



UNIVERSAL ROBOTS

사용자설명서



UR3/CB3

원본의번역본 (ko)



UNIVERSAL ROBOTS

사용자설명서

UR3/CB3

버전 3.3.0

원본의번역본 (ko)

일련번호 UR3/CB3: _____

여기에 포함된 내용은 Universal Robots A/S 의 자산이며, Universal Robots A/S 의 동의 없이 전부 또는 일부를 복제할 수 없다. 여기에 포함된 정보는 통지 없이 변경될 수 있고, Universal Robots A/S 의 의무로 해석할 수 없다. 이 설명서는 주기적으로 검토하고 개정된다.

Universal Robots A/S 는 문서의 오류 또는 누락에 대하여 어떠한 책임도 지지 않는다.

저작권 © 2009–2016 Universal Robots A/S

Universal Robots 로고는 Universal Robots A/S 의 등록 상표이다.

Contents

머리말	ix
내용물	ix
중요안전공지	x
설명서읽는방법	x
더자세한정보를찾을수있는곳	x
I 하드웨어설치설명서	I-1
1 안전	I-3
1.1 소개	I-3
1.2 유효성및책임	I-3
1.3 책임의한계	I-3
1.4 이설명서의경고심볼	I-4
1.5 일반경고및주의	I-4
1.6 용도	I-6
1.7 위험평가	I-6
1.8 비상정지	I-8
1.9 구동용동력을사용하지않는이동	I-8
2 안전관련기능및인터페이스	I-11
2.1 소개	I-11
2.2 안전시스템의정지시간	I-12
2.3 안전관련기능제한	I-12
2.4 안전모드	I-13
2.5 안전관련전기적인터페이스	I-14
2.5.1 안전관련전기적입력	I-14
2.5.2 안전등급전기적출력	I-16
3 운송	I-17
4 기계적인터페이스	I-19
4.1 소개	I-19
4.2 로봇의작업영역	I-19
4.3 마운팅	I-19
4.4 최대가반하중	I-23
5 전기적인터페이스	I-25
5.1 소개	I-25
5.2 전기경고및주의	I-25
5.3 컨트롤러 I/O	I-26
5.3.1 모든디지털 I/O 에대한공통사양	I-27
5.3.2 안전 I/O	I-28

저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든권리보유.

5.3.3	범용디지털 I/O	I-31
5.3.4	버튼을이용하는디지털입력	I-32
5.3.5	다른기계또는 PLC 와의커뮤니케이션	I-32
5.3.6	범용아날로그 I/O	I-32
5.3.7	원격 ON/OFF 제어	I-34
5.4	툴 I/O	I-35
5.4.1	툴디지털출력	I-36
5.4.2	툴디지털입력	I-37
5.4.3	툴아날로그입력	I-37
5.5	이더넷	I-38
5.6	전원연결	I-38
5.7	로봇연결	I-39
6	유지및보수	I-41
6.1	안전지침	I-41
7	폐기및환경	I-43
8	인증	I-45
8.1	제 3 자인증	I-45
8.2	EU 지령에준하는선언	I-45
9	보증	I-47
9.1	제품보증	I-47
9.2	면책조항	I-47
A	정지시간및정지거리	I-49
A.1	정지카테고리 0 의정지거리및시간	I-49
B	선언및인증	I-51
B.1	CE/EU Declaration of Incorporation (original).	I-51
B.2	CE/EU 편입선언 (원본번역)	I-52
B.3	안전시스템인증	I-53
B.4	환경시험인증	I-54
B.5	EMC 시험인증	I-55
C	응용표준	I-57
D	기술사양	I-63
II	PolyScope 설명서	II-1
10	안전구성	II-3
10.1	소개	II-3
10.2	안전구성변경	II-4
10.3	안전동기화및오류	II-5
10.4	허용오차	II-5
10.5	안전체크섬	II-6
10.6	안전모드	II-6

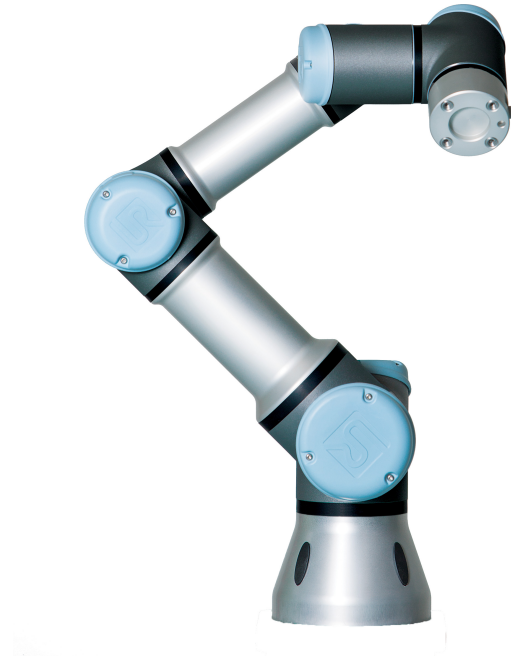
10.7	프리드라이브모드	II-6
10.8	비밀번호잠금	II-7
10.9	적용	II-7
10.10	일반제한	II-8
10.11	관절제한	II-10
10.12	경계	II-11
	10.12.1 구성할경계선택	II-12
	10.12.2 3D 시각화	II-12
	10.12.3 안전플레인구성	II-12
	10.12.4 툴경계구성	II-15
10.13	안전 I/O	II-17
	10.13.1 입력신호	II-17
	10.13.2 출력신호	II-18
11	프로그래밍시작	II-21
11.1	소개	II-21
11.2	시작하기	II-21
	11.2.1 로봇팔과컨트롤박스설치하기	II-21
	11.2.2 컨트롤박스켜기및끄기	II-22
	11.2.3 로봇팔켜기및끄기	II-22
	11.2.4 빠른시작	II-22
	11.2.5 첫프로그램	II-23
11.3	PolyScope 프로그래밍인터페이스	II-24
11.4	환영화면	II-25
11.5	초기화화면	II-26
12	화상편집기	II-29
12.1	화면표현식편집기	II-29
12.2	포즈편집기화면	II-29
13	로봇제어	II-33
13.1	이동탭	II-33
	13.1.1 로봇	II-33
	13.1.2 특징및툴위치	II-34
	13.1.3 툴이동	II-34
	13.1.4 관절이동	II-34
	13.1.5 프리드라이브	II-34
13.2	I/O 탭	II-35
13.3	MODBUS 클라이언트 I/O	II-35
13.4	자동이동탭	II-36
13.5	설치 → 로드/저장	II-38
13.6	설치 → TCP 구성	II-39
	13.6.1 TCP 추가, 변경및제거	II-39
	13.6.2 기본값및활성 TCP	II-39
	13.6.3 TCP 위치티칭	II-40
	13.6.4 TCP 자세티칭	II-41
	13.6.5 가반하중	II-41

13.6.6 무계중심	II-41
13.7 설치 → 마운팅	II-42
13.8 설치 → I/O 설정	II-43
13.9 설치 → 안전	II-43
13.10 설치 → 변수	II-44
13.11 설치 → MODBUS 클라이언트 I/O 설정	II-45
13.12 설치 → 기능	II-47
13.13 컨베이어추적설정	II-51
13.14 설치 → 기본프로그램	II-52
13.14.1 기본프로그램로드하기	II-52
13.14.2 기본프로그램시작하기	II-52
13.14.3 자동초기화	II-52
13.15 로그탭	II-53
13.16 로드화면	II-53
13.17 실행탭	II-55
14 프로그래밍	II-57
14.1 새프로그램	II-57
14.2 프로그램탭	II-58
14.2.1 프로그램트리	II-58
14.2.2 프로그램실행표시	II-59
14.2.3 검색버튼	II-59
14.2.4 실행취소/다시실행버튼	II-59
14.2.5 프로그램대시보드	II-60
14.3 변수	II-60
14.4 명령: 비어있음	II-61
14.5 명령: 이동	II-62
14.6 명령: 고정웨이포인트	II-64
14.7 명령: 상대적웨이포인트	II-69
14.8 명령: Variable Waypoint	II-70
14.9 명령: 기다림	II-71
14.10 명령: 지정	II-71
14.11 명령: 팝업	II-72
14.12 명령: Halt	II-73
14.13 명령: 주석	II-73
14.14 명령: 폴더	II-74
14.15 명령: 루프	II-74
14.16 명령: SubProgram	II-75
14.17 명령: 할당	II-76
14.18 명령: If	II-77
14.19 명령: 스크립트	II-78
14.20 명령: 이벤트	II-79
14.21 명령: 스프레드	II-80
14.22 명령: Switch	II-80
14.23 명령: 패턴	II-81
14.24 명령: 포스	II-82
14.25 명령: 펄스	II-85

14.26 명령: 시크	II-86
14.27 명령: 컨베이어추적	II-88
14.28 명령: 억제	II-89
14.29 그래픽탭	II-89
14.30 구조탭	II-90
14.31 변수탭	II-91
14.32 명령: 변수초기화	II-92
15 설정 화면	II-93
15.1 언어와단위.	II-94
15.2 로봇업데이트.	II-95
15.3 비밀번호설정.	II-96
15.4 화면교정	II-97
15.5 네트워크설정.	II-97
15.6 시간설정	II-98
15.7 URCaps 설정.	II-99
용어집	II-101
색인	II-103

머리말

Universal Robots UR3 을 (를) 구매해주셔서 감사합니다.



이 로봇은 툴을 이동시키도록 프로그램될 수 있으며, 전기 신호를 사용하여 다른 기계와 통신할 수 있다. 얇은 성형된 알루미늄 튜브와 관절로 구성된다. 특히 받은 프로그래밍 인터페이스인 PolyScope 을 사용함으로써, 툴을 원하는 궤도에 따라서 이동하도록 로봇을 쉽게 프로그래밍할 수 있다.

내용물

완비로봇을 주문하면 두 상자가 배송된다. 한 상자는 로봇 암을 포함하고, 다음 목록의 항목이 다른 상자에 포함되어 있다:

- 컨트롤 박스 및 터치 펜던트
- 컨트롤 박스를 위한 마운팅 브래킷
- 터치 펜던트를 위한 마운팅 브래킷
- 컨트롤 박스 열쇠
- 해당 지역에 호환되는 전원 케이블
- 툴 케이블
- 레이저가 있는 스타일러스 펜
- UR 제품 시험인증서
- 이 설명서

중요 안전 공지

이 로봇은 불완비 기계 (8.2 참조) 로서 로봇의 각 설치를 위해 위험 평가가 필요하다. 1장의 모든 안내 지침을 따르는 것이 특히 중요하다.

설명서 읽는 방법

이 설명서는 로봇 설치 및 사용 안내를 포함한다. 구성 내용:

하드웨어 설치 설명서: 로봇의 기계적 및 전기적 설치.

PolyScope 설명서: 로봇 프로그래밍.

이 설명서는 기본적인 기계 및 전기 교육을 받은 통합자들의 도에 두고 작성되었다. 또한 필수적이지는 않지만 프로그래밍의 기본 개념을 알면 도움이 된다. 로봇 또는 Universal Robots 에 대한 특별한 지식이 필요하지는 않다.

더 자세한 정보를 찾을 수 있는 곳

지원 웹사이트 (<http://www.universal-robots.com/support>) 는 모든 UR 유통업자가 사용할 수 있고, 다음과 같은 추가 정보를 포함한다:

- 이 설명서의 다른 언어 버전
- PolyScope 설명서는 PolyScope 을 새 버전으로 업그레이드 한 다음에 업데이트된다.
- 로봇 문제 진단, 보전, 수리 안내가 있는 서비스 설명서.
- 고급 사용자를 위한 스크립트 설명서.
- 기능 구매가 가능한 위치의 경우, URCAPS.

Part I

하드웨어설치설명서

1 안전

1.1 소개

이 장은 중요한 안전 정보를 포함하며 로봇을 처음 켜기 전에 UR 로봇 통합자가 이를 읽고 이해해야 한다.

이 장의 첫 하위 항목은 일반적인 내용이며, 뒤의 하위 항목은 로봇 설정 및 프로그래밍에 더 관련 있는 구체적인 엔지니어링 데이터를 포함한다.

이 설명서의 다른 장과 부분에서 제공한 모든 조립 안내 및 지침은 모두 준수하고 따라야 한다.

2 장은 특히 협업 응용 분야에 해당되는 안전 관련 기능을 설명하고 정의한다. 이 장 및 1.7 절에 있는 설명과 지침은 특히 중요하다.

경고 심볼이 있는 내용은 각별히 주의해야 한다.

1.2 유효성 및 책임

이 정보는 완비 로봇 애플리케이션을 설계, 설치, 작동하는 방법을 다루지 않으며, 완비 체계의 안전에 영향을 줄 수 있는 모든 주변 장치를 다루지 않는다. 완비 체계는 로봇이 설치된 국가의 표준 및 규정에서 지정한 안전 요건을 준수하여 설계하고 설치되어야 한다.

UR 로봇 통합자는 해당 국가의 안전 준거법 및 규정 준수를 보장하고, 완비 로봇 애플리케이션에서 상당한 유해를 제거할 책임이 있다.

이는 다음을 포함하지만 이에 제한되지 않는다:

- 완비 체계에 대한 위험 평가 구성하기
- 위험 평가로 정의된 경우 다른 기계 및 추가 안전 장치와의 인터페이스
- 소프트웨어에서 적합한 안전 설정을 설정함
- 사용자가 안전 장치를 변경하지 않음
- 총 체계의 설계와 설치에 대한 유효성 검사
- 사용 지침 지정하기
- 로봇 설치에 대한 적합한 표시 및 통합자 연락처 정보 기재
- 기술 파일의 문서를 전부 수집하며, 위험 평가와 이 설명서도 포함한다.

적용되는 표준 및 법규 검색 및 읽기에 대한 정보: <http://universal-robots.com/support/>

1.3 책임의 한계

이 설명서에서 제공한 안전 정보는, 작업자가 모든 안전 지침을 준수할 때 부상이나 손상을 일으키지 않을 것이라는 UR 의 보장으로 해석해서는 절대로 안 된다.

1.4 이설명서의경고심볼

아래표는설명서에서사용하는위험수준캡션을정의한다. 같은경고표시가제품에도 사용된다.



위험:
이를피하지않으면사망또는심각한부상을입을수있는임박한전기적
으로위험한상황을나타낸다.



위험:
이를피하지않으면사망또는심각한부상을입을수있는임박한위험한
상황을나타낸다.



경고:
이를피하지않으면부상또는장비에대한심각한손상을일으킬수있는
전기적인잠재위험상황을나타낸다.



경고:
이를피하지않으면부상또는장비에대한심각한손상을일으킬수있는
잠재위험상황을나타낸다.



경고:
만지면부상으로이어질수있는잠재적으로위험한뜨거운표면을나타
낸다.



주의:
이를피하지않으면장비손상을일으킬수있는상황을나타낸다.

1.5 일반경고및주의

이항목은일반경고및주의를포함한다. 이중일부는설명서의다른부분에서반복하거
나설명한다. 설명서에서는그외경고및주의도소개되어있다.



위험:
4 장 및 5 장의 사양 및 경고에 따라서 로봇과 모든 전기 장비를 설치한
다.

**경고:**

1. 로봇팔과틀을올바른방법으로확실하게제위치에마운팅한다.
2. 로봇팔이자유롭게움직일수있도록충분한공간을준다.
3. 위험평가에서정의한대로프로그래머, 작업자, 주위에있는자모두를보호할수있도록안전측정및로봇안전구성매개변수를지정했는지를확인한다.
4. 로봇을사용할때에는헐거운옷이나보석을착용하지않는다. 로봇을사용할때에는긴머리를뒤로묶는다.
5. 손상된로봇은절대로사용하지않는다.
6. 소프트웨어에서치명적인오류가나타나면즉시비상정지하고, 오류로이어졌던조건을종이에적은다음, 해당오류코드를로그화면에서찾고, 공급자에게연락한다.
7. 안전장비를어떠한일반 I/O 에도연결하지않는다. 안전관련인터페이스만사용한다.
8. 올바른설치설정을사용하는지확인한다 (예: 로봇마운팅각도, TCP 무게, TCP 오프셋, 안전구성). 프로그램과함께설치파일을저장하고로드한다.
9. 프리드라이브기능 (임피던스/백-드라이브) 은위험평가에서이를허용하는경우에만사용한다. 툴과장애물은날카로운가장자리또는집히는포인트가있어서는안된다. 모든사람들이머리와얼굴을로봇이닿는범위안으로넣지않게한다.
10. 터치펜던트를사용할때는로봇의움직임을주의한다.
11. 시스템운영중에는로봇의안전범위안으로들어오지말아야하며로봇을만지지않는다.
11. 충돌은상당한수준의운동에너지를발산하고, 이는높은속도와높은페이로드에서특히더욱높아진다. (운동에너지 = $\frac{1}{2}$ 질량 · 속도²)
12. 서로다른기계를혼합하면위험도가증가하거나새로운위험이발생할수도있다. 완비설치에대하여언제나전체위험평가를한다. 다른안전및비상정지퍼포먼스레벨이필요하면, 언제나최고퍼포먼스레벨을선택한다. 언제나모든설치장비의설명서를읽고이해한다.
13. 로봇을절대로개조하지않는다. 개조하면통합자가생각하지못했던위험을만들수있다. 모든승인된제조업은모든관련서비스설명서최신버전에따라서수행한다. 제품이변경되거나개조되었다면 UNIVERSAL ROBOTS 는어떠한책임도지지않는다.
14. 추가모듈과함께로봇을구매했다면 (예: EUROMAP67 인터페이스) 해당설명서에서모듈설명을참조한다.



경고:

1. 로봇과 컨트롤러상자는 작동중에 열을 발생한다. 작동중또는 작동 직후에 로봇을 손으로 다루거나 만지지 않는다. 로봇을 냉각시키기 위해, 로봇 전원을 끄고 한 시간 기다린다.
2. 절대로 컨트롤러 박스 내부 덮개 뒤에 손가락을 집어넣지 않는다.



주의:

1. 로봇을 해칠 수 있는 기계와 혼합하거나 이러한 기계와 함께 사용할 때에는, 모든 기능과 로봇 프로그램을 따로 시험하는 것을 추천한다. 다른 기계의 작업 영역 외부에서 임시 웨이포인트를 지정하여 로봇 프로그램을 시험할 것을 권장한다. Universal Robots는 프로그래밍 오류 또는 로봇 장애에 따른 로봇 또는 다른 장비에 대한 손상에 대하여 책임을 질 수 없다.
2. 로봇을 영구적인 자기 장애 노출시키지 않는다. 매우 강력한 자기장은 로봇을 손상시킬 수 있다.

1.6 용도

UR 로봇은 산업용이고, 도구 및 고정재 취급 또는 구성 요소와 제품의 공정 또는 이동에 사용한다. 로봇 작동 환경 조건에 대한 내용은 부록 B 및 D을 (를) 참조한다.

UR 로봇은 특별한 안전 관련 특징이 장착되어 있고, 이는 협업을 목적으로 설계되었으며, 로봇은 펜스가 없거나 사람과 함께 작동한다.

협업 작업은 특정 상황의 위험 평가에서 툴, 작업 개체, 장애물, 기타 기계를 포함하는 완비에 플리케이션이 위험 평가에서 어떠한 상당한 유해도 없는 경우만을 위한 것이다.

의도한 용도에서 벗어난 사용 또는 적용은 용납할 수 없는 오용으로 간주한다. 이는 다음을 포함하지만 이에 제한되지 않는다:

- 잠재적으로 폭발적인 환경에서 사용함
- 의료 및 생명 중시 애플리케이션에 사용함
- 위험 평가 전에 사용함
- 퍼포먼스 레벨 등급이 미달인 곳에서 사용함
- 안전 기능의 성능이 불충분한 경우 사용함
- 밟고 올라서기 위해 사용함
- 허용 가능한 작업 매개변수 외부에서 작동함

1.7 위험평가

통합자에게 가장 중요한 것 중 하나는 위험 평가이다. 많은 국가에서 이는 법적 필수 사항이다. 로봇 설치의 안전은 로봇 통합 방법에 따르기 때문에 로봇 자체는 불완비 기계이다 (예: 툴, 장애물, 기타 기계).

위험평가수행을위해통합자는 ISO 12100 및 ISO 10218-2 지침을사용할것을권장한다. 추가적으로통합자는기술규격서 ISO/TS 15066 을추가지침으로사용할수있다. 통합자가수행하는위험평가는로봇애플리케이션의전체수명에대한작업절차전부를고려해야하며, 다음사항을포함하지만이것으로제한되지않음:

- 로봇설치의설정및개발중로봇을티칭함;
- 문제진단및유지보수;
- 로봇설치의정상작업

로봇팔의전원을처음켜기 전에위험평가를반드시수행해야한다. 올바른안전구성설정, 그리고특정로봇애플리케이션에대한추가비상정지버튼및기타보호수단의필요성을알아내는것은위험평가수행의일부이다.

올바른안전구성설정을알아내는것은협업로봇애플리케이션을개발하는데있어서특히중요한부분이다. 자세한정보는 2장과 II부를참조한다.

일부안전관련기능은협업로봇애플리케이션전용으로설계된것이다. 이기능은안전구성설정을통해구성이가능하고통합자가수행한위험평가의구체적위험에대처하는데특히적합하다.

- 포스및파워제한: 로봇과작업자사이의충돌이있을경우를대비하여이동방향의클램핑포스와압력을줄이기위해서사용한다.
- 운동량제한: 로봇속도를줄여서로봇과작업자사이의충돌이있을경우에너지와충격하중을줄이기위해서사용한다.
- 조인트및 TCP 위치제한: 특정신체부위에관련된위험을줄이기위해서특히사용한다. 예: 설치와프로그래밍시머리와목을향한이동을회피하기위해서사용한다.
- TCP 및틀자세제한: 특히틀과작업부품의특정영역과특징과관련된위험을줄이기위해서사용한다. 예: 작업자를향한날카로운가장자리를회피하기사용한다.
- 속도제한: 특히로봇팔을저속으로유지하기위해서사용한다. 예: 작업자가로봇팔을회피할시간을준다.

올바른안전구성설정을적용하는것은로봇을특정위치에고정하고안전관련 I/O 에연결하는것과동일한것으로간주된다. 예를들어비밀번호보호사용등의방법을이용하여통합자는허가받지않은자가안전구성을변경하는것을방지해야한다.

협업로봇애플리케이션에서위험을평가할때특히중요한사항:

- 개별잠재적충돌의심각도
- 개별잠재적충돌발생의가능성
- 개별잠재적충돌회피의가능성

내장안전관련기능으로 (예: 위험한틀사용시) 위험을합리적으로제거하거나충분히감소하지못하는비협업로봇애플리케이션에로봇을설치했다면, 통합자가수행하는위험평가에서통합자가추가보호장치를더해야할필요가있다고반드시결론내려야한다 (예: 설치및프로그래밍도중통합자를보호하는장치를사용함).

Universal Robots 는아래목록에통합자로서반드시고려해야하는잠재적으로상당한유해사항을열거했다. 특정로봇설치에대하여다른심각한유해사항이있을수있다.

1. 로봇뿔과베이스사이에서손가락이끼인다 (관절 0).

2. 리스트 1 과리스트 2 사이에 손가락이 끼인다 (관절 3 과관절 4).
3. 툴의 날카로운 가장자리 또는 부분, 그리고 툴 커넥터에의 한피부관통.
4. 로봇 트랙 근처 장애물의 날카로운 가장자리 또는 부분에의 한피부관통.
5. 로봇 움직임에 따른 멍들.
6. 무거운 페이로드와 단단한 표면 사이의 움직임에의 한뺨 또는 골절.
7. 로봇 팔 또는 툴을 고정하는 볼트가 느슨해지는 상황에 따른 결과.
8. 툴에서 물체가 떨어짐. 예: 잘못된 그립 혹은 전원 중단 때문.
9. 다른 기계의 다른 비상정지 버튼과 혼동하여 발생하는 실수.
10. 안전구성 매개변수에 대한 허가받지 않은 변경에 따른 오류.

정지 시간 및 정지 거리 정보는 2장과 A 부록에서 찾아볼 수 있다.

1.8 비상정지

비상정지 버튼을 눌러 즉시 모든 로봇 동작을 정지한다.

비상정지는 위험 감소 방법으로 사용해서는 안 되고, 이차 보호 장치로 사용해야 한다.

비상정지 버튼이 연결되어야 한다면 로봇에 플리케이션 위험 평가가 이를 결정한다. 비상정지 버튼은 IEC 60947-5-5 를 준수해야 한다. 5.3.2항 참조.

1.9 구동용 동력을 사용하지 않는 이동

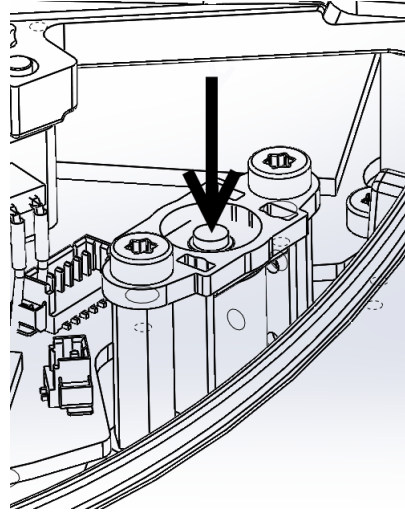
로봇 관절을 이동해야 하지만 로봇 전원을 사용하지 않아야 하거나 사용할 수 없는 드문 경우에는 로봇 관절을 강제로 이동하는 두 가지 방법이 있다:

1. 강제 백드라이빙: 로봇 팔을 세계 (500 N) 밀거나 당겨서 관절을 강제로 움직인다. 각 관절 브레이크는 높은 강도의 토크가 있는 경우에 이동을 가능하게 하는 마찰 클러치가 있다.
2. 수동 브레이크 해제 (베이스, 솔더, 엘보 관절만): 고정하고 있는 M3 나사를 빼서 관절 덮개를 떼낸다. 아래 도해에서 보이는 대로 작은 전자석에 있는 플런저를 밀어서 브레이크를 해제한다.



경고:

1. 로봇 팔을 수동으로 움직이는 것은 비상시를 위한 것이며, 이는 관절을 손상할 수 있다.
2. 브레이크를 수동으로 해제 하면 중력 때문에 로봇 팔이 떨어질 수 있다. 브레이크를 해제 하기 전에 언제나 로봇 팔, 툴, 작업물을 받친다.



2 안전관련기능및인터페이스

2.1 소개

UR 로봇은 다양한 내장 안전 관련 기능 및 안전 관련 전기적 인터페이스를 사용하여 다른 기계 및 추가 보호 장치에 연결한다. 각 안전 관련 기능 및 인터페이스는 EN ISO13849-1:2008(인증은 8 장 참조) Performance Level d (PLd) 에 따라 모니터링된다.



위험:

통합자가 수행한 위험 평가에서 정의한 것 과 다른 안전 구성 매개 변수를 사용하면 합리적으로 제거되지 않는 위험이나 충분히 감소할 수 없는 위험으로 이어질 수 있다.

사용자 인터페이스의 안전 관련 특징, 입력, 출력에 대한 구성은 II 부 10 장을 참조한다. 5 장에 안전 장치를 전기 인터페이스에 연결하는 방법이 설명되어 있다.



참고:

1. 해당 로봇에 플리케이션에 대하여 통합자가 수행한 위험 평가에 따라서 안전 관련 기능 및 인터페이스를 사용하고 구성하기 위한 정보는 1 장의 1.7를 참조한다.
2. 로봇이 안전 시스템에서 결함 또는 위반을 발견하는 경우, 즉 비상 정지 회로의 선이 끊기거나, 위치 센서가 부서지거나, 안전 관련 기능의 제한이 위반되면, 중지 카테고리 0 이 개시된다. 오류 발생 시간부터 로봇이 정지하는 위스트 케이스 시간 목록이 이 장의 끝에 있다. 통합자가 수행하는 위험 평가의 일부로서 이 시간을 고려해야 한다.

관절과 로봇의 움직임 제한하기 위해 사용할 수 있는 여러 가지 안전 등급 기능이 로봇 툴 센터 포인트 (TCP) 에 있다. TCP 는 출력 플랜지 중심점에 TCP 오프셋에 더해진 것이다.

안전 관련 기능 제한:

안전 기능 제한	설명
관절 위치	최소 및 최대 각 관절 위치
관절 속도	최대 각 관절 속도
TCP 위치	직교 공간에서 로봇 TCP 위치를 제한하는 평면
TCP 속도	로봇 TCP 최대 속도
TCP 포스	로봇 TCP 최대 추진력
모멘텀	로봇 팔 최대 모멘텀
파워	최대 적용 로봇 팔 동력

2.2 안전시스템의정지시간

안전시스템의정지시간은안전관련기능이오류또는위반발생시간부터로봇이완전히정지하고기계식브레이크가걸릴때까지의시간이다.

애플리케이션안전이로봇의정지시간에의존하는경우, 반드시표의최대정지시간을고려해야한다. 예를들어로봇결함으로공장라인이완전히중지되었을때, 중지후에즉시특정작업을해야하는경우에최대중지시간을반드시고려해야한다.

이측정은로봇의다음구성에따라수행된다:

- 연장: 100% (로봇팔이수평으로완전히연장됨).
- 속도: 안전시스템의 TCP 속도제한은해당제한에따라설정된다.
- 페이로드: TCP 에부착된로봇에의해헨들링되는최대페이로드 (3 kg).

안전제한또는인터페이스위반에대한정지카테고리 0 의위스트케이스정지시간¹은다음표에서확인할수있다.

TCP 속도제한	최대정지시간
1.0 m/s	400 ms
1.5 m/s	450 ms

2.3 안전관련기능제한

로봇이안전관련제한에접근하면고급경로제어소프트웨어는속도를줄이거나프로그램실행정지명령을한다. 제한위반은예외적인상황에만발생한다. 하지만제한을위반하면안전시스템이정지카테고리 0 을발급한다.

안전기능제한	위스트케이스			
	진도	탐지시간	전원상실시간	반응시간
관절위치	1.15°	100 ms	1000 ms	1100 ms
관절속도	1.15°/s	250 ms	1000 ms	1250 ms
TCP 위치	20 mm	100 ms	1000 ms	1100 ms
TCP 자세	1.15°	100 ms	1000 ms	1100 ms
TCP 속도	50 mm/s	250 ms	1000 ms	1250 ms
TCP 포스	25 N	250 ms	1000 ms	1250 ms
모멘텀	3 kg m/s	250 ms	1000 ms	1250 ms
파워	10 W	250 ms	1000 ms	1250 ms

시스템의 전원상실상태는 48 V 버스전압의정전위가 7.3 V 미만이되는경우이다. 전원상실시간은이벤트탐지부터시스템이전원상실이될때까지의시간이다.

¹정지카테고리는 IEC 60204-1 을따름, 자세한정보는용어집참조.

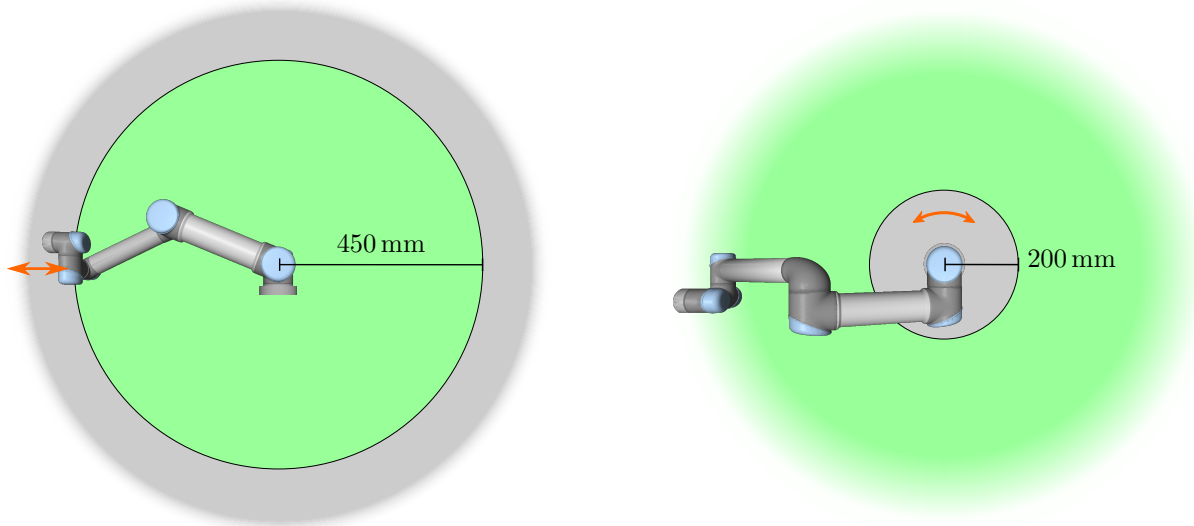


Figure 2.1: 작업영역의 특정 영역은 로봇팔의 물리적 특성 때문에 집히는 위험을 주의해야 한다. 리스트 1 조인트가 로봇베이스로부터 최소한 450 mm 거리인 경우에 한 영역이 방사형 동작을 위해 정의된다. 접선 방향으로 움직이는 경우, 다른 영역은 로봇베이스로부터 200 mm 거리내에 있다.



경고:

포스제한기능에는 로봇작업셀을 설계할 때 유의해야 할 두 가지 예외 사항이 있다. 이는 그림 2.1에 제시되어 있다. 로봇이 뻗으면서 니조인트 효과가 방사형 방향으로 강한 포스를 일으킬 수 있지만 (베이스에서 멀어짐), 이는 동시에 느린 속도이다. 이와 비슷하게 짧은 레버리지 암은 톨이 베이스에 가깝고 베이스에서 접선으로 (돌아서) 움직이는 경우에 강한 포스를 일으킬 수 있고, 이는 동시에 느린 속도이다. 이 영역에서 장애물을 없애거나, 로봇을 다르게 배치하거나, 로봇이 작업영역의 이 영역으로 들어가는 것을 방지하여 위험을 제거하기 위해 안전플레인 과 관절 제한을 혼합 사용하는 것으로 집히는 (핀치) 위험을 피할 수 있다.



경고:

선형 동작의 매뉴얼 핸드가이딩 애플리케이션에 로봇이 사용되는 경우, 초당 40 도를 초과하는 속도가 위험 평가에서 용인 가능한 것으로 판단되지 않는 한 조인트 속도 제한은 반드시 베이스와 솔더 조인트에서 초당 최대 40 도로 지정되어야 한다. 이는 특히 접근처에서 로봇 엘보가 빠르게 움직이는 것을 방지한다.

2.4 안전모드

정상 및 감소 모드 안전시스템의 두 컨피규러블 안전모드: 정상 및 감소. 안전제한은 두 모드 각각을 위해 구성할 수 있다. 감소모드는 로봇 TCP가 트리거 감소모드 플레인 너머에 위치해 있거나 안전입력으로 트리거되는 경우에 활성화된다.

정상모드 제한 세트 정의된 트리거 감소모드 플레인 측면에 감소모드 제한 세트가 허용되는 20mm 영역이 있다. 감소모드가 안전입력으로 트리거되는 경우, 두 제한 세트는

500 ms 동안허용된다.

복구모드 안전제한을위반하면안전시스템은반드시다시시작해야한다. 시스템이 시작시안전제한외부에있는경우 (예: 관절위치제한) 특별 복구모드에들어가게된다. 복구모드에서는로봇을위해프로그램을실행할수없지만로봇팔은 프리드라이브 모드또는 PolyScope 의이동탭을사용하여로봇팔을수동으로다시제한범위내로이동할수있다 (II “PolyScope 설명서” 항목참조). 복구모드의안전제한:

안전기능제한	제한
관절속도	30 °/s
TCP 속도	250 mm/s
TCP 포스	100 N
모멘텀	10 kg m/s
파워	80 W

안전시스템은이제한위반이발생하면정지카테고리 0 을발급한다.



경고:

관절위치, TCP 위치, TCP 자세의제한은복구모드에서꺼져있다. 로봇팔을다시제한안으로이동할때는주의한다.

2.5 안전관련전기적인터페이스

로봇은여러안전관련전기입력및출력을포함하고있다. 모든안전관련전기입력및출력은듀얼채널이다. 이는로우일때안전하다. 즉신호가하이일때비상정지가활성이아니다 (+24V).

2.5.1 안전관련전기적입력

아래표는안전관련전기적입력사항개요이다.

안전입력	설명
로봇비상정지	정지카테고리 1 을수행하고, 시스템비상정지출력을사용하여다른기기에알린다.
비상정지버튼	정지카테고리 1 을수행하고, 시스템비상정지출력을사용하여다른기기에알린다.
시스템비상정지	정지카테고리 1 을수행한다.
안전방호정지	정지카테고리 2 를수행한다.
안전방호리셋입력	안전방호리셋입력의에지가발생하는경우로봇을 안전방호정지상태에서재개한다.
감소모드	안전시스템은 감소모드제한으로전환한다.
3-위치스위치	작업모드입력이높으면안전방호정지입력으로기능으로서작동한다.
작업모드	3-위치활성화장치를구성했을때작업모드를사용한다.

정지카테고리 1 과정지카테고리 2 는드라이브동력이켜진로봇을감속하고, 이는로봇이현재경로에서벗어나지않고로봇이정지할수있게해준다.

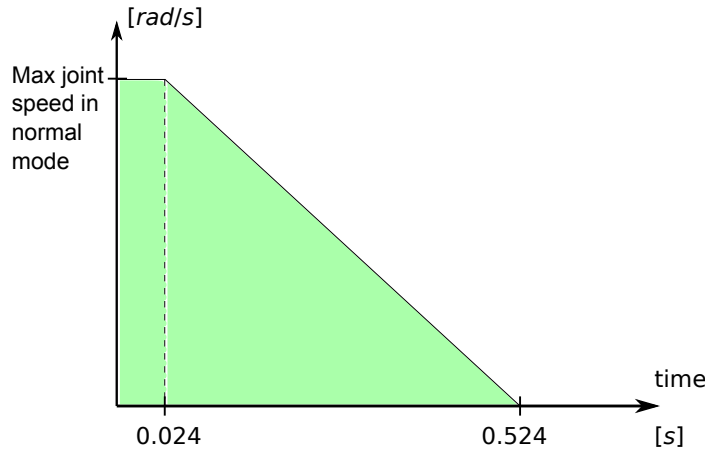


Figure 2.2: 램프아래의녹색영역은브레이크도중관절의허용속도이다. 0 시간에서 (비상정지또는안전방호정지) 이벤트가안전프로세서에서탐지되었다. 감속은 24 ms 이후에시작한다.

안전입력모니터링 안전시스템이정지카테고리 1 및정지카테고리 2 중지를모니터링하는방법:

1. 안전시스템은 24 ms 내로브레이크가시작되는지모니터링한다. 도해 2.2 참조.
2. 관절이움직이는경우, 속도는 정상모드최대관절속도를 0 rad/s 로 500 ms 안에 지속적으로감속하는것으로구하는속도보다절대로이속도가높지않도록모니터링한다.
3. 관절이휴지상태라면 (관절속도가 0.2 rad/s 미만), 위치에서 0.05 rad 초과하여움직이지않도록모니터링한다. 원래 위치는속도가 0.2 rad/s 미만일때측정한수치.

추가로정지카테고리 1 경우, 안전시스템은로봇팔이휴지상태가된다음에 600 ms 내로전원꺼짐이완료되는것을모니터링한다. 게다가안전방호정지입력후에로봇팔은상승에지안전방호리셋입력이발생한다음에만다시움직이기시작하는것을허용한다. 위속성중하나라도충족되지않으면안전시스템이정지카테고리 0 을발급한다.

감소모드입력으로트리거되는 감소모드전환은다음과같이모니터링한다:

1. 안전시스템은 정상및 감소모드에서감소모드입력트리거후에 500 ms 로제한설정을받아들인다.
2. 500 ms 후에 감소모드제한만효과를발생한다.

위속성중하나라도충족되지않으면안전시스템이정지카테고리 0 을발급한다.

정지카테고리 0 은다음표의성능에따라안전시스템이수행한다. 워스트케이스반응시간은최고속도및페이로드로실행하는로봇이정지하고 전원상실 (7.3 V 미만으로정전위방전) 하는시간이다.

안전입력기능	워스트케이스		
	탐지시간	전원상실시간	반응시간
로봇비상정지	250 ms	1000 ms	1250 ms
비상정지버튼	250 ms	1000 ms	1250 ms
시스템비상정지	250 ms	1000 ms	1250 ms
안전방호정지	250 ms	1000 ms	1250 ms

2.5.2 안전등급전기적출력

아래표는안전관련전기적출력사항개요이다.

안전출력	설명
시스템비상정지	로봇비상정지입력이로직로우이거나비상정지버튼을누르면로직로우임
로봇이동	신호가로직하이이면로봇팔의어떤단일관절도 0.1 rad를초과하여움직이지않는다.
로봇이정지하지않음	로봇이정지했거나비상정지또는안전방호정지때문에정지중이라면로직하이이다. 그외에는로직로우이다.
감소모드	안전시스템이 감소모드인경우에로직로우이다.
감소모드아님	감소모드출력이무효화되었다.

안전출력을올바르게설정하지않았다면안전시스템이다음위스트케이스반응시간으로정지카테고리 0 을발급한다:

안전출력	위스트케이스반응시간
시스템비상정지	1100 ms
로봇이동	1100 ms
로봇이정지하지않음	1100 ms
감소모드	1100 ms
감소모드아님	1100 ms

3 운송

로봇은 오리지널포장을 사용하여 운반한다. 나중에 로봇을 포장하여 이동할 수 있으므로, 포장재를 건조한 장소에 보관한다.

포장에서 설치 장소로 옮길 때 로봇 팔의 양쪽관을 동시에 든다. 모든 마운팅 볼트가 로봇 베이스에 단단하게 조여질 때까지 로봇을 고정시키며 잡고 있어야 한다.

컨트롤러 박스는 핸들 로울을 이용하여 든다.



경고:

1. 장비를 들 때 허리나 다른 신체 부위에 무게가 너무 실리지 않게 한다. 올바른 리프팅 장비를 사용한다. 모든 지역 및 국가 리프팅 지침을 준수해야 한다. Universal Robots 는 장비 운송에 의한 손상에 대하여 책임을 질 수 없다.
2. 4 장의 마운팅 지침대로 로봇을 확실히 마운팅한다.

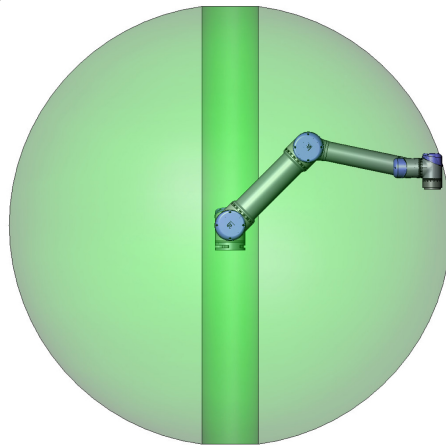
4 기계적 인터페이스

4.1 소개

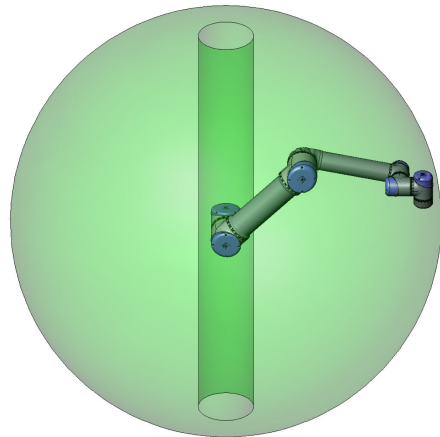
이 장은 로봇 시스템의 다양한 부품을 마운팅하는 기본 지침을 설명한다. 5장의 전기 설치 지침을 반드시 따라야 한다.

