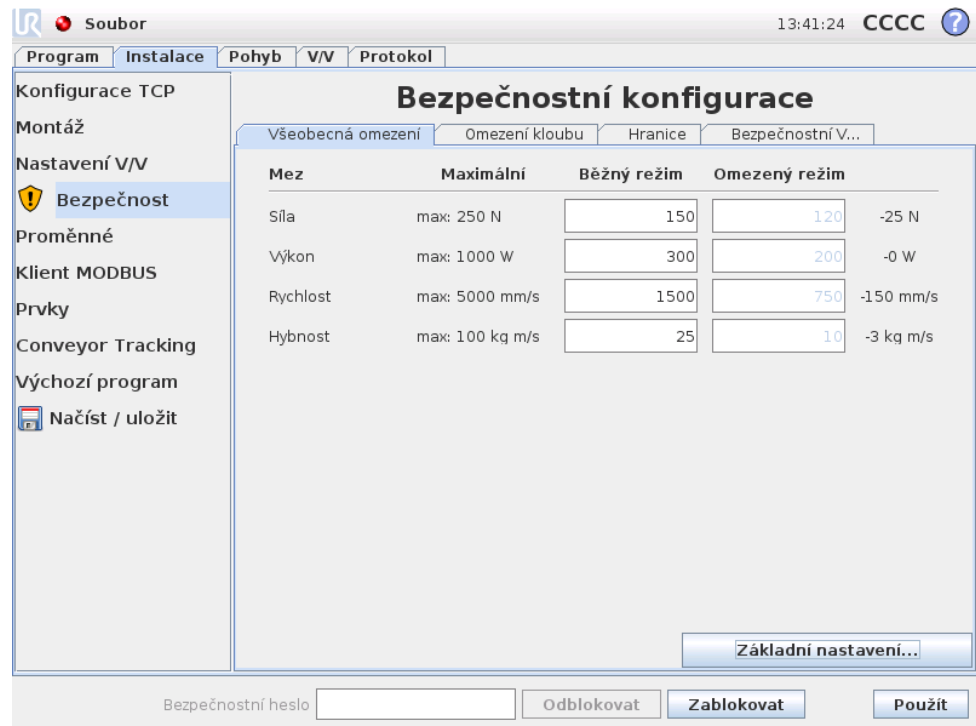
Výchozí: Používá se v případě, že osoby o ramenu robota a jeho nákladu vědí, nebo pokud aplikace neobsahuje ostré hrany a nepředstavuje riziko přimáčknutí.

Nejméně omezený: Používá se v případě pouze malého rizika, že by rameno robota nebo jeho náklad zasáhlo člověka, například uvnitř strojů CNC, za ploty nebo na těžko dostupných místech.

Tyto režimy představují pouhé návrhy a vždy je třeba provést správné posouzení rizik.

Přepnutí na Pokročilá nastavení Pokud by *žádná* z předem definovaných sad hodnot nebyla postačující, lze stisknout tlačítko *Pokročilá nastavení...* a přejít tak na obrazovku pokročilých všeobecných omezení.

Pokročilá nastavení



Zde lze veškeré obecné mezní hodnoty popsané v 15.9 upravit nezávisle na ostatních. Hodnotu lze upravit klepnutím na odpovídající textové pole a zadáním nové hodnoty. Nejvyšší přijatelná hodnota pro každé omezení je uvedena ve sloupci s názvem *Maximum*. Mezní sílu lze nastavit na hodnotu mezi 100 N a 250 N, a mezní výkon lze nastavit na hodnotu mezi 80 W a 1000 W.

Poznámka: Pokud není nastavena bezpečnostní rovina ani konfigurovatelný vstup, který by ji spustil, jsou pole pro mezní hodnoty v *Omezeném* režimu neaktivní (další informace viz 15.11 a 15.12). Mezní hodnoty *Rychlost* a *Hybnost* dále nesmí být v *Omezeném* režimu vyšší než jejich protějšky v *Běžném* režimu.

Tolerance a jednotka pro jednotlivé mezní hodnoty jsou uvedeny na konci příslušného řádku. Pokud je program spuštěn, upraví se rychlost ramene robota automaticky tak, aby nepřekračovala žádnou zadanou hodnotu (po odečtení tolerance) (viz 15.3). Poznámka: minusové znaménko zobrazené u hodnoty tolerance pouze označuje, že se tato tolerance odečte ze skutečné zadané hodnoty. Pokud rameno robota překročí mezní hodnotu (bez tolerance), bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

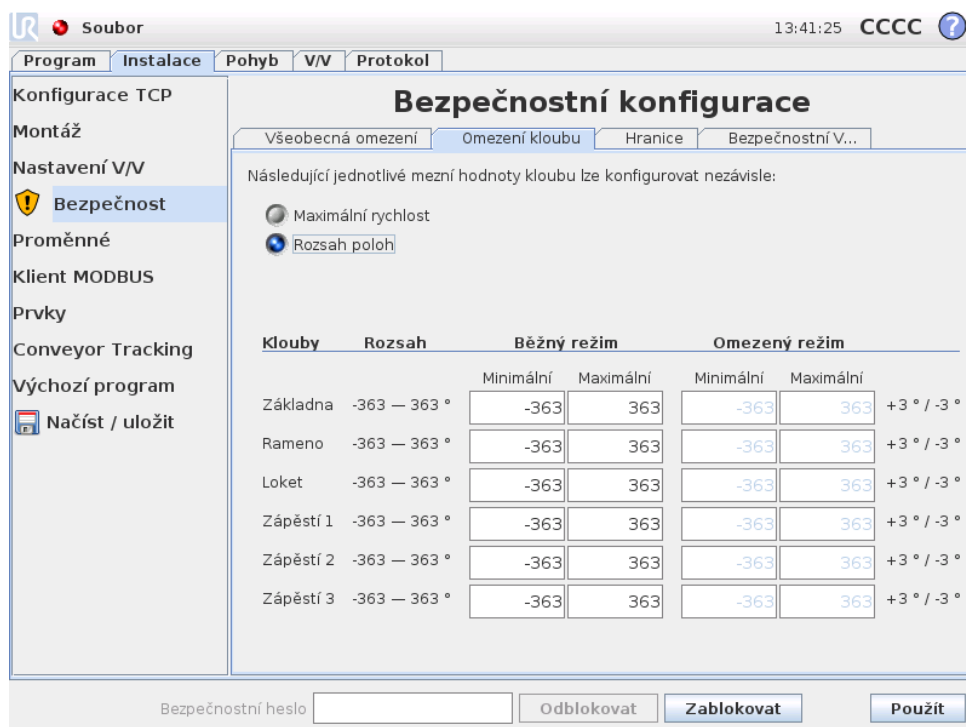


UPOZORNĚNÍ:

Mezní hodnota rychlosti platí pouze pro TCP robota, ostatní součásti ramene robota se tedy mohou pohybovat rychleji, než je definovaná hodnota.

Přepnutí na Základní nastavení Stisknutím tlačítka *Základní nastavení...* přepnete zpět na základní obrazovku obecných omezení a u veškerých obecných omezení se obnoví *výchozí* nastavení. Pokud by to způsobilo ztrátu přizpůsobených hodnot, zobrazí se vyskakovací okno s žádostí o potvrzení akce.

15.10 Omezení kloubu



Mezní hodnoty kloubu omezují pohyb jednotlivých kloubů v prostoru kloubu, tj. nevztahují se na kartézský prostor, ale na interní (rotační) polohu kloubů a jejich rotační rychlost. Pomocí přepínačů v horní části podpanelu lze nezávisle nastavovat Maximální rychlost a Rozsah poloh pro klouby.

Pokud je nastaven režim *Freedrive* (viz 12.1.5) a aktuální rychlost kloubu se blíží mezní hodnotě, ucítí uživatel odpudivou sílu, která se bude zvyšovat s tím, jak se rychlost bude blížit mezní hodnotě. Síla se začne generovat v případě, že se rychlost kloubu přiblíží zhruba na $20^\circ/\text{s}$ k mezní hodnotě rychlosti nebo bude poloha kloubu asi 8° od mezní hodnoty polohy.

Maximální rychlost Pomocí této možnosti lze definovat maximální úhlovou rychlost pro jednotlivé klouby. Hodnotu lze upravit klepnutím na odpovídající textové pole a zadáním nové hodnoty. Nejvyšší přijatelná hodnota je uvedena ve sloupci s názvem *Maximum*. Žádnou hodnotu nelze nastavit na pod toleranční mez.

Poznámka: Pokud není nastavena bezpečnostní rovina ani konfigurovatelný vstup, který by ji spustil, jsou pole pro mezní hodnoty v *Omezeném* režimu neaktivní (další informace viz 15.11 a 15.12). Mezní hodnoty dále nesmí být v *Omezeném* režimu vyšší než jejich protějšky v *Běžném* režimu.

Tolerance a jednotka pro jednotlivé mezní hodnoty jsou uvedeny na konci příslušného řádku. Pokud je program spuštěn, upraví se rychlost ramene robota automaticky tak, aby nepřekračovala žádnou zadanou hodnotu (po odečtení tolerance) (viz 15.3). Poznámka: minusové znaménko zobrazené u hodnoty tolerance pouze označuje, že se tato tolerance odečte ze skutečné zadané hodnoty. Pokud však úh-

lová rychlost některého kloubu překročí zadanou hodnotu (bez tolerance), bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

Rozsah poloh Na této obrazovce lze definovat maximální rozsah poloh pro jednotlivé klouby. Hodnotu lze upravit klepnutím na odpovídající textové pole a zadáním nové hodnoty pro spodní a horní hranici polohy kloubu. Zadaný interval musí odpovídat hodnotám uvedeným ve sloupci s názvem *Rozsah* a spodní hranice nesmí překročit hodnotu horní hranice.

Poznámka: Pokud není nastavena bezpečnostní rovina ani konfigurovatelný vstup, který by ji spustil, jsou pole pro mezní hodnoty v *Omezeném* režimu neaktivní (další informace viz 15.11 a 15.12).

Tolerance a jednotka pro jednotlivé mezní hodnoty jsou uvedeny na konci příslušného řádku. První hodnota tolerance se použije na minimální hodnotu a druhá na maximální hodnotu. Pokud poloha kloubu pravděpodobně překročí rozsah vyplývající z přičtení první tolerance k zadané minimální hodnotě a odečtení druhé tolerance od zadané maximální hodnoty a pokračuje po předpokládané trase, provádění programu se přeruší. Poznámka: minusové znaménko zobrazené u hodnoty tolerance pouze označuje, že se tato tolerance odečte ze skutečné zadané hodnoty. Pokud však poloha kloubu překročí zadaný rozsah, bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

15.11 Hranice

Na této kartě lze nakonfigurovat hraniční hodnoty, které se skládají z bezpečnostních rovin a hodnoty maximální povolené odchylky orientace nástroje robota. Lze také definovat roviny, které spustí přechod do *Omezeného* režimu.

Povolený pracovní prostor robota lze omezit pomocí bezpečnostních rovin, které TCP robota donutí zůstat na správné straně definovaných rovin a neprocházet jimi. Nakonfigurovat lze až osm bezpečnostních rovin. Pomocí omezení orientace nástroje lze zajistit, že se orientace nástroje robota neodchýlí od požadované orientace o víc, než je určité definované množství.



UPOZORNĚNÍ:

Definováním bezpečnostních rovin se omezí pouze TCP, a nikoliv celková mezní hodnota ramene robota. To znamená, že i přes stanovení bezpečnostní roviny *není* zaručeno, že ostatní součásti ramene robota budou dodržovat totéž omezení.

Konfigurace jednotlivých hraničních mezí je založena na jednom z prvků definovaných v aktuální instalaci robota (viz 12.12).