4.2 로봇의 작업 영역

UR3 로봇의 작업 영역은 베이스 관절에서 500 mm 확장된다. 로봇을 위한 마운팅 장소를 선택할 때 로봇 베이스의 바로 위 및 바로 아래에 대한 원통형 용적을 고려하는 것이 중요하다. 틀이 느리게 움직여도 관절을 빠르게 움직여서 로봇이 비효율적으로 작동하고, 위험 평가를 수행하기 어려워지기 때문에 원통형 용적에 틀을 가까이 움직이는 것은 가능한 한 피해야 한다.



전면



틸트됨

4.3 마운팅

로봇 팔 로봇 팔은 베이스의 M6 네 개를 이용하여 베이스의 6.6 mm 구멍 네 개에 마운트한다. 9 Nm 토크로 이 볼트를 조이는 것을 권장한다. 로봇 팔 위치를 매우 정확하게 변경해야 한다면 핀과 함께 사용할 수 있는 두 Ø5 홀이 제공된다. 또한 정확한 베이스 카운터파트를 액세서리로 구매할 수 있다. 4.1 도해는 구멍 드릴 및 나사 마운팅 위치를 보여준다.

로봇 커넥터 케이블은 측면 또는 베이스 바닥을 통해 마운팅할 수 있다.



경고:

손가락이 끼는 것을 피하려면 로봇 베이스의 모든 마운팅 구멍에 고무 플러그를 삽입한다.

베이스 관절이 토크의 10 배 및 로봇 팔의 중량 5 배를 최소한 견딜 수 있는 견고한 표면에 로봇을 마운트한다. 그리고 표면은 진동이 없어야 한다.

로봇이 선형축 또는 이동 플랫폼에 마운트된다면 이동 마운팅 베이스의 가속도가 매우 낮아야 한다. 높은 가속도는 무언가에 부딪혔다고 판단하여 로봇을 멈추게 할 수 있다.



위험:

로봇 팔을 올바른 방법으로 확실하게 제 위치에 마운팅한다. 마운팅 표면은 견고해야 한다.



주의:

로봇이 긴 시간 동안 물에 닿으면 손상될 수 있다. 로봇은 수중 또는 젖은 환경에서 마운팅하지 말아야 한다.

툴 로봇 툴 플렌지에는 로봇에 툴을 부착하기 위한 M6 나사산 구멍이 4 개 있다. 구멍은 9 Nm 으로 조여야 한다. 툴 위치를 매우 정확하게 변경해야 한다면, 핀과 함께 사용할 수 있는 Ø6 홀이 제공된다. 4.2 도해는 구멍 드릴 및 나사 마운팅 위치를 보여준다.



위험:

1. 툴을 올바른 방법으로 확실하게 제 위치에 마운팅한다.
2. 부품을 예기치 못하게 떨어뜨려서 위험한 상황이 일어나지 않도록 툴을 구성한다.

컨트롤박스 컨트롤 박스는 벽에 걸거나, 바닥에 둘 수 있다. 충분한 통기를 위하여 양쪽에 50 mm 공간이 필요하다. 마운팅을 위한 추가 브라켓을 구매할 수 있다.

티치펜던트 티치펜던트는 벽 또는 컨트롤 박스에 걸 수 있다. 티치펜던트를 위한 추가 브라켓을 구매할 수 있다. 아무도 케이블에 걸려서 넘어지지 않도록 처리한다.



위험:

1. 컨트롤박스, 교시펜던트, 케이블이 액체에 닿지 않도록 주의해야 한다. 젖은 컨트롤 박스는 치명적일 수 있다.
2. 컨트롤 박스와 교시펜던트는 IP20 등급을 초과하는 먼지 또는 젖은 환경에 노출되어서는 절대 안 된다. 도전성 분진이 있는 환경에서는 특히 주의한다.

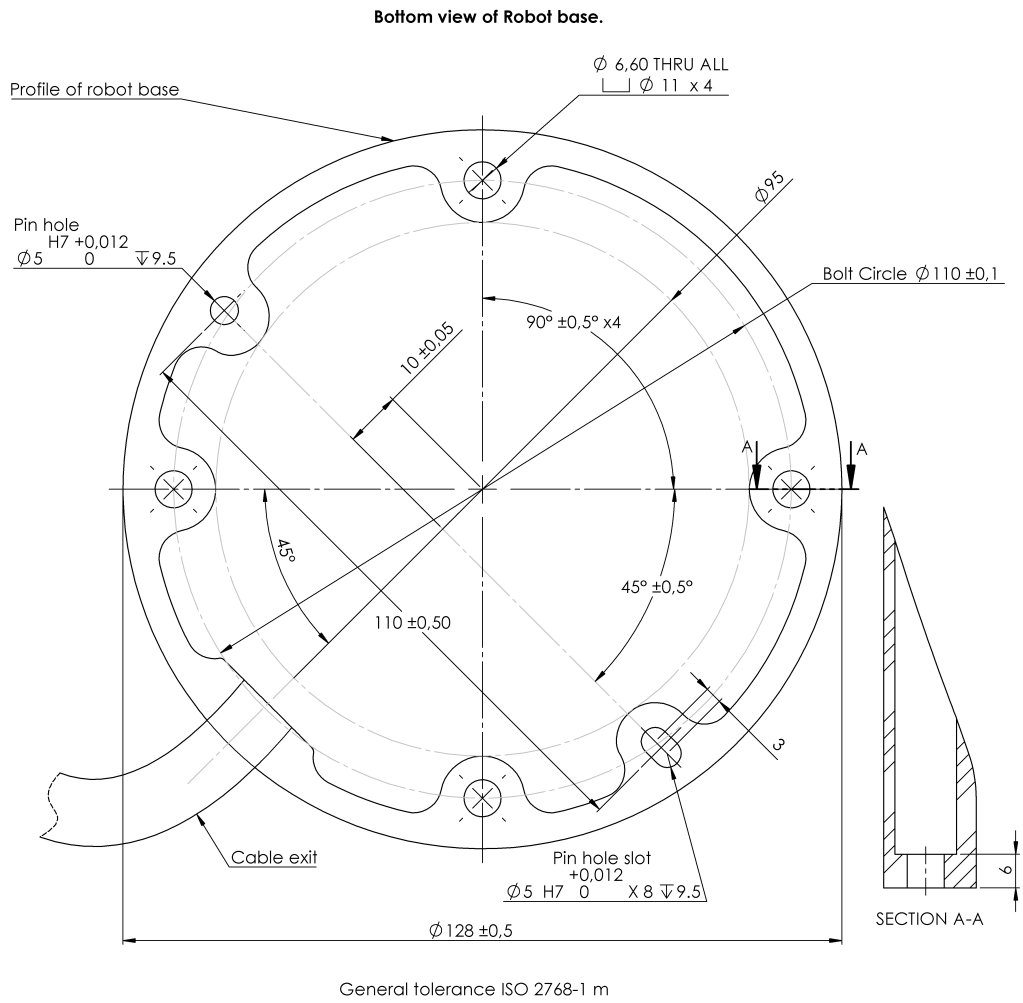
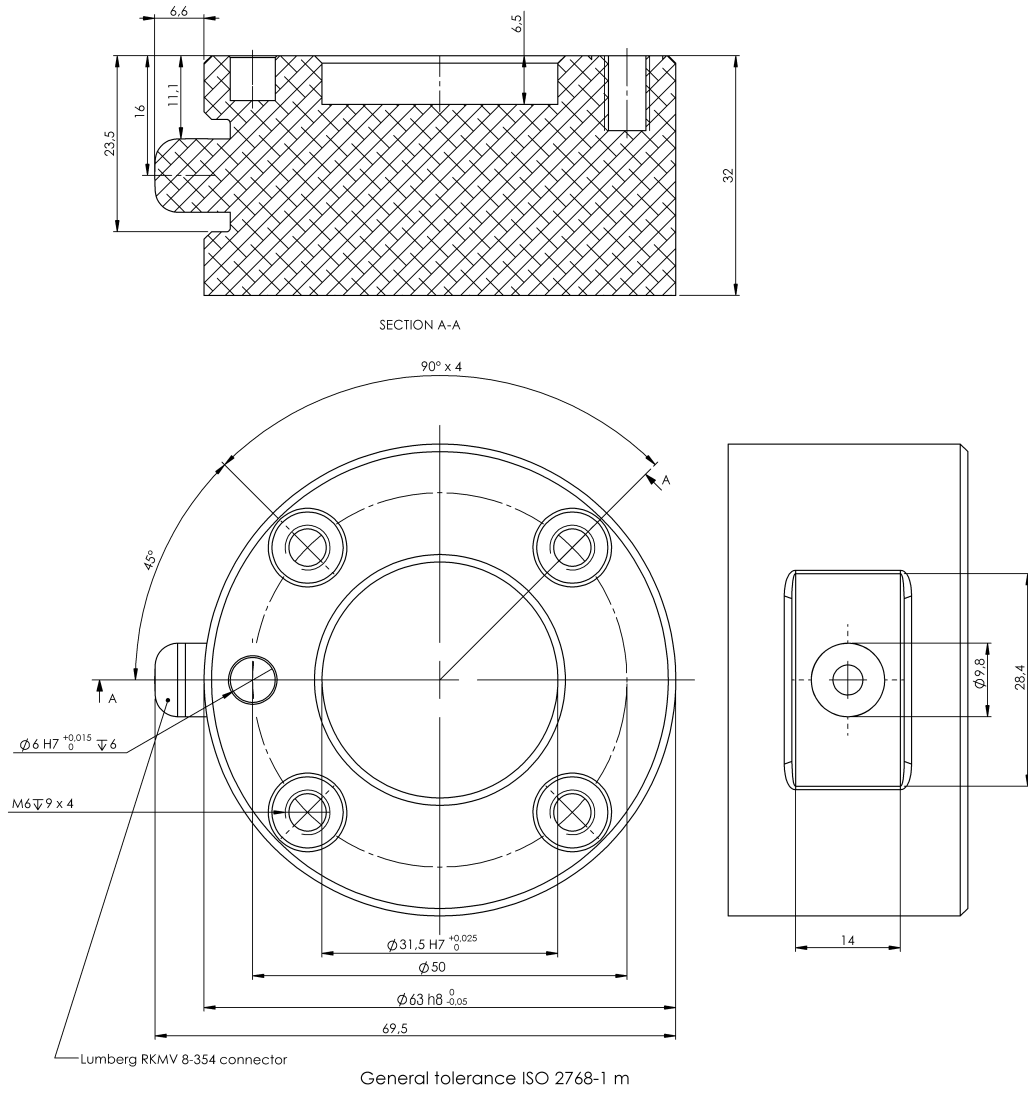


Figure 4.1: 로봇마운팅을위한구멍. M6 볼트 4 개를사용한다. 모든측정단위는 mm 이다.



저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

Figure 4.2: 톨출력플렌지, ISO 9409-1-50-4-M6. 여기가 로봇끝에서 톨을 마운트하는 위치이다. 모든 측정 단위는 mm 이다.

4.4 최대가반하중

로봇암의 최대허용가반하중은 무게중심오프셋에 의존하며, 이를위해도해 4.3의예시를참조한다. 무게중심오프셋은툴출력플랜지와무게중심사이의거리로정의된다.

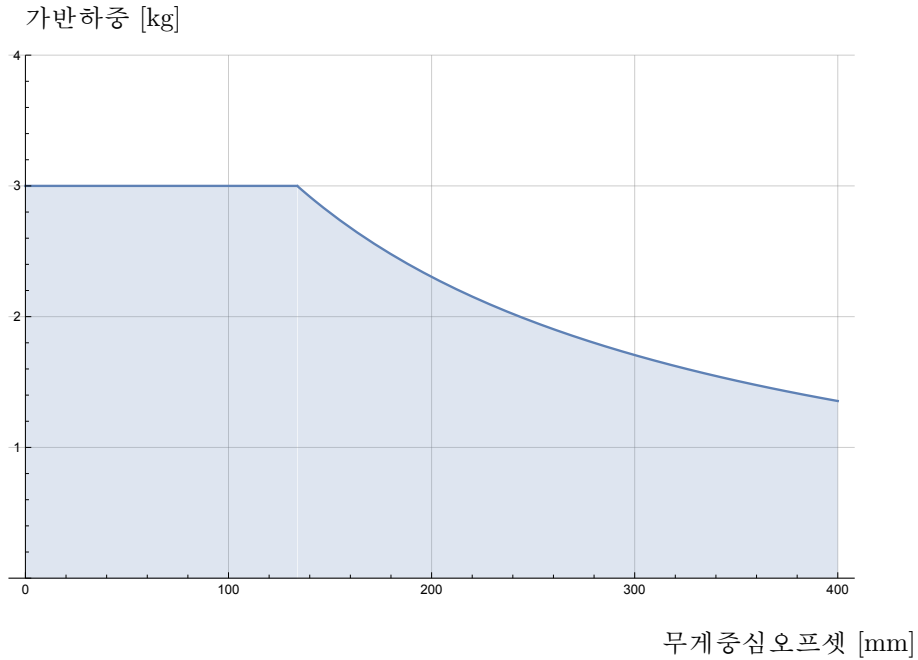


Figure 4.3: 최대허용가반하중과무게중심오프셋간의관계.

5 전기적인터페이스

5.1 소개

이장에서는로봇팔과컨트롤박스의모든전기인터페이스를설명한다.
다른인터페이스들은다른목적과특성이있는다섯그룹으로나뉘어져있다:

- 컨트롤러 I/O
- 툴 I/O
- 이더넷
- 전원연결
- 로봇연결

“I/O” 라는용어는인터페이스로들어가거나오는디지털및아날로그컨트롤신호모두를의미한다.

다섯그룹은다음항목에서설명한다. 대부분의 I/O 형식에대하여예가주어졌다.

다음항목의경고와주의는모든다섯그룹에해당하며반드시준수해야한다.

5.2 전기경고및주의

다음경고와주의는로봇에플리케이션을설계하고설치하는경우에반드시준수해야한다. 경고와주의는정비작업에도적용된다.



위험:

1. 올바른안전수준인안전 PLC 가아닌 PLC 에는절대로안전신호를연결하지않는다. 이경고를따르지않으면안전중지기능중하나를재정의할수있기때문에심각한부상또는사망에이를수있다. 안전인터페이스신호를일반 I/O 인터페이스신호와분리하는것이중요하다.
2. 모든안전관련신호는중복적으로만들어졌다 (두개의별도채널). 두채널을분리하여신호장애가안전기능손실로이어지지않도록한다.
3. 컨트롤박스내부의 I/O 는일반또는안전관련 I/O 로구성할수있다. 5.3 항목을완전하게읽고이해한다.



위험:

1. 방수등급을 받지 않은 모든 장비는 건조하게 유지한다. 물이 제품 안으로 침투하면 모든 전력을 록아웃 및 태그아웃 처리하고 공급 업체에 연락한다.
2. 로봇과 함께 제공된 원래 케이블만 사용한다. 케이블이 구부러질 수 있는 응용에는 로봇을 사용하지 않는다. 더 길거나 유연한 케이블이 필요하면 공급 업체에 문의한다.
3. 음극연결은 “GND” 라고 지칭하며, 이는 로봇과 컨트롤러 박스의 차폐물에 연결되어 있다. 언급한 모든 GND 연결은 전력 공급 및 신호만을 위한 것이다. PE(Protective Earth) 를 위해서는 컨트롤러 박스 안에 있는 접지 표시가 있는 M6 나사 연결을 사용한다. 접지 컨택터는 최소한 시스템에서 최고 전류의 전류 등급을 가지고 있어야 한다.
4. 로봇 I/O 에 인터페이스 케이블을 설치할 때에는 주의해야 한다. 맨 아래에 있는 금속 판은 인터페이스 케이블 및 커넥터 용이다. 구멍을 뚫기 전에 플레이트를 떼낸다. 플레이트를 다시 설치하기 전에 깎은 부스러기를 모두 치운다. 올바른 글랜드 크기를 사용하도록 한다.



주의:

1. 로봇은 EMC(전자기적합성) 에 대한 국제 IEC 표준에 준하여 시험을 거쳤다. 해당 IEC 표준에서 정의하는 수준보다 높은 신호로 방해하면 로봇이 예기치 않은 행동을 보일 수 있다. 매우 높은 신호 수준 또는 과도한 노출은 로봇을 영구적으로 손상할 수 있다. EMC 문제는 대체로 용접 공정에서 나타나며, 로그에서 오류 메시지를 알려준다. Universal Robots 는 EMC 문제에 의한 손상에 대하여 책임을 질 수 없다.
2. 컨트롤러 박스에서 다른 기계 및 공장 장비로 이어지는 I/O 케이블은 연장 시험을 수행하지 않는 한 30m 보다 길 수 없다.



참고:

모든 전압과 전류는 따로 명시하지 않는 한 DC(직류) 이다.

5.3 컨트롤러 I/O

이 장은 장비를 컨트롤러 박스 안에 있는 I/O 와 연결하는 방법을 설명한다. 이 I/O 는 매우 유연하므로, 뉴메틱 릴레이, PLC, 비상정지 버튼 등의 다양한 장비에서 사용할 수 있다.

아래 그림은 컨트롤러 박스 내부의 전기 인터페이스 레이아웃을 표시한다.

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	■	Analog Inputs	AG	■
	EI0	■	GND	■	GND	■	CI0	■	CI4	■	CO0	■	CO4	■	DI0	■	DI4	■	DO0	■	DO4	■		AI0	■
Safeguard Stop	24V	■	ON	■	24V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	24V	■	24V	■	0V	■	0V	■	Analog Outputs	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	■

다른색의의미는반드시알아두어야한다.

노란색과빨간색텍스트	전용안전신호
노란색과검은색텍스트	안전을위해구성가능함
회색과검정색텍스트	범용디지털 I/O
녹색과검정색텍스트	범용아날로그 I/O

“컨피규어러블” I/O 는 GUI 에서안전등급 I/O 또는범용 I/O 로구성할수있다. 자세한내용은 II 항목참조.

다음하위항목에서디지털 I/O 사용하는방법을확인할수있다. 다음항목은반드시준수해야할공통사양을설명한다.

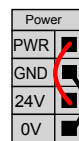
5.3.1 모든디지털 I/O 에대한공통사양

이항목은컨트롤박스에대한다음 24V 디지털 I/O 에대하여전기사양을정의한다.

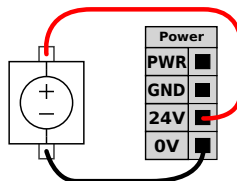
- 안전 I/O.
- 구성가능한 I/O.
- 범용 I/O.

세가지다른입력에서모두동일한전기사양에따라서 UR 로봇을설치하는것이매우중요하다.

“Power” 라고지칭하는터미널블록을구성하여내부 24V 전원또는외부전원에서디지털 I/O 에전력공급하는것이가능하다. 이블록은네터미널로구성되어있다. 상위두개는 (PWR 및 GND) 24V 이며내부 24V 전원으로그라운드한다. 블록의하위두터미널은 (24V 및 0V) 24V 입력으로서 I/O 에전력공급한다. 기본구성은내부전원공급을사용하는것이다. 아래참조.



전류가더필요하면외부전원을아래처럼연결할수있다.



내부및외부전원에대한전기사양은아래에제시되어있다.

터미널	매개변수	최소	형식	최대	단위
내부 24V 전원					
[PWR - GND]	전압	23	24	25	V
[PWR - GND]	전류	0	-	2	A
외부 24V 입력요구사항					
[24V - 0V]	전압	20	24	29	V
[24V - 0V]	전류	0	-	6	A

디지털 I/O 는 IEC 61131-2 를 준수하여 조립되어 있다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

터미널	매개변수	최소	형식	최대	단위
디지털 출력					
[COx / DOx]	전류	0	-	1	A
[COx / DOx]	전압강하	0	-	0.5	V
[COx / DOx]	누설전류	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	기능	-	PNP	-	형식
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	형식
디지털 입력					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	전압	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	OFF 영역	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	ON 영역	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	전류 (11-30V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	기능	-	PNP	-	형식
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	형식



참고:

“컨 피규 어 러 블” 은 안전 등급 I/O 또는 정상 I/O 로 구성 할 수 있는 I/O 에 대 하여 사 용 한 다. 이는 검 정 색 텍 스트 가 있 는 노 란 색 터 미 널 이 다.

5.3.2 안전 I/O

이 항목은 전담 안전 입력 (노란색 터미널과 빨간색 텍스트) 과 컨 피규 어 러 블 I/O (노란색 터미널과 검은색 텍스트) 를 안전 I/O 로 구성 한다. 5.3.1 항목의 공통 사양을 반드시 준수해야 한다.

안전 장치 및 장비는 반드시 1장의 안전 안내 및 위험 평가에 따라서 설치해야 한다.

모든 안전 I/O 는 쌍 (중복) 이며 반드시 별도의 브랜치를 유지해야 한다. 단일 결함이 안전 기능을 상실하게 해서 는 안 된다.

두 영구 안전 입력은 비상 정지와 안전 방호 정지이다. 비상 정지 입력은 비상 정지 장비만을 위한 것이다. 안전 방호 정지 입력은 모든 안전 등급 보호 장비를 위한 것이다. 기능 차이는 아래에 제시되어 있다.

	비상정지	안전방호정지
로봇이이동을멈춤	예	예
프로그램실행	정지	일시정지
로봇전력	꺼짐	켜짐
초기화	수동	자동또는수동
사용빈도	빈번하지않음	빈번하지않은
에대한모든사이클재초기화가필요함	브레이크해제만	아니오
정지카테고리 (IEC 60204-1)	1	2
모니터링기능의		
퍼포먼스레벨 (ISO 13849-1)	PLd	PLd

컨피규어러블 I/O 를 사용하여 추가 안전 I/O 기능을 설정할 수 있다. 예: 비상정지 출력. 안전 기능에 대한 컨피규어러블 I/O 세트 구성은 GUI 로 할 수 있다. II 참조.

안전 I/O 사용 방법의 몇 가지 예가 다음 하위 항목에 제시되어 있다.

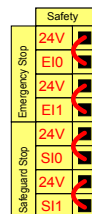


위험:

- 올바른 안전 수준인 안전 PLC 가 아닌 PLC 에는 절대로 안전 신호를 연결하지 않는다. 이 경고를 따르지 않으면 안전 중지 기능 중 하나를 재정의할 수 있기 때문에 심각한 부상 또는 사망에 이를 수 있다. 안전 인터페이스 신호를 일반 I/O 인터페이스 신호와 분리하는 것이 중요하다.
- 모든 안전 등급 I/O 는 중복으로 만들어졌다 (두 개의 별도 채널). 두 채널을 분리하여 신호 장애가 안전 기능 손실로 이어지지 않도록 한다.
- 안전 기능은 로봇을 설치하기 전에 반드시 확인해야 한다. 안전 기능은 반드시 정기적으로 시험해야 한다.
- 로봇 설치는 다음 사양을 준수해야 한다. 이를 따르지 않으면 안전 중지 기능을 재정의할 수 있기 때문에 심각한 부상 또는 사망에 이를 수 있다.

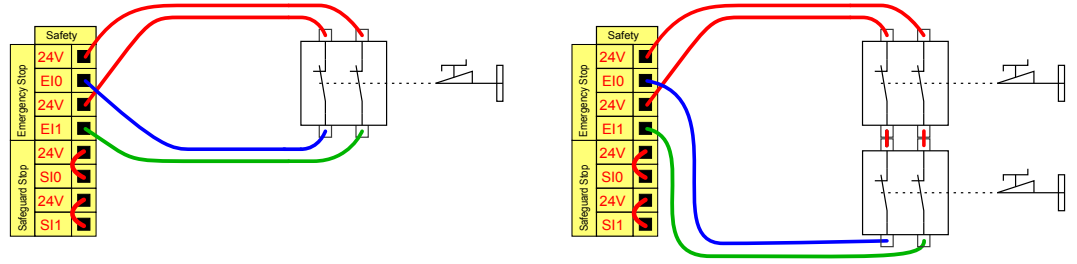
5.3.2.1 기본값 안전 구성

로봇은 기본값 구성으로 배송되므로 추가 안전 장비 없이 작업을 할 수 있다. 아래도 참조.



5.3.2.2 비상정지 버튼 연결하기

대부분의 용법에서 하나 이상의 비상정지 버튼을 사용하는 것이 요구된다. 아래도 하나의 하나 이상의 비상정지 버튼을 연결할 수 있음을 보여준다.



5.3.2.3 다른기계와비상정지공유

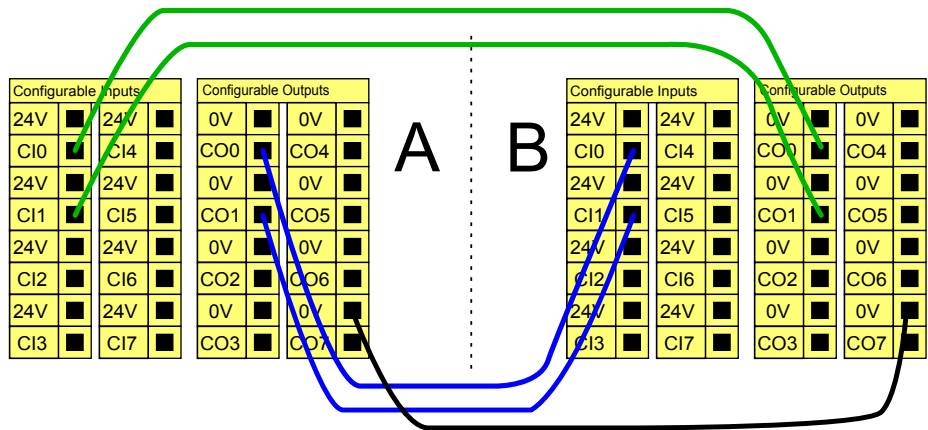
로봇을다른기계와함께사용할때공동비상정지회로를설정하는것이바람직한경우가 종종있다. 작업자는이를통해어떤비상정지버튼을사용해야할지생각할필요가없게 된다.

두기계모두서로의비상정지조건에서벗어나갈기다리기때문에일반비상정지입력은 공유목적으로사용할수없다.

다른기계와비상정지기능을공유하려면다음컨피규어러블 I/O 기능을반드시 GUI 를통해구성해야한다.

- 컨피규어러블입력쌍: 외부비상정지:
- 컨피규어러블출력쌍: 시스템비상정지.

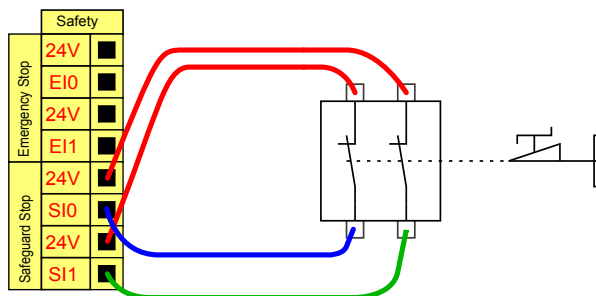
아래도해는두 UR 로봇이비상정지기능을공유하는것을보여준다. 이에에서사용한 구성 I/O 는 “CI0-CI1” 및 “CO0-CO1” 이다.



두 UR 로봇또는다른기계를연결해야한다면비상정지신호를제어하기위해안전 PLC 가필요하다.

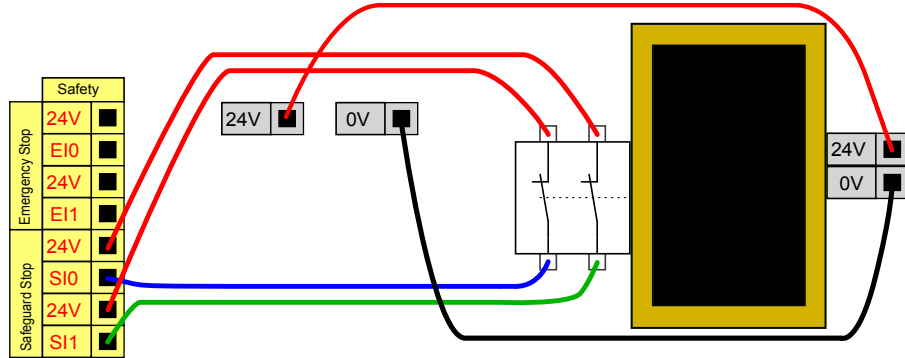
5.3.2.4 안전방호정지및자동재시작

기본안전방호정지장치에는도어가열릴때로봇을정지하는도어스위치이다. 아래 도해참조.



이 구성은 작업자가 문을 통과하고 닫을 수 없는 경우에만 사용하는 것이 목적이다. 컨피규어러블 I/O 는 로봇 동작을 다시 시작하기 위해 문 밖에 리셋 버튼을 설치하는데 사용할 수 있다.

자동재시작이 적합한 다른 경우는 안전 매트 또는 안전 등급 레이저 스캐너를 사용할 때이다. 아래 참조.

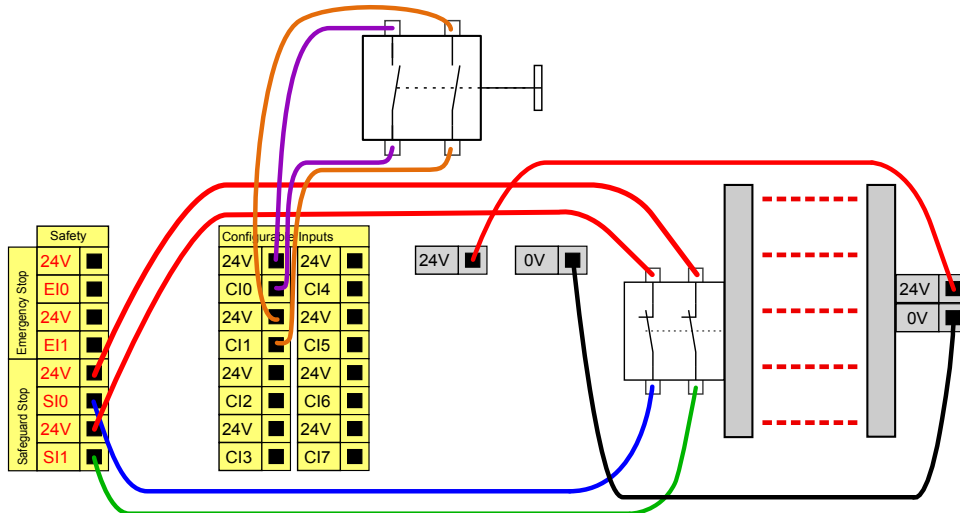


위험:

1. 안전방호 신호 재수립 후에 로봇이 다시 시작된다. 안전 한도 내에서 신호가 다시 설정될 수 있다면 이 구성을 사용하지 않는다.

5.3.2.5 안전방호 정지 및 리셋 버튼

라이트 커튼 인터페이스를 위해 안전방호 인터페이스를 사용한다면 안전 한도 외부의 리셋이 필요하다. 리셋 버튼은 두 채널 형식이어야 한다. 이에에서 리셋으로 구성된 I/O 는 “CI0-CI1” 이다. 아래 참조.



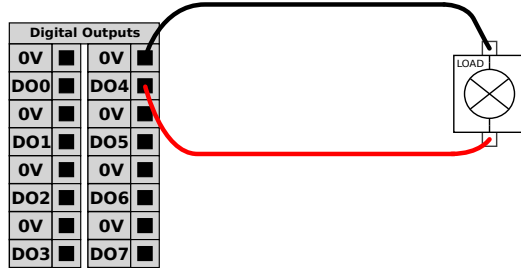
5.3.3 범용 디지털 I/O

이 항목은 안전 I/O 로 구성하지 않는 범용 24V I/O (회색 터미널) 와 컨피규어러블 I/O (노란색 터미널과 검은 텍스트) 를 설명한다. 5.3.1 항목의 공통 사양을 반드시 준수해야 한다.

범용 I/O 는공압식릴레이와같은장비또는다른 PLC 시스템을구동하는데사용할수 있다. 프로그램실행을중지하면모든디지털출력이자동으로꺼질수있다. II 항참조. 이모드에서프로그램이실행중이아니면출력은언제나로우이다. 다음하위항목에예 가제시되어있다. 이예는일반디지털출력을사용하지만, 안전기능을수행하지않도록 구성되어있으면어떠한컨피규어러블출력도사용할수있다.

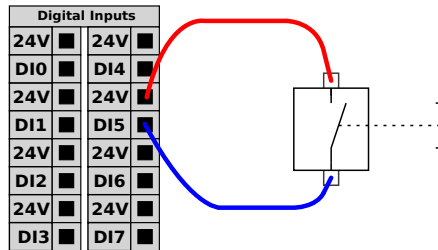
5.3.3.1 디지털출력으로부하제어

이예는디지털출력으로제어할수있도록부하를연결하는법을보여준다. 아래참조.



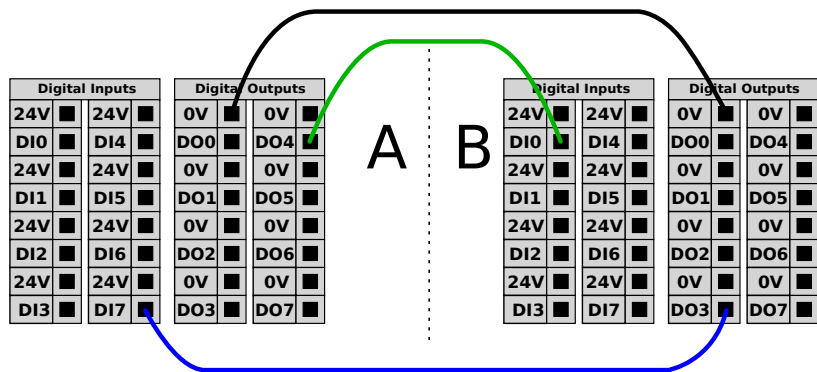
5.3.4 버튼을이용하는디지털입력

아래예는디지털입력에간단한버튼을연결하는방법을보여준다.



5.3.5 다른기계또는 PLC 와의커뮤니케이션

공통 GND (0V) 가수립되고기계가 PNP 기술을사용하면디지털 I/O 를다른장비와 통신하는데사용할수있다. 아래참조.



5.3.6 범용아날로그 I/O

아날로그 I/O 인터페이스는녹색터미널이다. 이는장비간의전압 (0-10V) 또는전류 (4-20mA) 를설정하거나측정하는데사용할수있다. 최고의정확도를확보하기위해다음사항을추천한다.

- I/O 에 가장 가까운 AG 터미널을 사용한다. 이 쌍은 공통 모드 필터를 공유한다.
- 장비 및 컨트롤 박스를 위하여 같은 gnd (0V) 를 사용한다. 아날로그 I/O 는 컨트롤 박스에서 갈바닉 절연되지 않는다.
- 실드 처리한 케이블 또는 트위스트 페어를 사용한다. “Power” 터미널의 “GND” 터미널에 실드를 연결한다.
- 전류 모드에서 작동하는 장비를 사용한다. 전류 신호는 간섭에 덜 민감하다.

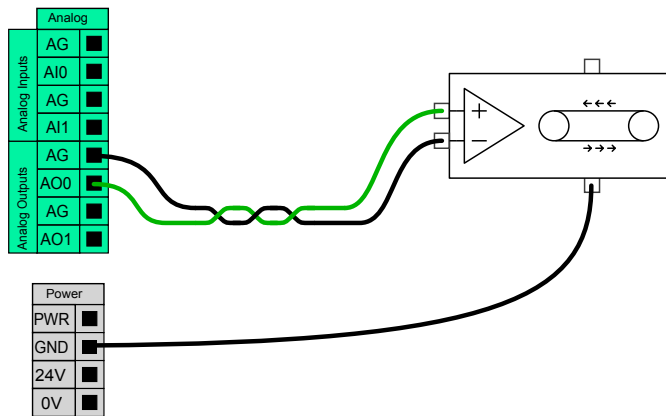
입력 모드는 GUI 에서 선택할 수 있다. II 항목 참조. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

터미널	매개변수	최소	형식	최대	단위
전류 모드 아날로그 입력					
[AIx - AG]	전류	4	-	20	mA
[AIx - AG]	저항	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	분해능	-	12	-	비트
전압 모드 아날로그 입력					
[AIx - AG]	전압	0	-	10	V
[AIx - AG]	저항	-	10	-	Kohm
[AIx - AG]	분해능	-	12	-	비트
전류 모드 아날로그 출력					
[AOx - AG]	전류	4	-	20	mA
[AOx - AG]	전압	0	-	10	V
[AOx - AG]	분해능	-	12	-	비트
전압 모드 아날로그 출력					
[AOx - AG]	전압	0	-	10	V
[AOx - AG]	전류	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	저항	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	분해능	-	12	-	비트

다음 예는 아날로그 I/O 를 사용하는 방법을 제시한다.

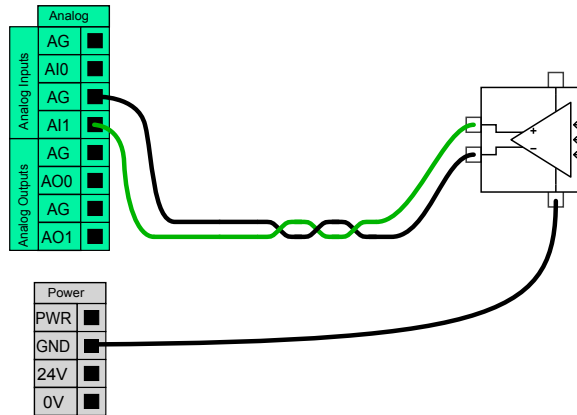
5.3.6.1 아날로그 출력 사용

아래는 아날로그 속도 컨트롤 입력으로 컨베이어 벨트를 사용하는 방법을 제시한다.



5.3.6.2 아날로그입력

아래는아날로그센서를연결하는방법을제시한다.



5.3.7 원격 ON/OFF 제어

원격 ON/OFF 제어는교시 펜던트를사용하지않고컨트롤박스를켜고끄기위해사용한다. 이는일반적으로다음경우에사용한다:

- 터치펜던트를액세스할수없다.
- PLC 시스템이완전한제어를해야한다.
- 여러로봇을동시에켰다가꺼야한다.

원격 ON/OFF 제어는작은보조 12V 전원을제공하고, 이는컨트롤러박스가꺼져있을때활성화상태이다. “on” 및 “off” 입력은단기활성화만을위한것이다. “on” 입력은전원버튼과같은방식으로작동한다. “off” 입력은컨트롤박스가열린파일을저장하고올바르게끝수있게하므로원격 “off” 제어를위해언제나이를사용한다.

전기사양은아래에제시되어있다.

터미널	매개변수	최소	형식	최대	단위
[12V - GND]	전압	10	12	13	V
[12V - GND]	전류	-	-	100	mA
[ON / OFF]	비활성전압	0	-	0.5	V
[ON / OFF]	활성전압	5	-	12	V
[ON / OFF]	입력전류	-	1	-	mA
[ON]	활성화시간	200	-	600	ms

다음에는원격 ON/OFF 를사용하는방법을제시한다.



참고:

소프트웨어의특별기능은프로그램을자동로드하고시작하는데사용할수있다. II 항목참조.

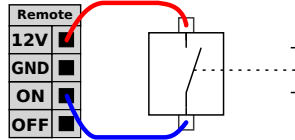


주의:

1. 컨트롤박스를 끄는데 절대로 “on” 입력 또는 전원 버튼을 사용하지 않는다.

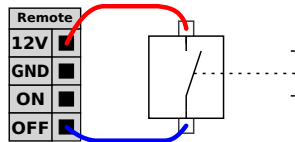
5.3.7.1 원격 ON 버튼

아래도해는 원격켜기버튼을 연결하는 방법을 제시한다.



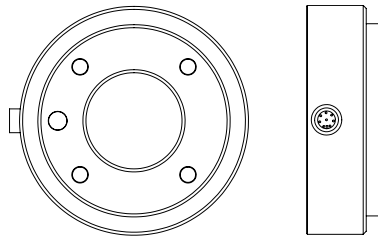
5.3.7.2 원격 OFF 버튼

아래도해는 원격끄기버튼을 연결하는 방법을 제시한다.



5.4 툴 I/O

로봇의 툴 방향 끝에는 소형 8 핀 커넥터가 있다. 아래도해 참조.



이 커넥터는 특정 로봇 툴에 사용되는 그리퍼와 센서에 대한 전력 및 제어 신호를 제공한다. 다음 산업용 케이블이 적합하다:

- Lumberg RKMV 8-354.

케이블 안에 있는 선 8 개는 다른 색을 가지고 있다. 다른 색은 다른 기능을 의미한다. 아래 표 참조:

색상	신호
빨간색	0V (GND)
회색	0V/+12V/+24V (POWER)
파란색	디지털 출력 8 (DO8)
핑크색	디지털 출력 9 (DO9)
노란색	디지털 입력 8 (DI8)
녹색	디지털 입력 9 (DI9)
흰색	아날로그 입력 2 (AI2)
갈색	아날로그 입력 3 (AI3)

내부전원공급은 GUI 의 I/O 탭에서 0V, 12V 또는 24V 로설정 할수있다. II 항목 참조. 전기사양은아래에제시되어있다:

매개변수	최소	형식	최대	단위
24V 모드외공급전압	-	24	-	V
12V 모드외공급전압	-	12	-	V
두모드외공급전류	-	-	600	mA

다음항목은툴의다양한 I/O 를설명한다.



위험:

1. 전력중단이위험을일으키지않도록툴과그리퍼를연결 한다.
예: 툴에서작업부품이빠져나오는것.
2. 프로그래머의오류로전압이 24V 로변하여장비에손상을일으키고심한경우에는화재까지일으킬수있으므로, 12V 를사용할때에는주의해야한다.



참고:

툴플렌지는 GND 에연결되어있다 (빨간선과같은).

5.4.1 툴디지털출력

디지털출력은 NPN 으로적용 되어있다. 디지털출력을활성화하면, 대응연결은 GND 로이어지고, 비활성화하면대응연결이개방된다 (오픈 -컬렉터/오픈 -드레인). 전기사양은아래에제시되어있다:

매개변수	최소	형식	최대	단위
개방시전압	-0.5	-	26	V
싱킹시전압 1A	-	0.05	0.20	V
싱킹시전류	0	-	600	mA
GND 를통한전류	0	-	600	mA

디지털출력사용방법의몇가지예가다음하위항목에제시 되어있다.

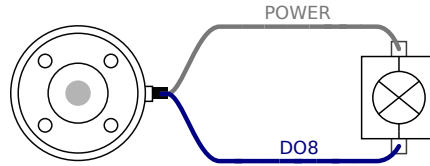


주의:

1. 디지털출력은전류제한을적용하지않으며, 특정데이터를무시하면영구적인손상을입힐수있다.

5.4.1.1 톨 디지털 출력 사용하기

아래 예에서는 내부 12V 또는 24V 전원 공급을 사용하여 부하를 켜는 것을 보여준다. I/O 탭에서 출력을 정의해야 하는 것을 잊지 말아야 한다. 부하를 꺼도 전력 연결 및 차폐물/그라운드 사이에 전압이 남는 것을 염두에 두어야 한다.



5.4.2 톨 디지털 입력

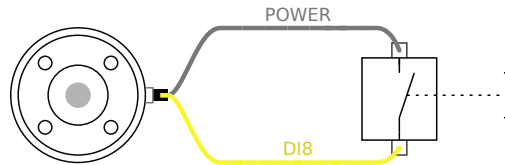
디지털 입력은 PNP 및 약한 풀다운 저항이 적용되어 있다. 이는 부동 입력이 언제나 로우를 읽는다는 것을 의미한다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

매개변수	최소	형식	최대	단위
입력 전압	-0.5	-	26	V
논리적 저 전압	-	-	2.0	V
논리적 고 전압	5.5	-	-	V
입력 저항	-	47k	-	Ω

디지털 입력 사용 방법의 몇 가지 예가 다음 하위 항목에 제시되어 있다.

5.4.2.1 톨 디지털 입력 사용하기

아래 예는 간단한 버튼을 연결하는 방법을 보여준다.



5.4.3 톨 아날로그 입력

아날로그 입력은 I/O 탭에서 비차동이므로 전압 또는 전류로 설정할 수 있다. II 항목 참조. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

매개변수	최소	형식	최대	단위
전압 모드 입력 전압	-0.5	-	26	V
입력 저항 @ 0V 10V 범위	-	15	-	kΩ
전류 모드 입력 전압	-0.5	-	5.0	V
전류 모드 입력 전류	-2.5	-	25	mA
입력 저항 @ 4mA 20mA 범위	-	200	-	Ω

아날로그 입력 사용 방법의 두 가지 예가 다음 하위 항목에 제시되어 있다.

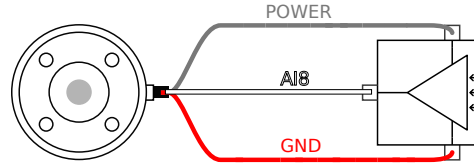


주의:

1. 아날로그 입력은 전류 모드에서 전압에 대하여 보호받지 않는다. 전기 사양에서 제한을 과도하게 매기면 입력에 영구적 손상을 일으킬 수 있다.

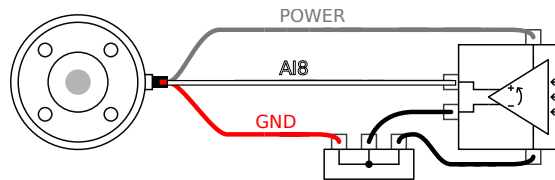
5.4.3.1 틀아날로그입력사용하기, 비차동

아래에는아날로그센서에비차동출력을연결하는방법을보여준다. 아날로그입력의 입력모드가 I/O 탭과동일하게지정되는한센서출력은전류또는전압중에서선택할수 있다. 전압출력이있는센서가틀의내부저항을구동할수있는지확인해야한다. 그렇지않으면측정이잘못될수있다.



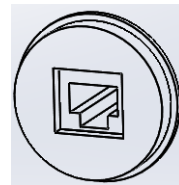
5.4.3.2 틀아날로그입력사용하기, 차동

아래에는아날로그센서에차동출력을연결하는방법을보여준다. 음출력부를 GND(0V) 에연결하면비차동센서와동일하게작동한다.



5.5 이더넷

컨트롤박스아래에이더넷연결이제공되어있다. 아래도해참조.



이더넷인터페이스는다음을위해서사용할수있다:

- MODBUS I/O 확장모듈. 자세한내용은 II 항목참조.
- 원격액세스및컨트롤.

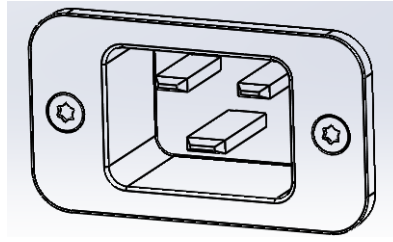
전기사양은아래에제시되어있다.

매개변수	최소	형식	최대	단위
커뮤니케이션속도	10	-	100	Mb/s

5.6 전원연결

컨트롤러박스의전원케이블은끝에표준 IEC 플러그가있다. IEC 플러그에해당국가 전원플러그또는케이블을연결한다.

로봇에전력을공급하려면컨트롤박스가전원에연결되어있어야한다. 이는컨트롤박스아래의표준 IEC C20 플러그와해당 IEC C19 코드를통해해야한다. 아래도해참조.



전원공급의최소요구조건:

- 접지.
- 메인퓨즈.
- 누전차단기.

서비스룩아웃과태그아웃을쉽게사용할수있도록로봇에플리케이션에서모든장비를
 끌수있는전원스위치를설치할것을권장한다.

전기사양은아래표에제시되어있다.

매개변수	최소	형식	최대	단위
입력전압	100	-	240	VAC
외부전원퓨즈 (@ 100-200V)	8	-	16	A
외부전원퓨즈 (@ 200-240V)	8	-	16	A
입력주파수	47	-	63	Hz
대기전력	-	-	0.5	W
정격소비전력	90	150	325	W

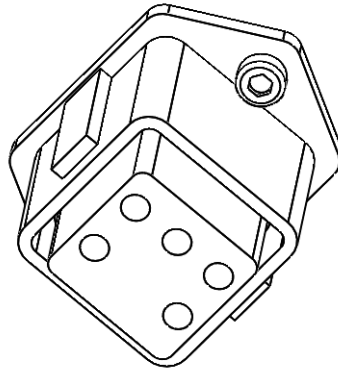


위험:

1. 로봇을올바르게접지했는지확인한다 (전기적지면연결). 컨트롤러박스안의접지심볼과관련된나사에서사용하지않은나사들로시스템의모든장비에대하여공통적인접지를한다. 접지컨덕터는최소한시스템에서최고전류의전류등급을가지고있어야한다.
2. 컨트롤러상자의입력전력은 RCD(누전차단기) 및올바른퓨즈로보호해야한다.
3. 정비도중완비로봇설치를위하여모든전력에대하여룩아웃및태그아웃을실행한다. 시스템이룩아웃인상태에서는다른장비가로봇 I/O 에전압을공급할수없다.
4. 컨트롤러박스에전원을공급하기전에모든케이블이연결되어있는지확인한다. 언제나원래제공된올바른전선을사용한다.

5.7 로봇연결

컨트롤러박스아래의커넥터에로봇케이블을반드시연결해야한다. 아래도해참조. 로봇팔을켜기전에커넥터가올바르게잠겨있는지확인한다. 로봇케이블분리는로봇전원을꺼진상태에서만할수있다.



주의:

1. 로봇팔이켜진상태에서는로봇케이블을분리하지마십시오.
2. 원래케이블은연장하거나개조하지마십시오.

6 유지 및 보수

보전 및 수리 작업은 이 설명서의 모든 안전 지침을 준수하여 수행하는 것이 필수적이다.

보전, 교정, 수리 작업은 반드시 지원 웹사이트 <http://www.universal-robots.com/support>에 있는 최신 서비스 매뉴얼 버전에 따라서 수행해야 한다.

수리는 허가 받은 시스템 통합자 또는 Universal Robots 만 수행해야 한다.

Universal Robots 에 부품을 반환할 때에는 서비스 매뉴얼에 따라서 반환해야 한다.

6.1 안전 지침

보전 및 수리 작업 후에는 반드시 점검하여 요구되는 안전 수준에 부합하는지 확인한다. 이 점검을 위해 유효한 국가 또는 지역 작업 안전 규정을 반드시 준수해야 한다. 안전 기능에 대한 모든 올바른 기능성도 함께 시험해야 한다.

보전 및 수리 작업 목적은 시스템을 작업 가능한 상태로 유지하거나, 잘못이 있을 때에는 시스템을 작업 가능 상태로 되돌리는 것이다. 수리 작업은 실제 수리뿐 아니라 문제 진단을 포함한다.

로봇 팔 또는 컨트롤 박스에 작업을 할 때에는 반드시 다음 안전 절차를 따르고 경고를 지켜야 한다.



위험:

1. 소프트웨어 안전 설정을 아무것도 바꾸지 않는다 (예: 포스 제한). 안전 구성은 PolyScope 설명서에 설명이 나와 있다. 안전 매개변수 중 무엇이든 변경되면 로봇 시스템 전체를 신규로 고려한다. 즉 이에 따라 위험 평가를 포함하여 전체적인 안전 승인 절차를 다시 수행해야 한다는 의미이다.
2. 같은 아티클 번호가 있는 새 구성 요소 또는 Universal Robots 에서 승인한 동등한 구성 요소로 결합이 있는 구성 요소를 변경한다.
3. 작업을 완료한 다음에는 꺼진 안전 기능을 다시 켜는다.
4. 모든 수리를 기록하고 로봇 시스템 전체와 관련된 기술 파일에 이 문서를 저장한다.



위험:

1. 전원입력케이블을컨트롤박스맨아래에서제거하여전원을완전히끄는다. 로봇팔또는컨트롤박스에연결된다른전력공급원에서전력이공급되지않도록한다. 수리기간동안에다른사람이시스템에전원을공급하는것을방지하도록주의해야한다.
2. 시스템에다시전원공급을하기전에접지를확인한다.
3. 로봇팔또는컨트롤박스부품을해체할때에는 ESD 규정을준수한다.
4. 컨트롤박스내에있는전력공급부를해체하지않도록한다. 컨트롤박스를꺼낸후몇시간이지난다음에도이전력공급부에는고전압이 (최대 600V) 잔존해있을수있다.
5. 로봇팔또는컨트롤박스에물이나먼지가들어가는것을방지한다.

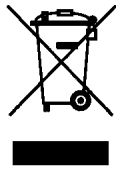
7 폐기및환경

UR 로봇은적용되는국가의법, 규정, 표준에따라폐기해야한다.

UR 로봇은환경보호를위하여위험물질을제한적으로사용하여제조되었으며, 이는유럽 RoHS 지령 2011/65/EU 의정의를따른다. 이러한물질로는수은, 카드뮴, 납, 크로뮴 VI, 폴리브롬화비페닐, 폴리브롬화디페닐에테르가여기에포함된다.

덴마크시장에서판매하는 UR 로봇의폐기및취급비용은 DPA-시스템을통하여 Universal Robots A/S 가선지불하였다. 유럽 WEEE Directive 2012/19/EU 가적용되는국가의수입자는반드시자신의국가의 WEEE 등록부에등록해야한다. 이요금은일반적으로 1€/로봇미만이다. 국가등록부목록: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

다음심볼은위의법규에대한준수여부를표시하기위하여로봇에고정되어있다:



8 인증

이 장은 제품에 대하여 작성한 다양한 인증 및 선언을 제공한다.

8.1 제 3 자 인증

제 3 자 인증은 자발적이다. 하지만 로봇 통합자를 위한 최고의 서비스를 제공하기 위하여 UR 은 다음의 공인 시험 기관에서 로봇을 인증했다:



TÜV NORD UR 로봇은 EU 기계류 지침 2006/42/EC 에서 인증 기관으로 인정 받은 TÜV NORD 로부터 안전성을 승인 받았다. TÜV NORD 안전 승인 인증은 부록 B에 포함되어 있다.



DELTA UR 로봇은 DELTA 의 안전 및 성능 시험을 거쳤다. 전자기 적합성 (EMC) 인증은 부록 B에 포함되어 있다. 환경 적합성 인증은 부록 B에 포함되어 있다.

8.2 EU 지령에 준하는 선언

EU 선언을 주로 유럽 국가에 의미가 있다. 하지만 유럽 외부의 일부 국가가 이를 인정하고, 요구하는 경우도 있다. 유럽 지령은 공식 홈페이지에서 찾아볼 수 있다. <http://eur-lex.europa.eu>.

UR 로봇은 아래 지령을 준수하여 인증을 받았다.

2006/42/EC — 기계류 지침 (MD)

UR 로봇은 기계류 지침 2006/42/EC 에 준하여 불완비 기계류이다. 이 지령에 따르면 CE 마크는 불완비 기계류에 부착하지 않았다. UR 로봇을 살충 용도로 사용한다면 지령 2009/127/EC 를 참조한다. 2006/42/EC annex II 1.B. 에 준하는 편입 선언은 부록 B에서 확인할 수 있다.

2006/95/EC — 저전압 지령 (LVD)

2004/108/EC — 전자기 적합성 (EMC)

2011/65/EU — 유해물질 사용 제한 (RoHS)

2012/19/EU — 폐전기 및 전자제품 (WEEE)

위 지령에 대한 적합성 선언은 부록 B의 편입 선언에 포함되어 있다.

CE 마크는 위의 CE 마크 표시 지령에 준하여 부착했다. 폐전기 및 전자제품 관련 정보는 7 장을 참조한다.

로봇 개발도 중 적용한 표준에 대한 정보는 부록 C을 (를) 참조한다.

9 보증

9.1 제품보증

딜러또는리테일러에대한사용자 (고객) 클레임에대한침해없이고객은아래조건하에서제조사보증을받는다:

서비스시작 12 개월내에제조또는재료문제에따른결함이새장치및구성요소에나타나는경우 (배송시기로부터최대 15 개월내), Universal Robots 는필요한부품을제공하고, 사용자 (고객) 는부품교체, 현재기술을반영하는대체품으로부품교체또는부품수리를위하여작업시간을투여한다. 이보증은장치결함이올바르지않은취급및사용자설명서에있는정보를따르지않은경우에무효이다. 이보증은공식딜러또는고객자신이수행한서비스에적용되거나확장되지않는다 (예: 설치, 구성, 소프트웨어다운로드). 보증적용을받기위해구매영수증및구매날짜를증거로제시해야한다. 보증서비스요청은반드시보증에적용받는결함을발견하고 2 개월내로제출해야한다. Universal Robots 가교체하고반납받은장치또는구성요소의소유권은 Universal Robots 가가지고있다. 장치와관련된다른클레임은이보증에서제외된다. 이보증은고객의법적권리를제한하거나예외를두지않으며제조사의태만에따른사망또는개인상해에대한책임을면제하지않는다. 보증기간은보증하에서수행한서비스로인해연장되지않는다. 의무적으로제공하는보증은없으며 Universal Robots 는교체또는수리를위하여고객에게청구할권리를보유한다. 위조항은고객에불리하게입증책임조건에대한변경을묵시적으로적용하지않는다. 기기가결함을나타내는경우 Universal Robots 는수입손실, 사용손실, 생산손실또는다른제품장비에대한손상과같은간접적손해또는손실을포함하지만이에제한되지않는간접, 우발적, 특수, 결과적손해에대하여보상을하지않는다.

기기가결함을나타내는경우 Universal Robots 는생산손실또는다른제품장비에대한손상과같은간접적손해또는손실에대하여보상을하지않는다.

9.2 면책조항

Universal Robots 는제품안정성및성능개선노력을계속진행하므로사전에알리지않고제품을업그레이드할권리를보유한다. Universal Robots 는이설명서의모든내용이정확하고올바르도록노력하지만, 어떠한오류또는빠진정보에대해서도책임을지지않는다.

A 정지시간및정지거리

정지카테고리 0 과정지카테고리¹ 1 의정지시간및거리정보를전부확인할수있다. 이부록은정지카테고리 0 에대한정보를포함한다. 정지카테고리 1 정보는 <http://universal-robots.com/support/>에서확인할수있다.

A.1 정지카테고리 0 의정지거리및시간

아래표는정지카테고리 0 발동시측정한정지거리와시간을포함한다. 이측정은로봇의다음구성에해당함:

- 연장: 100% (로봇팔이수평으로완전히연장됨).
- 속도: 100% (로봇의일반속도는 100% 으로지정되고관절속도는 183°/s 임).
- 페이로드: TCP 에부착된로봇이최대페이로드를취급한다 (3 kg).

관절 0 에대한시험은수평이동수행으로했다. 즉, 회전축이지면에대하여수직이었다. 관절 1 과 2 시험도중로봇은수직궤도를따라이동했다. 즉, 회전축이지면에대하여평행이고, 로봇이이동하는동안정지를수행했다.

	정지거리 (rad)	정지시간 (ms)
관절 0 (베이스)	0.18	159
관절 1 (숄더)	0.20	154
관절 2 (엘보우)	0.15	92

¹IEC 60204-1 기준, 자세한정보는용어집참조.

B 선언및인증

B.1 CE/EU 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

hereby declares that the product described below

Industrial robot UR3/CB3
Serial number _____

may not be put into service before the machinery in which it will be incorporated is declared in conformity 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 and available in electronic form to national authorities upon legitimate request. Undersigned is based on the manufacturer address and authorised to compile this documentation.

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

- 2014/35/EU — Low Voltage Directive (LVD)
- 2014/30/EU — 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, April 20th, 2016

R&D

David Brandt
Technology Officer

B.2 CE/EU 편입선언 (원본번역)

European directive 2006/42/EC annex II 1.B. 에 준함.

제조사 Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

여기에서 아래와 같이 제품에 대하여 선언한다

산업용 로봇 UR3
일련번호 (원본참조)

기계의 편입이 Directive 2006/42/EC 및 Directive 2009/127/EC 개정 조항, 그리고 이를 국가의 법으로 규정하는 규제 조항에 대한 적합성을 선언하지 않는 한 사용할 수 없다.

올바른 편입 조건에 따른 Directive 2006/42/EC 의 필수 조건을 모두 준수하기 위해 제품의 안전 기능이 준비되었다. 제품 설명서 참조. Directive 2006/42/EC 의 모든 필수 조건에 대한 준수는 특정 로봇 설치 및 최종 위험 평가에 의존한다.

해당 기술 문서는 Directive 2006/42/EC annex VII part B 에 준하여 작성되며 적합한 요청에 따라서 전자 형식으로 국가 당국에 제공할 수 있다. 서명자는 제조사 주소를 기준으로 하며 이 문서 작성 권한을 받았다.

그리고 제품은 다음 지령에 대한 적합성을 선언했고, 이에 따라 제품은 CE 마크를 획득했다:

- 2014/35/EU — 저전압 지령 (LVD)
- 2014/30/EU — 전자기 적합성 지령 (EMC)
- 2011/65/EU — 유해물질 사용 제한 (RoHS)

관련 표준을 포함하는 적용된 조화 표준 목록은 제품 설명서에 제공되어 있다. 이 목록은 이 문서 및 제품과 동일한 일련번호를 가진 제품 설명서에 대하여 유효하다.

Odense, 2016 년 4 월 20 일

R&D

David Brandt
Technology Officer


B.3 안전시스템인증



B.4 환경시험인증



Climatic and mechanical assessment sheet no. 1375

DELTA client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark	DELTA project no. T209612 and T209963
Product identification Robot system UR3, consisting of: UR3 Robot Arm CB 3.1 Control Box TP 3.1 Teach Pendant	
DELTA report(s) DELTA project no. T209612, DANAK-19/14749 DELTA project no. T209963, DANAK-19/14964	
Other document(s)	
Conclusion The Robot system UR3 including its Robot Arm, Control Box and Teach Pendant has 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 the annexes of the test reports mentioned above, were fulfilled. IEC 60068-2-1:2007, Test Ae: -5 °C, 16 h IEC 60068-2-2:2007, Test Be: +50 °C, 16 h IEC 60068-2-27:2008, Test Ea: 160 g, 1 ms, 3 x 6 shocks IEC 60068-2-64:2008, Test Fh: 5 – 10 Hz: 0.0025 (m/s ²) ² /Hz, 10 – 50 Hz: 0.04 (m/s ²) ² /Hz, 100 Hz: 0.0025 (m/s ²) ² /Hz, 1.5 m/s ² (0.15 grms), 3 x 30 min.	
Date Hørsholm, 06 February 2015	Assessor  Susanne Otto B.Sc.E.E., B.Com (Org)

저작권 © 2009–2016 Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

B.5 EMC 시험인증



We help ideas meet the real world

Attestation of Conformity

EMC assessment - Certificate no. 1351

From 29 June 2007 DELTA has been designated as Notified Body by the notified authority National Telecom Agency in Denmark to carry out tasks referred to in Annex III of the European Council EMC Directive 2004/108/EC. The attestation of conformity is in accordance with Article 5 and refers to the essential requirements set out in Annex I.

DELTA client

Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

Product identification

UR robot generation 3, G3, including CB3/AE for models UR3, UR5 and UR10

Manufacturer

Universal Robots A/S

Technical report(s)

DELTA Project T207371, EMC Test of UR5 and UR10 - DANAK-19/13884, dated 26 March 2014
DELTA Project T209172, EMC Test of UR3 - DANAK-19/14667, dated 05 November 2014
UR EMC Test Specification G3 rev 3, dated 30 October 2014
EMC Assessment Sheet 1351dpa

Standards/Normative documents

EMC Directive 2004/108/EC, Article 5
EN/(IEC) 61326-3-1:2008, Industrial locations, SIL 2 applications
EN/(IEC) 61000-6-2:2005
EN/(IEC) 61000-6-4:2007+A1


DELTA

Venlighedsvej 4
2970 Hørsholm
Denmark

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

Tel. +45 72 19 40 00
Fax +45 72 19 40 01
www.delta.dk
VAT No. 12275110

Hørsholm, 20 November 2014



Jakob Steensen
Principal Consultant

20aocass-uk-j

C 응용 표준

이 항목은 로봇 팔 및 컨트롤 박스 개발에 적용하는 표준을 설명한다. European Directive 번호가 괄호 안에 있다면, Directive 에 맞추어 표준을 설정했다는 의미이다.

표준은 법이 아니다. 표준은 업계의 이해 관계자들이 개발한 문서로서 제품 또는 제품 그룹에 대하여 정상 안전 및 성능 요구 사항을 정의한다.

약어 정의:

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

이 설명서의 모든 조립 지침, 안전 지침 및 안내를 준수하는 경우에 만 다음 표준을 준수할 수 있다.

ISO 13849-1:2006 [PLd]

ISO 13849-1:2015 [PLd]

ISO 13849-2:2012

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

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

Safety of machinery – Safety-related parts of control systems

Part 1: General principles for design

Part 2: Validation

안전 제어 시스템은 이 표준의 요구 사항에 따라서 퍼포먼스 레벨 d (PLd) 로 설계되어 있다.

ISO 13850:2006 [정지카테고리 1]

ISO 13850:2015 [정지카테고리 1]

EN ISO 13850:2008 (E) [정지카테고리 1 - 2006/42/EC]

EN ISO 13850:2015 [정지카테고리 1 - 2006/42/EC]

Safety of machinery – Emergency stop – Principles for design

비상 정지 기능은 이 표준에 따라서 정지 카테고리 1 로 설계되었다. 정지 카테고리 1 은 모터에 동력을 전달할 수 있는 제어 정지로서 동작을 정지하고, 정지 후에 전원을 차단한다.

ISO 12100:2010

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

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

UR 로봇은이표준의원칙에따라서평가된다.

ISO 10218-1:2011

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

Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots

Part 1: Robots

이표준은통합자가아니라로봇제조사를위한것이다. 둘째부분은 (ISO 10218-2) 로봇에플리케이션설치및설계를다루므로로봇통합자를위한것이다.

표준작성자들은전통적으로펜스및라이트커튼으로안전방호하는전통산업용로봇을암묵적으로염두해두고있었다. UR 로봇은항상포스및전력제한을활성화하도록설계되었다. 그러므로어떤개념은아래에서분명하게설명한다.

UR 로봇이위험한작업에사용되는경우, 추가안전기준이필요할수있다. 이매뉴얼의 1 장참조.

분류:

- “3.24.3 안전방호공간” 은경계안전방호로정의된다. 일반적으로안전방호공간은펜스뒤의공간으로서위험성을가지고있는전통로봇으로부터사람을보호한다. 펜스경계가정의한위험한안전방호공간이없는경우, UR 로봇은내장전력및포스제한협업안전기능을사용하여펜스없이작동하도록설계되었다.
- “5.4.2 성능요구사항”. 모든안전기능은 ISO 13849-1:2006 에따라서 PLd 로구성되었다. 로봇은각관절안에중복인코더시스템을포함하는것으로만들어졌고, 안전등급 I/O 는카테고리 1 3 구조를형성한다. 완전한안전기능의 PLd 를형성하기위해안전등급 I/O 는반드시이설명서에따라서카테고리 3 장비로연결되어야한다.
- “5.7 작동모드”. UR 로봇은다른작동모드가없으므로모드선택기가없다.
- “5.8 펜던트제어”. 이항목은위험한안전방호공간에서사용하는경우, 교시펜던트에대한보호기능을정의한다. UR 로봇은협업작업을위해설계되었으므로, 기존로봇과같은위험한안전방호공간이없다. UR 로봇은전통로봇보다안전하게티칭할수있다. 세위치지정활성화장치를해제하는대신에작업자가간단하게로봇을손으로멈출수있다. UR 로봇이위험한안전방호작업을위해설치된다면, 이설명서의지침대로세위치지정장치가연결될수있다. 추가로 ISO/TS 15066 5.4.5 항을참조한다.
- “5.10 협업작업요구사항”. UR 로봇의전력및포스제한협업안전기능은언제나활성화상태이다. UR 로봇의시각디자인은로봇이협업작업을위해사용할수있음을나타낸다. 전력및포스제한기능은 ISO 10218-1 5.10.5 항에따라설계되었다. 추가로 ISO/TS 15066 5.5.4 항을참조한다.
- “5.12.3 안전등급소프트축및공간제한”. 이안전기능은소프트웨어를통해구성가능한안전기능중하나이다. 해시코드는이모든안전기능설정으로생성되며 GUI 에서안전점검식별자로표시된다.

ISO/TS 15066:2016

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

이는기술규격서 (TS) 이지표준이 아니다. TS 의목적은미완성인요건세트를제시하여해당산업에유용한

¹ISO 13849-1 기준을따름, 자세한정보는용어집참조.

지알아보는것이다. 정의에따르면 TS 는유럽지령에조화가될정도로성숙하지않다.

이 TS 는로봇제조사및로봇통합자를위한것이다. UR 로봇은원로봇자체와관련이있는파트를준수하고, 통합자는로봇통합을위해 TS 를사용할수있다.

이 TS 는협업로봇분야 ISO 10218 표준에보조적으로자발적인요구사항및지침을제시한다. 본문내용에 추가적으로 TS 는부상이 아닌통증을기준으로하는포스및압력제한에대한제한을제시하는표가포함된부 록 A 를포함한다. 많은제한이보수적인예측및문헌연구만을기준으로하기때문에이표아래의참고사항을 읽고이해하는것이중요하다. 과학연구를통해새결과가제시되면모든수치는향후에변경될수있다. 부록 A 는 TS 의비공식적이고자진으로포함하는내용으로서부록 A 의제한값을사용하지않은채 TS 를준수할수 있다.

ANSI/RIA R15.06-2012

Industrial Robots and Robot Systems – Safety Requirements

미국표준은 ISO 표준 ISO 10218-1 (위참조) 및 ISO 10218-2 를하나로통합한문서이다. 언어는영국영어 에서미국영어로바뀌었지만, 내용은동일하다.

이표준의둘째부분은 (ISO 10218-2) Universal Robots 가아닌로봇시스템통합자를위한것이다.

CAN/CSA-Z434-14

Industrial Robots and Robot Systems – General Safety Requirements

캐나다표준은 ISO 표준 ISO 10218-1 (위참조) 및 -2 를하나로통합한문서이다. CSA 는로봇시스템사용 자를위해추가요건을더했다. 이조건의일부는로봇통합자가충족해야한다.

이표준의둘째부분은 (ISO 10218-2) Universal Robots 가아닌로봇시스템통합자를위한것이다.

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

이표준은전기및전자장장애조건을정의한다. 이표준을준수하면 UR 로봇이산업적환경에서잘수행될수 있고다른장비를방해하지않는다.

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

이표준은안전관련기능을위한연장된 EMC 내성을정의한다. 다른장비가 IEC 61000 표준에정의된 EMC 방출제한을초과하더라도이표준을준수하는것으로 UR 로봇의안전기능이안전을보장할수있다.

IEC 61131-2:2007 (E)

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

Programmable controllers

Part 2: Equipment requirements and tests

다른 PLC 시스템과의 안정적인 커뮤니케이션을 보장하기 위해 이 표준 조건에 따라서 정상 및 안전 등급 I/O 가 제작되었다.

ISO 14118:2000 (E)

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

Safety of machinery – Prevention of unexpected start-up

이 두 표준은 매우 비슷하다. 이는 보전 또는 수리 도중에 들다의 도치 않게 다시 켜지고 제어 관점에서 도치 않은 시작 명령이 주어지는 상황에 한해 기지 않은 시작을 피하기 위한 안전 원칙을 정의한다.

IEC 60947-5-5/A1:2005

EN 60947-5-5/A1:2013 [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

직접 열기 작업과 비상 정지 버튼의 안전 잠금 메커니즘이 이 표준의 요건을 준수한다.

IEC 60529:2013

EN 60529/A2:2013

Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

이 표준은 먼지와 물을 차단하는 인클로저 등급을 정의한다. UR 로봇은 이 표준에 따라서 설계되고 IP 코드로 분류된다. 로봇 스틱 참조.

IEC 60320-1/A1:2007

IEC 60320-1:2015

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

EN 60320-1:2015

Appliance couplers for household and similar general purposes

Part 1: General requirements

전원 입력 케이블은 이 표준을 준수한다.

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

Manipulating industrial robots – Mechanical interfaces

Part 1: Plates

UR 로봇의 툴 플랜지는 이 표준의 50-4-M6 형식을 준수한다. 로봇 툴은 또한 올바른 피팅을 위하여 이 표준에 따라서 제조되어야 한다.

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

UR 로봇은 이 표준에서 정의한 인체 공학적 제한의 표면 온도 범위를 벗어나지 않도록 설계되어 있다.

IEC 61140/A1:2004

EN 61140/A1:2006 [2006/95/EC]

Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment

UR 로봇은 전기 쇼크에 대한 보호를 제공하기 위하여 이 표준을 준수한다. 보호 접지/그라운드 연결은 하드웨어 설치 설명서에 정의된 대로 필수적이다.

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

UR 로봇은 이 표준에서 정의한 시험 방법에 따라서 시험한다.

IEC 61784-3:2010

EN 61784-3:2010 [SIL 2]

Industrial communication networks – Profiles

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

이 표준은 안전 등급 커뮤니케이션 버스를 위한 요건을 정의한다.

IEC 60204-1/A1:2008

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

Safety of machinery – Electrical equipment of machines

Part 1: General requirements

이표준의일반원칙이적용된다.

IEC 60664-1:2007

IEC 60664-5:2007

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

EN 60664-5:2007

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

UR 로봇의전기회로는이표준을준수하여설계되었다.

EUROMAP 67:2015, V1.11

Electrical Interface between Injection Molding Machine and Handling Device / Robot

사출성형기와인터페이스연결을할수있도록 E67 액세스리모듈이장착된 UR 로봇은표준을준수한다.

D 기술사양

로봇타입	UR3
중량	11 kg / 24.3 lb
최대가반하중 (4.4절참조)	3 kg / 6.6 lb
미치는범위	500 mm / 19.7 in
관절범위	툴플랜지의무제한회전, 그외모든관절 ± 360°
속도	모든리스트관절: 최대 360°/s 그외관절: 최대 180°/s. 툴: 약 1 m/s / 약 39.4 in/s.
반복정밀도	± 0.1 mm / ± 0.0039 in (4 mils)
공간	Ø128 mm / 5.0 in
자유도	6 회전관절
컨트롤박스크기 (W × H × D)	475 mm × 423 mm × 268 mm / 18.7 in × 16.7 in × 10.6 in
컨트롤박스 I/O 포트	16 디지털인, 16 디지털아웃, 2 아날로그인, 2 아날로그아웃
툴 I/O 포트	2 디지털인, 2 디지털아웃, 2 아날로그인
I/O 전원공급	24 V 2 A 컨트롤박스내부 12 V/24 V 600 mA 툴내부
통신	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet 소켓, Modbus TCP & EtherNet/IP 어댑터
프로그래밍	PolyScope 그래픽사용자인터페이스 12" 터치스크린
소음	비교적소음이없음
IP 분류	IP64
전력소비	일반적인프로그램사용시약 100 W
협업작업	15 개의고급안전기능. 준수사항: EN ISO 13849-1:2008, PLd 및 EN ISO 10218-1:2011, clause 5.10.5
온도	로봇은주위 온도범위 0-50°C 에서작동할수있다. 연속된높은관 절속도에서최대주위온도사양은감소한다.
전원공급	100-240 VAC, 50-60 Hz
계산된작동수명	35,000 hours
케이블	로봇과컨트롤박스사이의케이블 (6 m / 236 in) 터치스크린과컨트롤박스사이의케이블 (4.5 m / 177 in)

Part II

PolyScope 설명서

10 안전구성

10.1 소개

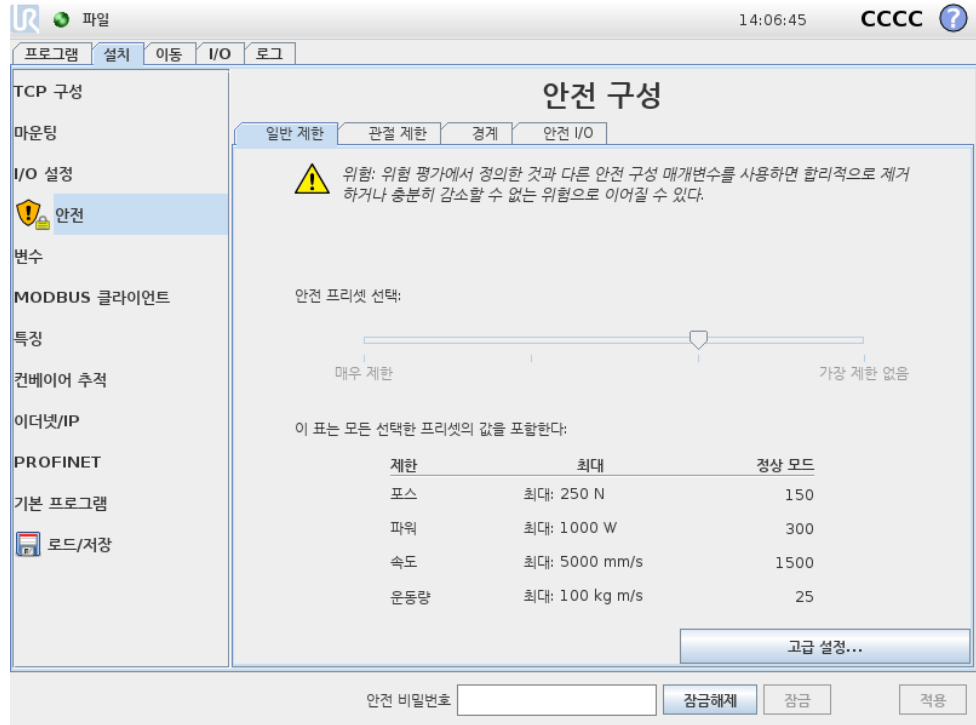
로봇은고급안전시스템을포함하고있다. 로봇작업영역의특정한특성에따라서안전시스템의설정은로봇주위의반드시모든사람과장비의안전을보장하도록구성해야한다. 통합자는가장먼저위험평가에서정의된설정을적용해야한다. 안전시스템에대한자세한내용은 하드웨어설치설명서를참조한다.



위험:

1. 해당로봇에플리케이션에대하여통합자가수행한위험평가에따라서안전관련기능및인터페이스를사용하고구성하기위한정보는 하드웨어설치설명서를참조한다.
2. 로봇팔전원을최초로켜기전에통합자가수행한위험평가에따라서설치의안전구성설정및교시를적용해야한다.
3. 이화면및하위탭에서사용할수있는모든안전구성설정은통합자가수행한위험평가에따라서설정해야한다.
4. 통합자는모든안전구성설정의변경이통합자자신의위험평가를준수하도록해야한다.
5. 예를들어비밀번호보호사용등의방법을이용하여통합자는허가받지않은자가안전구성을변경하는것을방지해야한다.

안전구성화면은 환영화면에서 (11.4참조) 로봇프로그램버튼을누르고 설치탭을선택한다음에 안전을눌러서액세스할수있다. 안전구성은비밀번호로보안을유지한다. 10.8 참조.



안전설정은 로봇팔의 이동을 제한하는 여러 제한값 및 킥피규어러블 입력과 출력에 대한 안전기능 설정으로 구성된다. 이는 안전화면의 다음 하위 탭에서 정의되어 있다:

- 일반제한 하위 탭이 로봇팔의 포스, 파워, 속도 및 운동량을 정의한다. 사람 또는 환경의 일부와 부딪힐 위험이 특히 높다면 이 설정을 낮은 값으로 정해야 한다. 위험성이 낮은 경우에는, 더 높은 일반제한을 설정하여 로봇을 더 빠르게 움직이게 하고, 환경에 더 큰 힘을 가하게 할 수 있다. 자세한 내용은 10.10를 참조한다.
- 관절제한 하위 탭은 관절 속도 및 관절 위치 제한으로 구성되어 있다. 관절 속도 제한은 개별 관절의 최대 각속도를 정의하고, 더 나아가 로봇팔의 속도를 제한한다. 관절 위치 제한은 개별 관절의 허용 위치 범위를 정의한다 (관절 공간 내에서). 자세한 내용은 10.11를 참조한다.
- 경계 하위 탭은 로봇 TCP 플위하여 (직교 공간에서) 안전플레인 및 틀자세 경계를 정의한다. 안전플레인은 로봇 TCP 위치에 대한 하드리미트 또는 감소모드 안전제한 활성화에 대한 트리거로 구성할 수 있다 (10.6 참조). 틀자세 경계는 로봇 TCP 자세에 하드리미트를 둔다. 자세한 내용은 10.12를 참조한다.
- 안전 I/O 하위 탭은 킥피규어러블 입력 및 출력에 대하여 안전기능을 정의한다 (13.2 참조). 예를 들어 비상정지는 입력으로 구성할 수 있다. 자세한 내용은 10.13를 참조한다.

10.2 안전구성변경

안전구성설정은 통합자가 수행한 위험평가를 준수하여 변경해야 한다.

안전구성변경에 대한 추천 절차:

1. 변경이 통합자가 수행한 위험평가를 준수하는지 확인한다.
2. 통합자가 수행한 위험평가에 정의한 적합한 수준으로 안전구성을 조정한다.
3. 안전설정이 적용되었는지 확인한다.

4. 작업자설명서에다음사항을포함한다: “로봇근처에서작업하기전에안전구성이 예상대로인지확인한다. 이는 PolyScope 는오른쪽위구석의체크섬을점검하여 확인할수있다 (10.5을 (를) PolyScope 설명서에서확인함).”

10.3 안전동기화및오류

GUI 가로드한로봇설치에대비한안전구성상태는화면왼쪽의 안전표시옆의방패아이콘으로나타난다. 이아이콘은현재상태를나타내는빠른지표이다. 이는아래의정의를따른다:

- 구성동기화: GUI 설치가안전구성에현재적용된것과동일함을표시한다. 변경사항이없었다.
- 구성변경됨: GUI 설치가안전구성에현재적용된것과다르다는것을표시한다.

안전구성을편집할때방패아이콘은현재설정이적용되었는지알려준다.

안전탭에서한텍스트필드라도잘못된입력이있다면안전구성은오류상태이다. 이는여러가지방식으로표시된다:

1. 이는화면왼쪽에있는 안전텍스트옆에빨간오류아이콘이표시된다.
2. 오류가있는서브탭은맨위에빨간오류아이콘표시가있다.
3. 오류를포함하는텍스트필드는빨간색배경으로표시된다.

오류가있고 설치탭에서떠나려고시도하면다음옵션이있는대화창이나타난다:

1. 모든오류가제거될수있도록문제를해결한다. 이는텍스트옆에빨간오류아이콘이사라지는것으로알수있다. 안전은화면왼쪽에있다.
2. 이전에적용한안전구성으로되돌린다. 이는모든변경을무시하고원하는대상으로갈수있도록허용한다.

오류가없고떠나려고시도하면다음옵션이있는대화창이나타난다:

1. 변경사항을적용하고시스템을다시시작한다. 시스템에안전구성수정사항을적용하고다시시작한다. 참고: 이는변경사항이저장된것을의미하지않는다. 이때로봇을종료하면안전구성을포함한모든변경을잃게된다.
2. 이전에적용한안전구성으로되돌린다. 이는모든변경을무시하고원하는선택한대상으로갈수있도록허용한다.

10.4 허용오차

안전구성에서신체제한이설정된다. 적용가능한허용오차가필드옆에있는경우, 이제한의입력필드는허용오차를제외한다. 안전시스템은입력필드의값을받고, 값에대한위반을탐지한다. 로봇암은안전시스템위반을방지하려고시도하고, 허용오차를뺀제한에도달하면프로그램실행을정지하는것으로보호정지를수행한다. 참고로프로그램이제한에근접하여동작을수행할수없을지도모른다는의미이다. 즉로봇이조인트속도제한또는 TCP 속도제한이지정하는정확한최대속도를구할수없을지도모른다.



경고:
위험평가는허용오차없이제한값을사용하는데언제나필요하다.



경고:
허용오차는소프트웨어버전에따라다르다. 소프트웨어를업데이트하면허용오차가변할수있다. 버전사이의변화는출시정보를참조한다.

10.5 안전체크섬

화면맨위오른쪽구석에있는텍스트는로봇이현재사용하는안전구성을간단히보여준다. 텍스트가변하면현재안전구성도변경되었음을나타낸다. 체크섬을클릭하면현재활성화상태인안전구성에대한설명을표시한다.

10.6 안전모드

정상조건에서 (보호정지효과가없는경우) 안전시스템이다음 안전모드중하나로작동하며각각해당하는안전제한이있다:

정상모드: 안전모드가기본으로활성화상태임;

감소모드: 로봇 TCP 가 트리거감소모드플레인 (10.12참조) 너머에위치해있거나 구성입력이트리거되는경우에활성화된다 (10.13참조).

복구모드: 로봇팔이다른모드를위반하고 (예: 정상또는 감소모드) 정지카테고리 0 이발생했다면,¹ 로봇팔이 복구모드에서시작한다. 이모드는모든위반이해결될때까지로봇팔이수동으로조정되는것을허용한다. 로봇이이모드에서는로봇을위한프로그램을실행할수없다.



경고:
관절위치, TCP 위치, TCP 자세에대한제한은 복구모드에서꺼져있고, 로봇팔을제한안으로이동하는데주의해야한다.

안전구성화면의서브탭에서사용자는 정상및 감소모드를위한별개의안전제한세트를정의할수있다. 틀과관절의경우, 감소모드의속도및운동량이 정상모드에서보다더제한적이어야한다.

활성제한세트의안전제한을위반하는경우, 로봇팔은정지카테고리 0 을수행한다. 로봇팔전원을클때관절위치제한또는안전경계등의활성제한이위반되는경우, 이는 복구모드에서시작한다. 이는로봇팔을다시안전제한내로이동하는것을가능하게한다. 복구모드에서는로봇팔의이동은사용자지정이불가능한고정제한세트로제한된다. 복구모드제한에대한정보는 하드웨어설치설명서를 (틀) 참조한다.

10.7 프리드라이브모드

프리드라이브모드 (13.1.5 참조) 에서로봇팔움직임이특정제한에근접하면사용자가반발력을느끼게된다. 이힘은로봇 TCP 의위치, 자세, 속도및관절의위치및속도의제한에대하여생성된다.

¹IEC 60204-1 을따름, 자세한정보는용어집참조.

현재위치또는속도가제한에가까워지는것을알리고로봇이제한을위반하는것을방지하는것이반발력의목적이다. 하지만사용자가로봇팔에충분한힘을가하면제한을위반할수있다. 로봇팔이제한에가까워질수록힘이점점커진다.

10.8 비밀번호잠금

이화면의모든설정은화면아래의흰텍스트필드에올바른비밀번호를입력하고 (15.3 참조) 잠금해제버튼을누를때까지잠겨있는상태이다. 잠금버튼을클릭하여화면을다시잠글수도있다. 안전구성화면에서떠나면 안전탭은자동으로잠긴다. 설정이잠기면이는화면왼쪽에있는 안전텍스트옆에자물쇠아이콘이표시된다. 설정이잠금해제되면잠금해제아이콘이표시된다.