**POZNÁMKA:**

Důrazně doporučujeme, abyste před úpravou bezpečnostní konfigurace vytvořili veškeré funkce potřebné pro konfiguraci všech požadovaných hraničních mezí a přiřadili jim správné názvy. Poznámka: Jakmile se robotické rameno po odemčení karty *Zabezpečení* vypne, bude funkce *Nástroj* (obsahující aktuální polohu a orientaci TCP robota) a režim *Freedrive* (viz 12.1.5) neaktivní.

Pokud je aktivní režim *Freedrive* (viz 12.1.5) a aktuální poloha TCP robota je blízko bezpečnostní roviny, nebo se odchylka orientace nástroje robota od požadované orientace blíží specifikované maximální odchylce, ucítí uživatel odpudivou sílu, která se bude zvyšovat spolu s tím, jak se TCP bude blížit mezní hodnotě. Síla se začne generovat v případě, že se TCP dostane do vzdálenosti přibližně 5 cm od bezpečnostní roviny, nebo se odchylka orientace nástroje přiblíží zhruba na 3° ke specifikované maximální odchylce.







Pokud je rovina definována jako *Aktivační impuls omezeného režimu* a bod TCP tuto hranici překročí, bezpečnostní systém přejde do *Omezeného režimu*, ve kterém se uplatňují bezpečnostní nastavení *Omezeného režimu*. Ve spouštěcích rovinách platí stejná pravidla jako v běžných bezpečnostních rovinách až na to, že jimi rameno robota může projít.

15.11.1 Výběr hranice pro konfiguraci


Panel *Bezpečnostní hranice* na levé straně karty slouží k výběru hraniční meze, která se bude konfigurovat.

Chcete-li nastavit bezpečnostní rovinu, klikněte na jednu z osmi položek uvedených v horní části panelu. Pokud již byla nakonfigurována vybraná bezpečnostní rovina, zvýrazní se odpovídající 3D znázornění roviny ve 3D zobrazení (viz 15.11.2) na pravé straně tohoto panelu. Bezpečnostní rovinu lze nastavit v části *Vlastnosti bezpečnostní roviny* (viz 15.11.3) v dolní části karty.

Chcete-li nakonfigurovat mezní hraniční mez pro nástroj robota, klikněte na položku *Hranice nástroje*. Konfiguraci mezní hodnoty lze nastavit v části *Vlastnosti hranice nástroje* (viz 15.11.4) v dolní části karty.

Kliknutím na tlačítko  /  zapnete nebo vypnete 3D znázornění hraniční meze. Pokud je hraniční mez aktivní, bude *bezpečnostní režim* (viz 15.11.3 a 15.11.4) označen jednou z následujících ikon  /  /  / .

15.11.2 3D znázornění

Ve 3D znázornění jsou zobrazeny nakonfigurované bezpečnostní roviny a hraniční hodnota orientace pro nástroj robota spolu s aktuální polohou ramene robota. Pokud je vybráno přepínání zobrazení (tj. zobrazuje se ikona ) , zobrazují se veškeré položky nakonfigurovaných hranic v části *Bezpečnostní hranice* spolu s aktuálně vybranou hraniční hodnotou.

(Aktivní) bezpečnostní roviny jsou znázorněny žlutě a černě spolu s malou šipkou, která představuje normálu roviny, což je strana roviny, na kterou lze TCP ro-

bota umístit. Spouštěcí roviny se zobrazují modře a zeleně. Malá šipka znázorňuje stranu roviny, která *nespouští* přechod do *Omezeného* režimu. Pokud je na panelu na levé straně karty vybrána bezpečnostní rovina, zvýrazní se odpovídající 3D znázornění.

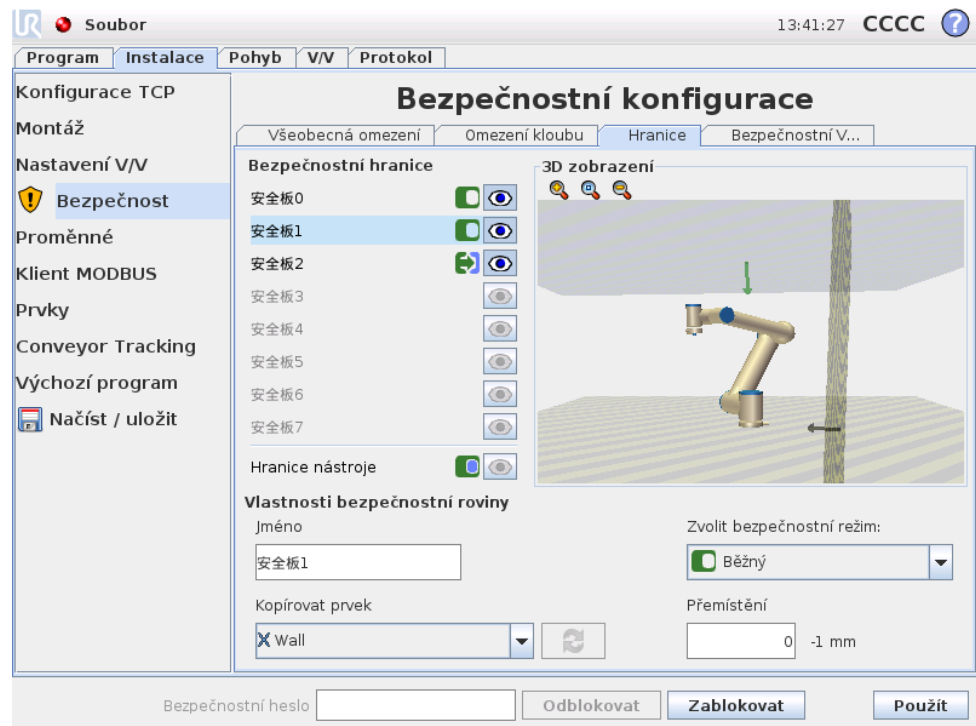
Hraniční hodnota orientace nástroje je znázorněna kuželem společně s vektorem označujícím aktuální orientaci nástroje robota. Vnitřek kužele znázorňuje povolenou oblast pro orientaci nástroje (vektor).

Pokud je rovina nebo hraniční hodnota orientace nástroje nakonfigurována, ale není aktivní, je znázornění zašedlé.

Stisknutím ikony lupy lze zobrazení zvětšit či zmenšit, přetažením prstu lze změnit pohled.

15.11.3 Konfigurace bezpečnostní roviny




V části *Vlastnosti bezpečnostní roviny* ve spodní části karty lze definovat konfiguraci vybrané bezpečnostní roviny na panelu *Bezpečnostní hranice* v levé horní části karty.







Jméno Textové pole *Název* umožňuje uživateli přiřadit vybrané bezpečnostní rovině název. Název lze změnit klepnutím na textovém pole a zadáním nového názvu.

Kopírovat prvek Poloha a normála bezpečnostní roviny se určuje pomocí prvku (viz 12.12) v aktuální instalaci robota. Prvek lze vybrat v rozbalovacím poli v levé spodní části sekce *Vlastnosti bezpečnostní roviny*. K dispozici jsou pouze prvek bod a typ roviny. Výběrem položky *<Undefined>* se konfigurace roviny smaže.

Osa Z vybraného prvku povede do nepovolené oblasti a normála roviny vede opačným směrem. Výjimkou je případ, kdy je vybrán prvek *Základna*. V takovém případě povede normála roviny stejným směrem. Je-li rovina nakonfigurována jako *Aktivační rovina Omezeného režimu* (viz 15.11.3), normála roviny označuje stranu roviny, která *nepouští* přechod do *Omezeného režimu*.

Je třeba poznamenat, že pokud se bezpečnostní rovina nakonfiguruje výběrem prvku, informace o poloze se do bezpečnostní roviny pouze *zkopírují*; rovina *nebude* s prvkem propojena. To znamená, že v případě změny polohy nebo orientace prvku použité ke konfiguraci bezpečnostní roviny se bezpečnostní rovina nebude automaticky aktualizovat. Pokud se prvek změní, označí se změna ikonou  umístěnou nad nástrojem pro výběr prvků. Kliknutím na tlačítko  vedle nástroje pro výběr aktualizujete bezpečnostní rovinu pomocí aktuální polohy a orientace prvku. Ikona  se zobrazí také v případě, že byl vybraný prvek z instalace smazán.

Bezpečnostní režim Pomocí rozbalovací nabídky po pravé straně panelu *Vlastnosti* Bezpečnostní roviny lze pro bezpečnostní rovinu vybrat *bezpečnostní režim* s následujícími dostupnými režimy.

| | |
|--|--|
| Zakázáno | Bezpečnostní rovina není <i>nikdy aktivní</i> . |
|  Běžný | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Běžném režimu</i> , je <i>aktivní</i> rovina <i>Běžného režimu</i> a chová se jako <i>striktní mezní hodnota</i> pro polohu TCP robota. |
|  Omezený | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Omezeném režimu</i> , je <i>aktivní</i> rovina <i>Omezeného režimu</i> a chová se jako <i>striktní mezní hodnota</i> pro polohu TCP robota. |
|  Běžný a Omezený | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Běžném</i> nebo <i>Omezeném režimu</i> , je <i>aktivní</i> rovina <i>Běžného</i> a <i>Omezeného režimu</i> a chová se jako <i>striktní mezní hodnota</i> pro polohu TCP robota. |
|  Aktivační impulz Omezeného režimu | Pokud bezpečnostní systém není ani v <i>Běžném</i> ani <i>Omezeném režimu</i> , je <i>aktivní spouštěcí rovina Omezeného režimu</i> . V případě, že ji TCP robota překročí, způsobí, že se bezpečnostní systém přepne do <i>Omezeného režimu</i> . |

Vybraný *bezpečnostní režim* je označen ikonou u odpovídající položky na panelu *Bezpečnostní hranice*. Pokud je *bezpečnostní režim* nastaven na možnost *Vypnuto*, ikona se nezobrazí.

Přemístění Pokud je v rozbalovacím poli v levé dolní části panelu *Vlastnosti* bezpečnostní roviny vybrán prvek, lze bezpečnostní rovinu přemístit klepnutím na textové pole *Přemístění* v pravé dolní části tohoto panelu a zadáním hodnoty. Zadáním kladné hodnoty se povolený pracovní prostor robota zvýší tím, že se rovina posune do opačného směru, než je normála roviny. Zadáním záporné hodnoty se povolená oblast zmenší tím, že se rovina posune ve směru normály roviny.

Tolerance a jednotka přemístění hraniční roviny se zobrazí po pravé straně textového pole.

Funkce rovin se striktní mezní hodnotou Pokud poloha TCP pravděpodobně překročí aktivní bezpečnostní rovinu se striktní mezní hodnotou (po odečtení tolerance) (viz 15.3) a nadále pokračuje předpokládanou trasou, provádění programu se přeruší. Poznámka: minusové znaménko zobrazené u hodnoty tolerance pouze označuje, že se tato tolerance odečte ze skutečné zadané hodnoty. Bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0, pokud poloha TCP překročí bezpečnostní rovinu s danou mezní hodnotou (bez tolerance).

Funkce spouštěcích rovin Omezeného režimu Pokud není aktivní ochranné zastavení a bezpečnostní systém není ve speciálním režimu *Obnovy* (viz 15.5), funguje systém v *Běžném* nebo *Omezeném* režimu a pohyby ramene robota jsou omezeny příslušnou sadou mezních hodnot.

Ve výchozím nastavení je bezpečnostní systém v *Běžném* režimu. Do *Omezeného* režimu přechází vždy, když dojde k jedné z následujících situací:

- a) Poloha TCP robota překročila některou *spouštěcí rovinu Omezeného režimu*, tj. nachází se na straně roviny, která je *proti směru* malé šipky ve znázornění roviny.
- b) Je nakonfigurována funkce bezpečnostního vstupu *Omezeného režimu* a vstupní signály jsou nízké (další podrobnosti viz 15.12).