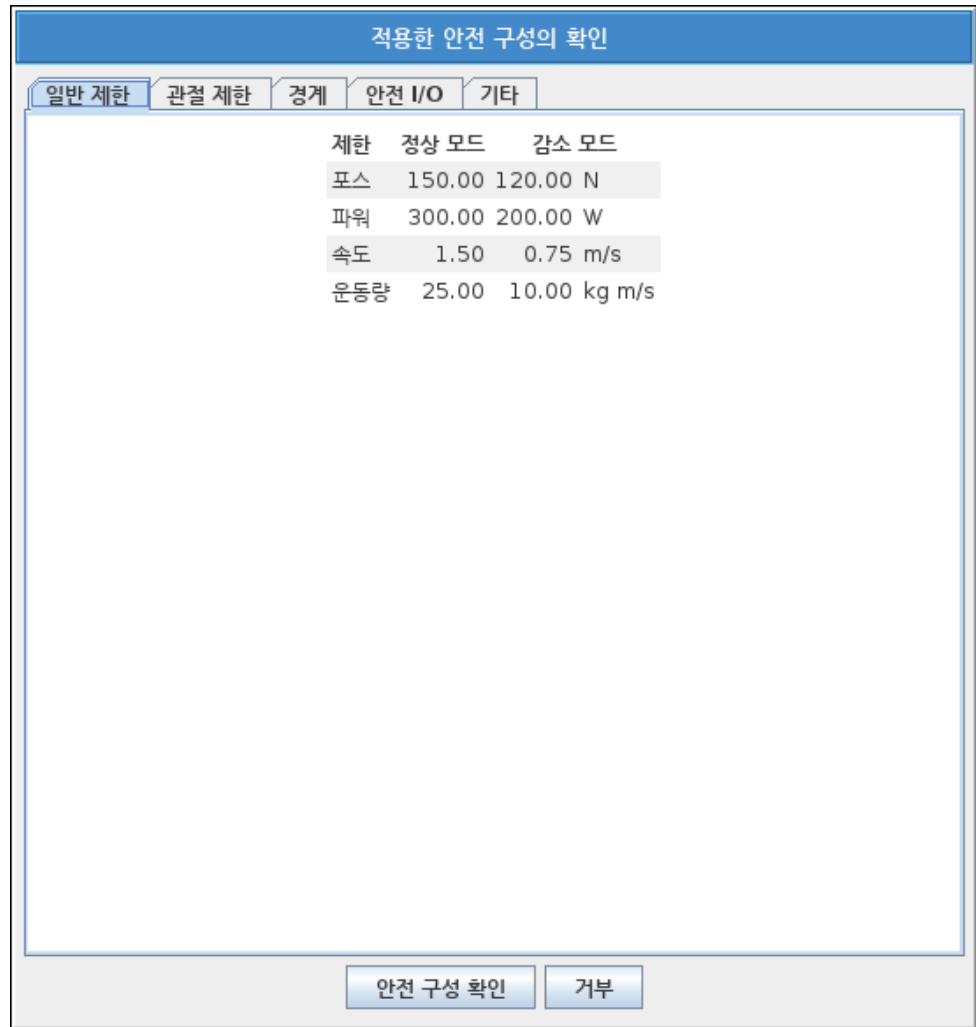
참고:

참고로안전구성화면이잠금해제되면로봇팔전원이꺼진다.

10.9 적용

안전구성을잠금해제할때, 변경도중시로봇팔은전원이꺼진다. 로봇팔은변경을적용하거나되돌리기전까지전원은켈수없고, 초기화화면에서수동전원켜기를수행한다.

안전구성의모든변경은설치탭에서나오기전에반드시적용하거나되돌려야한다. 적용버튼을누르고확인하기전까지변경의효과가나타나지 않는다. 로봇팔에대한변경확인에는시각적점검이포함된다. 안전상의이유로표시되는정보는 SI 단위로표시한다. 구성대화창의예는아래에제시되어있다.



그리고 변경 확인은 자동으로 현재 로봇 설치의 일부로 저장된다. 13.5에서 로봇 설치 장치에 대한 자세 한 내용을 확인 할 수 있다.

10.10 일반제한

일반 안전 제한은 환경에 영향을 주는 로봇 TCP 의 선형 속도 및 힘을 제한하는 것이 목적이다. 이는 다음 값으로 구성된다:

포스: 로봇 TCP 가 환경에 영향을 주는 최대 힘에 대한 제한.

파워: 페이로드가 환경이 아닌 로봇의 일부라는 것을 고려하면서, 환경에서 로봇에 의해 생성되는 기계적 작업의 최대 제한.

속도: 로봇 TCP 의 최대 선형 속도의 제한.

모멘텀: 로봇 팔의 최대 운동량의 제한.

설치 내에서 일반 안전 제한을 구성하는데에는 두 가지 방법이 있다. 이에 대한 기본 설정 및 고급 설정은 아래에서 더 자세하게 설명했다.

일반 안전 제한 정의는 로봇 팔의 전체적인 제한이 아니라 톨의 제한만 정의한다. 즉 속도 제한을 지정하더라도 로봇 팔의 다른 부분이 이와 동일한 제한을 따른다는 것을 보장하지 않는다는 의미이다.

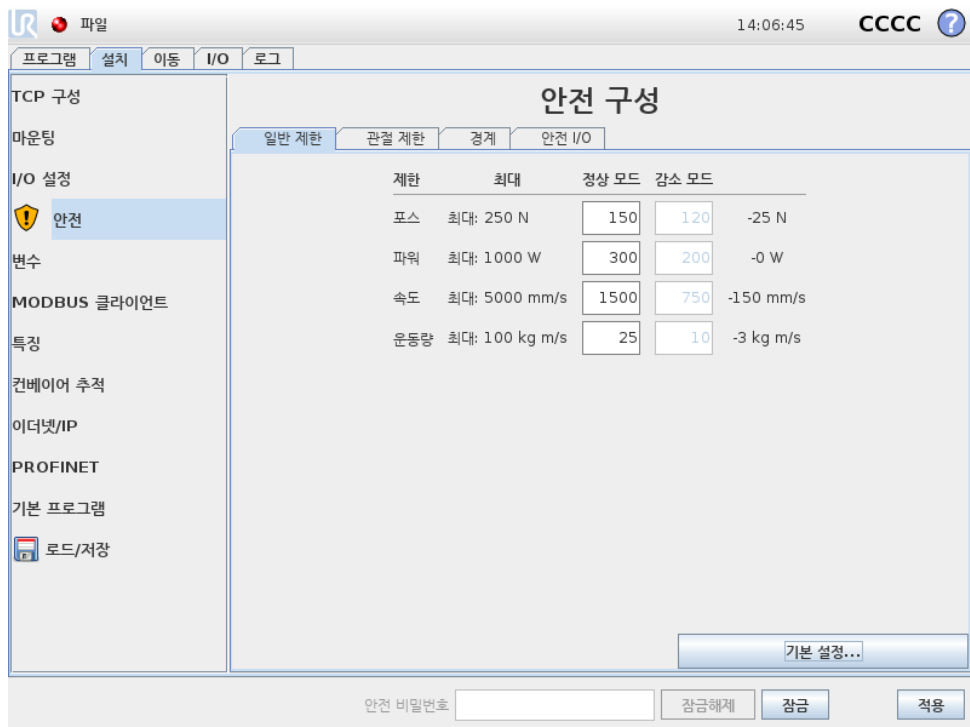
프리드라이브모드 (13.1.5 참조) 에있는 경우, 로봇 TCP 속도가 속도제한에 근접하면, 속도가 제한에 접근할수록 점점 커지는 반발력을 사용자는 느낄 수 있다. 현재 속도가 제한에서 250 mm/s 인 경우에 힘이 생성된다.

기본설정 초기 일반제한 하위 패널은 기본 화면으로 표시되고, 정상 및 감소 모드 전부를 위하여 포스, 파워, 속도 및 운동량 값을 가진 네 가지 슬라이더가 있다.

해당 값모음은 GUI 에 표시된다. 미리 정의된 값모음은 제안일 뿐이며 적절한 한위험평가를 대신하지 않는다.

고급설정으로 바꾸기 미리 지정 한 값들이 만족스럽지 않다면, 고급설정... 버튼을 눌러서 고급 일반제한 화면에 들어갈 수 있다.

고급설정



10.10에서 설명된 여기의 일반제한은 다른 것과는 독립적으로 수정할 수 있다. 해당 텍스트 필드를 누르고, 새 값을 입력하는 것으로 이를 수행할 수 있다. 각 제한에 대한 최대 허용값은 최대 칼럼에서 확인할 수 있다. 포스 제한은 100 N (UR3 에 대해서는 50 N) 250 N 사이로 값을 설정할 수 있다. 파워 제한은 80 W 1000 W 사이로 값을 설정할 수 있다.

안전플레인 또는 구성 가능한 입력이 트리거하도록 지정되지 않는 한 감소 모드 제한 필드는 꺼져 있다 (자세한 내용은 10.12 및 10.13 참조). 그리고 감소 모드의 속도 및 운동량 제한은 정상 모드의 제한보다 높지 않아야 한다.

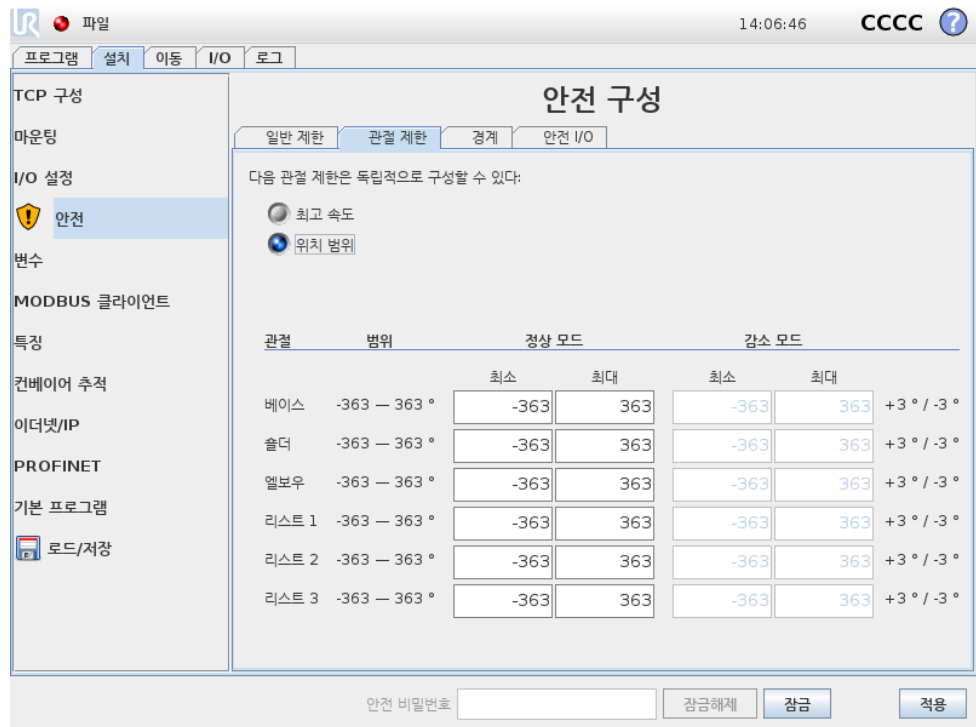
각 제한의 허용 오차 및 단위는 대응하는 행의 끝에 있다. 프로그램 실행 중, 로봇 팔 속도는 입력한 값에서 허용 오차를 뺀 값을 초과하지 않기 위하여 자동으로 조정된다 (10.4 참조). 참고로 음수 표시가 있는 허용 오차 값은 실제 입력값에서 허용 오차를 뺀다는 의미일 뿐이다. 로봇 팔이 제한을 (허용 오차 없이) 초과하면 안전 시스템은 정지 카테고리 0 을 수행한다.



경고:
속도제한은 로봇 TCP에만 적용되어 있으므로, 로봇팔의 다른 부분들은 정의한 값보다 빠르게 움직일 수 있다.

기본설정 바꾸기 기본설정... 버튼을 누르면 기본 일반제한 화면으로 변환하고, 모든 일반제한은 기본값 프리셋으로 초기화된다. 이때문에 사용자 정의한 값을 잃게 된다면 팝업 대화창이 나타나고 이 작업을 확인 할지 묻는다.

10.11 관절제한



관절제한은 관절공간의 개별관절이동을 제한한다. 즉이는 직교공간이 아니라 관절의 내부 (회전) 위치 및 회전속도를 의미한다. 하위패널 위쪽에 있는 라디오버튼은 관절 최고속도 및 관절 위치범위를 독립적으로 설정할 수 있게 한다.

프리드라이브 모드 (13.1.5 참조) 에 있는 경우, 관절의 현재 위치 또는 속도가 제한에 근접하면, 관절이 제한에 접근할수록 점점 커지는 반발력을 사용자는 느낄 수 있다. 관절속도가 가속도 제한에서 약 20%/s 이거나 관절 위치가 관절 제한에서 약 8° 인 경우에 힘이 생성된다.

최고속도 이 옵션은 각 관절에 대하여 최대 각속도를 정의한다. 해당 텍스트 필드를 누르고, 새 값을 입력하는 것으로 이를 수행할 수 있다. 최대 허용 값은 최대 열에서 확인할 수 있다. 아래의 어떤 값도 허용 오차 값 아래로 지정할 수 없다.

안전플레인 또는 구성 가능한 입력이 트리거하도록 지정되지 않는 한 감소 모드 제한 필드는 꺼져 있다 (자세한 내용은 10.12 및 10.13 참조). 그리고 감소 모드의 제한은 정상 모드의 제한보다 높지 않아야 한다.

각제한의허용오차및단위는대응하는행의끝에있다. 프로그램실행중, 로봇팔속도는입력한값에서허용오차를뺀값을초과하지않기위하여자동으로조정된다 (10.4 참조). 참고로음수표시가있는각허용오차값은실제입력값에서허용오차를뺀다는의미일뿐이다. 하지만어떤관절의각속도가입력한값을초과하면 (허용오차없음), 안전시스템이정지카테고리 0 을수행한다.

위치범위 이화면은각관절에대한위치범위를정의한다. 이는해당텍스트필드를누르고하부및상부관절위치경계에새값을입력하는것으로수행한다. 입력한간격은반드시 범위열에있는값안에들어가야하고, 하부경계는상부경계를초과할수없다.

어느방향으로든무제한의회전이필요한경우에리스트 3 을사용하면 리스트 3 무제한모드옵션을확인한다.

안전플레인또는구성가능한입력이트리거하도록지정되지않는한 감소모드제한필드는꺼져있다 (자세한내용은 10.12 및 10.13 참조).

각제한의허용오차및단위는대응하는행의끝에있다. 첫째허용오차값은최소값에적용되고둘째는최대값에적용된다. 예상궤도를따라서계속움직이는경우, 입력한최소값에첫허용오차를더하고입력한최고값에서둘째허용오차값을뺀범위를관절위치가초과할때프로그램수행이정지된다. 참고로음수표시가있는허용오차값은실제입력값에서허용오차를뺀다는의미일뿐이다. 하지만관절위치가입력한값을초과하면, 안전시스템이정지카테고리 0 을수행한다.

10.12 경계

이탭에서는안전플레인으로구성된경계제한및로봇틀자세에서최대허용제한을구성할수있다. 또한 감소모드로의전환을트리거하는플레인을정의할수있다.

로봇 TCP 가정의한플레인에서올바른면에머무르도록강제하여로봇의허용작업영역을제한하는데사용할수있다. 최대 8 개의안전플레인을구성할수있다. 틀자세의제한은원하는자세에서로봇틀자세가어느정도이상이탈하지않도록하는데사용할수있다.



경고:
안전플레인정의를 TCP 만제한하고, 로봇팔전체를제한하지는않는다. 즉안전플레인을지정하더라도로봇팔의다른부분이이제한을따른다는것을보장하지 않는다는의미이다.

각경계제한의구성은현재로봇설치에서정의한특징에기반한다 (13.12 참조).



참고:
안전구성을편집하기전에모든원하는경계제한구성에대한모든기능을만들고적합한이름을부여하는것이적극권장된다. 참고로 안전탭이잠금해제되면로봇팔전원이꺼지고, 틀기능과 (로봇 TCP 의현재위치및자세포함) 프리드라이브모드를 (13.1.5참조) 사용할수없다.

프리드라이브모드 (13.1.5 참조) 에있는경우, 로봇 TCP 가안전플레인근처에있거나, 로봇틀의자세편차가지정된최대편차에근접한다면, TCP 가제한에접근하면커

지는 반발력을 사용자는 느낄 수 있다. 이 힘은 TCP 가 안전플레인에서 약 5cm 거리에 있거나, 툴자세의 편차가 지정 한 최대 제한으로부터 약 3° 정도 거리일 때 생성된다.







플레인이 트리거 감소 모드 플레인으로 정의되고 TCP 가 이를 초과하면, 안전시스템이 감소 모드로 전환하고, 이는 감소 모드 안전 설정을 적용한다. 트리거 플레인은 정규 안전 플레인과 동일한 규칙을 따르지만, 예외적으로 로봇 팔이 이를 통과하도록 허용한다.

10.12.1 구성할 경계 선택


탭의 왼쪽 안전 경계 패널은 경계 제한 구성에 사용한다.

안전 플레인을 설정하려면 패널에서 위쪽 8 개 항목 중 한 개를 선택한다. 선택한 안전 플레인을 이미 구성했다면 플레인의 해당 3D 재현은 이 패널의 오른쪽에 있는 3D 뷰 (10.12.2 참조) 에서 강조 표시된다. 안전 플레인은 탭 맨 아래에 있는 안전 플레인 속성 항목 (10.12.3 참조) 에서 설정할 수 있다.

툴 경계 항목을 클릭하여 로봇 툴의 자세 경계 제한을 구성한다. 제한은 탭 맨 아래에 있는 툴 경계 속성 항목 (10.12.4 참조) 에서 설정할 수 있다.

 /  버튼을 클릭하여 경계 제한 끄기/켜기의 3D 시각화를 끄거나 켜다. 경계 제한이 활성화라면 안전 모드 (10.12.3 및 10.12.4 참조) 가 다음 아이콘 중 하나로 표시된다:  /  /  / .

10.12.2 3D 시각화

3D 뷰는 로봇 팔의 현재 위치와 함께 로봇 팔의 자세 경계 제한의 구성된 안전 플레인 및 자세 경계 제한을 표시한다. 안전 경계 항목에서 시각화 토글을 선택한 모든 구성 경계 항목은 ( 아이콘 표시) 현재 선택한 경계 제한과 함께 표시된다.

(활성) 안전 플레인은 노란색과 검은색으로 표시하며, 작은 화살표가 플레인 수직선을 표현한다. 이는 로봇 TCP 위치를 지정할 수 있는 플레인의 면을 나타낸다. 트리거 플레인은 파란색과 녹색으로 표시된다. 작은 화살이 감소 모드로 전환되는 것을 트리거하지 않는 플레인의 측면을 나타낸다. 탭 왼쪽의 패널에서 안전 플레인을 선택했다면 대응하는 3D 재현이 강조 표시된다.

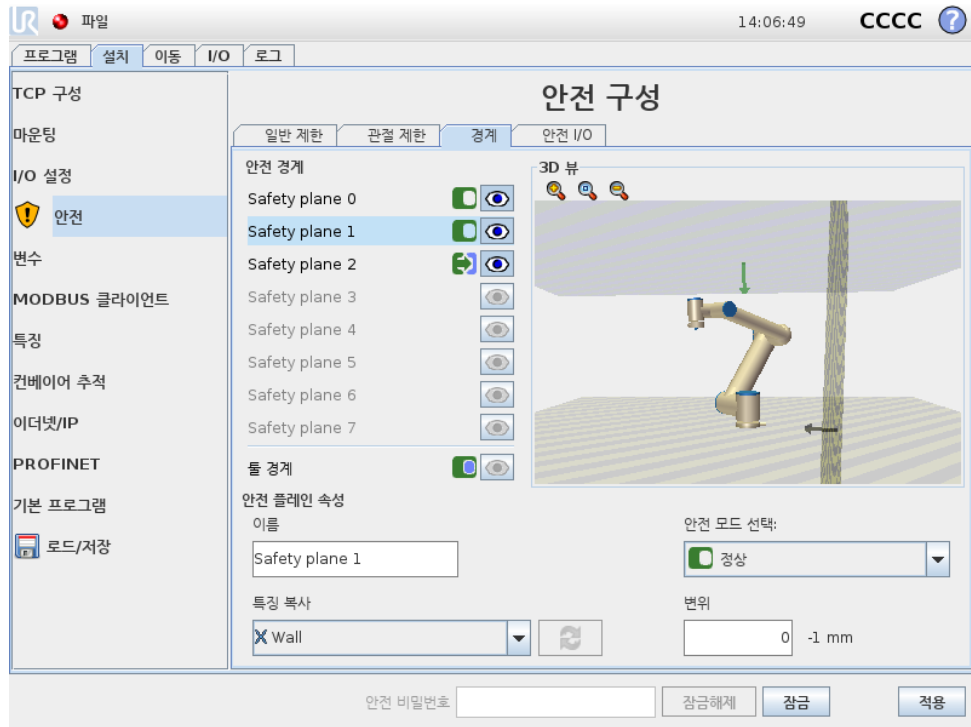
툴 자세 경계 제한은 원뿔 및 로봇 툴의 현재 자세를 나타내는 벡터와 함께 표시된다. 원뿔의 내부는 툴 자세 (벡터) 에 허용되는 영역을 나타낸다.

플레인 또는 툴 경계 제한을 구성했지만 활성화하지 않았다면 시각화는 회색이다.

돋보기 아이콘을 눌러서 확대/축소하거나 손가락을 옆으로 끌어서 뷰를 바꿀 수 있다.

10.12.3 안전 플레인 구성

탭 아래의 안전 플레인 속성이 왼쪽 위 탭의 안전 경계 패널에서 선택한 안전 패널을 구성한다.



이름 이 텍스트 필드에서 사용자는 선택한 안전 플레인의 이름을 배정할 수 있다. 텍스트 필드를 누르고, 이름을 입력하는 것으로 바꿀 수 있다.





특징 복사 안전 플레인의 위치 및 노멀은 현재 로봇 설치의 특징 (13.12 참조) 을 사용하여 지정한다. 안전 플레인 속성 항목의 왼쪽 아래 부분에 있는 드롭다운 메뉴를 사용하여 특징을 선택한다. 포인트와 플레인 형식 특징만 사용할 수 있다. < 미정의 > 항목을 선택하면 플레인 구성을 지운다.

선택한 특징의 z-축은 허용하지 않는 영역을 가리키며, 플레인 노멀은 반대 방향을 가리킨다. 베이스 특징을 선택했을 때에는 예외인데, 이때에는 플레인 노멀과 같은 방향을 가리킨다. 플레인이 트리거 감소 모드 플레인 으로 구성되면 (10.12.3 참조), 플레인 노멀은 감소 모드로 전환하지 않는 플레인 측면을 나타낸다.

특징 선택으로 안전 플레인을 구성하면 위치 정보는 안전 플레인 으로 복사만 되고, 플레인은 특징에 연결되지 않는다. 이는 안전 플레인 구성을 위해 사용한 특징의 위치 또는 자세를 변경하면 안전 플레인이 자동으로 업데이트 되지 않는다는 의미이다. 특징이 변경되면 특징 선택기 위에 있는 ⚠ 아이콘으로 이를 표시한다. 선택기 옆의 ↺ 버튼을 클릭하여 특징의 현재 위치 및 자세로 안전 플레인을 업데이트한다. ⚠ 아이콘은 설치에서 선택한 특징을 삭제해도 표시된다.

안전 모드 안전 플레인에 대한 안전 모드를 선택하기 위하여 다음 모드가 있는 안전 플레인 속성 패널 오른쪽의 드롭다운 메뉴를 사용한다:

저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

사용하지 않음	안전플레인이 절대로활성화되지않는다.
 정상	안전시스템이 정상모드이고, 정상모드플레인이 활성이라면로봇 TCP 위치에대하여 엄격한제한으로작용한다.
 감소	안전시스템이 감소모드이고, 감소모드플레인이 활성이라면로봇 TCP 위치에대하여 엄격한제한으로작용한다.
 정상및감소	안전시스템이 정상또는 감소모드이고, 정상및감소모드플레인이 활성이라면로봇 TCP 위치에대하여 엄격한제한으로작용한다.
 트리거감소모드	안전시스템이 정상또는 감소모드라면 트리거감소모드플레인이 활성이고, 로봇 TCP 가그너머에 위치에있는한이는안전시스템이 감소모드로전환하게만든다.

선택한 안전모드는 안전경계패널의대응항목에서아이콘으로표시되어있다. 안전모드를 사용하지않음으로지정하면아이콘이표시되지않는다.

변위 안전플레인속성패널의왼쪽아래에서드롭다운메뉴로특징을선택하면, 안전플레인은이패널의오른쪽아래부분에있는 변위텍스트필드를눌러서이동할수있다. 양수값을입력하면플레인정규에서반대방향으로플레인을이동하는것으로로봇의허용작업영역을증가하는반면, 음수값을입력하면플레인정규방향으로플레인을이동하는것으로허용영역을감소한다.

경계플레인변위에대한허용오차와단위는텍스트필드오른쪽에표시된다.

엄격한제한플레인의효과 예상레드를따라서계속이동하면 TCP 위치가허용오차를뺀활성인엄격한제한플레인을건너는경우에프로그램실행이멈춘다 (10.4참조). 참고로음수표시가있는허용오차값은실제입력값에서허용오차를뺀다는의미일뿐이다. TCP 위치가제한을 (허용오차없이) 초과하면안전시스템은정지카테고리 0 을수행한다.

트리거감소모드플레인의효과 보호정지가적용되지않고, 안전시스템이특별 복구모드에있지않다면 (10.6참조), 이는 정상또는 감소모드에있고, 로봇팔움직임은해당제한세트로제한된다.

기본값으로안전시스템은 정상모드에있다. 이는다음상황중하나가발생하면 감소모드가된다:

- a) 로봇 TCP 위치가어떠한 트리거감소모드플레인너머에있다. 즉 플레인시각화에서작은화살표방향의 반대쪽에있는플레인쪽에있다.
- b) 감소모드가안전입력기능이구성되었고입력신호가났다 (자세한정보는 10.13 참조).

위사항중어느것도더이상적용되지않으면안전시스템이다시 정상모드로전환된다.

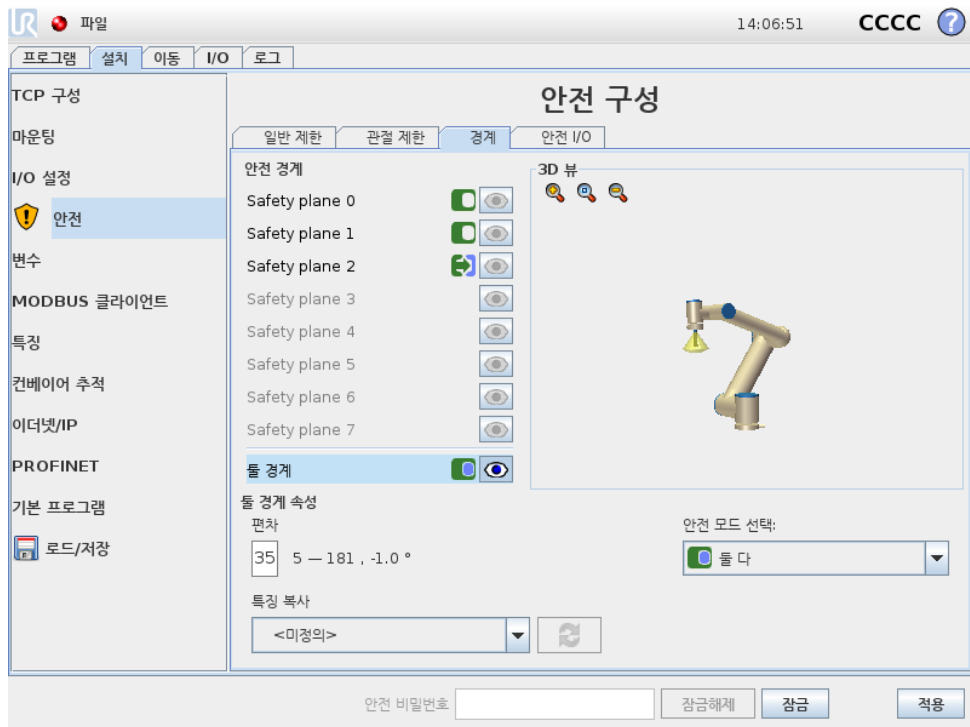
정상에서 감소모드로의전환이 트리거감소모드플레인을통과하는것으로발생하면, 정상모드제한세트가 감소모드제한세트로전환한다. 로봇 TCP 가 20mm 또는이보다가깝게 트리거감소모드플레인에위치하면 (하지만여전히 정상모드쪽임), 정상및

감소모드제한중에서더허용되는것이각제한값에적용된다. 일단로봇 TCP 가 트리거감소모드플레인을통과하면 정상모드제한세트가더이상활성이아니고 감소모드제한세트가강제적용된다.

감소에서 정상모드로의전환이 트리거감소모드플레인을통과하는것으로발생하면, 감소모드제한세트가 정상모드제한세트로전환한다. 로봇 TCP 가 트리거감소모드플레인을통과하자마자 정상및 감소모드제한중에서더허용되는것이각제한값에적용된다. 일단로봇 TCP 가 트리거감소모드플레인에서 20mm 이상의거리에서위치하고있다면 (정상모드쪽), 감소모드제한세트가더이상활성이아니고 정상모드제한세트가강제적용된다.

만약에예측한궤도로로봇 TCP 가 트리거감소모드플레인을통과하면, 새제한세트에서관절속도, 톨속도또는운동량제한을초과할것같은경우에플레인을통과하기전부터로봇팔이감속하기시작한다. 참고로이는 감소모드제한세트에서더제한적이어야하므로, 이러한조기감속은 정상에서 감소모드로전환하는도중에만발생할수있다.

10.12.4 톨경계구성



탭맨아래에있는 톨경계속성패널은원하는톨자세로구성된로봇톨자세의제한및이자세에서허용된최대편차제한을정의한다.

편차 편차텍스트필드는원하는자세에서로봇톨자세의최대허용편차값을표시한다. 텍스트필드를누르고, 새값을입력하는것으로이값을바꿀수있다.

허용값범위및편차의허용오차와단위가텍스트필드옆에있다.

특징복사 로봇톨의원하는위치는현재로봇설치의특징 (13.12 참조) 을사용하여지정한다. 이제한을위하여선택한특징의 z-축을원하는톨자세벡터로사용하게된다.

틀경계속성패널의왼쪽아래부분에있는드롭다운메뉴를사용하여특징을선택한다. 포인트와플레인형식특징만사용할수있다. < 미정의 > 항목을선택하면플레인구성을지운다.

특징선택으로제한을구성하면위치정보는안전플레인으로 복사만되고, 플레인은특징에연결되지 않는다. 이는제한구성을위해사용한특징의위치또는자세를변경하면제한이자동으로업데이트되지않는다는의미이다. 특징이변경되면특징선택기위에있는 ⚠ 아이콘으로이름표시한다. 선택기옆의 🔄 버튼을클릭하여특징의현재자세로제한을업데이트한다. 설치에서선택한특징을삭제한경우에도 ⚠ 아이콘을표시한다.

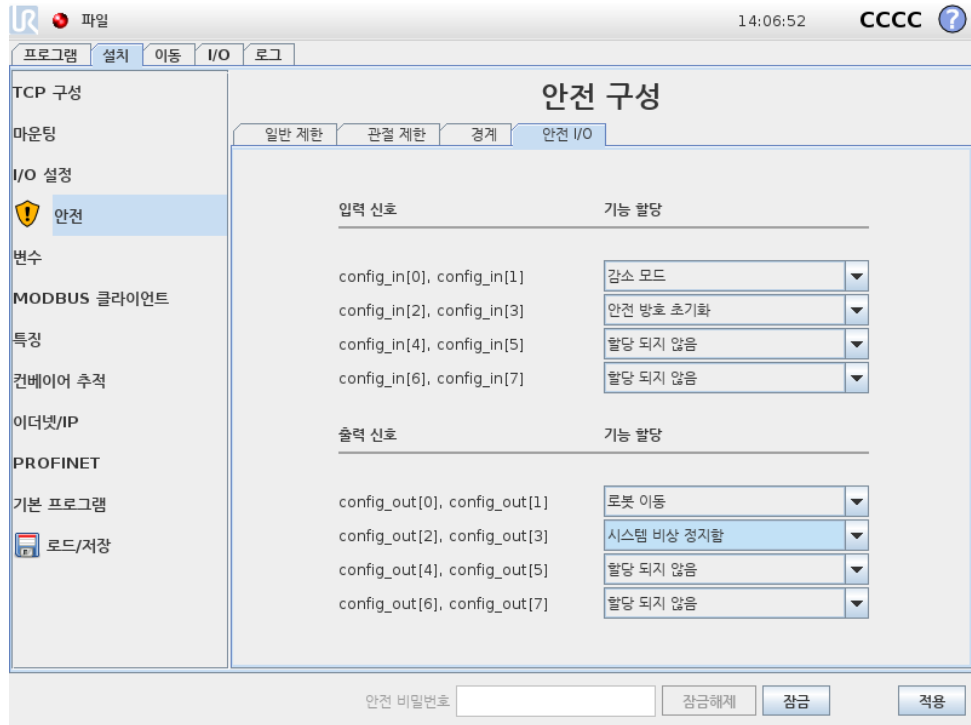
안전모드 안전플레인에대한 안전모드를선택하기위하여 틀경계속성패널오른쪽의드롭다운메뉴를사용한다: 선택가능한옵션:

사용하지않음	틀경계제한은절대로활성화되지않는다.
<input checked="" type="checkbox"/> 정상	안전시스템이 정상모드라면틀경계제한이활성이다.
<input type="checkbox"/> 감소	안전시스템이 감소모드라면틀경계제한이활성이다.
<input checked="" type="checkbox"/> 정상및감소	안전시스템이 정상또는 감소모드라면틀경계제한이활성이다.

선택한 안전모드는 안전경계패널의대응항목에서아이콘으로표시되어있다. 안전모드를 사용하지않음으로지정하면아이콘이표시되지않는다.

효과 예상궤도를따라서계속이동하는경우, 툴자세편차가허용오차를뺀입력한최대편차를초과하려고할때프로그램이멈춘다 (10.4참조). 참고로음수표시가있는허용오차값은실제입력값에서허용오차를뺐다는의미일뿐이다. 툴자세편차가제한을(허용오차없이) 초과하면안전시스템은정지카테고리 0 을수행한다.

10.13 안전 I/O



이 화면은 컨피규어러블 입력 및 출력에 대한 안전 기능을 정의한다. I/O 는 입력과 출력으로 나뉘어져 있고, 짝지어져 있어서 각각 카테고리² 3 과 PLd I/O 기능을 제공한다.

각 안전 기능은 한쌍의 I/O 만 제어할 수 있다. 같은 안전 기능을 둘 짝으로 선택하면, 이를 그 전에 정의한 I/O 로부터 제거하게 된다. 입력은 안전 기능이 5 개 있고, 출력은 4 개 있다.

10.13.1 입력 신호

입력 신호로 다음 안전 기능을 선택할 수 있다: 비상 정지, 감소 모드, 안전 방호 초기화, 3-위치 스위치, 작업 모드.

비상 정지 선택하면 터치 펜던트에 있는 비상 정지 버튼에 추가적으로 이를 하나 더 할 수 있게 된다. ISO 13850:2006 을 준수하는 올바른 장치를 부착하면 터치 펜던트의 비상 정지와 동일한 기능을 제공한다.

감소 모드 안전 제한은 전 부이를 적용할 수 있는 두 가지 모드를 가지고 있음: 기본 안전 구성인 정상 모드 및 감소 모드가 있다 (자세한 정보는 10.6 참조). 입력 안전 기능을 선택하면 입력에 주어지는 낮은 입력 신호가 안전 시스템을 감소 모드로 전환한다. 필요하면 로봇 팔이 감속하여 감소 모드 제한 세트를 충족한다. 로봇 팔이 감소 모드 제한을 위반하면 정지 카테고리 0 을 수행한다. 정상 모드로의 전환은 같은 방식으로 한다. 안전 플레인도 감소 모드로 전환하는 원인이 될 수 있다 (자세한 정보는 10.12.3 참조).

²ISO 13849-1 에 따르면, 자세한 정보는 용어집 참조.

안전방호초기화 안전방호정지가안전 I/O 에연결되어있다면, 초기화가트리거될 때까지이입력을사용하여안전방호정지상태를유지한다. 안전방호정지상태에서는 로봇팔이이동하지않는다.



경고:

기본값으로 안전방호초기화입력함수는입력핀 0 과 1 에대하여구성되어있다. 이를모두비활성화하면, 안전방호입력이높아지자마자 로봇팔의안전방호정지가해제된다! 즉 안전방호초기화입력이없다면 안전방호정지입력 S10 및 S11 는 (하드웨어설치설명서 참조) 안전방호정지상태의활성여부를완전히결정한다.

3-위치스위치및 작업모드 이는설치및로봇프로그래밍시 3-위치이용가능장치를추가보호기능을사용할수있는옵션을제공한다. 3-위치스위치입력을구성하면로봇은 “실행모드” 또는 “프로그래밍모드” 가된다. 오른쪽위구석에현재작업모드를표시하는아이콘이나타남:



실행모드: 로봇은미리정의된작업만수행할수있다. 이동탭과프리드라이브모드는사용할수없다.



프로그래밍모드: 실행모드에있는제한이해제된다. 하지만 3-위치스위치입력이낮으면로봇의안전방호정지된다. 또한스피드슬라이더는 250 mm/s 에해당하는초기값으로지정되어있고더높은속도에도달하기위해증분하여증가할수있다. 3-위치스위치입력은낮음에서높음으로변경되면속도슬라이더는낮은값으로초기화된다.

작업모드선택구성에는두가지방법이있음:

1. 외부모드선택장치로작업모드를선택하려면 작업모드입력을구성한다. 3-위치스위치입력이구성되고나면드롭다운메뉴에구성메뉴가나타난다. 로봇은 작업모드입력이낮으면 실행모드에있게되고높으면 프로그래밍모드에있게된다.
2. Polyscope 에서작업모드를선택하려면 3-위치스위치입력만이구성되고이것이 안전구성에적용되어야한다. 이경우에기본모드는 실행이다. 프로그래밍모드로변경하려면환영화면에서 “프로그램로봇” 버튼을선택한다. 실행모드로돌아가려면 “프로그램로봇” 화면에서나가기만하면된다.



참고:

3-위치스위치를포함하는안전 I/O 구성활성화가확인된다음에환영화면이자동으로표시된다. 작업모드를 프로그래밍에서 실행으로변경되어도환영화면이자동으로표시된다.

10.13.2 출력신호

출력신호에는다음 안전기능을선택할수있다: 모든신호는하이신호를트리거한상태가끝나면로우로돌아간다:

시스템비상정지 안전시스템을 비상정지상태로트리거하면로우신호가주어진다. 그렇지않으면하이신호상태이다.

로봇이동 로우신호는로봇팔이이동상태일때주어진다. 로봇팔이 고정위치에 있으면, 하이신호가주어진다.

로봇이정지하지않음 로봇팔에정지요청을보내면, 요청시부터로봇팔이멈추는데까지는어느정도의시간이흘러야한다. 이시간동안에는신호가하이이다. 로봇팔이이동하고, 정지하도록요청을받지않았거나, 로봇팔이정지위치라면, 신호가로우이다.

감소모드 로봇팔이 감소모드에있거나안전입력이 감소모드입력으로구성되어있고신호가현재로우인경우에로우신호를보낸다. 그렇지않은경우에신호는하이이다.

비감소모드 는위에서정의한 감소모드의반대이다.

11 프로그래밍시작

11.1 소개

Universal Robots 팔은 튜브와 관절로 구성되어 있다. 관절 및 통상적인 이름은 도해 11.1에서 확인할 수 있다. 베이스는 로봇이 마운트된 곳이며 반대쪽 끝에 있는 (리스트 3) 에 로봇틀이 부착되어 있다. 관절 동작을 맞추어서 움직이는 것으로 로봇은 자유롭게 튜브를 움직일 수 있는데, 베이스 바로 위와 바로 아래 영역은 예외이다.

PolyScope 는 로봇팔, 컨트롤박스 작동, 로봇 프로그램 실행, 프로그램의 손쉬운 작동을 수행할 수 있는 그래픽 사용자 인터페이스 (GUI) 이다.

다음 항목을 통해 로봇 사용을 시작할 수 있다. 그 다음에는 PolyScope 의 화면과 기능이 더 자세하게 설명되어 있다.



위험:

1. 하드웨어 설치 설명서는 중요한 안전 정보를 포함하며 로봇을 처음 켜기 전에 UR 로봇 통합자가 이를 읽고 이해해야 한다.
2. 통합자는 최초로 로봇팔 전원을 켜기 전에 위험 평가로 정의된 안전 구성 매개변수를 지정해야 한다. 10장 참조.

11.2 시작하기

PolyScope 을 사용하기 전에 로봇팔과 컨트롤박스를 설치하고, 컨트롤박스를 켜야 한다.

11.2.1 로봇팔과 컨트롤박스 설치하기

로봇팔과 컨트롤박스를 설치하는 방법:

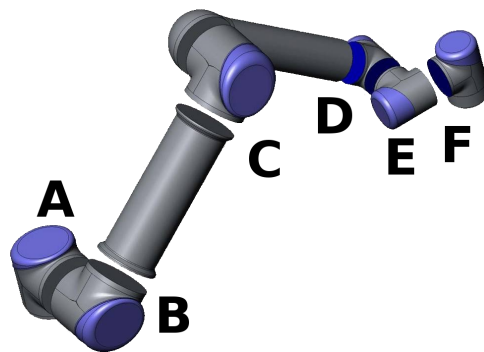


Figure 11.1: 로봇의 관절. A: 베이스, B: 숄더, C: 엘보우 및 D, E, F: 리스트 1, 2, 3

1. 로봇팔과컨트롤러박스를꺼낸다.
2. 로봇팔을건고하고진동이없는표면에마운트한다.
3. 컨트롤박스를그아래에둔다.
4. 로봇과컨트롤박스사이어로봇케이블을삽입한다.
5. 컨트롤박스의전원을연결한다.



경고:
전복위험로봇이건고한표면에고정되어있지않으면, 로봇이쓰러지고손상을줄수있다.

상세한설치안내는 하드웨어설치설명서에있다. 로봇팔로무엇을하든위험평가를할필요가있다.

11.2.2 컨트롤박스켜기및끄기

컨트롤박스는터치스크린에서패널앞의전원버튼을눌러서켜수있다. 이패널은통상적으로 터치펜던트라고부른다. 컨트롤박스를켜면, 사용하는운영체제의텍스트가터치스크린에나타난다. 약 1 분이지난다음에화면에버튼이몇개나타나고, 팝업이사용자를초기화화면으로안내한다 (11.5 참조).

컨트롤박스를종료하려면화면의녹색버튼을누르거나, 환영화면의 종료버튼을사용한다 (11.4 참조).



경고:
벽의소켓에서플러그를뽑으면로봇파일시스템에손상을일으키고로봇에장애를줄수있다.

11.2.3 로봇팔켜기및끄기

컨트롤박스가켜져있고, 비상정지버튼이켜져있지않으면로봇팔을켜수있다. 초기화화면 (11.5 참조) 의 켜기버튼을누른다음에 시작을눌러서로봇팔을켜수있다. 로봇을시작하면브레이크를해제하는동안소리를내고약간움직인다.

로봇팔의전원은초기화화면에서 끄기버튼을누르는것으로끌수있다. 로봇팔은컨트롤박스를종료하는경우에도자동으로전원이꺼진다.

11.2.4 빠른시작

설치한다음에로봇을빨리시작하려면다음단계를따른다.

1. 터치펜던트앞면에있는비상정지버튼을누른다.
2. 터치펜던트의전원버튼을누른다.
3. 시스템이시작하고터치스크린에텍스트를표시하는동안 1 분정도가다린다.
4. 시스템이준비되면터치스크린에팝업이나타나로봇이초기화되어야한다고알린다.
5. 팝업대화에서버튼을누른다. 초기화면으로이동하게된다.

6. 적용한안전구성의확인대화틀기다렸다가 안전구성확인버튼을누른다. 이는 위험평가에따라서조정할필요가있는안전매개변수의초기세트를적용한다.
7. 비상정지버튼을잠금해제한다. 로봇상태가 비상정지함에서 전원꺼짐으로바뀐다.
8. 로봇이닿는길밖으로다닌다 (작업영역).
9. 터치스크린에서 켜기버튼을누른다. 로봇상태가 유희로바뀔때까지몇초동안 기다린다.
10. 페이로드질량과선택한마운팅이올바른지확인한다. 센서데이터를기준으로하는마운팅이선택한마운팅과일치하지않으면알림을받게된다.
11. 터치스크린에서 시작버튼을누른다. 이제로봇은브레이크를해제하면서소리를 내고약간움직인다.
12. 확인버튼을누르면, 환영화면이 나타난다.

11.2.5 첫 프로그램

프로그램은로봇에부여하는명령목록이다. PolyScope 은프로그래밍경험이거의없는사람도로봇프로그램을작성할수있게해준다. 대부분의작업의경우, 프로그래밍은 까다로운명령입력없이터치패널을사용하는것만으로수행된다.

틀동작은로봇프로그램의중요한일부이기때문에로봇에이동방법을가르치는것을필수적이다. PolyScope 에서틀이동은일련의 웨이포인트를부여하여수행하는데, 이는로봇의작업영역안에있는 포인트들이다. 웨이포인트는로봇을특정위치로이동시켜결정하거나, 소프트웨어로계산할수있다. 로봇팔을특정위치로이동하려면이동탭 (13.1 참조) 을사용하거나, 간단하게터치펜던트뒷면에있는 프리드라이브버튼을누른채로봇팔을해당하는자리로당긴다.

웨이포인트를통해움직이는것외에도프로그램은로봇경로의특정포인트에서 I/O 신호를다른기계에보내고, 변수및 I/O 신호에따라서 if...then 및 loop 와같은명령을수행할수있다.

시작한로봇에대하여간단한프로그램을만들려면다음을수행한다:

1. 로봇프로그램하기버튼을누르고 빈프로그램을선택한다.
2. 다음버튼을누르고 (오른쪽아래) 화면왼쪽트리구조에서 < 비어있음 > 라인을 선택한다.
3. 구조탭으로이동한다.
4. 이동버튼을누른다.
5. 명령탭으로이동한다.
6. 다음버튼을누르고, 웨이포인트설정으로이동한다.
7. ? 그림옆에있는 “이웨이포인트를지정함” 버튼을누른다.
8. 이동화면에서다양한파란색화살표를눌러서로봇을이동하거나, 터치펜던트뒷면에있는 프리드라이브버튼을누른상태에서로봇팔을당긴다.
9. 확인을누른다.
10. 이전에웨이포인트추가함을누른다.
11. ? 그림옆에있는 “이웨이포인트를지정함” 버튼을누른다.

12. 이동화면에서 다양한 파란색 화살표를 눌러서 로봇을 이동하거나, 프리드라이브 버튼을 누른 상태에서 로봇팔을 당긴다.
13. 확인을 누른다.
14. 이것으로 프로그램이 준비상태가 된다. “재생” 심볼을 누르면 로봇이 두 포인트 사이에서 이동한다. 로봇이 닿지 않을 곳에서 비상정지 버튼을 누르고 “재생” 을 누른다.
15. 축하합니다! 주어진 두 웨이포인트 사이에서 로봇을 이동하는 첫 로봇 프로그램을 만들었다.

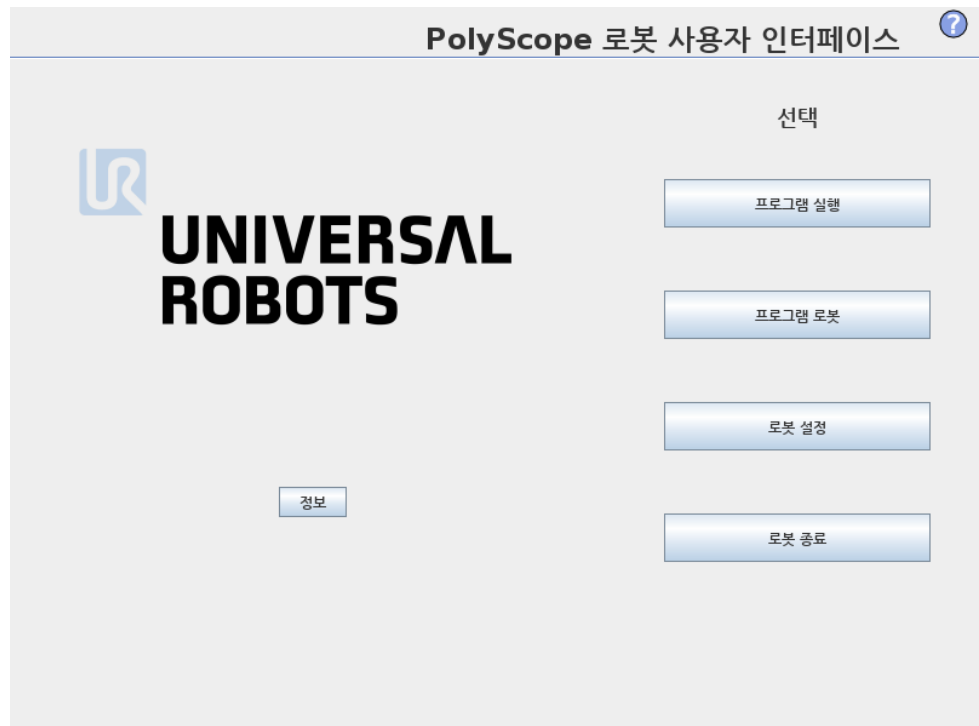


경고:

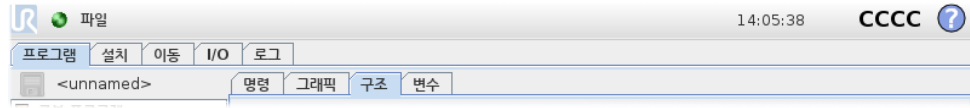
1. 로봇이 손상될 수 있으므로 로봇을 자체 또는 다른 것에 부딪히지 않게 한다.
2. 로봇이 닿지 않는 (작업공간) 거리에 머리와 몸을 둔다. 끼일 수 있는 곳에는 손가락을 대지 않는다.
3. 이는 UR 로봇을 얼마나 쉽게 사용할 수 있는지 보여주는 빠른 시작 가이드이다. 이는 해롭지 않은 환경과 매우 주의 깊은 사용자를 가정한다. 속도 또는 가속도는 기본값을 초과하여 높이지 않는다. 로봇을 작동하기 전에는 언제나 위험 평가를 수행한다.

11.3 PolyScope 프로그래밍 인터페이스

PolyScope 는 컨트롤 박스에 부착한 터치스크린에서 실행된다.



위도해는환영화면을제시한다. 화면에서파란색영역은손가락또는펜의뒤쪽끝으로 누를수있는버튼이다. PolyScope 는화면에서계층구조를가지고있다. 프로그래밍환경에서화면에쉽게접근할수있도록화면은 탭으로배열되어있다.



이예에서 프로그램탭은최상위수준에서선택하고, 그아래에서 구조탭을선택했다. 프로그램탭은현재로드한프로그램과관련된정보를담고있다. 이동탭을선택하면 이동화면으로바뀌고, 여기에서로봇팔을움직일수있다. 마찬가지로 I/O 탭을선택하는것으로전기 I/O 현재상태를모니터링하고변경할수있다.

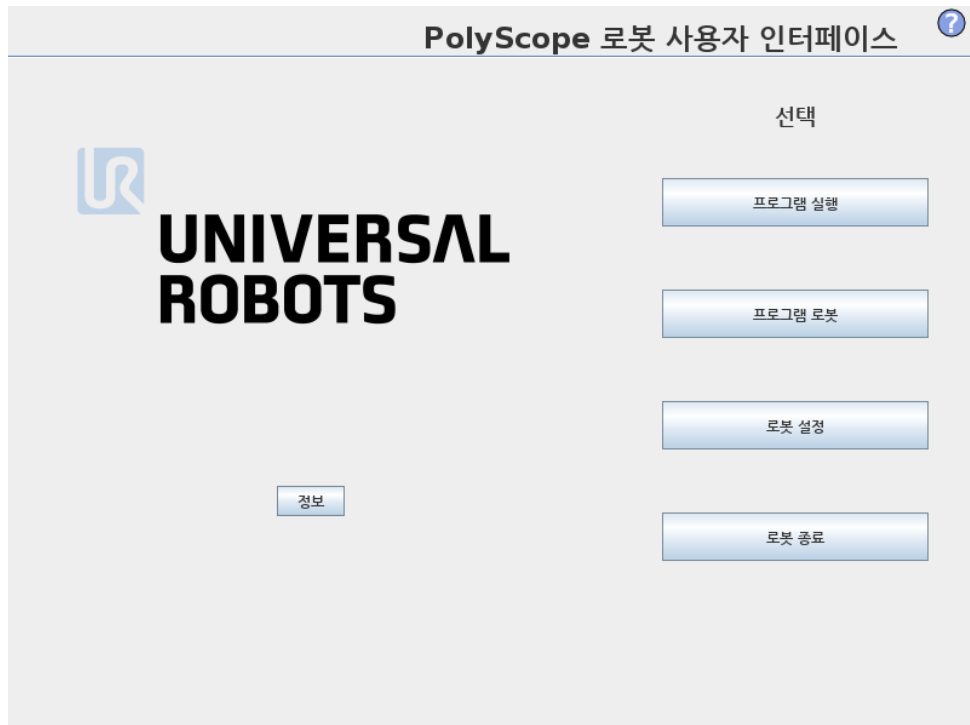
컨트롤박스또는터치펜던트에마우스와키보드를연결하는것이가능하지만, 필수적이지는않다. 거의모든텍스트필드는터치가가능하므로, 이를누르면화상키패드또는키보드가나타난다. 터치입력이되지않는텍스트필드는편집기아이콘이옆에있고, 이것이관련입력편집기를실행한다.



화상키패드와키보드및표현식편집기아이콘이위에있다.

PolyScope 의다양한화면이다음항목에있다.

11.4 환영화면



컨트롤러 PC 를컨다음에환영화면이나타난다. 화면은다음옵션을제공한다:

- 프로그램실행: 기존프로그램을선택하고실행한다. 이는로봇팔과컨트롤박스를작동할수있는가장간단한방법이다.

- 프로그램로봇: 프로그램을 바꾸거나 새 프로그램을 생성한다.
- 로봇설정: 언어변경, 비밀번호지정, 소프트웨어업그레이드등.
- 로봇종료: 로봇팔의 전원을 끄고, 컨트롤러박스를 종료한다.
- 정보: 소프트웨어 버전, 호스트네임, IP 주소, 일련번호, 법적사항등의 내용을 제공한다.

11.5 초기화화면



이화면에서는 로봇팔의 초기화를 제어한다.

로봇팔상태표시기

상태 LED 는 로봇팔의 실행상태를 표시한다:

- 밝은빨간색 LED 는 로봇팔이 현재 정지상태라는 것을 나타내며, 그 이유는 여러 가지일 수 있다.
- 밝은노란색 LED 는 로봇팔이 켜져 있지만, 정상작업을 위한 준비가 되어 있지 않다는 것을 나타낸다.
- 마지막으로 녹색 LED 는 로봇팔이 켜져 있고, 정상작업을 위한 준비가 되어 있다는 것을 나타낸다.

LED 옆에 나타나는 문자는 로봇팔의 현재상태를 더 구체적으로 알려준다.

액티브페이로드 및 설치

로봇팔을 켜면, 컨트롤러가 사용하는 페이로드 질량이 흰색의 작은 텍스트 필드에 표시된다. 이 값은 텍스트 필드를 누르고, 새 값을 입력하는 것으로 바꿀 수 있다. 이 값을 설정

하는것은로봇설치페이로드를수정하지않으며 (13.6 참조), 컨트롤러가페이로드질량을사용할수있도록지정할뿐이다.

마찬가지로현재로드한설치파일이름은회색텍스트필드에표시되어있다. 텍스트필드를누르거나그옆의 로드버튼을사용하여다른설치를로드할수있다. 반면에화면의아래쪽에있는 3D 뷰옆의버튼을사용하여로드한설치를사용자정의할수있다.

로봇팔을시작하기전에액티브페이로드와액티브설치가로봇팔의실제상황에대응하는지확인하는것이중요하다.

로봇팔초기화



위험:

로봇팔을시작하기전에실제페이로드와설치가올바른지언제나확인해야한다. 이설정이틀리면로봇팔과컨트롤박스는올바르게기능하지않고, 주위에있는사람또는장비에위험할수있다.



주의:

로봇팔이장애물에부딪히게하면관절기어박스를손상시킬수있으므로로봇팔이장애물또는테이블에접촉하지않는지확인하는것이중요하다.

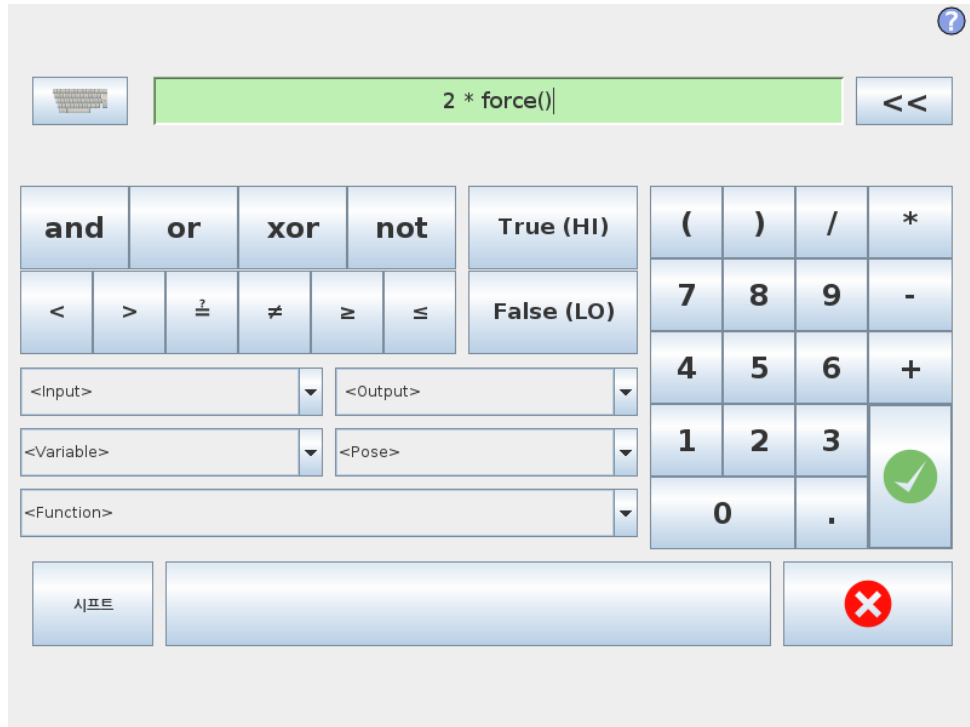
녹색아이콘이있는큰버튼은로봇팔의실제초기화를수행한다. 여기에있는텍스트와이것이수행하는액션은로봇팔의현재상태에따라서변경된다.

- 컨트롤러 PC 가켜진후, 로봇팔을켜기위해버튼을한번눌러야한다. 로봇팔은그다음에 전원켜짐으로변하고, 그다음에는 유희상태가된다. 비상정지가되면로봇팔을컬수없고, 이버튼은사용할수없다.
- 로봇팔이 유희상태가되면버튼을다시한번눌러서로봇팔을시작해야한다. 이때센서데이터를로봇팔의마운팅구성과대조하여점검하게된다. 불일치사항이발견되면 (허용오차 30°) 버튼이꺼지고, 오류메시지가그아래에나타난다.
마운팅확인에서통과했다면, 버튼을누르면모든관절브레이크를해제하고, 로봇팔이정상작업준비가된다. 브레이크해제도중로봇은소리를내고약간움직인다.
- 로봇팔이시작후에안전제한을위반하면특별 복구모드가된다. 이모드에서버튼을누르면복구이동화면으로전환하고, 로봇팔이여기에서안전제한으로돌아올수있다.
- 장애가발생하면버튼을사용하여컨트롤러를다시시작할수있다.
- 컨트롤러를현재사용할수없다면, 버튼을누르는것으로시작할수있다.

마지막으로, 빨간아이콘이있는더작은버튼은로봇팔을끈다.

12 화상편집기

12.1 화면표현식편집기



표현식은 텍스트로 편집하지만, 표현식 편집기는 곱하기 *, 미만 또는 동등함을 의미하는 \leq 등의 특별표현식 심볼을 삽입하기 위한 다수의 버튼과 심볼이 있다. 화면 왼쪽 위의 키보드 심볼 버튼은 표현식을 텍스트로 편집할 수 있게 해준다. 모든 정의된 변수는 변수 선택기에서 찾을 수 있고, 입력 및 출력 포트 이름은 입력 및 출력 선택기에서 찾을 수 있다. 어떤 특별함수는 함수에 포함되어 있다.

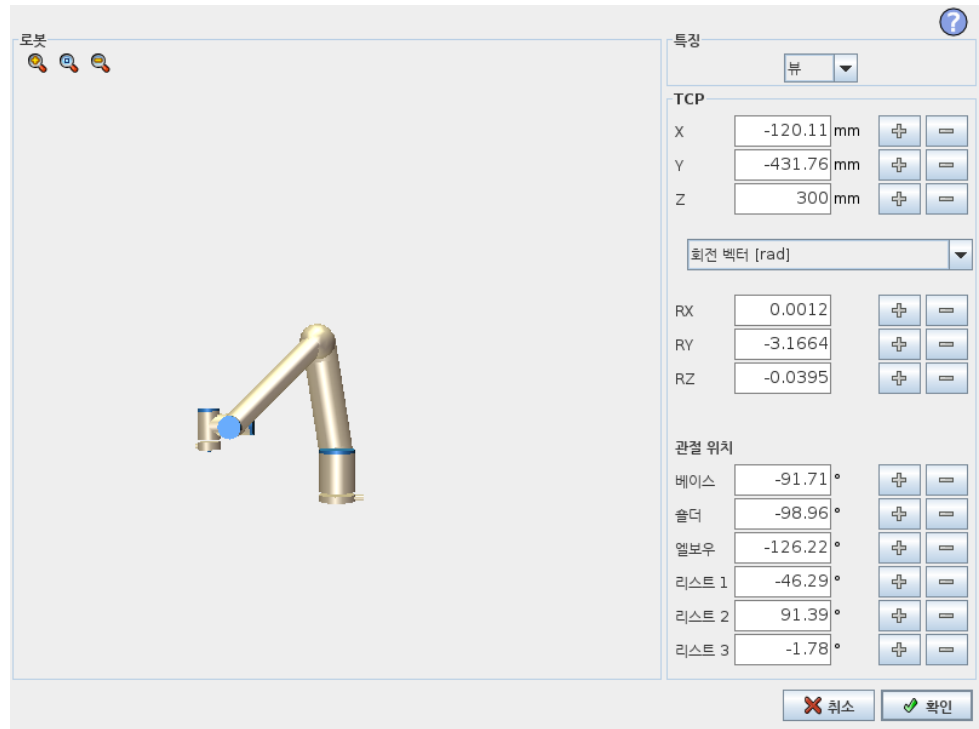
확인 버튼을 누르면 표현식의 문법적 오류를 검사한다. 취소 버튼은 화면을 떠나고, 모든 변경을 취소한다.

표현식의 예:

디지털 _ 인 $[1]^?$ 참 및 아날로그 _ 인 $[0] < 0.5$

12.2 포즈편집기 화면

이 화면에서 타겟 관절 위치 또는 타겟 포즈를 지정할 수 있다 (위치 및 자세). 화면이 “오프라인” 이고 로봇 팔을 직접 제어하지 않는다.



로봇

로봇팔의 현재 위치 및 지정 한 새 타겟 위치가 3D 그래픽으로 표시된다. 로봇팔의 3D 드로잉은 로봇팔의 현재 위치를 보여주고, 로봇팔의 “그림자” 가 화면 오른쪽에서 지정된 값으로 제어되는 로봇팔의 타겟 위치를 표시한다. 돋보기 아이콘을 눌러서 확대/축소하거나 손가락을 옆으로 끌어서 뷰를 바꿀 수 있다.

만약에 로봇 TCP 의 지정 한 대상 위치가 안전 또는 트리거 플레인 에 가까이 오거나, 로봇들의 자세가 틀자세 경계 제한 근처로 오면 (10.12 참조), 대략적인 경계 제한을 3D 로 표현하여 보여준다.

안전 플레인은 노란색과 검은색으로 시각화하며, 작은 화살표가 플레인 수직선을 표현한다. 이는 로봇 TCP 위치를 지정할 수 있는 플레인의 면을 나타낸다. 트리거 플레인은 파란색 및 녹색으로 표시되고, 플레인의 측면을 가리키는 작은 화살표가 있는데, 이는 정상 모드 제한 (10.6 참조) 이 활성화된 곳이다. 틀자세 경계 제한은 원뿔 및 로봇들의 현재 자세를 나타내는 벡터와 함께 표시된다. 원뿔의 내부는 틀자세 (벡터) 에 허용되는 영역을 나타낸다.

대상 로봇 TCP 가 더 이상 제한 근처에 있지 않을 때 3D 표시가 사라진다. 대상 TCP 가 경계를 위반하거나 거의 위반할 정도로 가까이 있다면, 제한 표시가 빨간색으로 변한다.

특징 및 틀 위치

화면 맨 위 오른쪽 구석에 특징 선택기가 있다. 특징 선택기는 해당 로봇팔을 제어하는 특징을 정의한다

특징 선택기 아래에 현재 활성화된 틀 센터 포인트 (TCP) 가 표시되어 있다. 지명된 여러 TCP 구성에 대한 정보는 13.6 참조. 텍스트 상자는 선택한 특징에 대하여 해당 TCP 의 완전한 좌표 값을 표시한다. X, Y, Z 컨트롤은 틀 위치를 제어하고 RX, RY, RZ 가 틀의 자세를 제어한다.

RX, RY, RZ 상자위의 드롭다운 메뉴로 자세 표현을 선택할 수 있다. 사용 가능한 형식:

- 회전 벡터 [rad] 자세는 회전 벡터로 주어진다. 축의 길이는 라디안으로 회전하는 각이고, 벡터 자체가 축이 회전할 기준을 제시한다. 이것이 기본값이다.
- 회전 벡터 [°] 자세가 회전 벡터로 주어지고, 여기서 벡터 길이가 회전할 각도이다.
- RPY [rad] 롤, 피치, 요 (RPY) 각도로서 라디안 단위를 사용한다. RPY-회전 행렬 (X, Y', Z" 회전) 이 주어짐:

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

- RPY [°] 롤, 피치, 요 (RPY) 각도로서도 단위를 사용한다.

좌표계를 클릭하는 것으로 값을 편집할 수 있다. 상자 오른쪽의 + 또는 - 버튼을 눌러서 현재 값을 감소하거나 증가할 수 있다. 버튼을 누르고 있으면 값을 직접 증가 또는 감소할 수 있다. 버튼을 오래 누를수록 증가량 또는 감소량이 커진다.

관절 위치

개별 관절을 직접 지정할 수 있게 한다. 각 관절 위치 값 범위는 -360° $+360^\circ$ 이며, 이 범위가 관절 제한이다. 값은 관절 위치를 클릭하는 것으로 편집할 수 있다. 상자 오른쪽의 + 또는 - 버튼을 눌러서 현재 값을 감소하거나 증가할 수 있다. 버튼을 누르고 있으면 값을 직접 증가 또는 감소할 수 있다. 버튼을 오래 누를수록 증가량 또는 감소량이 커진다.

확인 버튼

이 화면을 이동 탭 (13.1 참조) 에서 활성화하면, 확인 버튼을 클릭하는 것으로 이동 탭에 돌아가고, 여기에서 로봇 팔이 지정된 대상으로 이동한다. 마지막으로 지정된 값이 틀 좌표라면 로봇 팔은 MoveL 이동 형식을 사용하여 대상 위치로 이동하고, 관절 위치를 마지막으로 지정했다면 로봇 팔은 MoveJ 이동 형식으로 대상 위치로 이동한다. 여러 가지 이동 형식은 14.5에서 설명해 놓았다.

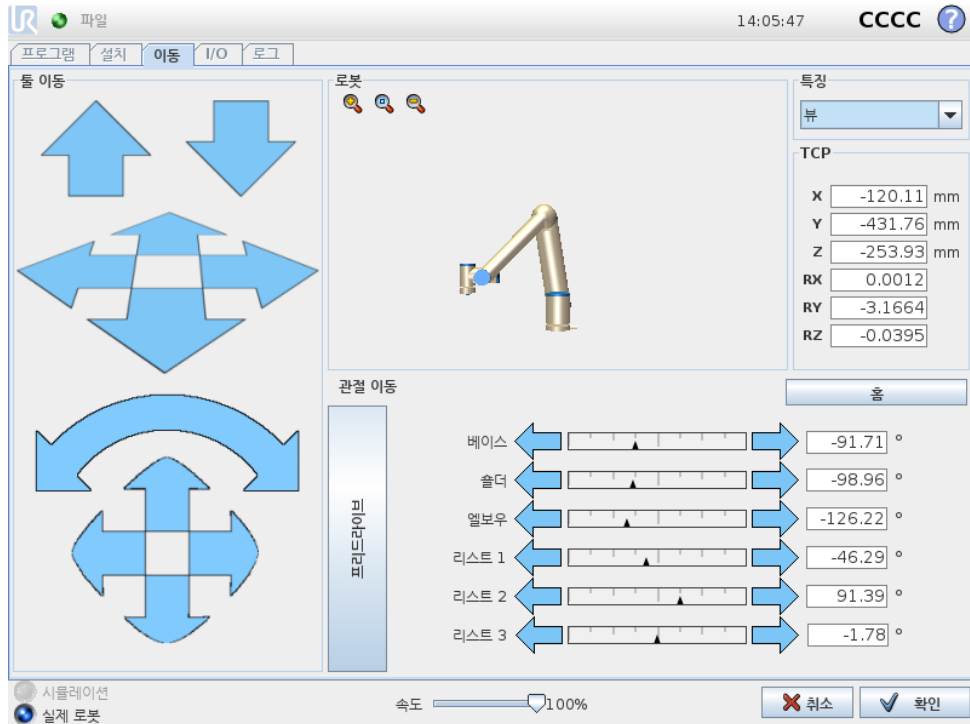
취소 버튼

취소 버튼을 클릭하면 화면을 떠나고, 모든 변경을 취소한다.

13 로봇제어

13.1 이동탭

이 화면에서는언제나로봇틀이동/회전또는로봇관절을개별적으로이동하여로봇팔을직접이동 (조그) 할수있다.



13.1.1 로봇

로봇팔의현재위치는 3D 그래픽으로보여준다. 돌보기아이콘을눌러서확대/축소하거나손가락을옆으로끌어서뷰를바꿀수있다. 뷰기능을선택하고 3D 드로잉표시각도를회전하여뷰를실제로봇팔과맞추어서로봇팔제어를위해가장적합한느낌을만들어낼수있다.

만약에로봇 TCP 의현재위치가안전또는트리거플레인에가까이오거나, 로봇틀의자세가틀자세경계제한근처로오면 (10.12 참조), 대략적인경계제한을 3D 로표현하여보여준다. 로봇이프로그램을실행하는동안경계제한표시가꺼진다.

안전플레인은노란색과검은색으로시각화하며, 작은화살표가플레인수직선을표현한다. 이는로봇 TCP 위치를지정할수있는플레인의면을나타낸다. 트리거플레인은과란색및녹색으로표시되고, 플레인의측면을가리키는작은화살표가있는데, 이는정상모드제한 (10.6 참조) 이활성화된곳이다. 틀자세경계제한은원뿔및로봇틀의현재자세를나타내는벡터와함께표시된다. 원뿔의내부는틀자세 (벡터) 에허용되는영역을나타낸다.

로봇 TCP 가더이상제한근처에있지않을때 3D 표시가사라진다. TCP 가경계를위반하거나거의위반할정도로가까이에있다면, 제한표시가빨간색으로변한다.

13.1.2 특징 및 툴 위치

화면 맨 위 오른쪽 구석에 특징 선택기가 있다. 이는 해당 로봇 팔을 제어하는 특징을 정의한다.

특징 선택기 아래에 현재 활성화된 툴 센터 포인트 (TCP) 가 표시되어 있다. 텍스트 상자는 선택한 특징에 대하여 해당 TCP 의 완전한 좌표 값을 표시한다. 지명된 여러 TCP 구성에 대한 정보는 13.6 참조.

좌표계 또는 관절 위치를 클릭하는 것으로 값을 직접 편집할 수 있다. 이를 통해 포즈 편집기 화면으로 (12.2 참조) 이동하며, 툴 또는 대상 관절 위치를 위하여 대상 위치 및 자세를 지정할 수 있다.

13.1.3 툴 이동

- 이동 화살 (위) 을 누르면 로봇 툴팁을 표시한 방향으로 이동한다.
- 회전 화살 (아래) 을 길게 누르면 로봇 툴을 표시된 방향으로 바꾼다. 툴 센터 포인트 (TCP) 는 회전 포인트로서 로봇 툴 끝에 특성 포인트를 주는 포인트이다. TCP 는 작은 파란색 공으로 보인다.

참고: 버튼을 때면 언제든지 동작을 멈출 수 있다!

13.1.4 관절 이동

개별 관절을 직접 제어할 수 있게 한다. 각 관절은 -360° $+360^{\circ}$ 이동할 수 있으며, 이는 각 관절에서 수평 바로 표시되는 기본 관절 제한이다. 관절이 관절 제한에도 달하면 더 이상 구동할 수 없다. 관절 제한을 기본과 다른 위치 범위로 구성했다면 (10.11 참조), 이 범위는 수평 바에서 빨간색으로 표시된다.

13.1.5 프리드라이브

프리드라이브 버튼을 누르는 동안에는 로봇 팔을 직접 잡아서 원하는 위치로 당길 수 있다. 중력 설정 (13.7 참조) 이 설정 탭에서 틀리게 설정되었거나, 로봇 팔이 무거운 것을 들고 있다면 프리드라이브 버튼을 눌렀을 때 움직이기 (떨어지기) 시작할 수 있다. 그런 경우에는 프리드라이브 버튼에서 손을 떼는다.



경고:

1. 올바른 설치 설정을 사용하도록 한다 (예: 로봇 마운팅 각도, TCP 무게, TCP 오프셋). 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 불러온다.
2. 프리드라이브 버튼을 사용하기 전에 TCP 설정과 로봇 마운팅 설정이 올바른지 확인한다. 이 설정이 올바르지 않으면, 프리드라이브 버튼을 누르지 않으면 로봇 팔이 움직인다.
3. 프리드라이브 기능 (임피던스/백드라이브) 은 위험 평가에서 이를 허용하는 경우에만 사용한다. 툴과 장애물은 날카로운 가장자리 또는 집히는 포인트가 있어서 안된다. 모든 사람은 로봇 팔이 닿지 않는 곳에 있어야 한다.

13.2 I/O 탭



이 화면에서는 언제나 로봇 컨트롤 박스에서 송수신하는 라이브 I/O 신호를 모니터하고 설정할 수 있다. 이 화면은 프로그램 실행 중인 경우를 포함하여 I/O 의 현재 상태를 표시한다. 프로그램 실행시 무언가 변화하면, 프로그램은 멈춘다. 프로그램이 멈추면 모든 출력 신호는 그 상태를 보존한다. 화면은 10Hz 로만 업데이트되므로, 매우 빠른 신호는 올바르게 표시되지 않을 수 있다.

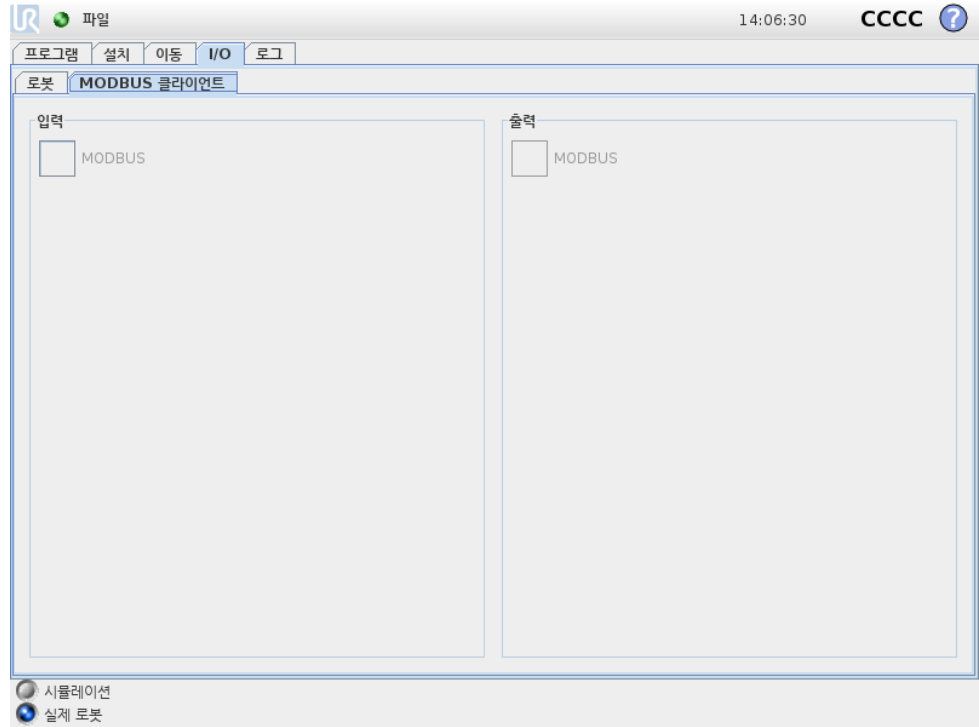
컨피규어러블 I/O 는 설치의 안전 I/O 구성 항목에서 특별한 안전 설정을 위해 지정할 수 있다 (10.13 참조). 지정된 것은 기본 또는 사용자 정의 이름 대신에 안전 기능 이름을 갖게 된다. 안전 설정을 위해 지정된 컨피규어러블 출력은 끄거나 켤 수 없으며, LED 만으로 표시된다.

신호의 전기적 사양은 사용자 설명서에 기술되어 있다.

아날로그 도메인 설정 아날로그 I/O 는 전류 [4-20mA] 또는 전압 [0-10V] 출력 중 하나로 설정할 수 있다. 설정은 프로그램을 저장할 때 로봇 컨트롤러 재시작을 위해 기억하게 된다.

13.3 MODBUS 클라이언트 I/O

여기서 디지털 MODBUS 클라이언트 I/O 신호는 설치에서 설정한 대로 제시된다. 신호 연결이 끊기면 화면에서 대응하는 항목이 비활성화된다.



입력

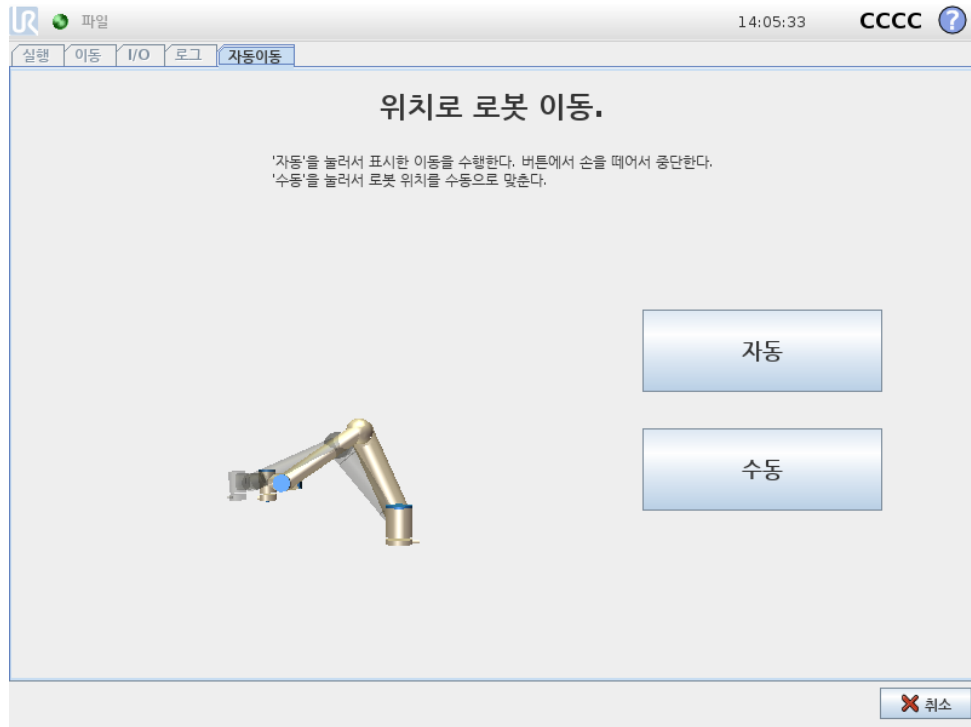
디지털 MODBUS 클라이언트입력의상태를확인한다.

출력

디지털 MODBUS 클라이언트출력의상태를확인하고이를끄거나켄다. I/O 탭컨트롤에서 (13.8에서설명함) 선택사항이이를허용하는경우에만신호를켜거나끌수있다.

13.4 자동이동탭

자동이동탭은로봇팔을작업영역에서특정위치로이동할때사용한다. 실행전으로봇팔이시작위치로이동해야하거나, 프로그램조정중에웨이포인트로이동해야하는경우가이러한예이다.



애니메이션

애니메이션은로봇팔이수행할이동을보여준다.



주의:

애니메이션을실제로봇팔위치와비교하고, 로봇팔이장애물을치지 않고안전하게이동할수있는지확인한다.



주의:

자동이동기능은로봇의그림자궤도에따라서움직인다. 충돌은로봇 또는다른장비를손상시킬수있다.

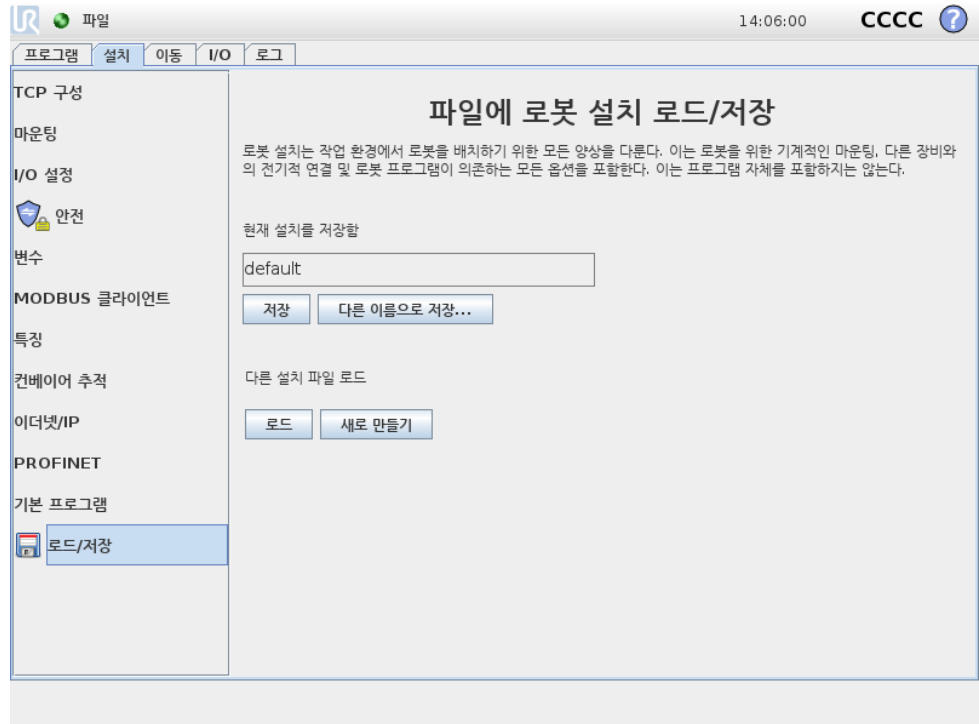
자동

자동 버튼을눌러서애니메이션에있는대로로봇팔을이동할수있다. 참고: 버튼을떼면언제든지동작을멈출수있다!

수동

수동 버튼을누르면로봇팔을수동으로움직일수있는이동탭이나타난다. 이는애니메이션의동작을선호하지않는경우에만필요하다.

13.5 설치 → 로드/저장



로봇설치는작업환경에서로봇팔과컨트롤박스를배치하기위한모든양상을다룬다. 이는로봇팔을위한기계적인마운팅, 다른장비와의전기적연결및로봇프로그램의존하는모든옵션을포함한다. 이는프로그램자체를포함하지는않는다.

이설정은 설치탭에서다양한화면을사용하여설정할수있는데, 예외적으로 I/O 도메인은 I/O 탭에있다 (13.2 참조).

로봇을위해여러설치파일이있을수있다. 생성된프로그램은활성화된설치를사용하고, 사용할때자동으로이설치를로드한다.

설치에대한어떠한변경이라도전원을끄다음에보존이가능하도록저장해야한다. 설치에서저장하지않은변경사항이있다면, 설치탭왼쪽의 로드/저장텍스트옆에플로피디스크아이콘이나타난다.

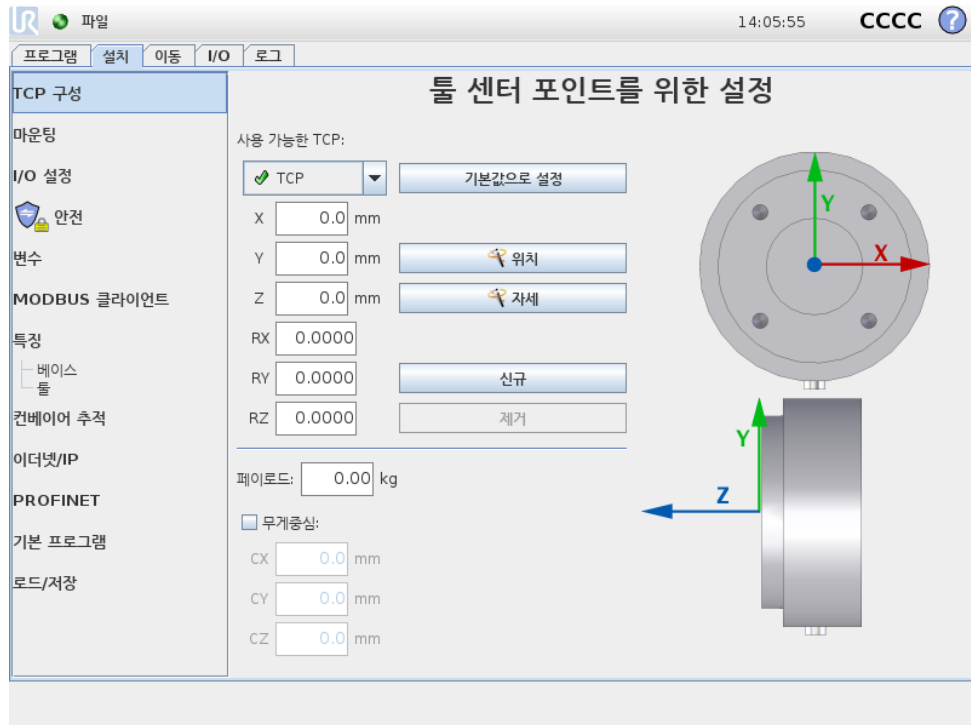
저장또는 다른이름으로저장... 버튼을눌러서설치를저장할수있다. 또는프로그램을저장하면활성화상태인설치를저장하게된다. 다른설치파일을로드하려면 로드버튼을사용한다. 새로생성버튼은로봇설치의모든설정을공장기본값으로초기화한다.