Pokud žádný z výše uvedených případů již neplatí, převede se bezpečnostní systém zpět do *Běžného* režimu.

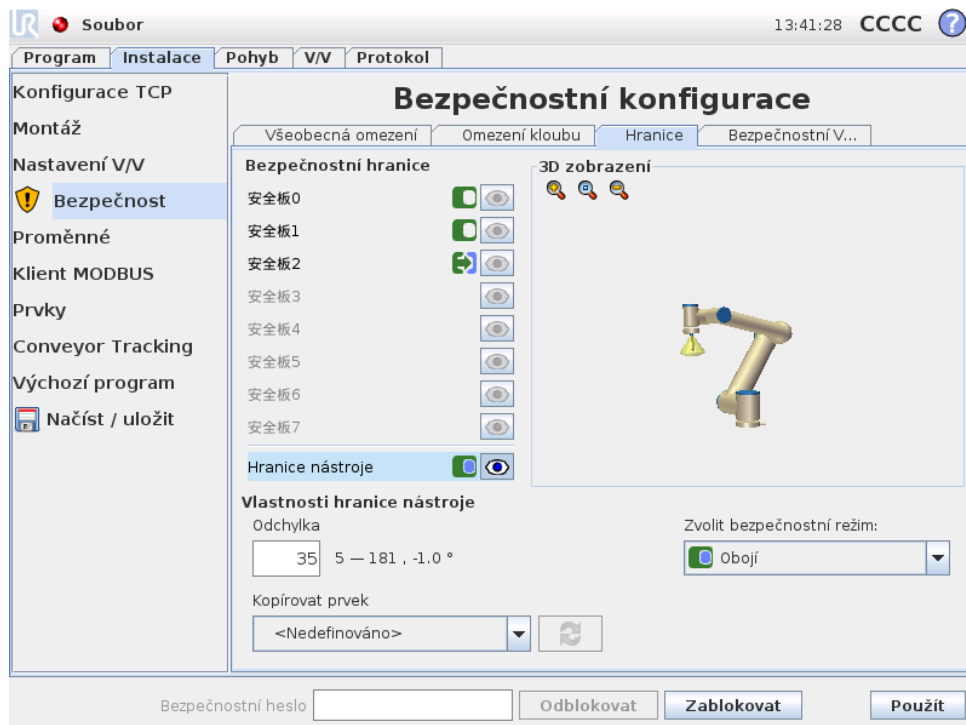
Pokud je přechod z *Běžného* do *Omezeného* režimu způsoben průchodem přes *spouštěcí rovinu Omezeného režimu*, dojde k přechodu ze sady mezních hodnot *Běžného* režimu na sadu mezních hodnot *Omezeného* režimu. Jakmile se TCP robota nachází 20 mm od *spouštěcí roviny Omezeného režimu* nebo blíže (ale stále je na straně *Běžného* režimu), uplatní se pro každou mezní hodnotu tolerantnější mezní hodnoty *Běžného* nebo *Omezeného* režimu. Jakmile TCP robota projde přes *spouštěcí rovinu Omezeného režimu*, přestanou být aktivní sady mezních hodnot *Běžného* režimu a spustí se sady mezních hodnot *Omezeného* režimu.

Pokud je přechod z *Omezeného* do *Běžného* režimu způsoben průchodem přes *spouštěcí rovinu Omezeného režimu*, dojde k přechodu ze sady mezních hodnot *Omezeného* režimu na sadu mezních hodnot *Běžného* režimu. Jakmile TCP robota projde *spouštěcí rovinou Omezeného režimu*, uplatní se pro každou mezní hodnotu tolerantnější mezní hodnoty *Běžného* nebo *Omezeného* režimu. Jakmile se TCP robota nachází 20 mm od *spouštěcí roviny Omezeného režimu* nebo dále (na straně *Běžného* režimu), přestanou být aktivní sady mezních hodnot *Omezeného* režimu a spustí se sady mezních hodnot *Běžného* režimu.

Pokud předpokládaná trasa povede TCP robota přes *spouštěcí rovinu Omezeného režimu*, začne rameno robota zpomalovat ještě před průchodem rovinou, pokud by v nové sadě mezních hodnot jinak překročilo rychlost kloubu, rychlost nástroje nebo

mezní hodnotu hybnosti. Jsou-li tyto mezní hodnoty restriktivnější v *Omezeném* režimu, dochází k tomuto předčasnému zpomalení pouze při přechodu z *Běžného* do *Omezeného* režimu.

15.11.4 Konfigurace hranice nástroje



Na panelu *Vlastnosti hranic nástroje* ve spodní části karty se definuje mezní hodnota orientace nástroje robota, která se skládá z požadované orientace nástroje a hodnoty pro maximální povolenou odchylku od této orientace.




Odchylka V textovém poli *Odchylka* je zobrazena hodnota maximální povolené odchylky od požadované orientace nástroje robota. Hodnotu lze upravit klepnutím na textové pole a zadáním nové hodnoty.

Přijatelný rozsah hodnot společně s tolerancí a jednotkou odchylky jsou uvedeny vedle textového pole.





Kopírovat prvek Požadovaná orientace nástroje robota se určuje pomocí prvku (viz 12.12) v aktuální instalaci robota. Osa Z vybraného prvku se použije jako vektor požadované orientace nástroje pro tuto mezní hodnotu.

V rozbalovacím poli v levé spodní části panelu *Vlastnosti hranic nástroje* lze vybrat prvek. K dispozici jsou pouze prvek bod a typ roviny. Výběrem položky *<Undefined>* se konfigurace roviny smaže.

Je třeba poznamenat, že pokud se mezní hodnota nakonfiguruje výběrem prvku, informace o orientaci se do mezní hodnoty pouze *zkopírují*; mezní hodnota *nebude* s prvkem propojena. To znamená, že v případě změn polohy nebo orientace prvku

použité ke konfiguraci mezní hodnoty se mezní hodnota nebude aktualizovat automaticky. Pokud se prvek změní, označí se změna ikonou  umístěnou nad nástrojem pro výběr prvků. Kliknutím na tlačítko  vedle nástroje pro výběr aktualizujete mezní hodnotu pomocí aktuální orientace prvku. Ikona  se zobrazí také v případě, že byl vybraný prvek z instalace smazán.

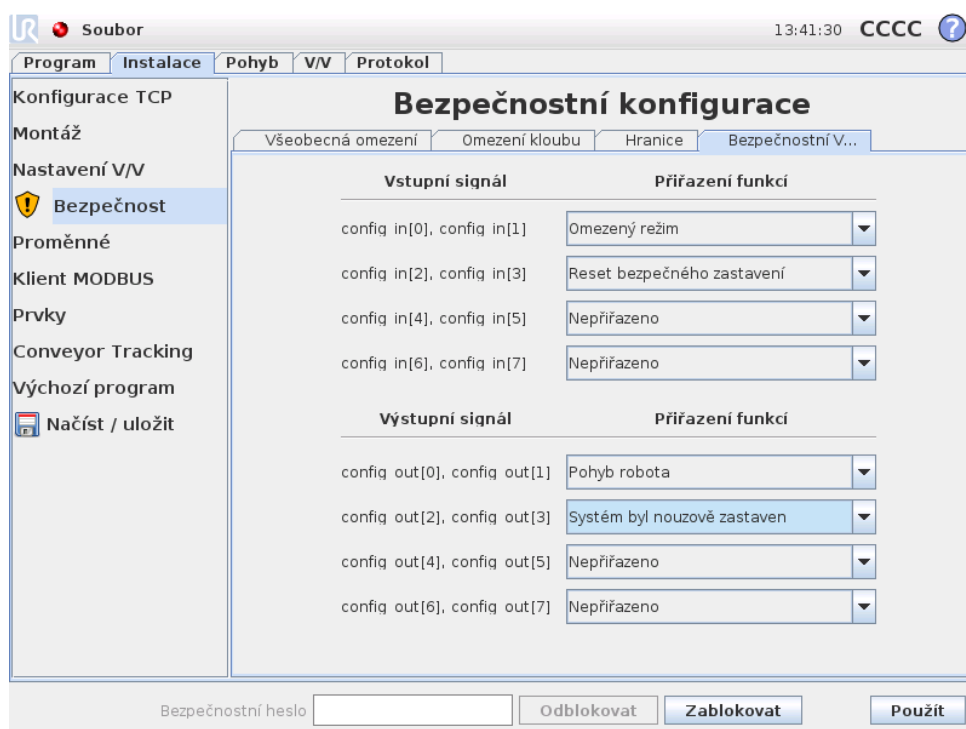
Bezpečnostní režim Pomocí rozbalovací nabídky po pravé straně panelu *Vlastnosti hranice nástroje* lze pro orientační hranici nástroje vybrat *bezpečnostní režim* s následujícími dostupnými režimy. K dispozici jsou následující možnosti:

| | |
|---|--|
|  Zakázáno | Hraniční hodnota nástroje není nikdy aktivní. |
|  Běžný | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Běžném režimu</i> , je aktivní hraniční hodnota nástroje. |
|  Omezený | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Omezeném režimu</i> , je aktivní hraniční hodnota nástroje. |
|  Běžný a Omezený | Pokud je bezpečnostní systém v <i>Běžném</i> nebo <i>Omezeném režimu</i> , je aktivní hraniční hodnota nástroje. |

Vybraný *bezpečnostní režim* je označen ikonou u odpovídající položky na panelu *Bezpečnostní hranice*. Pokud je *bezpečnostní režim* nastaven na možnost *Vypnuto*, ikona se nezobrazí.

Funkce Pokud odchylka orientace nástroje pravděpodobně překročí zadanou maximální odchylku (po odečtení tolerance) (viz 15.3) a nadále pokračuje předpokládanou trasou, provádění programu se přeruší. Poznámka: minusové znaménko zobrazené u hodnoty tolerance pouze označuje, že se tato tolerance odečte ze skutečné zadané hodnoty. Pokud odchylka orientace nástroje překročí mezní hodnotu (bez tolerance), bezpečnostní systém provede zastavení kategorie 0.

15.12 Bezpečnostní vstupy/výstupy



Na této obrazovce se definují *bezpečnostní funkce* pro konfigurovatelné vstupy a výstupy. Vstupy /výstupy se dělí na vstupy a výstupy a jsou spárovány tak, aby každá funkce obsahovala vstup/výstup Kategorie 3 a PLd pro bezpečnost (v případě, že nebude jeden ze vstupů/výstupů spolehlivý).

Bezpečnostní funkce může ovládat pouze jeden pár vstupů/výstupů. Při pokusu o výběr stejné bezpečnostní funkce podruhé dojde k jejímu odstranění z prvního páru vstupu/výstupu definovaného předtím. K dispozici jsou 3 *bezpečnostní funkce* pro vstupní signály a 4 pro výstupní.

Vstupní signály V případě vstupních signálů lze vybrat následující *bezpečnostní funkce*:

- **Nouzové zastavení:** Pokud je funkce vybrána, umožňuje nastavit alternativní tlačítko nouzového zastavení navíc k tlačítku, které se nachází na přenosném ovládacím terminálu/panelu. Při připojení zařízení splňujícího normu ISO 13850:2006 bude tlačítko poskytovat stejné funkce, jako tlačítko nouzového zastavení na přenosném ovládacím terminálu/panelu.
- **Omezený režim:** Bezpečnostní roviny lze použít ve třech režimech: *Běžný režim*, ve kterém je specifikována výchozí bezpečnostní konfigurace, a *Omezený režim*. (Více podrobností viz 15.5). Pokud je vybrána tato bezpečnostní funkce vstupu, nízký signál vysílaný do vstupů způsobí, že se bezpečnostní systém převede do *Omezeného režimu*. V případě potřeby se rychlost ramene robota zpomalí, aby tak vyhověla sadě mezních hodnot *Omezeného režimu*. Pokud rameno robota nadále porušuje mezní hodnoty *Omezeného režimu*, provede

se zastavení kategorie 0. K přechodu zpět do *Běžného* režimu dochází stejným způsobem. Poznámka: Přechod do *Omezeného* režimu mohou také způsobit bezpečnostní roviny (další podrobnosti viz 15.11.3).

- Vynulování bezpečného zastavení: Pokud je ovladač bezpečného zastavení připojen k bezpečnostním vstupům/výstupům, použije se funkce Nulování/Reset bezpečného zastavení, která zajistí, že bude stav bezpečného zastavení pokračovat, dokud se nespustí vynulování. Pokud je rameno robota ve stavu bezpečného zastavení, nelze je uvést do provozu.



UPOZORNĚNÍ:

Ve výchozím nastavení je funkce vstupu Vynulování bezpečného zastavení nakonfigurována na vstupní kolíky 0 a 1. Pokud dojde k její deaktivaci, znamená to, že rameno robota přestane být ve stavu bezpečného zastavení v okamžiku, kdy vstup Bezpečného zastavení obdrží vysoký signál. Jinými slovy, bez vstupu Vynulování bezpečného zastavení určují aktivitu či nečinnost stavu Bezpečného zastavení pouze vstupy SI0 a SI1 Bezpečného zastavení (viz Instalační příručka k hardwaru).

Výstupní signály Na výstupní signály lze uplatnit následující *bezpečnostní funkce*. Jakmile skončí stav, který spustil vysoký signál, vrátí se veškeré signály na nízké hodnoty:

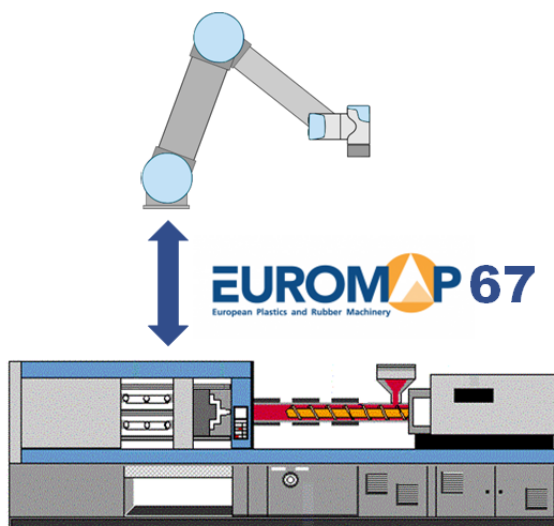
- Nouzové zastavení systému: Nízký signál se vysílá v případě, že v byl bezpečnostním systémem spuštěn stav nouzového zastavení. V opačném případě je signál vysoký.
- Pohyb robota: Nízký signál se vysílá v případě, že je rameno robota v mobilním stavu. Pokud je rameno robota ve fixní poloze, vysílá se vysoký signál.
- Robot se nezastavuje: Pokud byl vyslán požadavek na zastavení ramene robota, uběhne nějaká doba, než se rameno zastaví. Během této doby je signál vysoký. Pokud se rameno robota pohybuje a nebyl vyslán požadavek na zastavení, nebo pokud je rameno robota zastaveno, bude signál nízký.
- Omezený režim: Odesílá nízký signál, pokud se rameno robota nachází v *Omezeném* režimu, nebo pokud je bezpečnostní vstup nakonfigurován pomocí vstupu omezeného režimu a signál je momentálně nízký. V ostatních případech je signál vysoký.
- Mimo Omezený režim: Jedná se o opak výše definovaného Omezeného režimu.

Část III

Rozhraní EUROMAP 67

16 Úvod

Tato příručka je určena pro osoby provádějící instalaci. Obsahuje důležité informace týkající se integrace, programování, porozumění a ladění.



Zkratky použité v tomto dokumentu jsou vysvětleny níže.

| Zkratka | Význam |
|----------------------|-------------------------------------|
| UR | Universal Robots |
| CB | Ovládací jednotka |
| IMM | Vstříkovací lis |
| MAF | Oblast vstříkování je volná |
| A, B, C, ZA, ZB a ZC | Signály v kabelu rozhraní EUROMAP67 |



POZNÁMKA:

Rozhraní EUROMAP 67 je podporováno pouze u ovládacích jednotek vyrobených od září 2014.



NEBEZPEČÍ:

IMM může u některých signálů používat napětí až 250 V. Nepřipojte IMM k rozhraní EUROMAP 67, které není správně nainstalováno v ovládací jednotce včetně všech povinných kostičích připojení.

**NEBEZPEČÍ:**

1. Mezi robota a IMM nezapomeňte nainstalovat světelnou bariéru (bezpečnostní zařízení), aby zařízení IMM nemohlo zavřít lis, když se robot nachází uvnitř. V opačném případě může dojít k poškození robota i lisu.
2. Než začnete používat rozhraní euromap 67, přečtěte si celý tento návod.

16.1 Software EUROMAP 67 standard

Norma pro rozhraní EUROMAP 67 je bezplatná a lze ji stáhnout z webu www.euromap.org. Modul UR EUROMAP 67 odpovídá po zapnutí všem požadavkům této normy. Při vypnutí vyžaduje norma pro rozhraní EUROMAP 67, aby všechny bezpečnostní signály byly funkční. To může způsobit nebezpečné situace a je to v rozporu s bezpečnostními specifikacemi norem ISO 13849-1 a EN ISO 13849-1. Proto modul UR EUROMAP 67 rozpojí signály nouzového zastavení, signály MAF a všechny signály V/V, když je ovládací jednotka vypnuta.

Všechny volitelné, výrobcem dané a vyhrazené V/V signály jsou podporovány. Připojení podle verze EUROMAP 67.1 je rovněž možné.

16.2 Zákonná oznámení

Rozhraní je vyrobeno s využitím stejných součástí a principů jako ovládací jednotka a podléhá i stejnému testování, jelikož lze ovládací jednotku a zakoupit pouze společně. Rozhraní EUROMAP 67 tedy spadá pod Prohlášení o souladu uvedené v části Instalační příručka k hardwaru.

**NEBEZPEČÍ:**

1. IMM je velmi nebezpečný stroj. Pozorně si tedy prostudujte návod pro IMM. Pokud se nepodaří provést integraci robota a IMM bezpečně, může dojít k úmrtí, vážným zraněním nebo poškození strojů. Společnost Universal Robots nese odpovědnost za žádné škody způsobené zařízením IMM (např. pokud pohyby lisu způsobí poškození robota nebo úraz osoby).
2. Po úpravě IMM je třeba provést nové posouzení rizik pro IMM. Při posuzování rizik je nutné zvážit nejen všechna nová rizika, ale také ta stávající, protože mohlo dojít k jejich zvýšení.
3. Za dodržení souladu se všemi národními i regionálními požadavky pro zařízení IMM je zodpovědná osoba provádějící instalaci. V tomto návodu není uveden přehled těchto požadavků.



17 Integrace robota a IMM

Následující podkapitoly obsahují důležité informace pro osoby provádějící instalaci.

17.1 Nouzové zastavení a bezpečné zastavení

Signály nouzového zastavení jsou sdíleny robotem a IMM. To znamená, že nouzové zastavení robota povede rovněž k nouzovému zastavení IMM a naopak.

Signály bezpečného zastavení (bezpečnostní zařízení [ZA3-ZC3] [ZA4-ZC4]) zajišťují bezpečné zastavení robota, když jsou dvířka IMM otevřena.



NEBEZPEČÍ:

1. Upozorňujeme, že podle normy pro rozhraní EUROMAP 67 **nedojde** k zastavení zařízení IMM, pokud dojde k bezpečnému zastavení robota. To znamená, že obsluha, která vstupuje (vchází) do pracovního prostoru robota, nesmí mít možnost vstoupit (nebo zasáhnout) do pracovního prostoru IMM (pokud bezpečnostní zařízení v IMM nezpůsobí nouzové zastavení IMM, když obsluha vstoupí (nebo zasáhne do) pracovního prostoru IMM). Pokud má bezpečnostní zařízení zastavit jak robota, tak IMM, je nutné je připojit k IMM.
2. Pokud je k robotovi připojen třetí stroj prostřednictvím speciálního vstupu pro ně na ovládací jednotce [EEA-EEB], dojde k nouzovému zastavení robota **pouze** po stisknutí tlačítka nouzového zastavení na třetím stroji, a **nikoliv** na IMM!
3. Vždy zkontrolujte, zda jsou funkce týkající se bezpečnosti funkční. Požadavky na bezpečnostní funkce naleznete v návodu k robotovi i k zařízení IMM.

17.2 Připojení světelné bariéry MAF

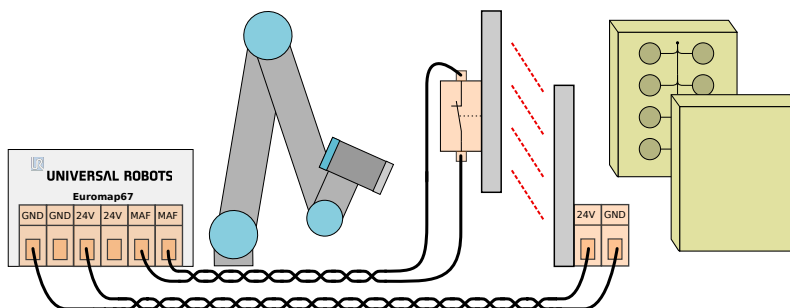
Signál MAF [A3-C3] v kabelu EUROMAP 67 umožňuje silou ovládaný pohyb vstřikovacího lisu. Dbejte zvýšené opatrnosti, aby nedošlo k zavření vstřikovacího lisu, když je robot uvnitř zařízení.

Rozhraní EUROMAP 67 je dodáváno bez světelné bariéry MAF. To znamená, že chyba v programu robota může způsobit zavření IMM a rozdrčení robota. V rámci předcházení těmto nehodám lze zapojit světelnou bariéru podle následujícího znázornění. Světelnou bariéru kategorie 1 lze zakoupit za několik set Eur (např. *PSEN op 2H-s/1* od firmy Pilz).



VÝSTRAHA:

Pokud nenainstalujete světelnou bariéru, může dojít k poškození robota i lisu.



17.3 Montáž robota a nástroje

Před sestavením nástroje a montážního povrchu je nutné zohlednit orientaci kloubu 4 (zápěstí 2) během zvedání a pokládání. Klouby 1, 2 a 3 mají rovnoběžné osy, a pokud kloub 4 otočí kloubem 5 doleva nebo doprava, bude kloub 5 rovnoběžný se zbývajícími třemi osami, což vede k singularitě. Je vhodné umístit robota pod úhlem 45 stupňů nebo sestavit nástroj tak, aby byl povrch příruby nástroje robota při zvedání položek ze svislé plochy vstřikovacího lisu otočen směrem dolů.

17.4 Použití robota bez IMM

Chcete-li používat robota bez IMM, je nutné použít přemostovací konektor k propojení nouzových a bezpečnostních signálů. Jedinou alternativou je trvalá odinstalace rozhraní podle pokynů v 19.1.



NEBEZPEČÍ:

Pokud je robot instalován společně s IMM, nikdy nepoužívejte přemostovací konektor.