주의:

USB 드라이브에서로드한설치로로봇을사용하는것은권장하지않는다. USB 드라이브에서저장한설치를사용하려면, 이를로컬 프로그램폴더에 다른이름으로저장... 버튼을사용하여저장한다.

13.6 설치 → TCP 구성



툴센터포인트 (TCP) 는로봇들의특성포인트. 여러지명된 TCP 를이화면에서정의할수있다. 화면그래픽에서표시한대로각 TCP 는툴출력플랜지의중양에서상대적으로좌표이동과회전이주어진다. 위치좌표 X, Y, Z 는 TCP 위치를나타내고 RX, RY, RZ 는자세를나타낸다. 모든지정값이영이면 TCP 가툴출력플랜지중심점과일치하여화면오른쪽에있는좌표계를받아들인다.

13.6.1 TCP 추가, 변경및제거

새 TCP 를정의하려면 신규버튼을누른다. 생성된 TCP 는자동으로고유이름을받고드롭다운메뉴에서선택된다.

선택한 TCP 의좌표이동및회전은해당하는흰색텍스트필드를누르고새값을입력하는것으로변경할수있다.

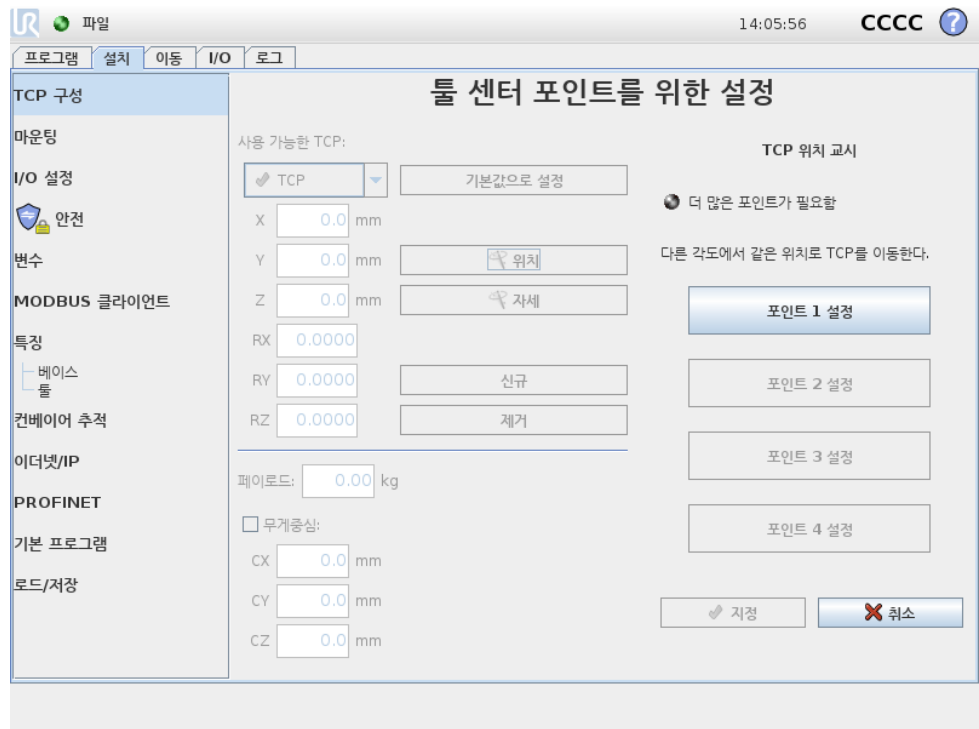
선택한 TCP 를제거하려면 제거버튼을누르면된다. 마지막으로남은 TCP 는삭제할수없다.

13.6.2 기본값및활성 TCP

구성된 TCP 중정확하게하나가 기본값이다. 기본값 TCP 는드롭다운 TCP 메뉴에있는이름왼쪽에서녹색아이콘으로표시되어있다. 현재선택한 TCP 를기본값으로설정하려면 기본값으로설정버튼을누른다.

직교공간에서모든선형동작을결정하기위해한 TCP 오프셋을언제나 활성화로사용한다. 또한활성 TCP 의동작이그래픽탭에서가시화된다 (14.29 참조). 프로그램실행전, 그리고프로그램시작전에기본값 TCP 가활성으로지정된다. 프로그램내에서아무지정된 TCP 가로봇의특정움직임에대한활성으로지정될수있다 (14.5 및 14.10 참조).

13.6.3 TCP 위치티칭



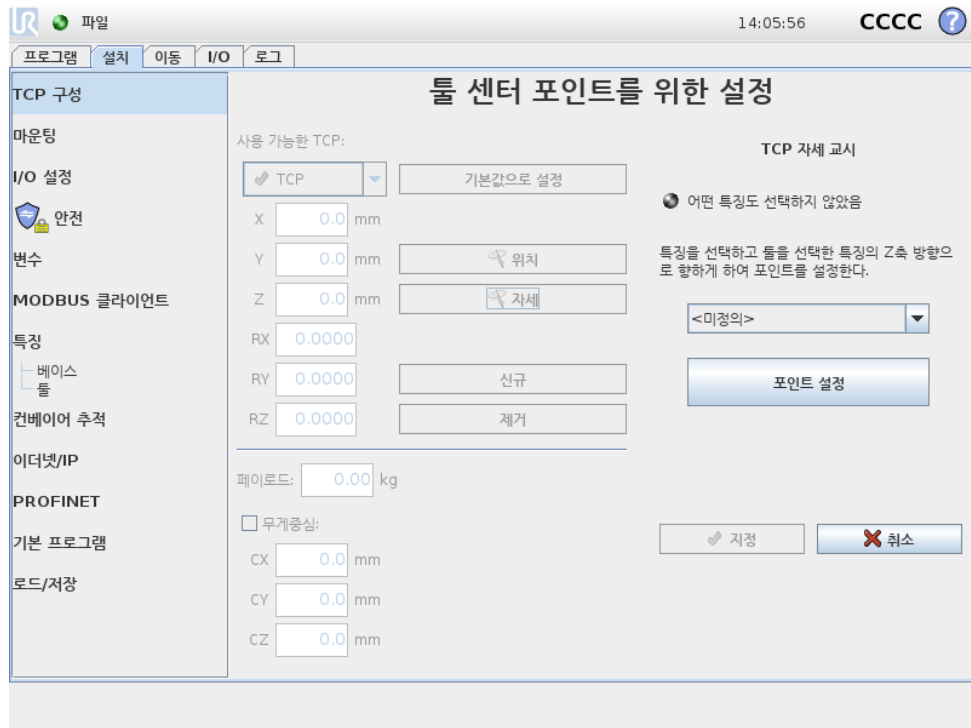
TCP 위치좌표는 다음과 같이 자동으로 계산할 수 있다:

1. 위치버튼을 탭한다.
2. 로봇작업영역에서 고정된 포인트를 선택한다.
3. 최소한 세 가지 각도에서 TCP를 선택한 포인트로 이동하고 툴출력플랜지의 해당 위치를 저장하기 위해 화면 오른쪽의 버튼을 사용한다.
4. 계산한 TCP 좌표를 확인하고 지정버튼을 사용하여 선택한 TCP를 지정한다.

계산을 올바르게 적용하려면 위치가 충분히 다양해야 한다. 그렇지 않으면 버튼 위의 LED 상태가 빨간색으로 변한다.

더구나 세 위치는 대체로 올바른 TCP를 결정하는데 충분하지만 네 번째 위치를 사용하면 계산이 올바른지 확인하는데 추가로 사용할 수 있다. 각 저장 포인트의 품질은 계산된 TCP에 대하여 해당 버튼의 녹색, 노란색, 빨간색 LED를 사용한다.

13.6.4 TCP 자세 티칭



TCP 자세는 다음과 같이 자동으로 계산할 수 있다:

1. 자세 버튼을 탭한다.
2. 드롭다운 목록에서 특징을 선택한다. 새 특징 정의에 대한 추가 정보는 13.12을 (를) 참고한다.
3. 아래 버튼을 사용하여 TCP에 대응하는 툴 자세가 선택한 특징의 좌표계와 일치하는 위치로 이동한다.
4. 계산한 TCP 좌표를 확인하고 지정 버튼을 사용하여 선택한 TCP 로 지정한다.

13.6.5 가반하중

로봇 툴무게는 화면 아래쪽에서 지정되어 있다. 이 설정을 변경하려면 흰색 텍스트 필드를 누르고 새로운 무게를 입력한다. 설정은 모든 정의한 TCP에 적용된다.

허용 최대 가반하중은 하드웨어 설치 설명서를 참조하십시오.

13.6.6 무게 중심

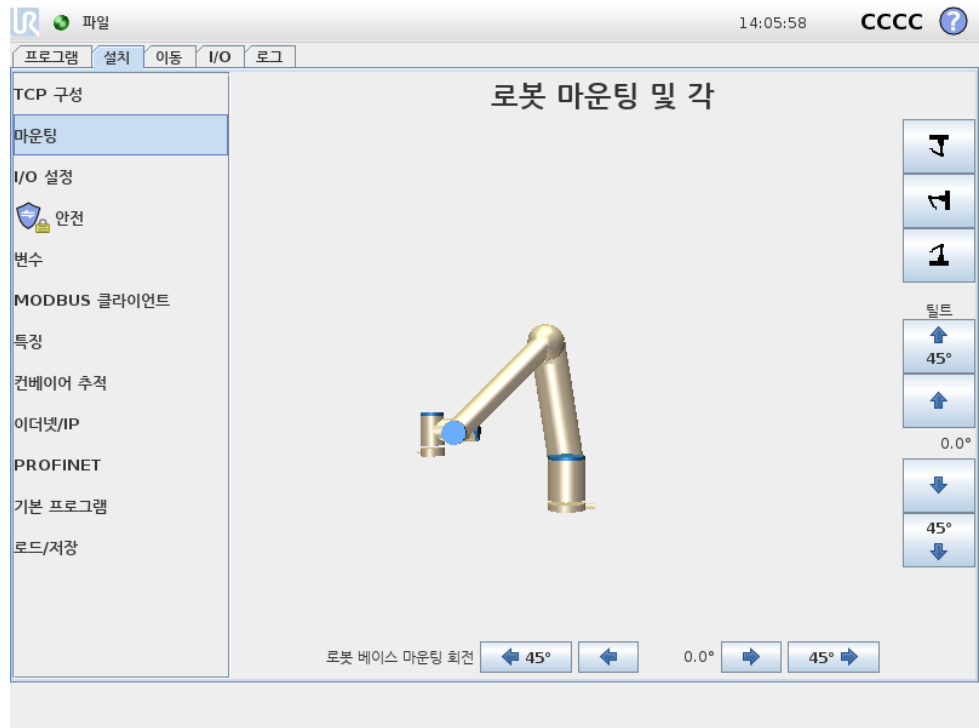
CX, CY, CZ 필드를 이용하여 툴의 무게 중심을 지정할 수 있다. 툴 센터 포인트는 다른 것이 지정되지 않았다면 툴의 무게 중심으로 가정한다. 설정은 모든 정의한 TCP에 적용된다.



경고:

올바른 설치 설정을 사용하는 것이 중요하다. 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 불러온다.

13.7 설치 → 마운팅



여기에서 로봇팔의 마운팅을 지정한다. 이는 두 가지 목적이 있다:

1. 로봇팔을 화면에서 올바르게 보이게 한다.
2. 컨트롤러에 중력 방향을 알려준다.

컨트롤러는 고급 역학 모델을 사용하여 로봇팔을 부드럽고 정확하게 움직이게 하고, 프리드라이브 모드에서 로봇팔 자체를 고정한다. 이때문에 로봇팔의 마운팅을 정확하게 설정하는 것이 매우 중요하다.



경고:

로봇팔 마운팅을 올바르게 설정하지 않으면 자주 보호 정지가 일어날 수 있고, 프리드라이브 버튼을 눌렀을 때 로봇팔이 움직일 가능성이 있다.

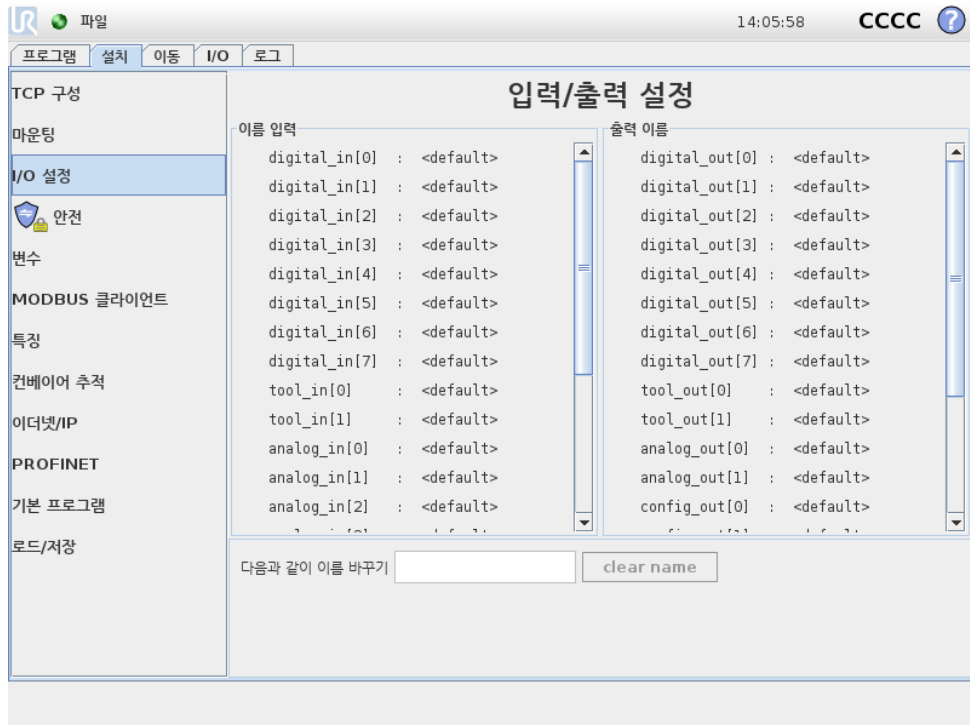
로봇팔은 기본값대로 평평한 테이블 또는 바닥에 마운팅될 수 있다. 이 경우에는 화면에서 변경할 필요가 없다. 하지만 로봇팔이 천장 마운팅, 벽 마운팅 또는 비스듬하게 마운팅되었다면, 푸시버튼으로 이를 조정해야 한다. 화면의 오른쪽에 있는 버튼이 로봇팔 마운팅 각을 지정한다. 맨 위 오른쪽 버튼 세 개는 각을 천장 (180°), 벽 (90°), 바닥 (0°) 으로 지정한다. 틸트 버튼은 임의의 각을 지정하는데 사용할 수 있다. 화면 아래쪽에 있는 버튼은 로봇팔의 마운팅을 회전하여 실제 마운팅에 맞추기 위해 사용한다.



경고:

올바른 설치 설정을 사용하는 것이 중요하다. 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 불러온다.

13.8 설치 → I/O 설정



입력과 출력 신호에는 이름을 부여할 수 있다. 이는 로봇과 작업할 때 신호가 무엇을 할지 기억하는 것을 쉽게 만들어 준다. 클릭하여 I/O 를 선택하고, 화면 키보드로 이름을 지정한다. 공백만 입력하여 원래 이름으로 되돌릴 수 있다.

여덟 개의 표준 디지털 입력 및 두 개의 툴 입력을 구성하여 작업을 트리거할 수 있다. 상승 에지에서 현재 프로그램 시작, 상승 에지에서 현재 프로그램 중지, 상승 에지에서 현재 프로그램 일시 중지, 또는 입력이 높거나/낮을 때 프리드라이브 모드 사용/중지 (예: 터치펜던트 위의 프리드라이브 버튼) 등의 작업이 이러한 기능에 포함된다.

프로그램 실행이 중지되면 값을 보존하는 것이 출력의 기본 행동이다. 프로그램을 실행하지 않을 때 기본값으로 적용할 수 있는 출력을 구성할 수 있다.

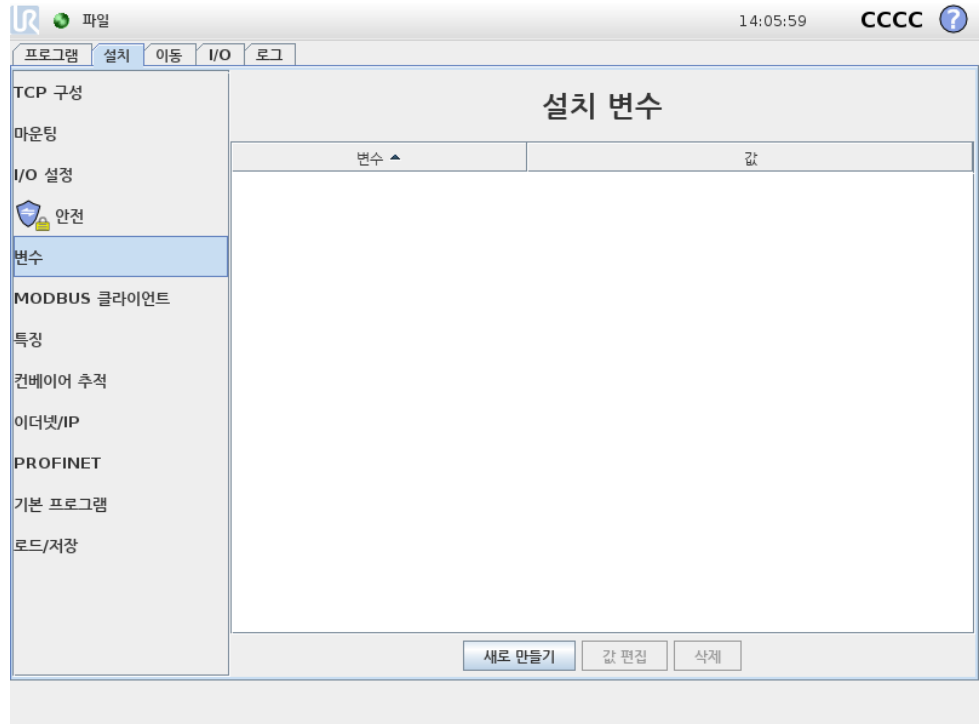
프로그램 실행 중 출력이 높고 그렇지 않을 때에는 출력이 낮도록 여덟 개의 표준 디지털 출력 및 두 개의 툴 출력을 더 구성하여 현재 실행 중인 프로그램을 반영할 수 있다.

마지막으로 I/O 탭에서 출력을 제어할 수 있게 하거나 (프로그램 또는 작업자와 프로그램 둘 다), 로봇 프로그램만으로 출력 값을 제어할 수 있을지 지정할 수 있다.

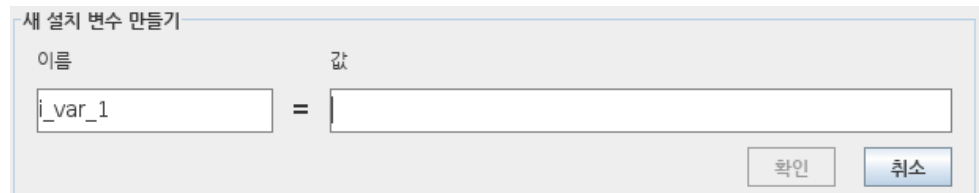
13.9 설치 → 안전

10장 참조.

13.10 설치 → 변수



여기에서 생성한 변수는 설치 변수라고 부르며 정상 프로그램 변수처럼 사용할 수 있다. 설치 변수는 프로그램이 정지하고 다시 시작하거나, 로봇 팔 및 컨트롤 박스를 꺾다가 다시 쳐도 값을 보존하기 때문에 특별하다. 그 이름과 값은 설치와 함께 저장되어 있으므로, 다수의 프로그램에서 동일한 변수를 사용할 수 있다.



새로 생성을 누르면 새 변수를 위하여 제안된 이름이 있는 패널을 불러온다. 이름은 바꿀 수 있으며, 텍스트 필드 중 하나를 눌러서 값을 입력할 수 있다. 새 이름을 설치 시 사용하지 않은 경우에만 확인 버튼을 클릭할 수 있다.

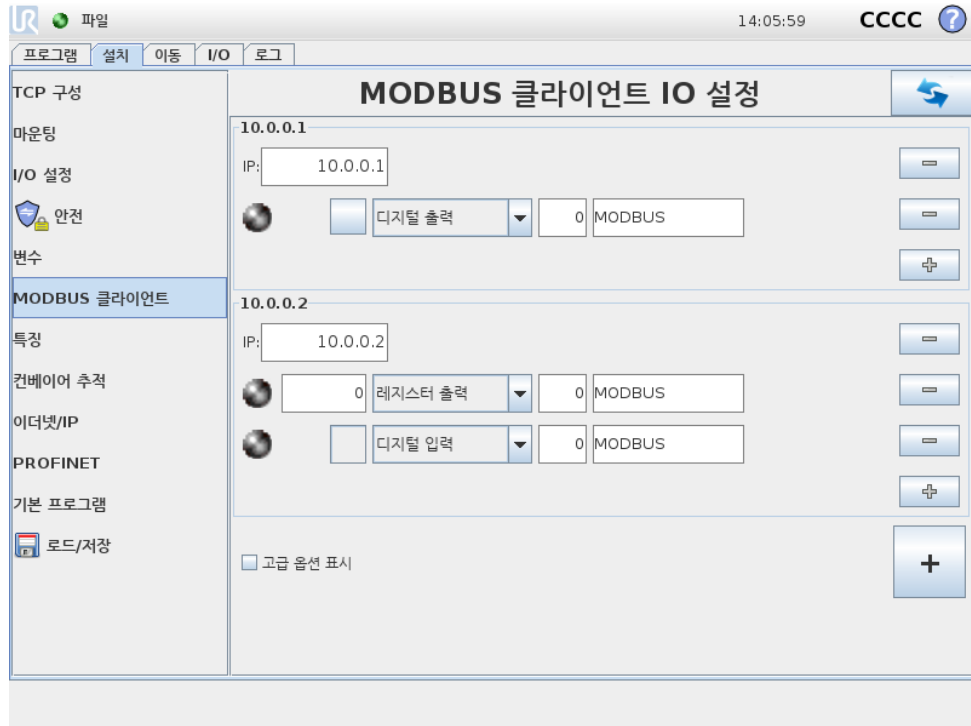
목록의 변수를 강조 표시하고 설치 변수 값을 바꾼 다음에 변수 편집을 클릭하는 것으로 설치 값을 변경할 수 있다.

변수를 삭제하려면 목록에서 이를 선택한 다음에 삭제를 클릭한다.

설치 변수를 구성한 다음에 설치 자체를 저장해야 이 구성을 저장할 수 있다. 13.5 참조. 설치 변수 및 값은 10 분마다 자동 저장된다.

프로그램 또는 설치가 로드되었는데 프로그램 변수와 설치 변수 중에서도 이름이 중복되는 것이 있으면, 사용자는 이 문제 해결을 위해 두 가지 해결책을 제시받는다. 프로그램 변수 이름 대신에 설치 변수가 가지고 있는 동일한 이름을 선택하던가, 충돌하는 변수 이름을 자동으로 변환한다.

13.11 설치 → MODBUS 클라이언트 I/O 설정



여기에서 MODBUS 클라이언트 (마스터) 신호를 지정할 수 있다. 특정 IP 주소에서의 MODBUS 서버 (또는 슬레이브) 에 대한 연결은 입력/출력 신호로 생성할 수 있다 (레지스터 또는 디지털). 각 신호는 프로그램에서 사용할 수 있는 독특한 이름이 있다.

새로고침

이 버튼을 눌러서 MODBUS 연결을 모두 새로고친다.

유닛 추가

이 버튼을 눌러서 새 MODBUS 유닛을 추가한다.

유닛 제거

이 버튼을 눌러서 MODBUS 유닛 및 해당 유닛의 모든 신호를 제거한다.

유닛 IP 지정

여기에서 MODBUS 유닛의 IP 주소가 표시된다. 버튼을 눌러서 변경한다.

신호 추가

이 버튼을 눌러서 해당 MODBUS 유닛에 신호를 추가한다.

신호 삭제

이 버튼을 눌러서 해당 MODBUS 유닛에서 MODBUS 신호를 제거한다.

신호형식지정

이드롭다운메뉴를사용하여신호형식을선택한다. 사용가능한형식:

- 디지털입력: 디지털입력 (코일) 은 1 비트수량으로서신호의주소필드에서지정한코일에대한 MODBUS 유닛에서읽는다. 함수코드 0x02(분리입력읽기) 를사용한다.
- 디지털출력: 디지털출력 (코일) 은 1 비트수량으로서높음또는낮음으로지정할수있다. 사용자가출력값을지정하기전에값을원격 MODBUS 유닛으로부터읽는다. 이는함수코드 0x01(코일읽기) 를사용한다는의미이다. 출력을로봇프로그램이지정하거나 “신호값지정” 버튼을누르는것으로지정했다면함수코드 0x05(싱글코일쓰기) 를앞으로사용한다.
- 레지스터입력: 레지스터입력은 16 비트수량으로서주소필드에서지정한주소로부터읽는다. 함수코드 0x04(입력레지스터읽기) 를사용한다.
- 레지스터출력: 레지스터출력은 16 비트수량으로서사용자가지정할수있다. 레지스터값을지정하기전에값을원격 MODBUS 유닛으로부터읽는다. 이는함수코드 0x03(홀딩레지스터읽기) 를사용한다는의미이다. 출력을로봇프로그램이지정하거나 “신호값지정” 필드에서신호값을지정하는것으로이를지정했다면함수코드 0x06(싱글레지스터쓰기) 를사용하여원격 MODBUS 유닛을지정한다.

신호주소지정

이필드는원격 MODBUS 서버의주소를표시한다. 화면키패드를사용하여다른주소를선택한다. 유효한주소는원격 MODBUS 유닛의제조사및구성에의존한다.

신호이름지정

화면키보드를사용하여사용자가신호에이름을부여할수있다. 이이름은신호를프로그램에서사용할때사용한다.

신호값

여기에서신호의현재값이표시된다. 레지스터신호의경우, 값이부호없는정수로표현된다. 출력신호의경우, 원하는신호값을이버튼을사용하여지정할수있다. 마찬가지로레지스터출력의경우유닛을쓰기위한값을부호없는정수로반드시공급해야한다.

신호연결상태

이아이콘은신호를올바르게읽기/쓰기할수있는지나타내거나 (녹색), 유닛이예기치못하게반응하거나도달하지못하는것을나타낸다 (회색). MODBUS 예외응답을받게되면응답코드를표시한다. MODBUS-TCP 예외응답:

- E1 잘못된기능 (0x01): 쿼리로받은함수코드는서버 (또는슬레이브) 에서허용되는작업이아니다.
- E2 잘못된데이터주소 (0x02): 쿼리에서받은함수코드가서버 (또는슬레이브) 에대한허용되는작업이아니므로, 입력한신호주소가원격 MODBUS 서버에응하는지점검한다.

- E3 잘못된데이터값 (0x03): 쿼리데이터필드에있는값은서버 (또는슬레이브)에대한허용되는값이아니므로, 입력한신호값이원격 MODBUS 서버에서지정 주소에서유효한지점검한다.
- E4 슬레이브장치실패 (0x04): 서버 (또는슬레이브) 가요청한작업을수행시도하는도중복구할수없는오류가발생했다.
- E5 승인 (0x05): 원격 MODBUS 유닛에전송한프로그래밍명령과함께특수하게사용한다.
- E6 슬레이브장치가빠름 (0x06): 원격 MODBUS 유닛에전송한프로그래밍명령과함께특수하게사용하며, 서버 (또는슬레이브) 가지금반응하지못한다.

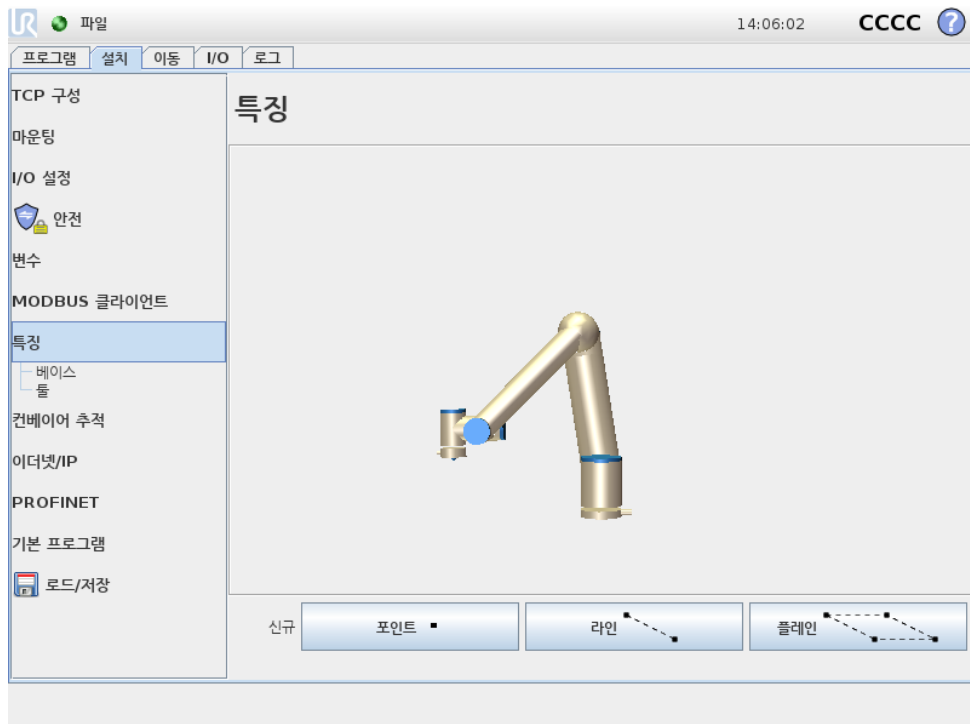
고급옵션표시

이표시상자는각신호에대한고급옵션을표시하거나숨긴다.

고급옵션

- 업데이트주파수: 이메뉴는신호의업데이트주파수를바꾸기위해서사용할수있다. 신호값을쓰거나읽기위하여원격 MODBUS 로주파수요청을보낸다는의미이다.
- 슬레이브주소: 이텍스트필드는특정신호에해당하는요청에대하여특정슬레이브주소를지정할수있다는의미이다. 값은둘다포함하여반드시 0 255 범위내에있어야하며, 기본은 255 이다. 이값을변경하면원격 MODBUS 기기의설명서를참조하여슬레이브주소를바꿀때가능성을확인할것을권장한다.

13.12 설치 → 기능



저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든권리보유.

산업용 로봇을 구매하는 고객은 일반적으로 기계, 물체, 블랭크, 고정된 물체, 컨베이어, 펠릿, 시각시스템 등, 로봇팔 주변에 있는 다양한 물체 및 경계 등에 대하여 로봇팔을 제어하거나 조종하고, 로봇팔을 프로그래밍하려고 한다. 전통적으로 이는 해당 물체의 좌표계에 대하여 로봇팔의 내부 좌표계 (베이스 좌표계) 와 연결시켜서 “프레임”(좌표계) 을 정의하는 것으로 수행했다. 로봇팔의 “툴 좌표” 및 “베이스 좌표” 에 대하여 참조가 가능하다.

프레임의 문제는 작업자가 좌표계를 정의하려면 상당한 수학적 지식을 가지고 있어야 하며, 이를 수행하는데 오랜 시간이 걸린다는 것이다. 이는 로봇 프로그래밍 및 설치에 뛰어난 자라도 마찬가지이다. 이 작업은 대체로 4x4 행렬을 계산하는 것을 수반한다. 특히 이 문제를 이해하기 위한 경험이 없는 사람이라면 자세의 표현이 매우 복잡하게 느껴진다.

고객이 주로 하는 질문의 예:

- CNC 기계의 클로로부터 로봇을 4cm 이동할 수 있습니까?
- 테이블을 기준으로 로봇 툴을 45 도 회전할 수 있습니까?
- 로봇팔을 수직으로 물체와 함께 내리고, 물체를 내려놓은 다음에 로봇팔을 수직으로 다시 들어올릴 수 있습니까?

이러한 질문은 제품 생산 공장의 여러 작업소에서 로봇팔을 사용하려고 하는 평균적인 고객에게 매우 직관적인데, 이러한 의미 있는 질문에 간단한 답변이 없다고 대답하면 고객 입장에서는 매우 짜증이나고, 그 이유를 알 수 없을 지도 모른다. 이러한 이유에는 여러 가지 복잡한 이유가 있을 수 있다. 이 문제를 해결하기 위해 Universal Robots 는 고객으로 로봇팔을 기준으로 다양한 물체의 위치를 지정할 수 있는 고유하고 간단한 방법을 개발했다. 이를 통해 몇 단계 안으로 위의 의문점을 정확하게 해결할 수 있다.

이름 바꾸기

이 버튼은 특징의 이름을 바꿀 수 있다.

삭제

이 버튼은 선택한 특징, 그리고 포함된 모든 하위 특징을 제거한다.

축 표시

선택한 특징의 좌표축이 3D 그래픽에 표시될지 선택한다. 선택은 이 화면과 이동 화면에 적용된다.

조거블

선택한 특징이 조거 가능할지 선택한다. 이는 특징이 이동 화면의 특징 메뉴에 나타날지 지정한다.

변수

선택한 특징을 변수를 사용할 수 있게 하기 위해 선택한다. 이 옵션을 선택하면 특징 이름 뒤에 “_var” 가 덧붙여진 변수가 로봇 프로그램 편집기 시나리오에 나타나고, 이 변수는 프로그램에서 새 값이 부여될 수 있다. 이는 특징의 값에 의존하는 웨이포인트를 제어하는데 사용할 수 있다.

위치 지정 또는 변경

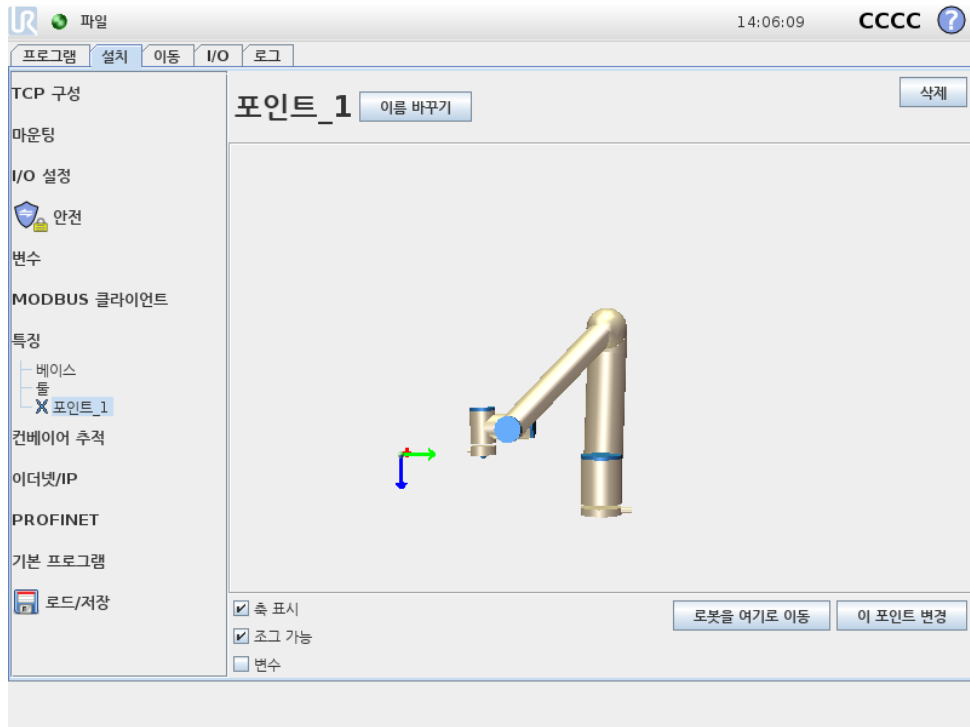
이 버튼을 사용하여 선택한 특징을 지정하거나 변경한다. 이동 화면이 나타나고, 특징을 위한 새 위치를 지정할 수 있다.

특징으로 로봇 이동

이 버튼을 누르면 로봇 팔을 선택한 특징으로 이동한다. x-축에 대한 180 도 회전을 제외하고, 이동 직후에 특징과 TCP 의 좌표계가 합치된다.

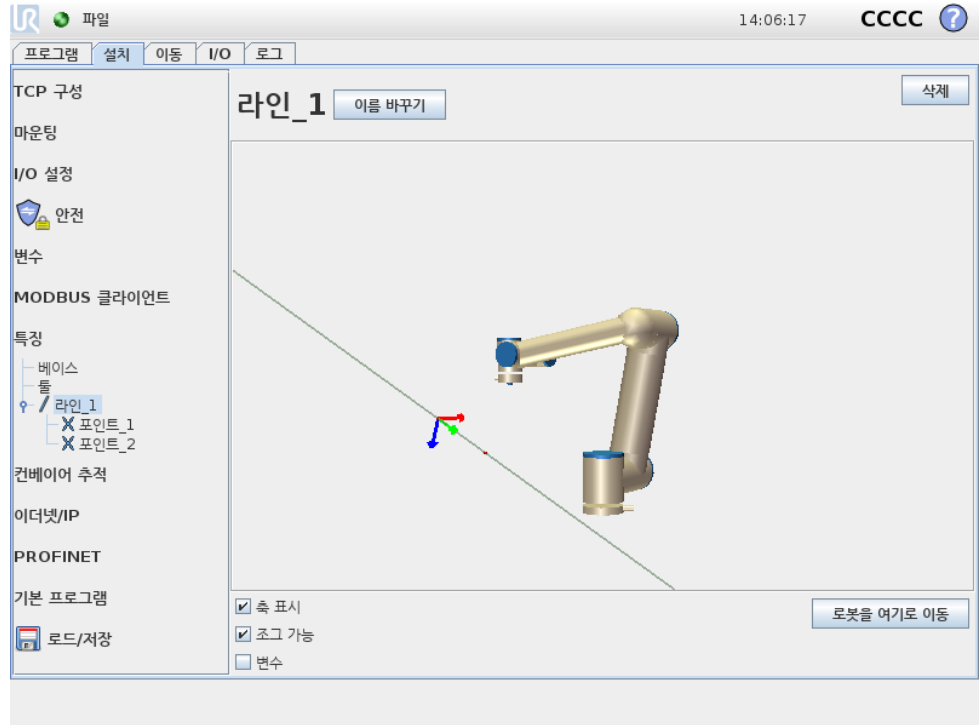
포인트 추가

이 버튼을 눌러서 설치에 포인트 특징을 추가한다. 포인트 특징의 위치는 해당 포인트의 TCP 위치로 정의된다. 포인트 특징의 자세는 TCP 자세와 동일하지만, 예외적으로 x-축을 기준으로 특징 좌표계가 180 도 회전해 있다. 이로 인해 포인트 특징의 z-축은 해당 포인트에서 TCP 의 반대 방향을 향한다.



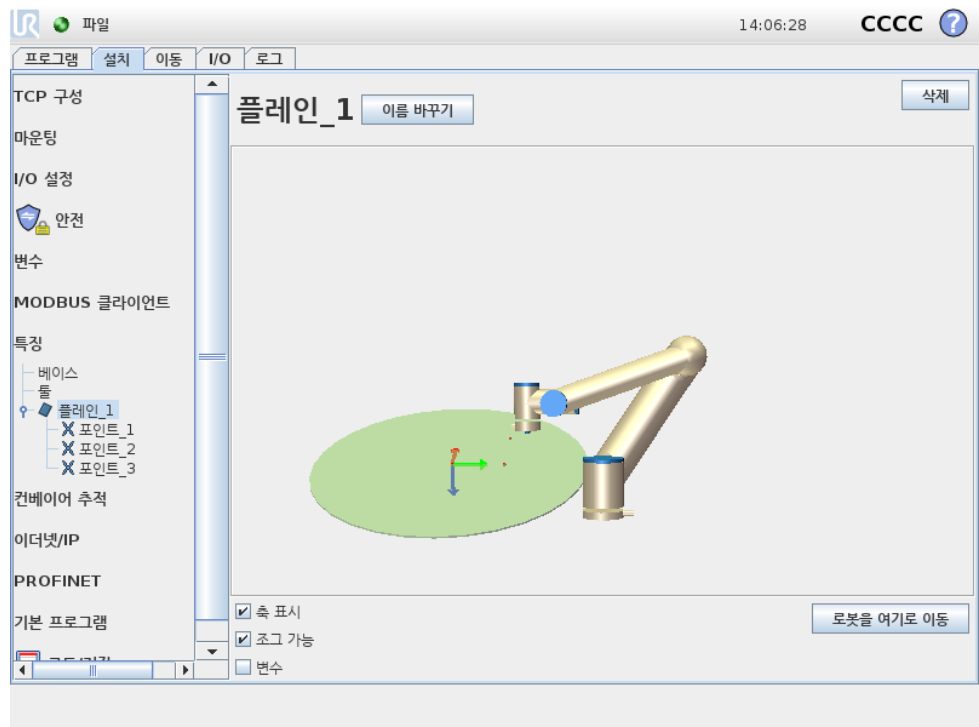
라인 추가

이 버튼을 눌러서 설치에 라인 특징을 추가한다. 라인은 두 포인트 특징 사이에서 축으로 정의된다. 첫 포인트에서 둘째 포인트로 이어진 축은 선 좌표계에서 y-축이 된다. 라인에서 수직인면에 투영된 첫 하위 포인트의 z-축을 z-축으로 정의한다. 선 좌표계의 위치는 첫 하위 포인트의 위치와 동일하다.



플레인추가

이버튼을눌러서설치에플레인특징을추가한다. 플레인은세하위포인트특징으로 정의된다. 좌표계의 위치는 첫하위포인트의 위치와 동일하다. z-축은 평면 정규이고, y-축은 첫포인트에서 둘째로 이어지는 방향이다. z-축의 양성 방향은 면의 z-축과 첫포인트의 z-축이 180도 미만이 되게끔 지정한다.



13.13 컨베이어추적설정

컨베이어를 사용할 때 로봇은 이동 추적을 할 수 있도록 구성할 수 있다. 컨베이어 추적 설정은 절대 및 증분 인코더와 선형 및 원형 컨베이어와 작업할 수 있는 옵션을 로봇에 제공한다.

컨베이어 매개변수

증분 인코더는 디지털 입력 0 ~ 3 사이로 연결할 수 있다. 디지털 신호 디코딩은 40kHz로 이루어진다. 직교 인코더를 사용하면 (두 입력 필요) 로봇은 컨베이어 방향을 따라서 속도를 지정할 수 있다. 컨베이어 방향이 일정하면 한 입력을 사용하여 상승, 하강 또는 상승 및 하강 에지를 탐지하고 컨베이어의 속도를 결정할 수 있다.

절대 인코더는 MODBUS 신호를 통해 연결되면 사용할 수 있다. 이는 디지털 MODBUS 입력 등록을 13.11에서 미리 구성할 필요가 있다.

선형 컨베이어

선형 컨베이어를 선택하면 컨베이어 방향을 결정하기 위해 라인 특징을 반드시 구성해야 한다. 라인 특징은 컨베이어 방향에 대하여 평행해야 하고, 라인 특징을 정의하는 두 포인트 사이에 큰 거리가 있어야 한다. 두 포인트를 교차시킬 때 컨베이어 측면에 톨을 단단히 대어서 라인 특징을 구성하는 것을 추천한다.