17.5 Převod EUROMAP 12 na EUROMAP 67

K připojení IMM s rozhraním EUROMAP 12 je nutný adaptér E12 – E67. Na trhu je k dispozici několik adaptérů od různých výrobců. Většina adaptérů je bohužel vyrobena pro konkrétní roboty či IMM a zohledňuje konkrétní konstrukce. To znamená, že některé adaptéry **nelze** správně připojit k robotovi UR a zařízení IMM. Při použití či konstrukci adaptérů doporučujeme seznámit se s verzemi norem pro rozhraní EUROMAP 12 i EUROMAP 67.

Níže je uveden seznam obvyklých chyb:

1. Naměřili jste napětí 24 V mezi kontakty A9 a C9?

- IMM musí dodávat 24 V, aby byly signály V/V aktivní.
 - Pokud robot a IMM mají společný záporný kontakt / 0 V, lze použít kontakt 24 V robota propojením kontaktů A9 s ZA9 a C9 s ZC9. Kontakt 24 V zařízení IMM se obvykle nachází na vývodu 32 u verze EUROMAP 12.
2. Spíná adaptér **oba** nouzové kanály robota a **oba** kanály bezpečnostních zařízení robota?
- K tomu je obvykle nutné použít 4 relé.

**NEBEZPEČÍ:**

Zajistěte, aby převodník E12 - E67 splňoval normy pro EURO-MAP 67 a EUROMAP 12 a aby byly bezpečnostní funkce sestaveny pomocí správné úrovně výkonu. Neuposlechnutí tohoto varování může mít za následek závažné poranění nebo smrt, neboť může dojít k potlačení funkce bezpečnostního vypnutí.



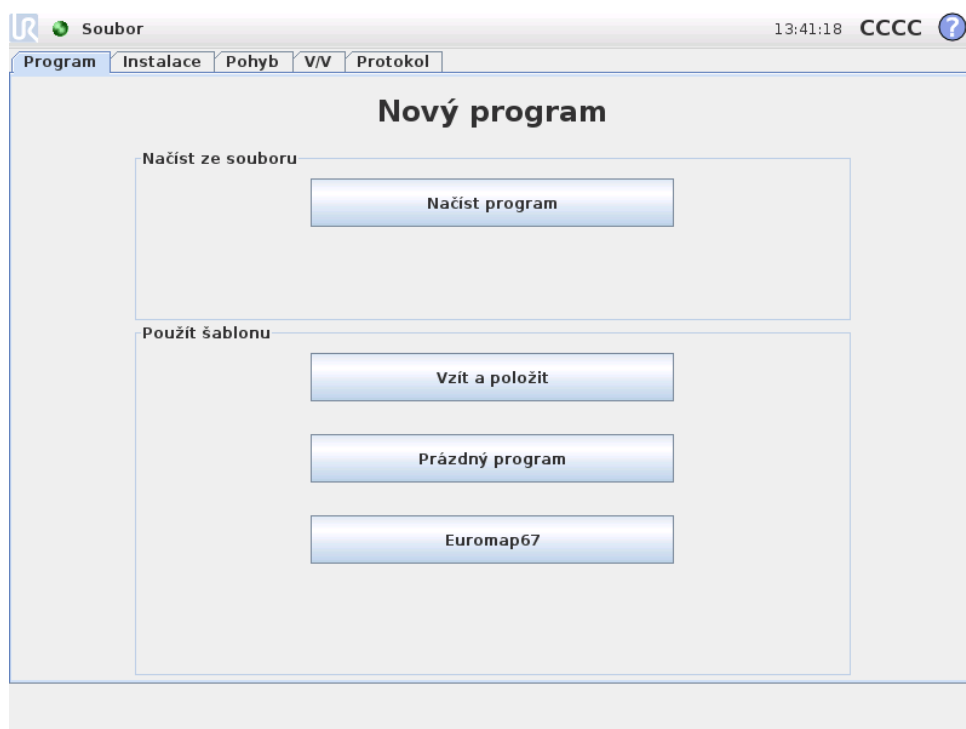
18 GUI

V následujících podkapitolách je popsán způsob, kterým je rozhraní Euromap ovládáno z rozhraní GUI, jak se ověřují signály z IMM a pro IMM, jak provádět jednoduché programování pomocí struktur a jak lze pomocí přímého využití signálů dosáhnout složitějších nastavení.

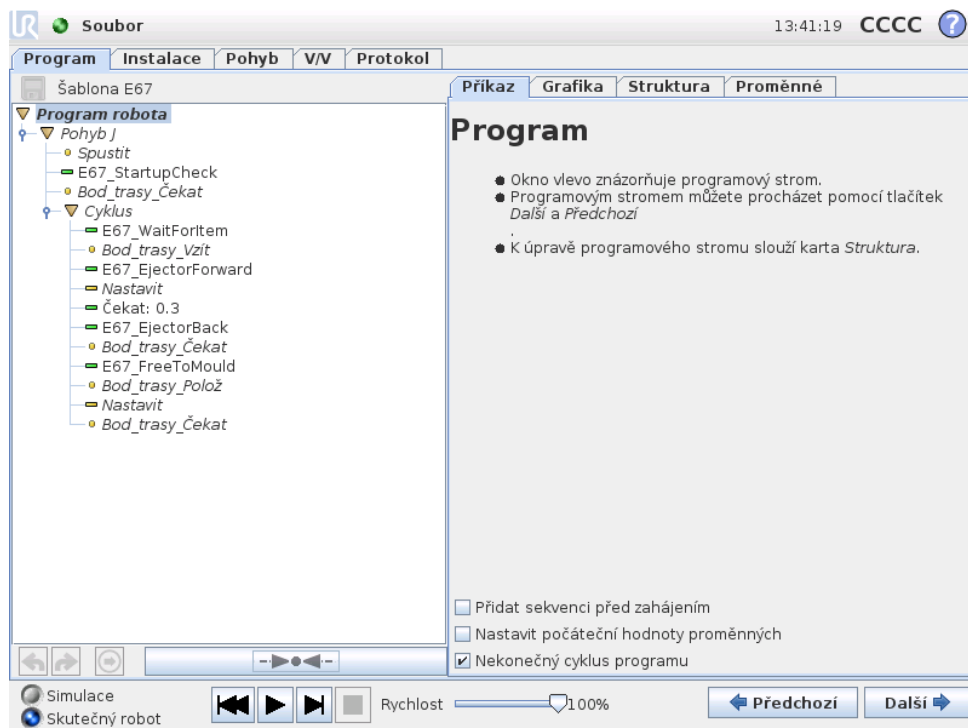
Doporučujeme však používat šablonu programu EUROMAP 67 namísto vytváření programu od začátku; viz dále.

18.1 Šablona programu EUROMAP 67

Po instalaci rozhraní EUROMAP 67 se zobrazí další tlačítko, které slouží k přístupu k šabloně programu EUROMAP 67.



Po vybrání šablony programu EUROMAP 67 se zobrazí obrazovka programu s načtenou šablonou. Struktura šablony bude zobrazena na levé straně obrazovky.



Šablona programu EUROMAP 67 je určena k provádění jednoduché interakce s IMM. Jakmile bude zadáno pouze několik bodů trasy a několik akcí V/V, bude robot připraven k manipulaci s předměty vyrobenými IMM. Body trasy:

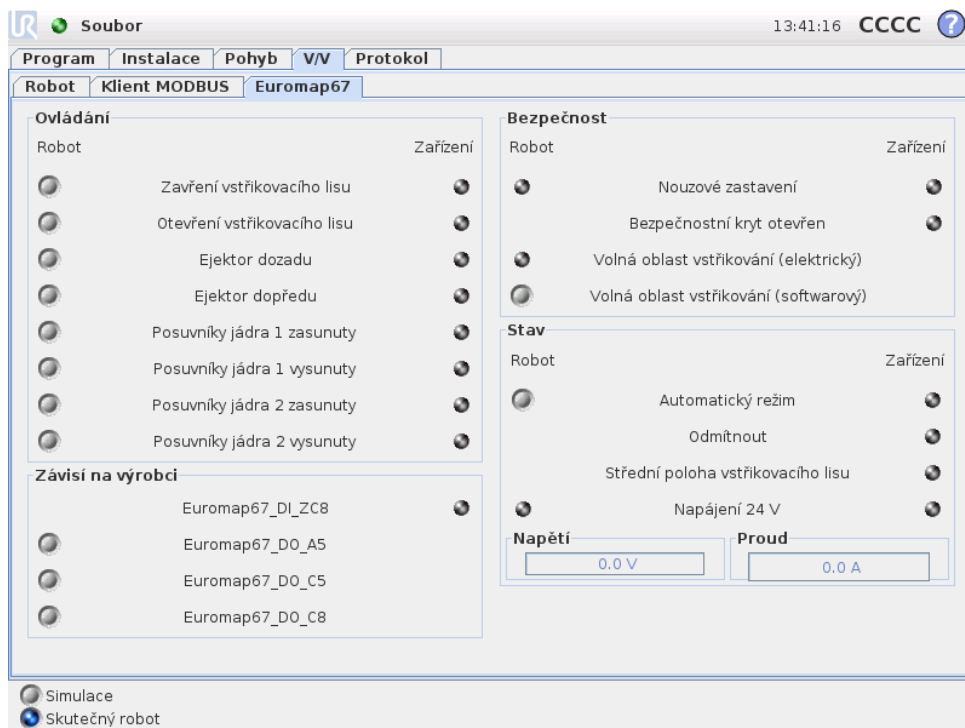
- **WP_základní_poloha:** Počáteční bod postupu robota.
- **WP_čekat_na_položku:** Bod trasy, v němž se bude robot nacházet v průběhu čekání, než bude připravena položka ze zařízení IMM.
- **WP_uchopit_položku:** Bod trasy, ve kterém robot převezme položku z IMM (zevnitř zařízení).
- **WP_položit_položku:** Bod trasy, ve kterém robot položí položku přinesenou z IMM.

Dva uzly *Akce* jsou určeny pro ovládání nástroje určeného k uchopení a držení položek z IMM a jejich následnému uvolnění a položení, jakmile jsou vyjmuty ven z IMM.

V rámci postupu budou cyklicky opakovány uvedené kroky a nepřetržitě odebírány nově vyrobené položky ze zařízení IMM. Uzel *Cyklus* je samozřejmě nutno přizpůsobit tak, aby robot opakoval cyklus pouze tolikrát, kolik je položek k vyjmutí. Přizpůsobením uzlu *PohybJ* lze upravit rychlost robota tak, aby odpovídala době cyklu IMM a v případě potřeby také úrovni křehkosti položek. Všechny struktury EUROMAP 67 jsou rovněž přizpůsobitelné tak, aby vyhovovaly konkrétním procedurám IMM.

18.2 Přehled a odstraňování problémů V/V

Přehled V/V rozhraní EUROMAP 67 naleznete na kartě V/V.



Tato obrazovka obsahuje čtyři rámce, které jsou dále jednotlivě popsány. Ve všech rámcích jsou dva stejné sloupce *Robot* a *Stroj*, které obsahují tlačítka pro ovládání vstupních signálů a indikátory zobrazující stav vstupních signálů.

(Normální) stav signálů při spuštění je takový, že jsou všechny nízké s výjimkou 24V signálů a výstupu robota *Automatický režim*, který je aktivní při nízké hodnotě, proto je ve výchozím nastavení vysoký.

Není-li signál součástí programové struktury a chcete jej v programu robota použít, můžete to provést například pomocí uzlů *Akce* a *Čekat*.



POZNÁMKA:

Signál *Automatický režim* z robota do IMM je aktivní nízký. Tlačítko představuje fyzickou úroveň, proto je *Automatický režim* **aktivován**, když tlačítko **není** aktivováno.



POZNÁMKA:

Tlačítka pro ovládání výstupních signálů jsou ve výchozím nastavení k dispozici pouze v režimu programování robota. Toto nastavení lze však podle potřeby změnit na kartě *Nastavení V/V* na obrazovce *Instalace*.

18.2.1 Ovládání

Zde jsou zobrazeny signály související s ovládáním interakce mezi robotem a IMM. Všechny tyto signály jsou používány programovými strukturami, v nichž jsou spojeny odpovídajícím a bezpečným způsobem.

18.2.2 Dané výrobcem

Tyto signály mohou mít specifický účel podle výrobce IMM. Robot není na konkrétních vlastnostech těchto signálů závislý a tyto signály lze používat podle potřeby.

18.2.3 Bezpečnost

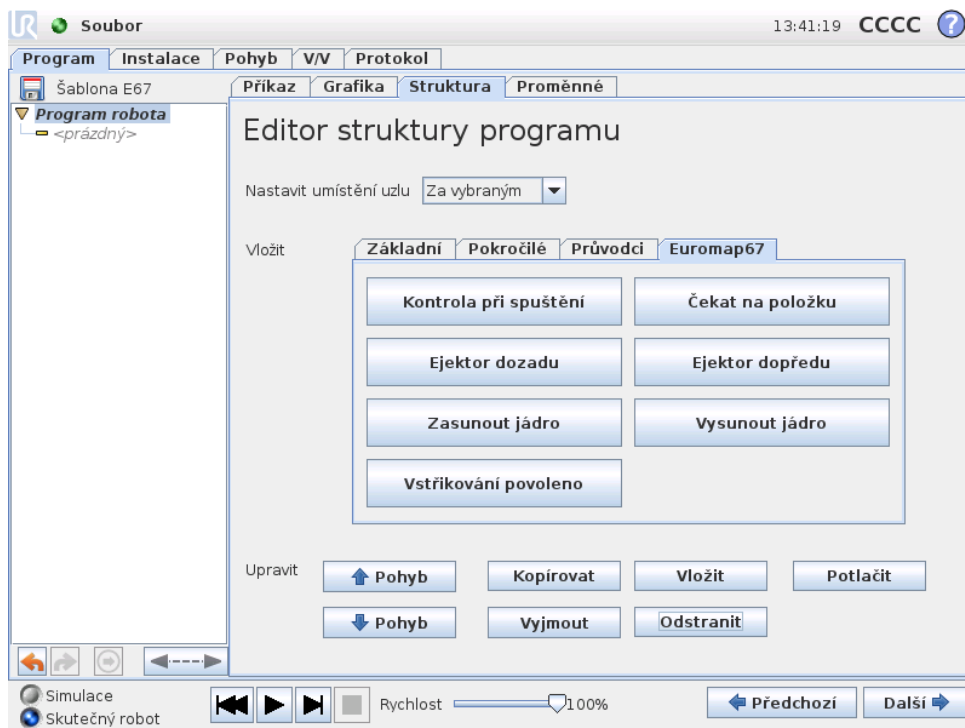
Indikátory *Nouzové zastavení* a *Volná oblast vstřikování (elektrický)* nejsou z této obrazovky ovladatelné. Slouží pouze jako indikace, zda byl robot nouzově zastaven a zda je výstup MAF nastaven jako vysoký. Výstup MAF je nastaven jako vysoký za předpokladu, že je signál elektrické kontroly oblasti vstřikování (k dispozici při použití světelné bariéry, viz vysvětlení výše) i signál MAF ze softwaru vysoký. Signál MAF ze softwaru lze ovládat příslušným tlačítkem. Signál nouzového zastavení ze stroje signalizuje, zda došlo k nouzovému zastavení IMM. Vstup *Bezpečnostní kryt otevřen* informuje o stavu signálů bezpečnostních zařízení určených v normě pro rozhraní EUROMAP 67.

18.2.4 Stav

Provozní režim robota a IMM lze ovládat a zobrazit (tyto signály se rovněž používají v programových strukturách). Sloupce znázorňující spotřebu napětí a proudu představují hodnoty dodané do IMM a případně světelné bariéry z modulu EUROMAP 67.

18.3 Funkce struktury programu

Existuje sedm programových struktur, které lze vybrat na kartě *Struktura* na obrazovce programu. Tyto struktury jsou k dispozici po správné instalaci rozhraní europa67 (viz vysvětlení v 19. Příklad jejich použití je patrný na šabloně programu EUROMAP 67.

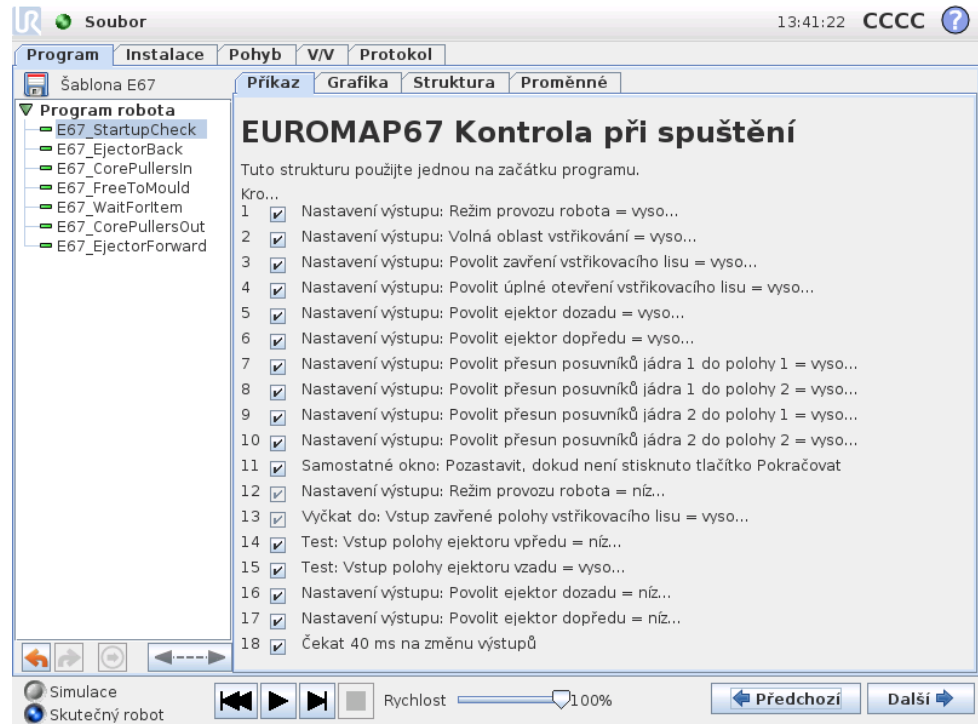


Všechny struktury byly vytvořeny za účelem zajištění bezpečné interakce s IMM, proto obsahují testy, zda jsou určité signály nastaveny správně. Mohou rovněž používat více než jeden výstup k aktivaci jedné akce.

Když je programová struktura vložena do programu robota, můžete ji přizpůsobit tak, že vyberete strukturu v programu a kliknete na kartu *Příkaz*. Všechny programové struktury se skládají z několika kroků. Většina kroků je ve výchozí podobě povolena a některé nelze zakázat, protože jsou nezbytné pro účel struktury. Kroky *Test* způsobí zastavení programu, pokud není podmínka testu splněna. Otestovat lze stav vstupů i výstupů. Kroky *Nastavení výstupu* určují konkrétní výstup buď jako vysoký, nebo jako nízký. Kroky *Vyčkat do* jsou obvykle používány k čekání na dokončení pohybu před pokračováním s dalšími kroky a následujícími uzly programu.

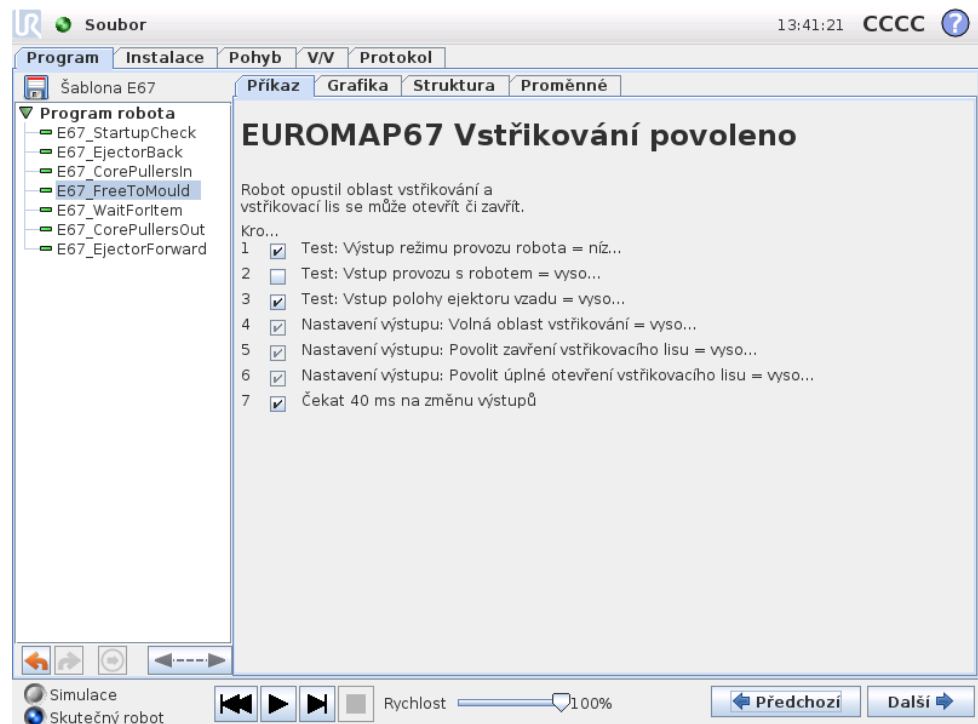
18.3.1 Kontrola při spuštění

Slouží k jednorázovému použití na začátku programu robota za účelem zajištění, že robot i stroj jsou nastaveny správně před zahájením vstříkování. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrtnutých políček.



18.3.2 Vstřikování povoleno

Slouží k signalizaci IMM, že je možné zahájit operaci vstřikování. Když je tento signál aktivován, robot se **musí** nacházet vedle IMM. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrtnutých políček.