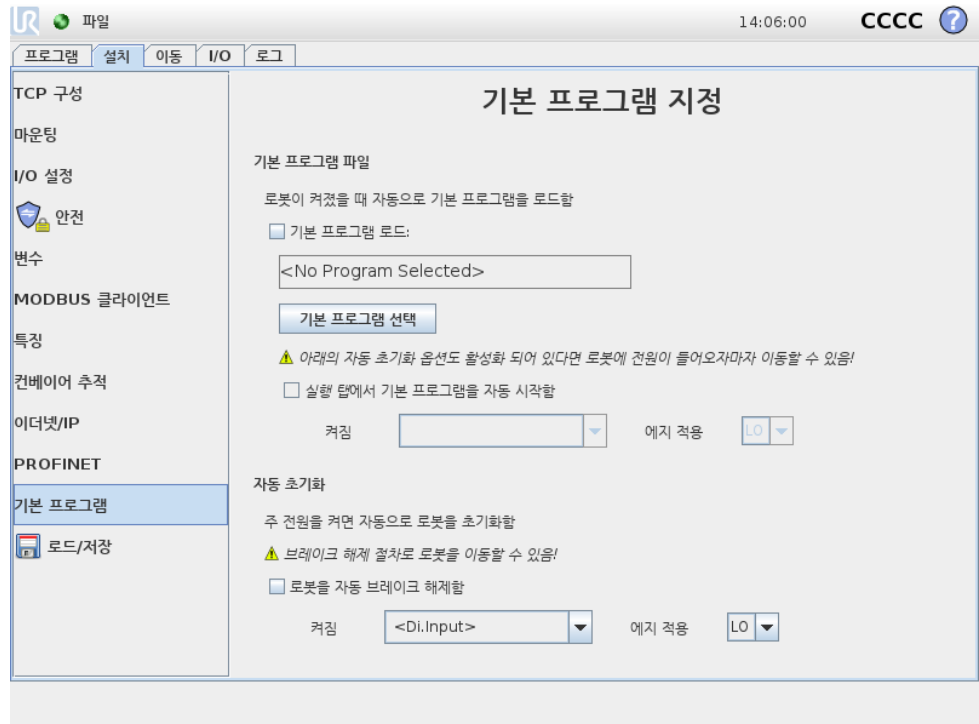
미터당 톨 필드는 컨베이어가 일 미터 이동할 때 인코더가 생성하는 톨 수로서 사용한다.

$$\text{미터당 톨} = \frac{\text{인코더의 회전당 톨}}{2\pi \cdot \text{반지름 [m]}} \quad (13.1)$$

원형 컨베이어

원형 컨베이어를 추적하는 경우, 컨베이어 (원)의 중심점을 정의해야 한다. 회전당 톨 값은 컨베이어가 완전 일회 회전할 때 인코더가 생성하는 톨 수여야 한다.

13.14 설치 → 기본프로그램



이 화면은 자동 로딩 및 기본 프로그램 시작을 위한 설정, 전원 켜짐 시 로봇 팔 자동 초기화 설정을 포함한다.



경고:

자동 로드, 자동 시작, 자동 초기화 세 개를 모두 켜면, 컨트롤 박스의 전원을 켜자마자 로봇이 선택한 프로그램을 실행하기 시작한다.

13.14.1 기본 프로그램 로드하기

기본 프로그램은 컨트롤 박스를 켜는 때 로드하도록 선택할 수 있다. 또한 기본 프로그램은 프로그램 실행 화면 (11.4 참조) 을 입력하고, 다른 프로그램을 로드하지 않았을 때 자동 로드된다.

13.14.2 기본 프로그램 시작하기

기본 프로그램은 프로그램 실행 화면에서 자동 시작할 수 있다. 기본 프로그램을 로드하고, 특정 외부 입력 신호에 전환을 탐지하면 프로그램은 자동으로 시작한다.

시작시 현재 입력 신호 수준이 이미 정의되어 있으므로, 시작시 신호 수준에 맞는 전환을 선택하면 프로그램을 즉시 시작할 수 있다. 또한 프로그램 실행 화면을 떠나거나 대시보드에서 정지 버튼을 누르면, 실행 버튼을 다시 누르기 전까지 자동 시작 기능을 비활성화한다.

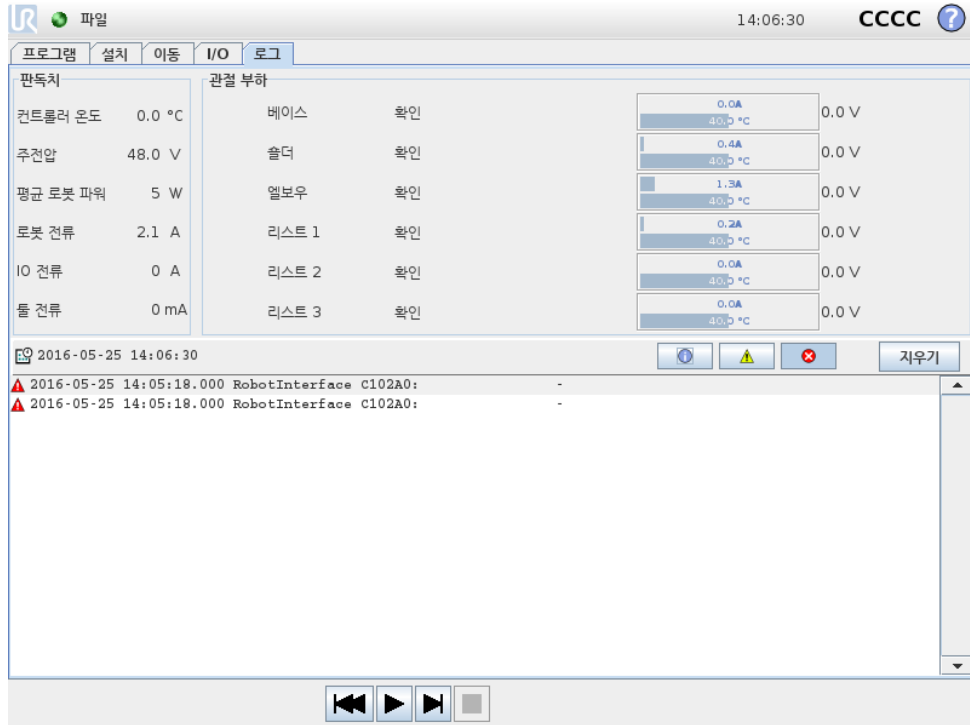
13.14.3 자동 초기화

가령 컨트롤 박스를 켜는 때, 로봇 팔은 자동 초기화가 가능하다. 특정 외부 입력 신호에 전환시, 로봇 팔은 보이는 화면에 상관없이 완전히 초기화한다.

초기화마지막단계는 브레이크해제이다. 로봇이브레이크를해제하면, 약간움직이 고소리를낸다. 또한브레이크는구성한마운팅이센서데이터에따른마운팅에맞지않 으면자동해제될수없다. 이경우에로봇은초기화화면에서수동초기화를수행해야한 다 (11.5 참조).

시작시현재입력신호수준이미정의되어있으므로, 시작시신호수준에맞는전환을선 택하면로봇팔초기화를즉시시작할수있다.

13.15 로그탭



로봇상태 화면위쪽은로봇팔및컨트롤박스를표시한다. 왼쪽은로봇컨트롤박스과 관련된정보를표시하고, 오른쪽은각로봇관절정보를표시한다. 각로봇관절은모터및 전자부품온도, 관절의부하, 관절전압정보를보여준다.

로봇로그 화면아래쪽은로그메시지가표시된다. 첫열은로그입력의심각도를카테 고리로보여준다. 둘째열은메시지도착시간을표시한다. 다음열은메시지발신자를 표시한다. 마지막열은메시지자체를표시한다. 메시지는심각도에대응하는버튼을 선택하여필터를적용할수있다. 위의도해는정보와경고메시지에필터를적용하는동 안오류를표시한다. 어떤로그메시지는더많은정보를제공하도록설계되었으며, 이는 로그항목을선택하여액세스할수있다.

13.16 로드화면

이화면에서어떤프로그램을로드할지선택할수있다. 이화면에는두가지버전이있다. 프로그램을로드하고실행할때사용하는화면과프로그램을실제로편집할때사용하는 화면.



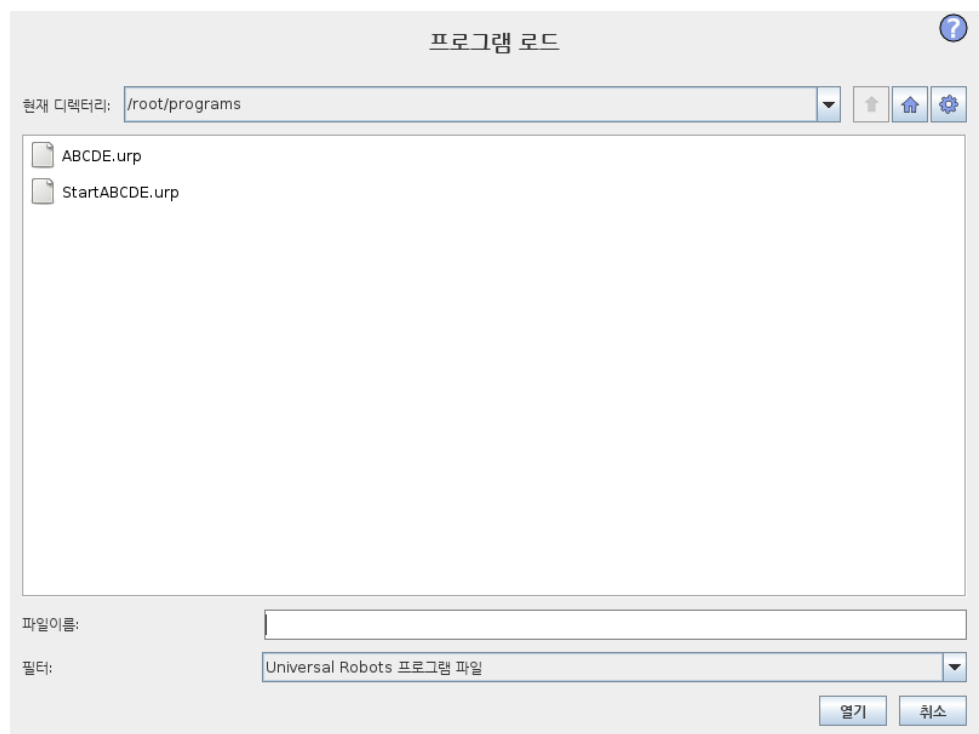
참고:

USB 드라이브에서 프로그램을 실행하는 것은 권장하지 않는다. USB 드라이브에 저장한 설치를 사용하려면, 파일 메뉴를 통해 이를 로컬 프로그램... 폴더에 다른 이름으로 저장 버튼을 사용하여 저장한다.

사용자가 쓸 수 있는 작업 차이가 중요한 차이이다. 기본 로드 화면에서 사용자는 파일 액세스만 가능하고 이를 변경하거나 삭제할 수 없다. 그리고 사용자는 프로그램 폴더의 하위 디렉터리 구조에서 떠나는 것이 허용되지 않는다. 사용자는 하위 디렉터리로 이동할 수 있지만 프로그램 폴더 상위로 이동할 수 없다.

그러므로 모든 프로그램은 프로그램 폴더에 있어야 하고, 하위 폴더는 프로그램 폴더 내에 있어야 한다.

화면 레이아웃



이 도해는 실제 로드 화면을 보여준다. 이는 다음 중요 영역 및 버튼으로 구성되어 있다:

경로 기록 경로 기록은 현재 위치까지 오게 된 경로를 목록으로 보여준다. 즉 컴퓨터 루트까지 모든 상위 디렉터리가 표시된다. 여기에서 프로그램 폴더 상위에 있는 모든 디렉터리에 액세스 권한이 없는 것을 알게 된다.

목록의 폴더 이름을 선택하는 것으로 로드 대화기 디렉터를 변경하고, 파일 선택 영역에서 이를 표시한다 13.16.

파일 선택 영역 대화의 이 영역에서 실제 영역의 콘텐츠가 존재한다. 이는 사용자가 이름을 한번 클릭하여 파일을 선택할 수 있는 옵션을 주고, 이름을 더블 클릭하면 파일을 열 수 있다.

디렉터리는 약 0.5 초 동안 길게 눌러서 선택한다. 폴더 안으로 들어가서 내용을 표시하는 것은 한번 클릭으로 한다.

파일 필터 파일 필터를 사용하여 표시되는 파일이 원하는 파일 형식만을 포함하도록 제한할 수 있다. “백업 파일”을 선택하는 것으로 파일 선택 영역은 각 프로그램에서 최신 저장 버전 10 개를 저장하고, 여기에서 .old0 가 최신이며, .old9 가 가장 오래된 것이다.

파일 필드 여기에서 현재 선택한 파일이 표시된다. 사용자는 필드 오른쪽에 있는 키보드 아이콘을 클릭하여 파일 이름을 수동으로 입력할 수 있다. 이는 사용자가 파일 이름을 화면에서 직접 입력할 수 있는 화면 키보드 가 나타나게 한다.

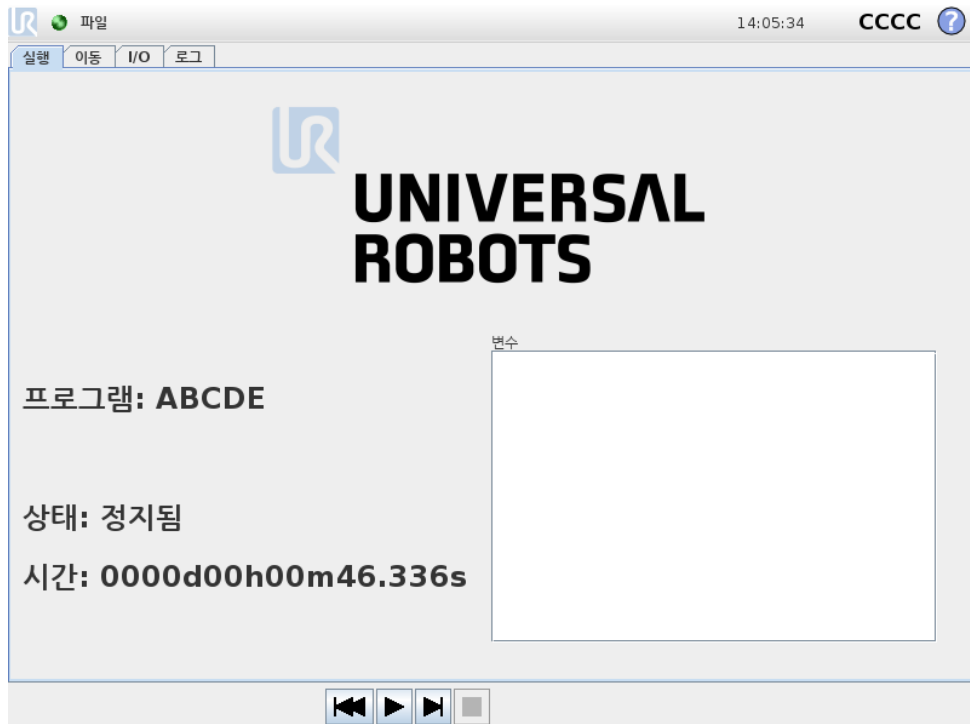
열기 버튼 열기 버튼을 클릭하면 현재 선택한 파일을 열고, 이전 화면으로 돌아간다.

취소 버튼 취소 버튼을 클릭하면 현재 로드 프로세스를 중단하고, 화면이 이전 이미지로 돌아가도록 한다.

작업 버튼 일반적인 파일 대화에서 파일 이름을 오른쪽 마우스 오른쪽 버튼을 클릭하여 사용할 수 있는 작업을 일부 수행할 수 있는 기능을 사용자에게 제공한다. 여기에서 디렉터리 구조 상위인 프로그램 폴더로 직접 이동할 수 있는 기능이 추가되었다.

- 상위: 디렉터리 구조에서 상위로 이동한다. 이 버튼은 다음과 같은 두 경우에 활성화되어 있지 않다. 현재 디렉터리가 최상위 디렉터리이거나 화면이 제한 모드에 있고, 현재 디렉터리가 프로그램 폴더인 경우.
- 프로그램 폴더로 이동: 홈으로 이동
- 작업: 디렉터리 생성, 파일 삭제 등의 작업.

13.17 실행 탭



저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

이 탭은 최소한의 버튼과 옵션을 사용하여 로봇팔과 컨트롤 박스를 작동할 수 있는 매우 간단한 방법을 제공한다. 이는 PolyScope 의 프로그래밍 부분을 암호로 보호하는 기능과 함께 사용하여 (15.3 참조), 로봇을 미리 지정된 프로그램만 사용하여 실행할 수 있는 도구로 만드는 데 유용하다.

그리고 이 탭에서는 외부 입력 신호에 지 전환에 따라서 기본 프로그램을 자동으로 로드할 수 있다 (13.14 참조). 예를 들어 전원이 켜질 때의 자동 로딩, 기본 프로그램 시작, 자동 초기화는 로봇팔을 다른 기계와 통합하는데 사용할 수 있다.

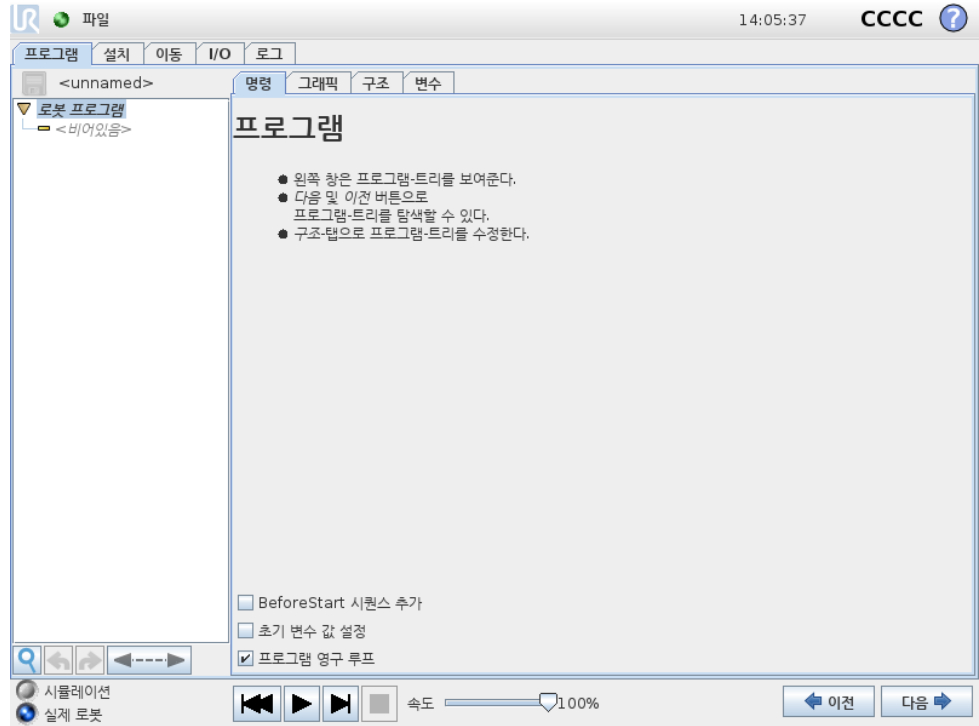
14 프로그래밍

14.1 새 프로그램



새 프로그램은 템플릿 또는 기존 (저장한) 로봇 프로그램으로 시작할 수 있다. 템플릿이 전체 프로그램 구조를 제공할 수 있으므로, 프로그램 정보만 추가할 필요가 있다.

14.2 프로그램 탭



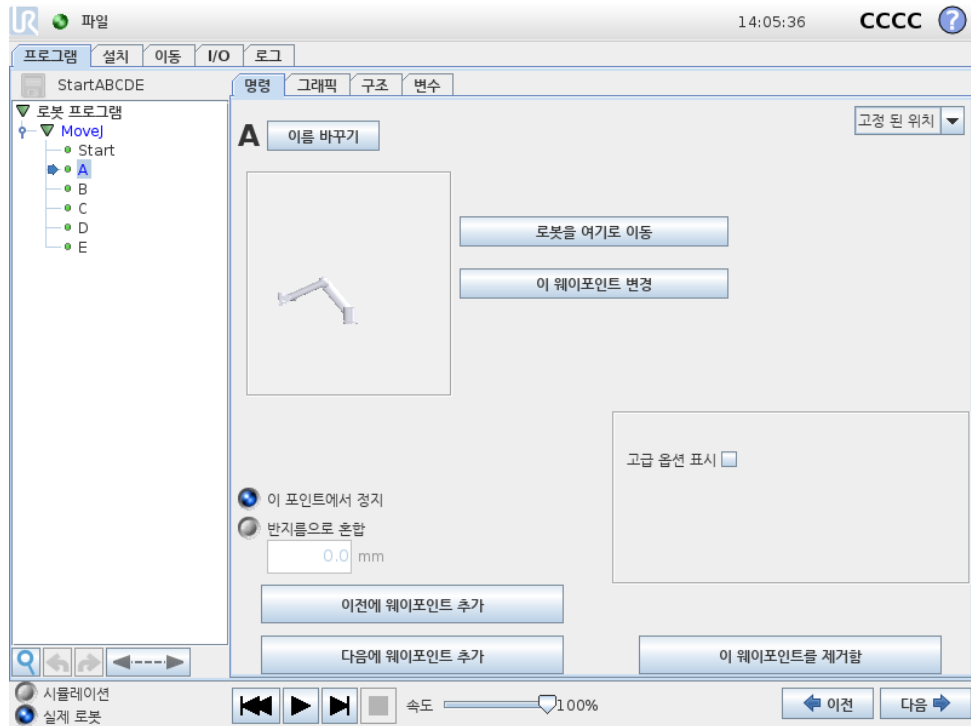
프로그램 탭은 현재 편집하는 프로그램을 표시한다.

14.2.1 프로그램 트리

화면 왼쪽의 프로그램 트리는 프로그램을 명령 목록으로 표시하고, 화면 오른쪽 영역은 현재 명령과 관련된 정보를 표시한다. 현재 명령은 명령 목록을 클릭하거나 화면 오른쪽 아래의 이전과 다음 버튼을 사용하여 선택할 수 있다. 명령은 14.30에서 설명한 대로 구조 탭에서 삽입하거나 제거할 수 있다. 프로그램 이름은 명령 목록 위에서 직접 표시하며, 작은 디스크 아이콘을 눌러서 빠르게 프로그램을 저장할 수 있다.

프로그램 트리에서 현재 실행되는 명령은 14.2.2에서 설명한 대로 강조 표시된다.

14.2.2 프로그램 실행 표시



프로그램 트리는 로봇 컨테이너가 현재 실행하는 명령을 알리는 시각 신호를 포함한다. 작은 ▶ 지표 아이콘이 명령 아이콘 왼쪽에 표시되고, 실행 명령의 이름과 이 명령이 하위 명령으로 나타나는 그 외 모든 명령이 (일반적으로 ▶/▼ 명령 아이콘으로 나타남) 파란색으로 강조 표시된다. 이는 사용자가 실행 명령을 트리에서 찾는 것을 도와준다.

예를 들어 로봇 팔이 웨이포인트를 향해 움직이면 해당 웨이포인트 하위 명령이 ▶ 아이콘으로 표시되고 이 이름과 이를 소유하는 이동 명령 이름 (14.5 참조) 이 파란색으로 표시된다.

프로그램이 일시 중지되면 프로그램 실행 지표 아이콘이 실행 도중이었던 마지막 명령을 실행한다.

프로그램 트리아래의 ⏪ 아이콘 버튼을 클릭하면 트리에서 현재 실행 또는 마지막 실행 명령으로 이동한다. 프로그램 실행 중에 명령을 클릭하면 명령 탭이 선택한 명령에 대한 정보를 계속 표시한다. ⏩ 버튼을 누르면 명령 탭이 계속 현재 실행 중인 명령에 대한 정보를 계속 표시한다.

14.2.3 검색 버튼

🔍 아이콘이 있는 버튼은 프로그램 트리에서 텍스트 검색을 위해 사용할 수 있다. 클릭하면 검색 텍스트를 입력할 수 있고 일치하는 프로그램 노드는 노란색으로 강조 표시된다.

✖ 아이콘을 눌러서 검색 모드에서 나간다.

14.2.4 실행 취소/다시 실행 버튼

↶ 및 ↷ 아이콘이 있는 프로그램 트리아래의 버튼은 프로그램 트리에서의 변경 사항 및 여기에 포함된 명령을 실행 취소하고 다시 실행하기 위한 것이다.

14.2.5 프로그램대시보드

화면 맨 아래 부분은 대시보드이다. 대시보드는 구식 테이프리코더와 비슷한 버튼들을 포함하며, 이를 통해 프로그램을 시작, 중지, 1 단 실행, 다시 시작할 수 있다. 속도 슬라이더는 언제든지 프로그램 속도를 조정할 수 있게 하는데, 이는 로봇 팔이 움직이는 속도에 직접적인 영향을 준다. 또한 속도 슬라이더는 안전 설정을 고려한 로봇 팔의 상대적 속도를 실시간으로 표시한다. 표시한 백분율이 안전 한도를 위반하지 않은 채 프로그램을 실행할 수 있는 최대 가능 속도이다.

대시보드 왼쪽의 시뮬레이션 및 실제 로봇 버튼은 프로그램을 시뮬레이션에서 실행하거나 실제 로봇에서 실행하는 것으로 전환할 수 있다. 시뮬레이션에서 실행하면 로봇 팔은 이동하지 않으며, 충돌 로그 자체 또는 근처 장비를 손상할 수 없다. 로봇 팔이 무엇을 할지 불확실하다면 시뮬레이션으로 프로그램을 시험한다.



위험:

1. 재생 버튼을 누르면 작업자는 로봇 작업 영역 밖으로 피해 있어야 한다. 프로그램으로 입력 한 이동은 예상과 다를 수 있다.
2. 단계 버튼을 누르면 로봇 작업 영역 밖으로 피해 있어야 한다. 단계 버튼은 이해하기 어려울 수 있다. 꼭 필요한 경우에만 사용한다.
3. 항상 속도 슬라이더로 속도를 줄인 다음에만 프로그램을 시험한다. 통합자가 일으킨 논리 프로그래밍 오류는 로봇 팔에 예기치 못한 이동의 원인이 될 수 있다.
4. 비상 정지 또는 보호 정지가 발생하면 로봇 프로그램이 정지한다. 관절이 10° 을 초과하여 이동하지 않는 한 이는 다시 시작할 수 있다. 재생을 누르면 로봇은 다시 궤도로 천천히 이동하고 프로그램이 계속 실행된다.

프로그램을 작성하는 동안, 로봇 팔에서 발생하는 이동은 14.29에서 설명하는 대로 그래픽 탭의 3D 드로잉으로 표현이 된다.

각 프로그램 명령 옆에는 빨간색, 노란색, 녹색의 작은 아이콘이 있다. 빨간색 아이콘은 명령에 오류가 있다는 것을 의미하고, 노란색은 명령이 완료되지 않았고, 녹색은 모든 것이 정상이라는 의미이다. 프로그램은 모든 명령이 녹색인 경우에만 실행할 수 있다.

14.3 변수

로봇 프로그램은 변수를 사용하여 런타임에서 다양한 값을 저장하고 업데이트할 수 있다. 두 가지 종류의 변수가 있다:

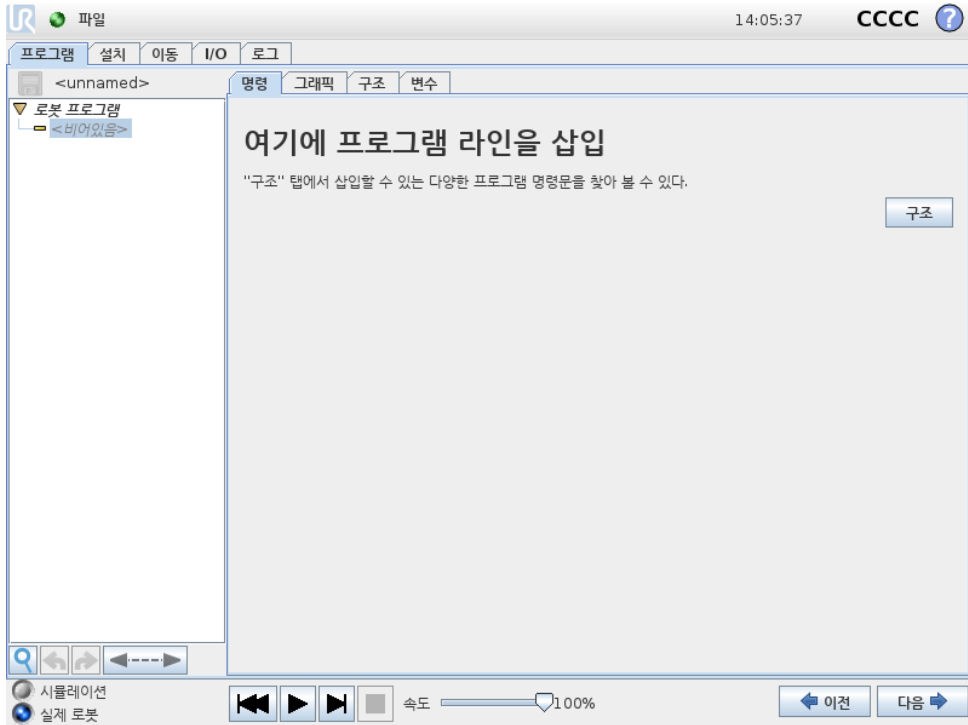
설치 변수: 이는 복수의 프로그램이 사용할 수 있고, 그 이름과 값은 로봇 설치와 함께 지속된다 (자세한 내용은 13.10 참조). 설치 변수는 로봇과 컨트롤 박스가 리부팅된 다음에 값을 유지한다.

정규 프로그램 변수: 이는 프로그램 실행시에만 사용할 수 있고, 프로그램이 정지하면 값이 사라진다.

다음 변수 형식이 있다:

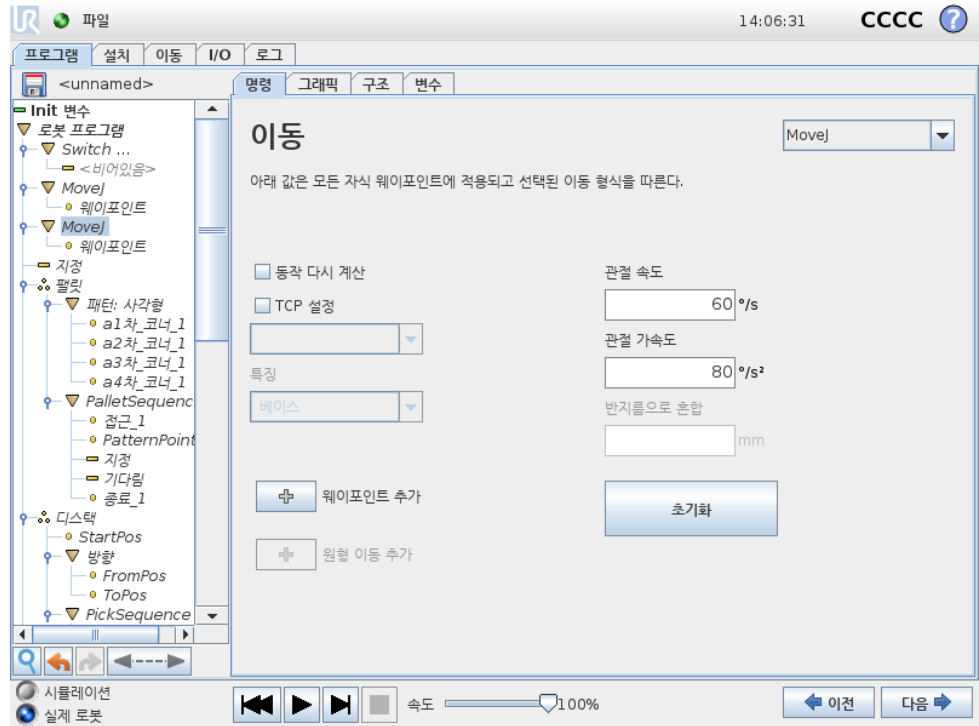
bool	불리언변수는 참또는 거짓이다.
int	-2147483648 2147483647 내의정수 (32 비트).
float	부동소수 (10 진수) (32 bit).
string	문자시퀀스.
pose	직교공간에서 위치와자세를묘사하는벡터. 자세를나타내는위치벡터 (x, y, z) 와회전벡터 (rx, ry, rz) 로서 $p[x, y, z, rx, ry, rz]$ 로쓴다.
list	변수시퀀스.

14.4 명령: 비어있음



프로그램 명령을 여기에 삽입해야 한다. 구조버튼을 눌러서 선택 가능한 다양한 프로그램 라인이 있는 구조 탭으로 이동한다. 프로그램은 모든 라인을 지정하고 정의하지 않는 한 실행할 수 없다.

14.5 명령: 이동



이동명령은기본웨이포인트를통해로봇동작을제어한다. 웨이포인트는이동명령의 기본계층에있어야한다. 이동명령은웨이포인트사이에서의로봇팔의가속도및속도를정의한다.

이동형식

이동은세가지형식중에서선택할수있다: MoveJ, MoveL 및 MoveP 는각각아래에설명되어있다.

- moveJ 는로봇팔의 관절공간내에서계산하는이동을생성한다. 각관절은동시에 원하는종료위치에도달하기위해제어한다. 이이동형식은도구에대한굽은경로를결과로내놓는다. 이이동형식에적용하는공유매개변수는이동계산을위해서 사용하는최대관절속도및관절가속도로서각각 deg/s 와 deg/s^2 로지정한다. 웨이포인트사이로로봇팔이빠르게움직이는것을원한다면웨이포인트사이의도구 경로를무시하는경우, 이이동형식이가장선택되는선택이다.
- moveL 은웨이포인트사이의도구이동을선형적으로만들어준다. 즉각관절이도구를직선경로를따르게만들게하기위하여더복잡한동작을수행한다는의미이다. 이이동형식을위해지정할수있는공유매개변수는원하는도구속도및도구가속도로서각각 mm/s 와 mm/s^2 로지정하고, 또한한특징도포함한다. 선택한특징은어떤특징공간에서웨이포인트의도구위치가표현될지결정한다. 특징공간에서는변수특징및변수웨이포인트가의미있다. 변수특징은로봇프로그램을 실행할때변수특징의실제값으로웨이포인트의도구위치를결정할때변수특징을 사용할수있다.
- moveP 는원형혼합을사용하여일정한속도로도구를선형적으로이동하고, 접착 또는분배와같은프로세스작업이그용도이다. 혼합반지름의크기는기본적으로

모든웨이포인트사이에서공유하는값이다. 작은값은경로의곡선이더급격하고, 값이높으면경로가더완곡해진다. 로봇팔이웨이포인트사이를정속으로움직이는동안, 로봇컨트롤박스는 I/O 작업또는작업자행동을위하여기다릴수없다. 이는로봇팔의이동을중지하거나보호중지를일으킬수있다.

원형이동을두웨이포인트로구성된 moveP 명령에추가할수있다. 첫째는원형인호에서경유점을지정하고, 둘째는이동의끝점에있다. 로봇은현재위치에서원형이동을시작하고, 지정된두웨이포인트사이를통과한다. 원형이동시도구의자세변화는시작자세및끝점자세만으로결정되므로, 경유점자세는원형이동에영향을주지않는다. 언제나동일한 moveP 아래에있는웨이포인트가원형이동을선행한다.

공유하는매개변수

이동화면아래오른쪽구석의공유매개변수는로봇팔의이전위치부터명령하의첫웨이포인트까지이동하는것에적용되고, 여기에서부터다음에오는각웨이포인트까지적용된다. 이동명령설정은이동명령하의마지막웨이포인트에서 출발하는경로에적용되지않는다.

동작다시계산

활성 TCP 에따라서이동명령내의위치를다시조정하려면이표시상자에표시한다.

TCP 선택

이이동명령아래의웨이포인트에서사용하는 TCP 는표시상자에표시하고드롭다운메뉴에서 TCP 를선택하는것으로선택할수있다. 로봇팔이이동명령아래의웨이포인트중하나로이동할때마다선택한 TCP 는활성으로지정된다. 표시상자에표시하지않았다면활성 TCP 가어떤식으로든변하지않는다. 이동작의활성 TCP 가프로그램런타임도중에결정되면이는설정명령 (14.10 참조) 또는스크립트명령을사용하여동적으로지정되어야한다. 지명된 TCP 구성에대한추가정보는 13.6 참조.

특징선택

MoveL 과 MoveP 의경우, 이웨이포인트를지정할때이동명령아래에있는웨이포인트가어떤특징공간에서표현되는지선택할수있다. 웨이포인트를설정할때, 프로그램이선택한특징에서특징공간의도구좌표를기억한다는의미이다. 상세한설명이필요한상황이몇가지있다:

상대적웨이포인트: 선택한특징이상대적웨이포인트에영향을주지않는다. 상대적이동은언제나 베이스자세에대하여 w.r.t. 로수행된다.

변수웨이포인트: 로봇팔이변수웨이포인트로이동하면도구대상위치가선택한특징공간에있는변수의좌표로계산된다. 그러므로다른특징을선택하면변수웨이포인트에대한로봇팔이동은변한다.

변수특징: 현재로드한설치의특징을변수로선택하면해당변수를특징선택메뉴에서도선택할수있다. 특징변수 (특징이름이부여되고 “_var” 가뒤에붙음) 를선택하면프로그램실행시로봇팔이동 (상대적웨이포인트제외) 이변수의실제값에대하여상대적이다. 설치에서구성된대로특징변수의초기값은실제특징의값이다. 값이변경되면로봇의이동이변한다.

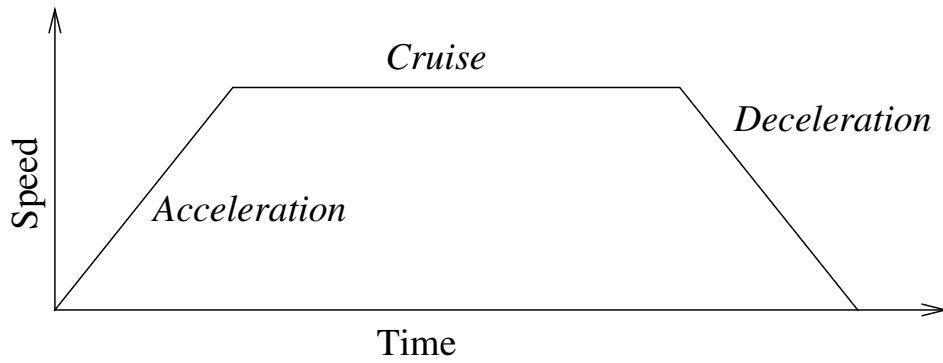
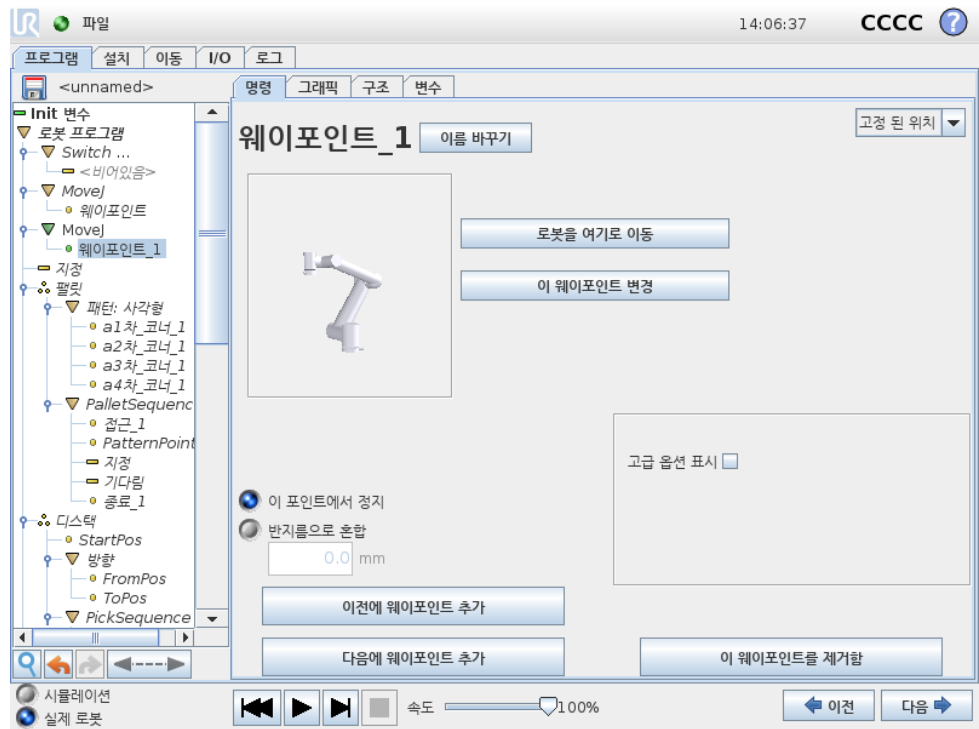


Figure 14.1: 동작을 위한 속도 프로파일. 곡선은 세 부분으로 구분된다: 가속, 순항, 감속. 순항 단계의 수준은 동작의 속도 설정에서 주어지고 가속 및 감속 단계의 경사는 가속도 매개변수에서 주어진다.

14.6 명령: 고정웨이포인트



로봇 경로에 있는 포인트. 웨이포인트는 로봇 프로그램의 가장 핵심적인 부분으로서 로봇 팔이 어디에 있어야 할지 알려준다. 로봇 팔을 해당 위치로 물리적으로 이동하는 것으로 고정 위치 웨이포인트를 제공한다.

웨이포인트 설정하기

이 버튼을 눌러서 이동 화면으로 들어가고, 여기에서 이 웨이포인트를 위한 로봇 팔 위치를 지정할 수 있다. 웨이포인트가 선형 공간에서 (moveL 또는 moveP) 이동 명령 하에 배치되는 경우, 이 버튼을 누를 수 있도록 이동 명령에 유효한 특징이 있어야 한다.

웨이포인트이름

웨이포인트는정의될때자동으로고유한이름을지정받는다. 이름은사용자가교체할수없다. 같은이름을가진웨이포인트는위치정보를공유한다. 그러므로웨이포인트의위치를변경하면같은이름을가진다른모든웨이포인트에영향을준다. 혼합반지름, 툴/조인트속도, 툴/조인트가속등의그외웨이포인트정보는같은이름을가지고있어도개별웨이포인트를위하여구성된다.

혼합

혼합은로봇이사이에있는웨이포인트에서정지하지않고, 두궤도사이에서매끄럽게전환할수있게한다.

예 집어서놓는작업을예로들자면 (도해 14.2 참조), 로봇이현재웨이포인트 1(WP_1) 에있으며, 웨이포인트 3(WP_3) 의물체를집어들어야한다. 해당물체및그외장애물에부딪히지않으려면 (O), 로봇은 WP_3 에접근할때웨이포인트 2(WP_2) 방향에서접근해야한다. 이조건을충족하기위해세웨이포인트가사용된다.

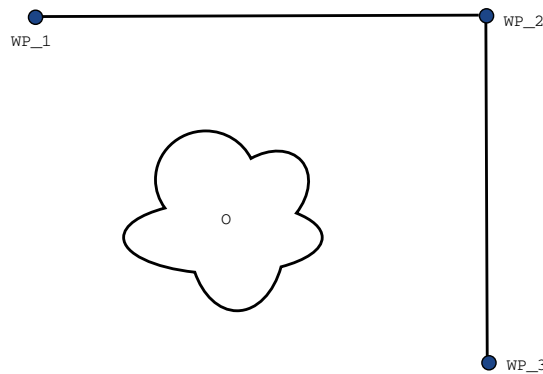


Figure 14.2: WP_1: 최초위치, WP_2: 지점경유, WP_3: 픽업위치, O: 장애물.