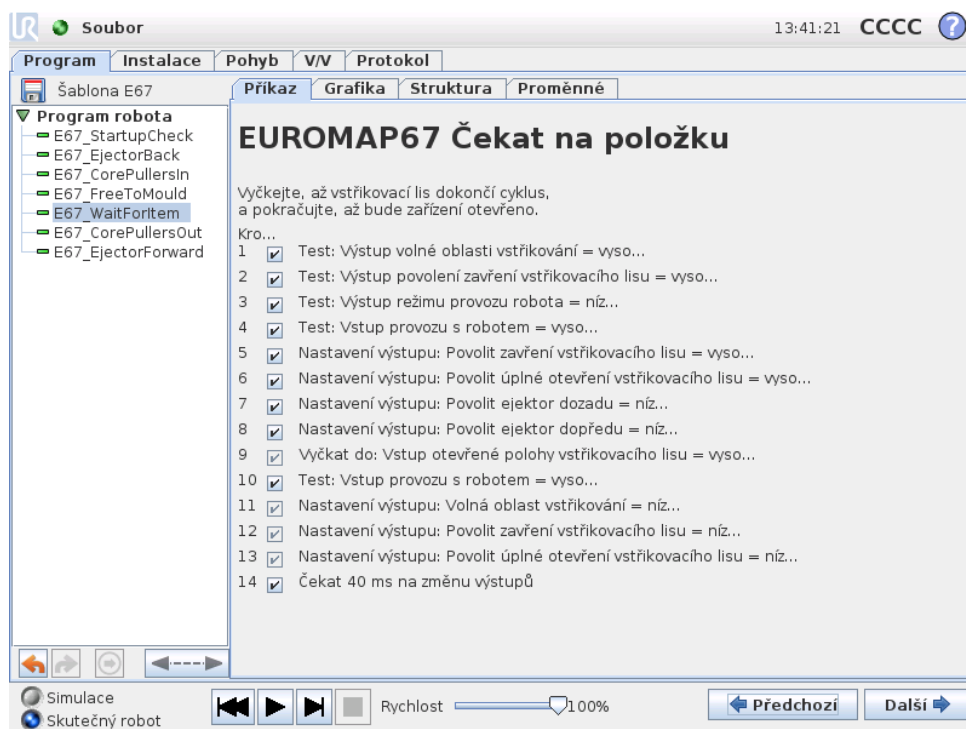


**VÝSTRAHA:**

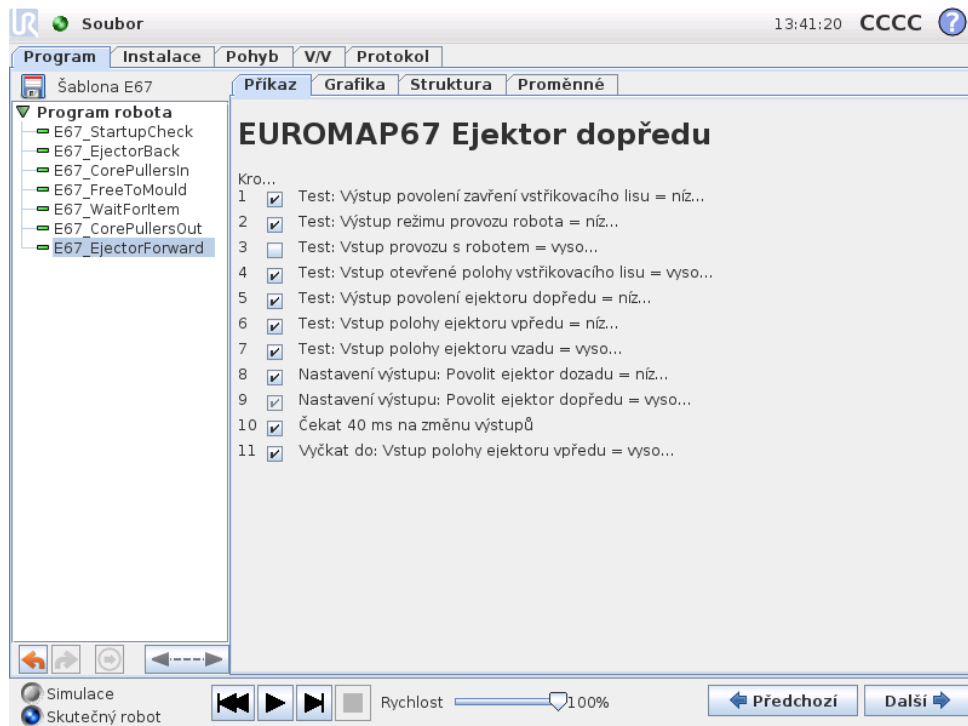
Pokud je tento signál aktivován, musí být robot mimo vstříkovací lis, aby se lis mohl uzavřít, aniž by se robota dotknul.

18.3.3 Čekat na položku

Slouží k nastavení robota, aby čekal na připravení položky z IMM. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrtnutých políček.

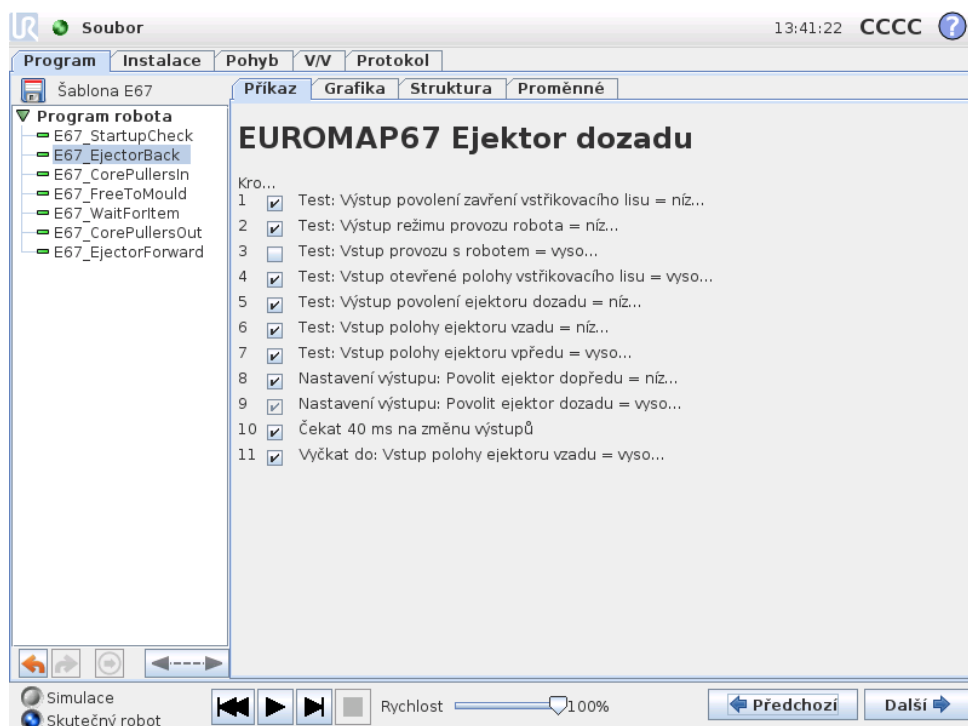
**18.3.4 Ejektor dopředu**

Povolí pohyb ejektoru, který odebere položku ze vstříkovacího lisu. Tento příkaz používejte, když je robot v poloze připravené na uchopení položky. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrtnutých políček.



18.3.5 Ejektor dozadu

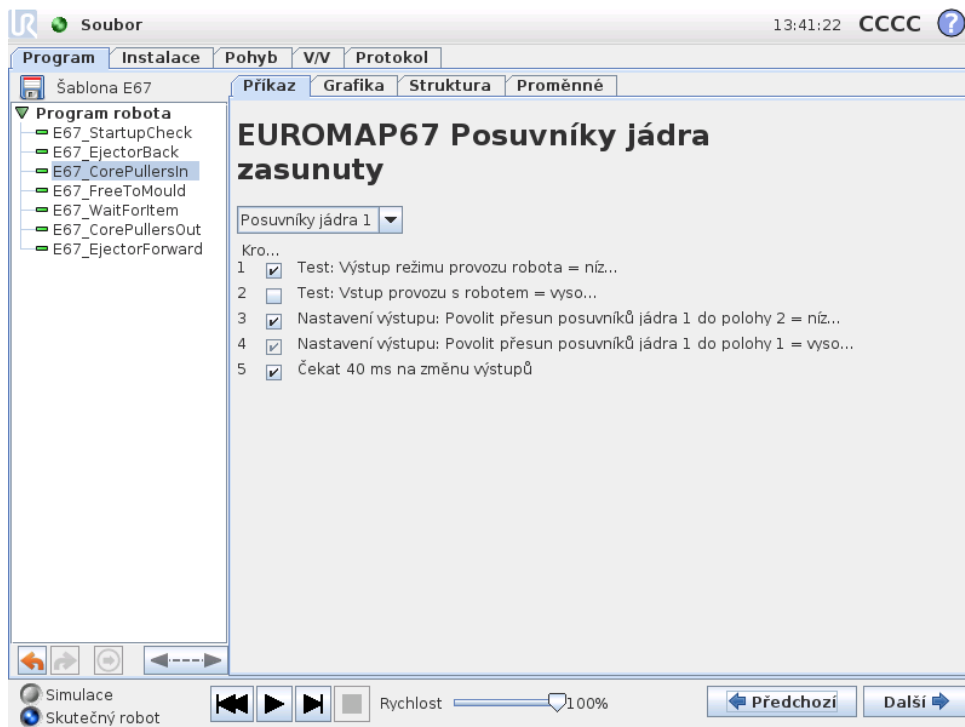
Umožňuje pohyb ejektoru do zadní polohy. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrťovacích políček.



18.3.6 Posuvníky jádra zasunuty

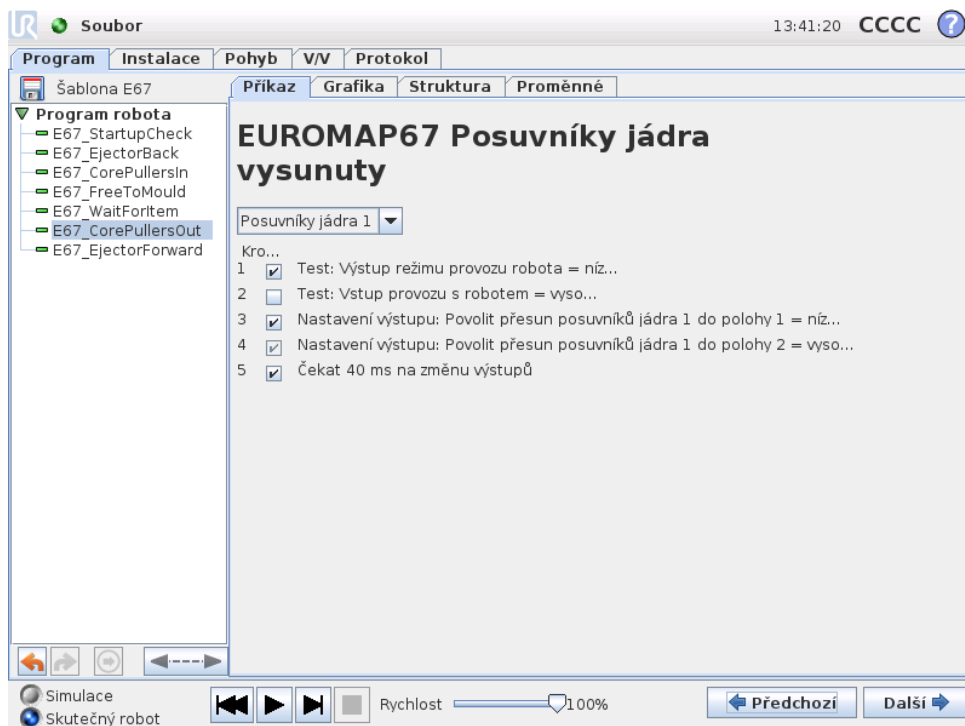
Umožňuje pohyb posuvníků jádra do polohy 1. Ke zvolení posuvníků, které budou použity, slouží rozevírací nabídka. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivo-

vat pomocí zaškrtačacích políček.



18.3.7 Posuvníky jádra vysunuty

Umožňuje pohyb posuvníků jádra do polohy 2. Ke zvolení posuvníků, které budou použity, slouží rozevírací nabídka. Jednotlivé kroky můžete aktivovat či deaktivovat pomocí zaškrtačacích políček.



Copyright © 2009-2015 Universal Robots A/S. Všechna práva vyhrazena.

18.4 Akce a čekání V/V

Stejně jako digitální výstupy robota lze i výstupní signály rozhraní EUROMAP 67 nastavit pomocí uzlu *Akce*. Když je nainstalováno rozhraní EUROMAP 67, signály jsou uvedeny v nabídkách, pomocí kterých je lze zvolit. Stejně jako digitální vstupy robota lze vstupní signály rozhraní EUROMAP 67 použít k ovládní chování programu vložením uzlu *Čekat*, který určí, zda má program čekat na vysoký nebo nízký vstup.

Pokročilí uživatelé mohou nastavit výstup na hodnotu určitého výrazu. Tento výraz může obsahovat vstupy, výstupy i proměnné a lze jej použít k vytvoření komplexní funkce programu. Stejně tak lze uzel *Čekat* nastavit na čekání, dokud hodnota výrazu nebude pravdivá. Všeobecně platí, že signály EUROMAP 67 budou k dispozici na obrazovce výrazu, bude je tedy možné použít vždy tam, kde lze zvolit výraz.

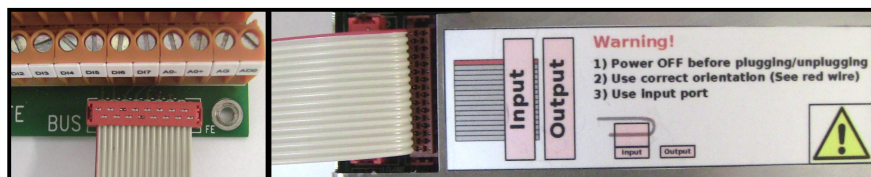
Chcete-li použít signály, které nejsou součástí programových struktur EUROMAP 67, je nutné je buď nastavit či načíst z programu ř, nebo vložit další uzel *Akce*, *Čekat* apod. Týká se to například signálů daných výrobcem či vyhrazených signálů, které lze použít, přestože se nezobrazují na kartě V/V rozhraní EUROMAP 67. Znamená to rovněž, že použití vstupů *Odmítnout* a *Střední otevřená poloha vstřikovacího lisu* vyžaduje úpravu a rozšíření programu podle šablony.

NEDOPORUČUJEME nastavovat signál *Oblast vstřikování je volná* ručně, protože to může vést k nebezpečným situacím.

19 Instalace a odinstalace rozhraní

K zajištění záložní bezpečnostní funkce je ovládací jednotka vybavena funkcí rozpoznání, zda má či nemá předpokládat přítomnost rozhraní EUROMAP 67. Proto je nutné přesně dodržet následující postupy instalace a odinstalace.

Dbejte na orientaci plochého kabelu podle znázornění níže.



VÝSTRAHA:

1. **Nezapojujte a neodpojujte** plochý kabel, když je ovládací jednotka napájena.
2. Při zapojování/odpojování plochého kabelu musí být přišroubováno ukostření.
3. Ovládací skříňku nikdy nezapínejte bez ukostření.

19.1 Instalace

Rozhraní lze umístit dole nebo vlevo vedle ovládací jednotky; viz následující obrázky a postup. Jiný způsob instalace rozhraní není povolen.

1. Vypněte ovládací jednotku.
 - Zelený indikátor na tlačítku napájení přenosného ovládacího terminálu musí být zhasnutý.
2. Připojte rozhraní.
 - Konektor ukostření přišroubujte pomocí 1 matice M6.
 - Rozhraní přišroubujte pomocí 4 šroubů M4×8 mm.
 - Do prázdných otvorů našroubujte 4 šrouby M4×8 mm.
 - Zasuňte plochý kabel se správnou orientací.
 - Zajistěte plochý kabel pomocí upevňovacích podložek.
3. Zapněte ovládací jednotku.
 - Rozhraní bude automaticky detekováno.
 - Funkce zabezpečení je trvale povolena.
 - Bezpečnostní systém se restartuje.

19.2 Odinstalace

Proveďte následující postup.

1. Vypněte ovládací jednotku.
 - Zelený indikátor na tlačítku napájení přenosného ovládacího terminálu musí být zhasnutý.
2. Odpojte rozhraní.
 - Odpojte plochý kabel.
 - Odšroubujte matici M6 z konektoru ukostření.
 - Odšroubujte všechny šrouby M4 z vnější strany ovládací jednotky.
3. Zapněte ovládací jednotku.
 - Ovládací jednotka zůstane ve stavu spouštění.
 - Mohou se zobrazit různá varování.
4. Zakažte funkci zabezpečení.
 - Přejděte na obrazovku *Instalace* a vyberte kartu *Nastavení*.
 - Stiskněte tlačítko **Ž**.
 - Bezpečnostní procesor přestane během ukládání nové konfigurace komunikovat a v protokolu bude vytištěno 10 až 20 varování a chyb. Toto chování je normální.
 - Bezpečnostní systém se restartuje.

20 Elektrické vlastnosti

Následující podkapitoly obsahují užitečné informace pro sestavení a ladění strojních zařízení.

20.1 Rozhraní světelné bariéry MAF

Napětí 24 V je sdíleno s 24V kontakty [ZA9–ZC9] kabelu EUROMAP 67. Vstupní signály do ovládací jednotky jsou však nízkoproudového typu, proto je většina proudu k dispozici. Doporučujeme udržovat zatížení pod 1,2 A. Proud a napětí 24V kontaktu jsou uvedeny na kartě V/V rozhraní EUROMAP 67.

Dva signály MAF musí být připojeny k bezpotenciálovým kontaktům spínače. Signály MAF mají hodnotu 0 V / 0 mA, když je signál Volná oblast vstřikování (software) neaktivní.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|--|------|------|------|----------|
| Tolerance napětí 24 V | -15% | - | +20% | - |
| Proud dostupný z 24V zdroje | - | - | 2,0* | A |
| Ochrana proti přetížení | - | 2,2 | - | A |
| [MAF–MAF] Napětí při odpojení | 0 | 12 | 12,5 | V |
| [MAF–MAF] Proud při připojení | 0 | 57 | 70 | mA |
| [MAF–MAF] Ochrana před nesprávným připojením | - | 400 | - | mA |
| [MAF–MAF] Ochrana před nesprávným připojením | -18 | - | 30 | V |



POZNÁMKA:

Signály Ř nejsou galvanicky izolovány od stínění ovládací jednotky.

20.2 Nouzové zastavení, bezpečnostní zařízení a signály MAF

Signály signalizující nouzové zastavení a MAF do IMM jsou řízeny bezpečnostním relé s nuceně spínanými kontakty podle normy EN 50205. Kontakty spínačů jsou galvanicky izolovány od všech ostatních signálů a vyhovují normám IEC 60664-1 a EN 60664-1, stupni znečištění 2, kategorii přepětí III.

Signály signalizující nouzové zastavení a bezpečné zastavení (bezpečnostní zařízení) do robota jsou připojeny k potenciálu ovládací jednotky.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|---|------|------|------|----------|
| [C1-C2] [C3-C4] Napětí | 10,2 | 12 | 12,5 | V |
| [C1-C2] [C3-C4] Proud (na každém výstupu) | - | - | 120 | mA |
| [C1-C2] [C3-C4] Proudová ochrana | - | 400 | - | mA |
| [A1-A2] [A3-A4] Vstupní napětí | -30 | - | 30 | V |
| [A1-A2] [A3-A4] Zaručené vypnutí, pokud | -30 | - | 7 | V |
| [A1-A2] [A3-A4] Zaručené zapnutí, pokud | 10 | - | 30 | V |
| [A1-A2] [A3-A4] Zaručené vypnutí, pokud | 0 | - | 3 | mA |
| [A1-A2] [A3-A4] Spínací proud (10-30V) | 7 | - | 14 | mA |
| [A1-C1] [A2-C2] [A3-C3] Proud stříd./stejn. | 0,01 | - | 6 | A |
| [A1-C1] [A2-C2] [A3-C3] Napětí stejn. | 5 | - | 50 | V |
| [A1-C1] [A2-C2] [A3-C3] Napětí stříd. | 5 | - | 250 | V |

20.3 Digitální vstupy

Digitální vstupy mají uspořádání PNP a jsou galvanicky připojeny k ovládací jednotce. Vstupy jsou kompatibilní se všemi třemi typy vstupů definovanými podle norem IEC 61131-2 a EN 61131-2, to znamená, že budou fungovat se všemi typy digitálních výstupů definovanými podle těchto norem.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|--------------------------------|------|------|------|----------|
| Vstupní napětí | -30 | 24 | 30 | V |
| Zaručené vypnutí vstupu, pokud | -30 | - | 7 | V |
| Zaručené zapnutí vstupu, pokud | 10 | - | 30 | V |
| Zaručené vypnutí, pokud | 0 | - | 5 | mA |
| Proud při zapnutí (10-30 V) | 6 | - | 10 | mA |

20.4 Digitální výstupy

Digitální výstupy mají uspořádání PNP a jsou galvanicky připojeny k IMM. Galvanická izolace mezi potenciály IMM a robota odpovídá normám IEC 60664-1 a EN 60664-1, stupni znečištění 2, kategorii přepětí II. Výstupy jsou kompatibilní se všemi třemi typy digitálních vstupů definovanými podle norem IEC 61131-2 a EN 61131-2 a odpovídají všem požadavkům na digitální výstupy podle těchto norem.

Digitální výstupy využívají určitý proud z kontaktu 24 V zařízení IMM k ovládnutí a polarizaci tranzistorů a vytvoření polovodičových relé.

| Parametr | Min. | Typ. | Max. | Jednotka |
|-----------------------------------|------|------|------|----------|
| Zdrojový proud na jeden výstup | 0 | - | 120 | mA |
| Pokles napětí při zapnutí | 0 | 0,1 | 1 | V |
| Zbytkový proud při vypnutí | 0 | 0 | 0,1 | mA |
| Proud použitý z kontaktu IMM 24 V | - | 12 | 25 | mA |

Slovník

Zastavení kategorie 0: Odpojením robota od napájení dojde k jeho okamžitému zastavení. Jedná se o nekontrolované zastavení, při kterém se robot může odchýlit od naprogramované trasy, protože se každý kloub zabrzdí co nejrychleji. Toto ochranné zastavení se používá v případě, že dojde k překročení bezpečnostní mezní hodnoty nebo v případě selhání bezpečnostní součásti řídicího systému. Další informace viz EN ISO13850:2008 nebo IEC60204-1:2006.

Zastavení kategorie 1: Pohyb robota se zastavuje, když je robot napájen, a po zastavení se robot odpojí od zdroje napájení. Jedná se o kontrolované zastavení, při kterém robot pokračuje po naprogramované trase. Napájení se odpojí po jedné sekundě nebo ihned, jakmile se robot zastaví. Další informace viz EN ISO13850:2008 nebo IEC60204-1:2006.

Zastavení kategorie 2: Kontrolované zastavení robota při zachování napájení. Robot má až jednu sekundu na zastavení veškerého pohybu. Bezpečnostní řídicí systém sleduje, zda robot zůstane zastavený. Další informace viz IEC 60204-1:2006.

Diagnostické pokrytí (DC): je měřítkem účinnosti diagnostiky realizované za účelem vyhodnocení úrovně výkonu. Další informace viz EN ISO13849-1:2008.

Osoba provádějící instalaci: Osoba provádějící instalaci navrhuje konečnou instalaci robota. Osoba provádějící instalaci nese odpovědnost za provedení finálního posouzení rizik a musí zajistit, aby konečná instalace byla v souladu s místními zákony a předpisy.

MTTFd: Střední doba do závažné poruchy (MTTFd) je hodnota získaná na základě výpočtů a testů používaných k vyhodnocení úrovně výkonu. Další informace viz EN ISO13849-1:2008.

Posouzení rizik: Posouzení rizik je celkový proces identifikace veškerých rizik a také jejich omezení na příslušnou úroveň. Proces posouzení rizik musí být zdokumentován. Další informace naleznete v normě ISO 12100.

Úroveň výkonu: Pomocí úrovně výkonu (PL) se určuje schopnost bezpečnostních součástí řídicích systémů provádět bezpečnostní funkce za předvídatelných podmínek. PLd je druhá nejvyšší klasifikace spolehlivosti, což znamená, že bezpečnostní funkce je velmi spolehlivá. Další informace viz EN ISO13849-1:2008.

Rejstřík