다른설정을구성하지않으면, 계속이동하기전에로봇은각웨이포인트에서정지한다. 매끄럽게회전하면같은조건을충족하면서시간과에너지를덜소비하기때문에 WP_2 에서정지하는것은최적의방법이아니다. 이근처위치에서첫궤도에서둘째궤도로의전환이이루어진다면로봇이 WP_2 에정확하게도달하지않아도용인된다.

웨이포인트혼합을구성하여로봇이다음궤도로매끄럽게전환하는것을계산할수있도록허용하는것으로 WP_2 에서중지하지않게할수있다. 혼합의일차파라미터는반지름이다. 로봇이혼합반지름의웨이포인트범위내에있으면혼합을시작하고원래경로에서일탈할수있다. 로봇이감속했다가다시가속할필요가없으므로이는더빠르고더부드러운이동을허용한다.

혼합파라미터 웨이포인트이외에여러파라미터가혼합궤도에영향을준다 (도해 14.3 참조):

- 혼합반지름 (r)

- 로봇의최초및최종속도 (각각 p1 및 p2 의위치)
- 이동시간 (궤도에대한특정시간을설정하는경우, 이는로봇의최초/최종속도에 영향을줌)
- 혼합시작과종료를위한궤도형식 (MoveL, MoveJ)

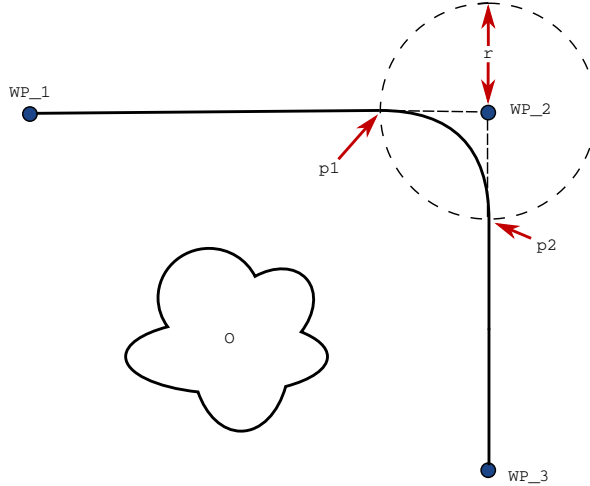


Figure 14.3: r 반지름을 WP_2 에적용하여혼합하고, 최초위치는 p1, 최종위치는 p2 이다. O 은 (는) 장애물이다.

혼합반지름을지정하면로봇팔궤도는웨이포인트주위에서혼합하여로봇팔이해당포인트에서멈추지않게한다.

혼합은중첩될수없으므로, 도해 14.4에표시된대로이전또는다음웨이포인트와겹쳐지는혼합반지름과겹치는혼합반지름을지정할수없다.

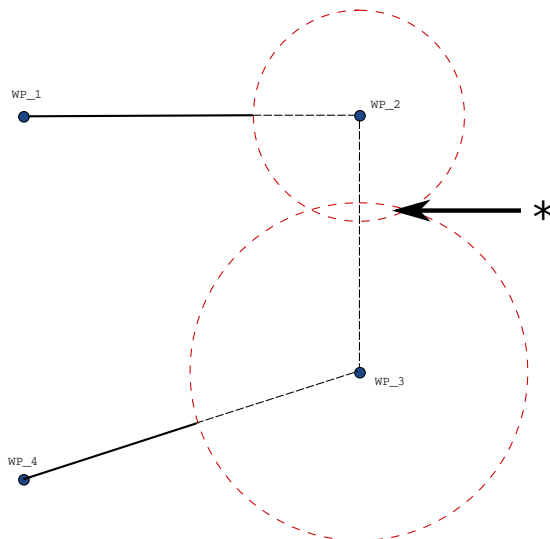


Figure 14.4: 혼합반지름중첩은허용되지않는다 (*).

조건혼합제도 혼합제도는 혼합반지름이 지정된 위치와 프로그램 트리에 있는 다음 항목의 웨이포인트 전부에 대하여 영향을 받는다. 도해 14.5의 프로그램에서 WP_1 주위의 혼합은 WP_2 의 영향을 받는다. 이에에서 WP_2 주위로 혼합할 때 이에 대한 결과를 더 분명히 볼 수 있다. 종료 위치로 두 가지가 가능하며, 다음 혼합에 이용하는 웨이포인트를 판단하기 위해 로봇은 혼합반지름에 진입할 때, 현재 digital_input[1] 수치를 계산해야 한다. 프로그램 순서를 보면 직관적이지 않지만, 이는 if...then 식 (또는 다음 웨이포인트를 판단하기 위해 필요한 그 외의 문 - 예: 변수 웨이포인트) 이 실제로 WP_2 에 도달하기 전에 계산된다는 의미이다. 웨이포인트가 지정 포인트이고 다음 웨이포인트를 판단하기 위해 조건식 (예: I/O 명령) 이 뒤따른다면, 로봇 팔이 웨이포인트에서 정지할 때 이것이 실행된다.

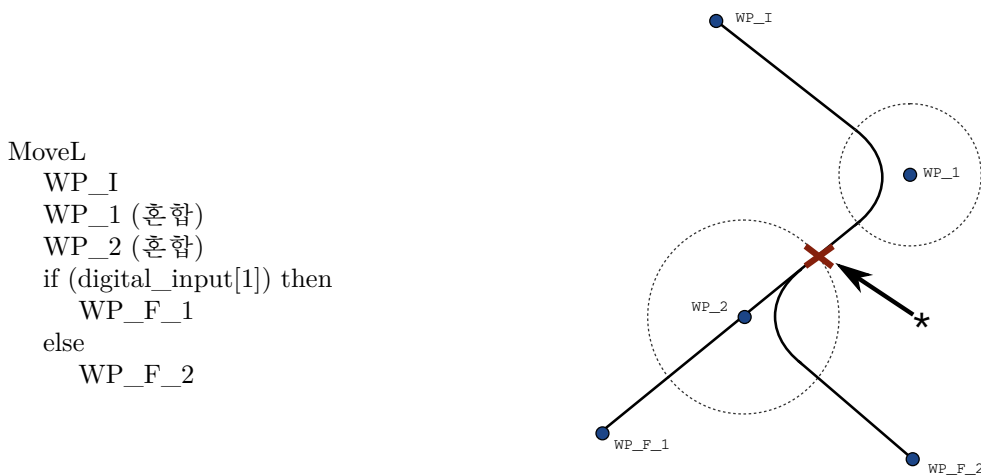


Figure 14.5: WP_I 최초 웨이포인트이며, 조건식에 따라 잠재적인 최종 웨이포인트 두 개, WP_F_1 및 WP_F_2 이 (가) 있다. if 조건식은 로봇 암이 둘째 혼합에 진입할 때 계산된다 (*).

궤도형식 조합 MoveJ 및 MoveL 의 네 가지 조합의 궤도형식 사이에서 전부 혼합이 가능하지만, 특정 조합이 계산된 혼합 궤도에 영향을 준다. 가능한 조합 4 가지:

1. MoveJ 부터 MoveJ 까지 (순수 조인트 공간 혼합)
2. MoveJ 부터 MoveL 까지
3. MoveL 부터 MoveL 까지 (순수 직교 공간 혼합)
4. MoveL 부터 MoveJ 까지

순수 조인트 공간 혼합 (1 항) 대 순수 직교 공간 혼합 (3 항) 이 도해 14.6에서 비교되어 있다. 이는 동일한 웨이포인트 집합에 대한 틀의 가능한 두 가지 경로를 표시한다.

다른 조합 중에서 2, 3, 4 항은 직교 공간의 원래 궤도 범위 안에 놓이는 궤도를 계산한다. 두 가지 다른 궤도형식 (2 항) 의 예가 도해 14.7에 표시되어 있다.

하지만 로봇이 속도와 시간 조건을 고려하여 조인트 공간 내에서 최대한 때 끄러운 궤도를 계산하기 위해 순수 조인트 공간 혼합 (1 항) 은 덜 직관적인 방식으로 움직일 수 있다. 이 때문에 웨이포인트에서 지정한 경로에서 이탈할 수 있다. 두 궤도 간의 조인트 속도가 상당한 차이가 있다면 특히 이러한 점이 두드러질 수 있다. 주의: 속도 차이가 매우 크면 (예:

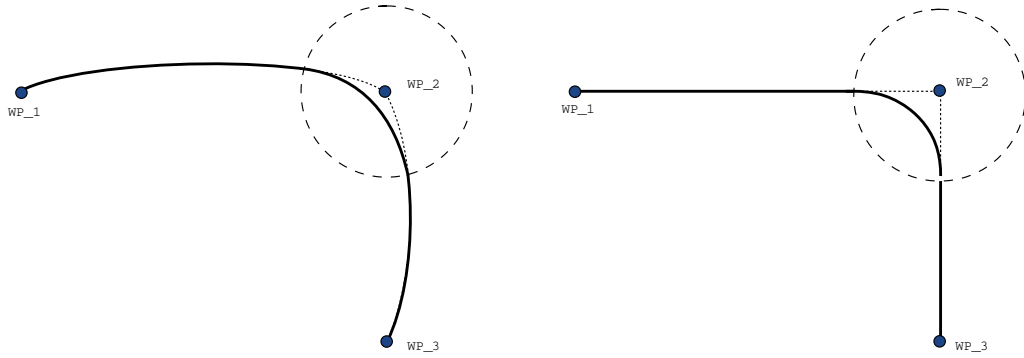


Figure 14.6: 조인트공간 (MoveJ) 대 직교공간 (MoveL) 이동 및 혼합.

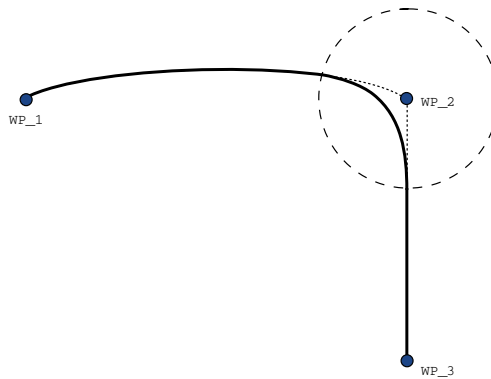


Figure 14.7: 조인트공간 (MoveJ) 부터 선형틀이동 (MoveL) 까지의 이동 혼합.

속도 또는 시간을 특정 웨이포인트에 대하여 고급 설정에서 지정함) 도해 14.8에서 보여지는 대로 원래 궤도에서 크게 이탈할 수 있다. 두 속도를 혼합해야 하지만 이 이탈을 용인할 수 없다면, 그 대신에 MoveL 을 이용하여 직교공간에서 혼합해 본다.

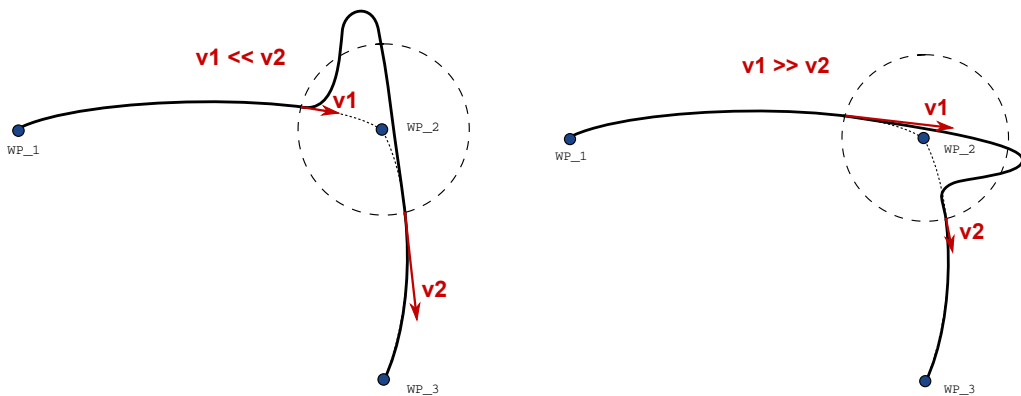
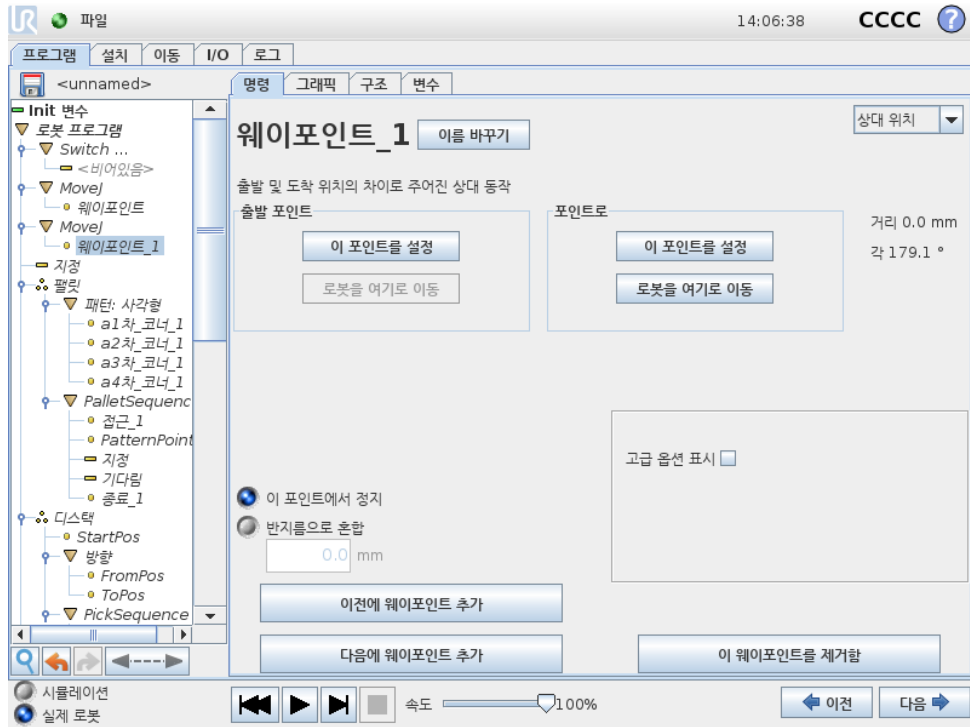


Figure 14.8: 최초 속도 $v1$ 이 최종 속도 $v2$ 보다 상당히 낮거나 그 반대일 때의 조인트공간.

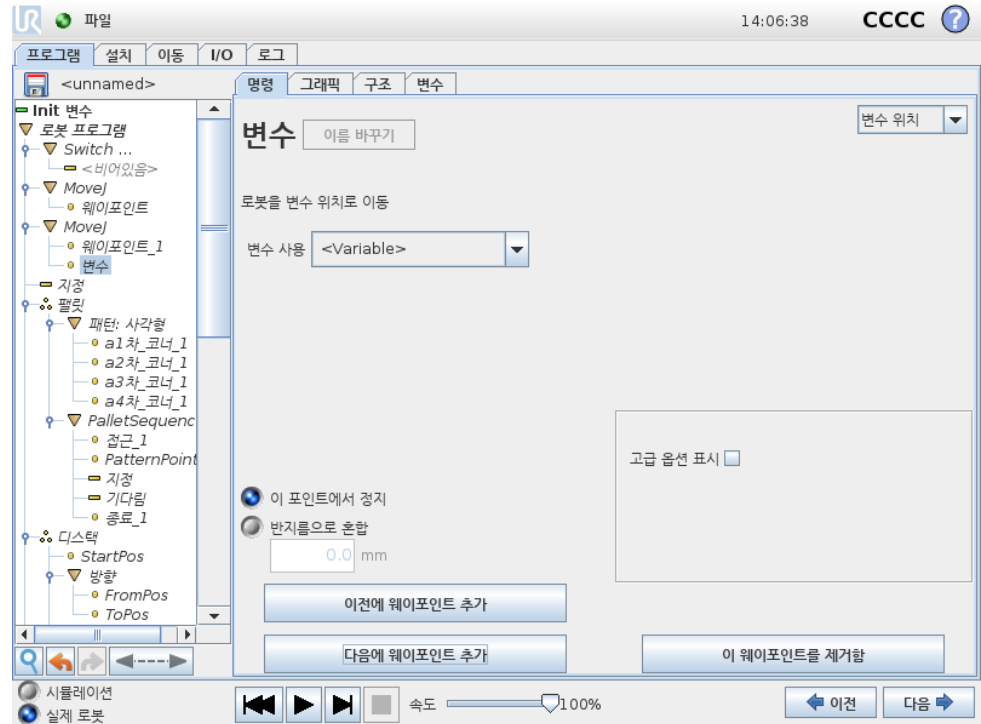
14.7 명령: 상대적웨이포인트



로봇팔의이전위치에상대적으로 위치를부여하는웨이포인트로서 “왼쪽으로 2 센티미터” 가그러한예이다. 상대위치는주어진두위치사이의차이로정의된다 (왼쪽에서오른쪽으로). 상대위치를반복하면로봇팔을작업공간밖으로이동할수있다.

여기의거리는두위치에있는 tcp 사이의직교거리이다. 각도는두위치사이에서 tcp 자세가얼마나변하는지나타낸다. 더정확하게는회전벡터길이가자세변화를묘사한다.

14.8 명령: Variable Waypoint



변수가 위치를 제공한 웨이포인트로서 이 경우에는 `calculated_pos` 이다. 변수는 `var=p[0.5,0.0,0.0,3.14,0.0,0.0]` 와 같은 포즈여야 한다. 첫 번째 셋은 x,y,z 이고, 마지막 셋은 회전 벡터로서 rx,ry,rz 벡터가 주었다. 축의 길이는 라디안으로 회전하는 각이고, 벡터 자체가 축이 회전할 기준을 제시한다. 위치는 언제나 참조 프레임 또는 좌표계에 상대적으로 주어지고, 선택한 특징에 의해 정의된다. 로봇 팔은 언제나 변수 웨이포인트에 따라서 선형으로 이동한다. 혼합 반지름이 고정 웨이포인트에 지정되어 있고, 이전 및 이후의 웨이포인트가 변수이거나, 혼합 반지름이 변수 웨이포인트에 지정되어 있다면 혼합 반지름은 중첩에 대하여 점검되지 않는다 (14.6 참조). 프로그램 실행시 혼합 반지름이 포인트에 중첩되는 경우, 로봇은 이를 무시하고 다음 포인트로 이동한다.

예를 들어 로봇을 z-축에서 20 mm 이동하는 경우:

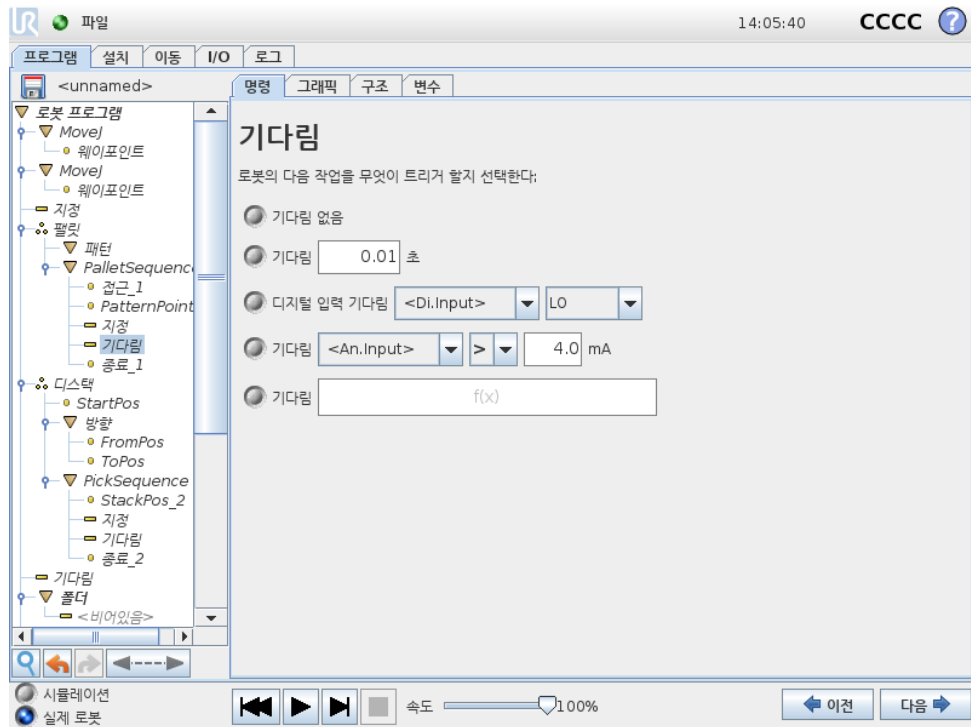
```
var_1=p[0,0,0.02,0,0,0]
```

```
Move1
```

```
웨이포인트_1 (변수 위치):
```

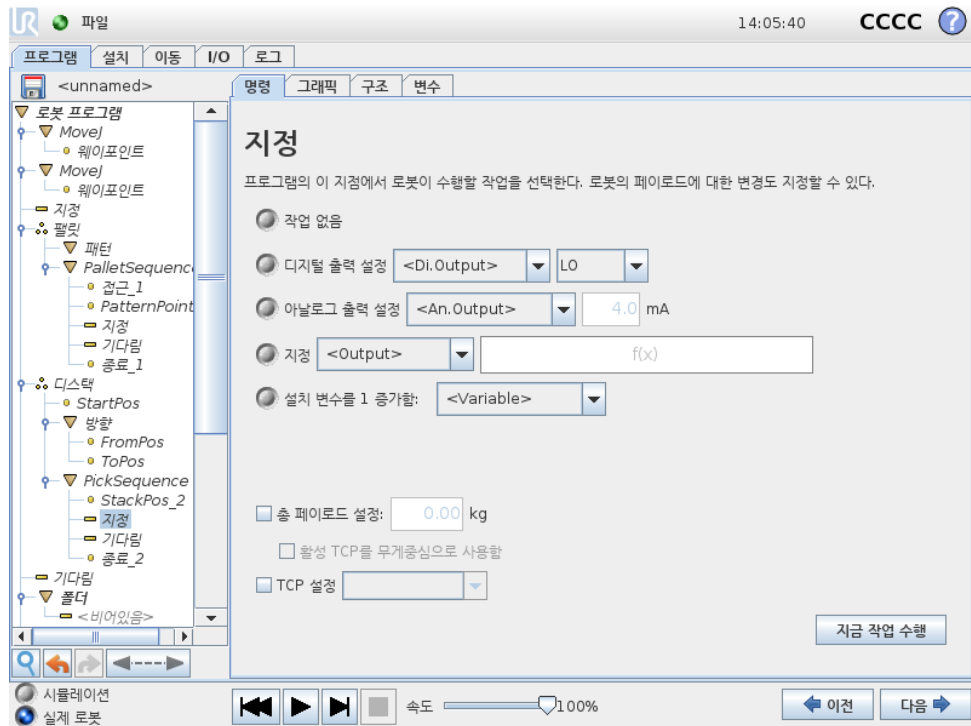
```
변수 사용=var_1, 특징=툴
```

14.9 명령: 기다림



주어진 시간 또는 I/O 신호를 기다린다.

14.10 명령: 지정

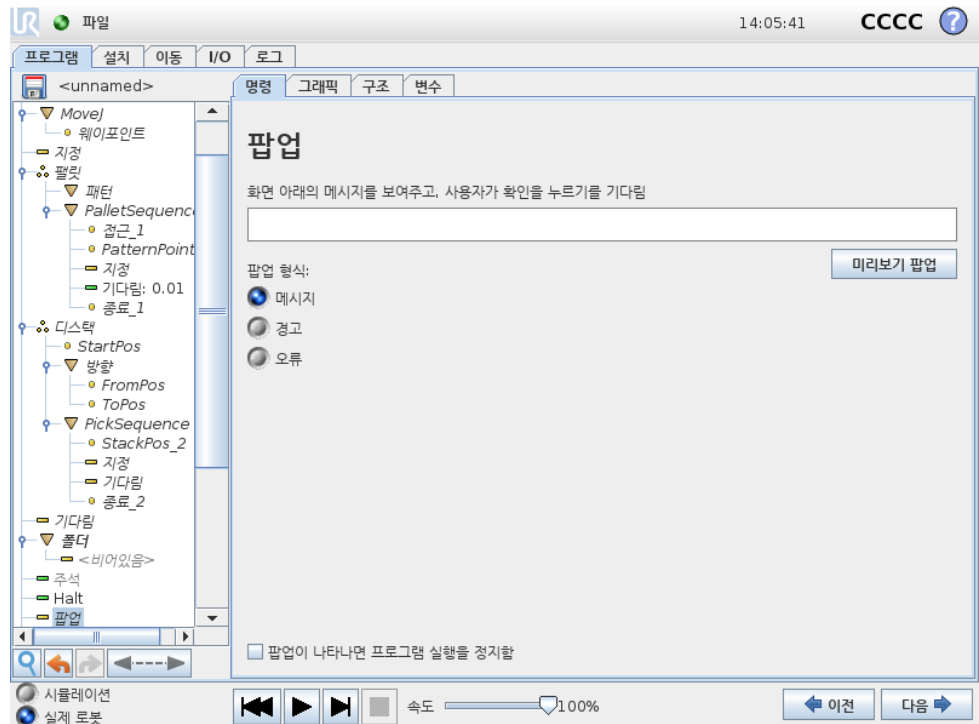


디지털 또는 아날로그 출력을 주어진 값으로 지정한다.

이 명령은 로봇암의 가반하중을 지정하는데에도 사용할 수 있다. 톨의 중량이 예상 가반하중과 다른 경우, 안전을 위하여 로봇이 예기치 못하게 보호중지를 트리거하는 것을 방지하기 위해 가반하중 중량을 조정하는 것이 필요할 수 있다. 기본값으로 활성 TCP 을 무게중심으로 사용할 수 있다. 활성 TCP 를 무게중심으로 사용하지 않는다면 확인란의 표시를 해제할 수 있다.

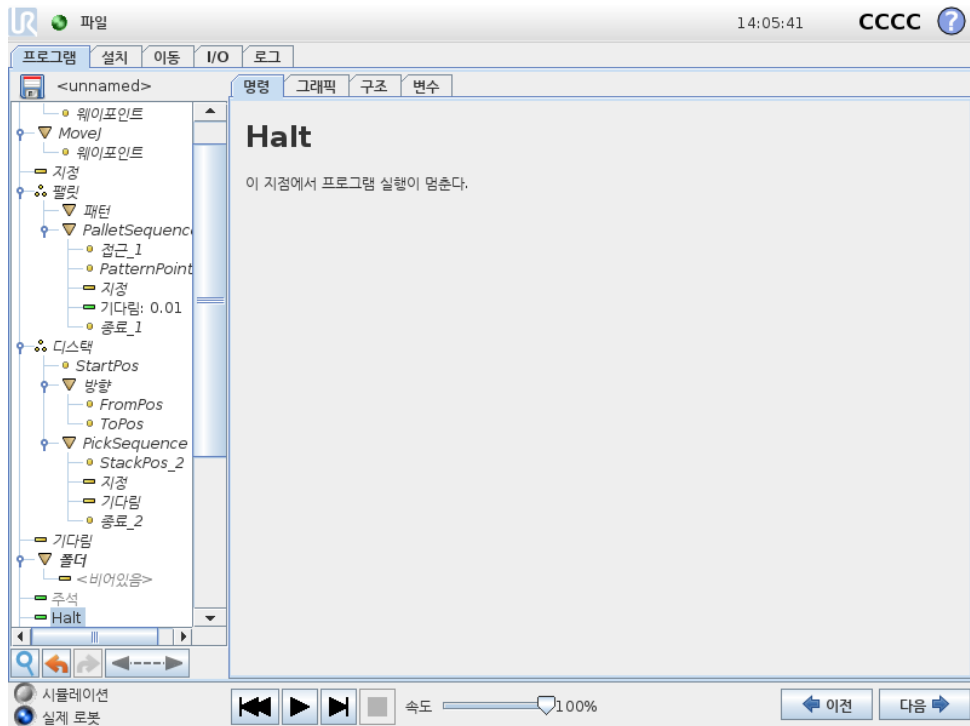
활성 TCP 는 설정 명령으로도 변경할 수 있다. 표시상자에 표시하고 메뉴에서 TCP 오프셋 중 하나를 선택하면 된다. 프로그램 작성시 특정 동작에 대한 활성 TCP 를 알고 있다면 이동카드에서 TCP 선택을 대신 사용하는 것을 고려한다 (14.5 참조). 지명된 TCP 구성에 대한 추가 정보는 13.6 참조.

14.11 명령: 팝업



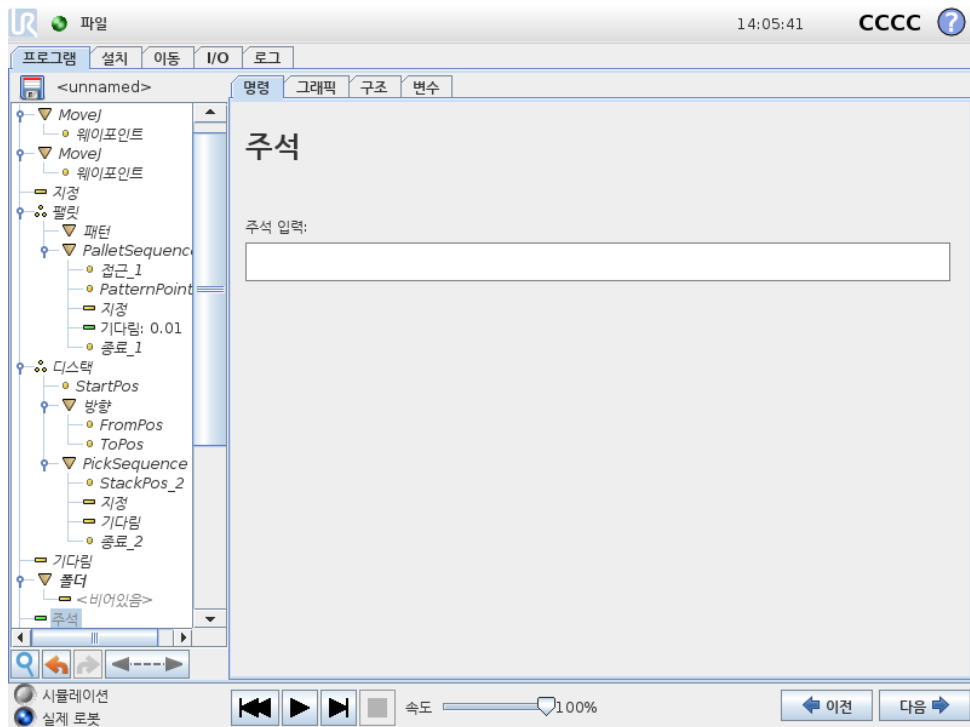
팝업은 프로그램이 이 명령에도달하면 화면에 나타나는 메시지이다. 메시지 스타일을 선택할 수 있고, 텍스트는 화상키보드로 텍스트를 입력할 수 있다. 로봇은 프로그램을 계속 진행하기 전에 사용자 또는 작업자가 팝업 아래의 “확인” 버튼을 누르기를 기다린다. “프로그램 실행 중지” 를 선택하면 로봇 프로그램이 팝업에서 정지한다.

14.12 명령: Halt



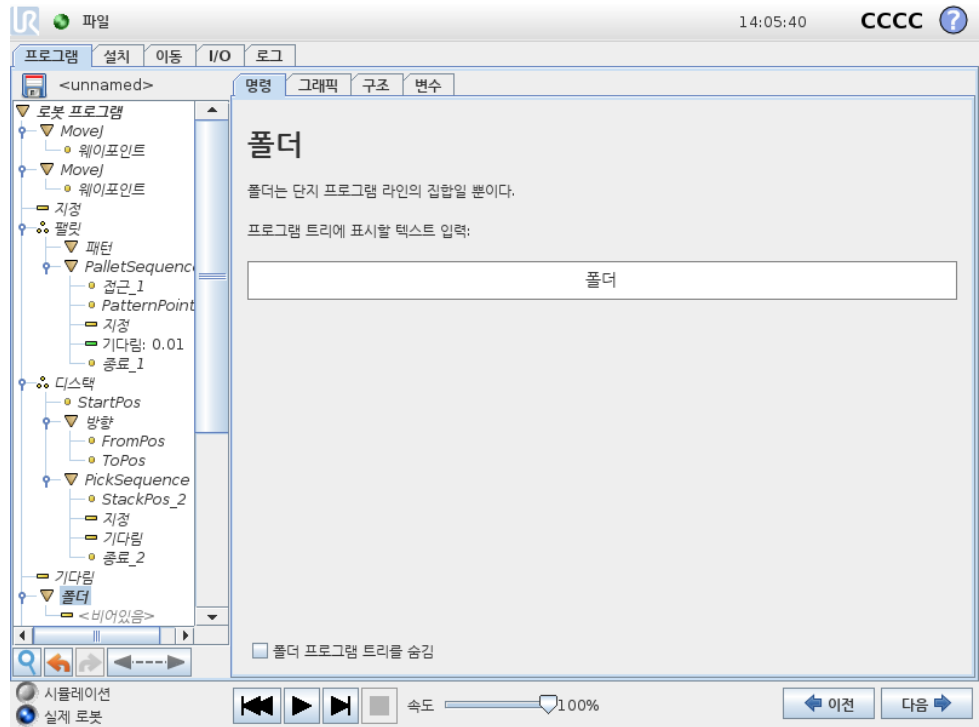
이 지점에서 프로그램 실행이 멈춘다.

14.13 명령: 주석



프로그램에 한 줄의 텍스트를 추가하는 옵션을 프로그래머에게 준다. 이 텍스트는 프로그램 실행에 아무것도 하지 않는다.

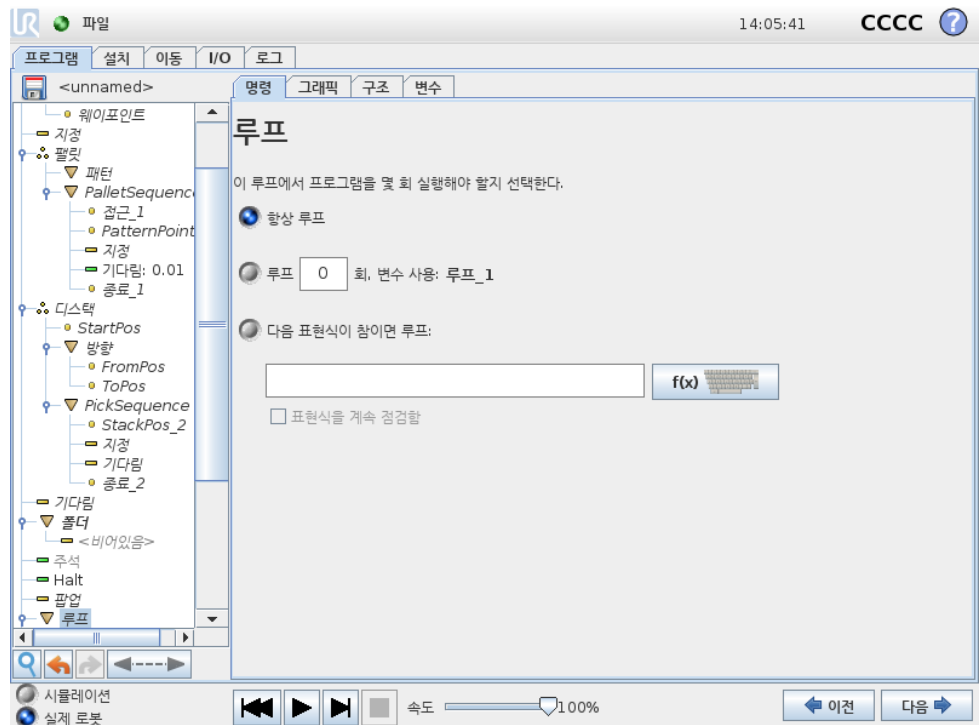
14.14 명령: 폴더



폴더는 프로그램의 특정부분을정리하고, 여기에레이블을붙이고, 프로그램트리를정리하고, 프로그램을읽고탐색하는것으로더쉽게해준다.

폴더는그자체로는아무것도하지않는다.

14.15 명령: 루프

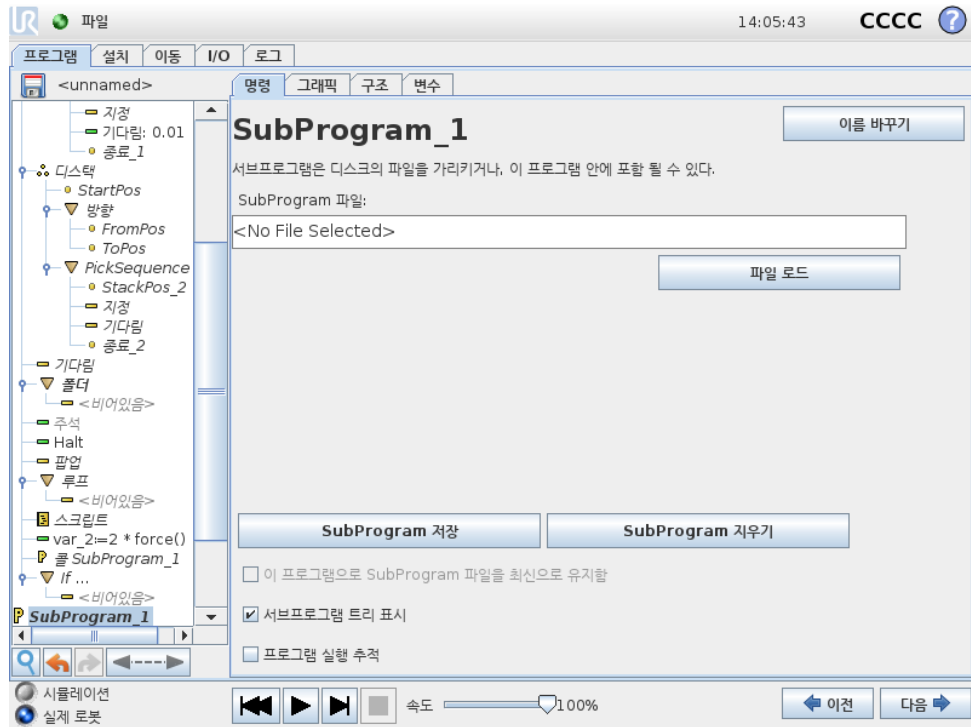


14.16 명령: SubProgram

기초에있는프로그램명령을반복한다. 선택에따라서기본프로그램명령은영구적으로반복하거나, 일정횟수반복하거나, 주어진조건이참이면계속반복한다. 특정횟수반복하는경우에는전용루프변수 (위스크린샷에서 루프 _1) 를생성하고, 루프내에서표현식으로사용할수있다. 루프변수카운트는 0 N - 1 사이이다.

반복할때표현식을종료조건으로사용하는경우, PolyScope 는이표현식을지속적으로평가하기위한옵션을제공하여각반복후뿐만아니라언제든지 “loop” 가중단될수있도록한다.

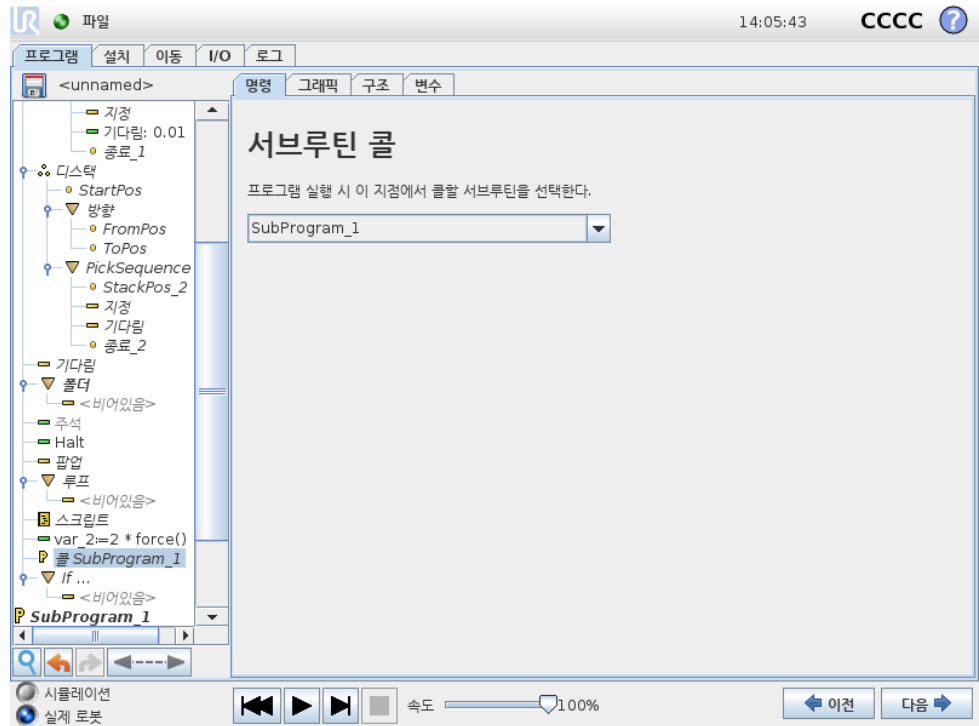
14.16 명령: SubProgram



서브프로그램은여러곳에서필요한프로그램부분을보관할수있다. 서브프로그램은디스크에서별도의파일일수있고, SubProgram 을실수로변경하는것을막기위하여숨길수있다.

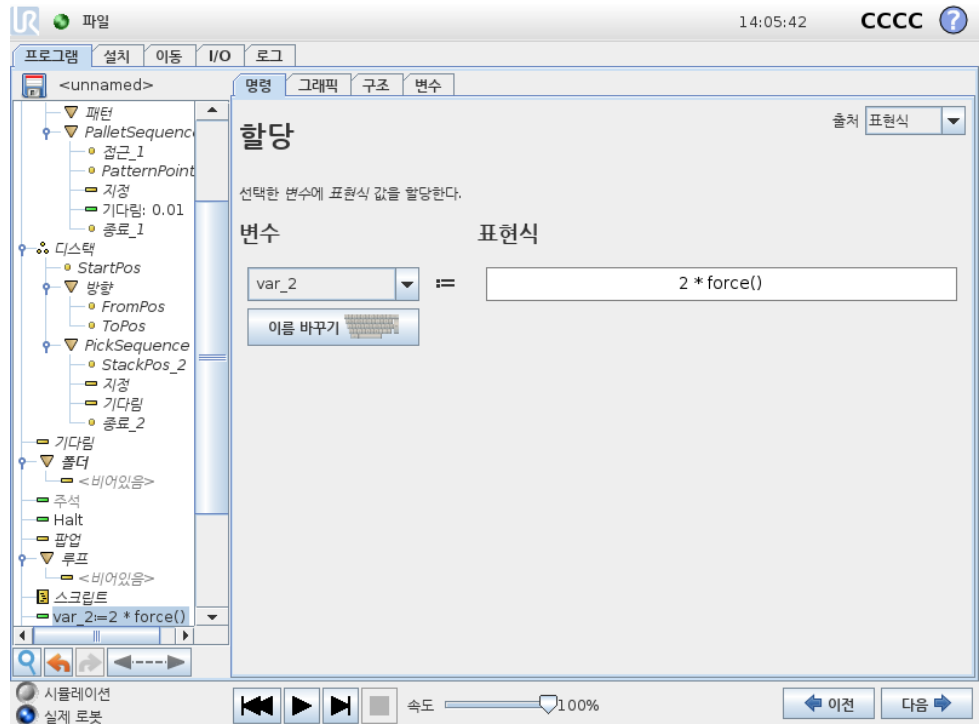
저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든권리보유.

명령: SubProgram 콜



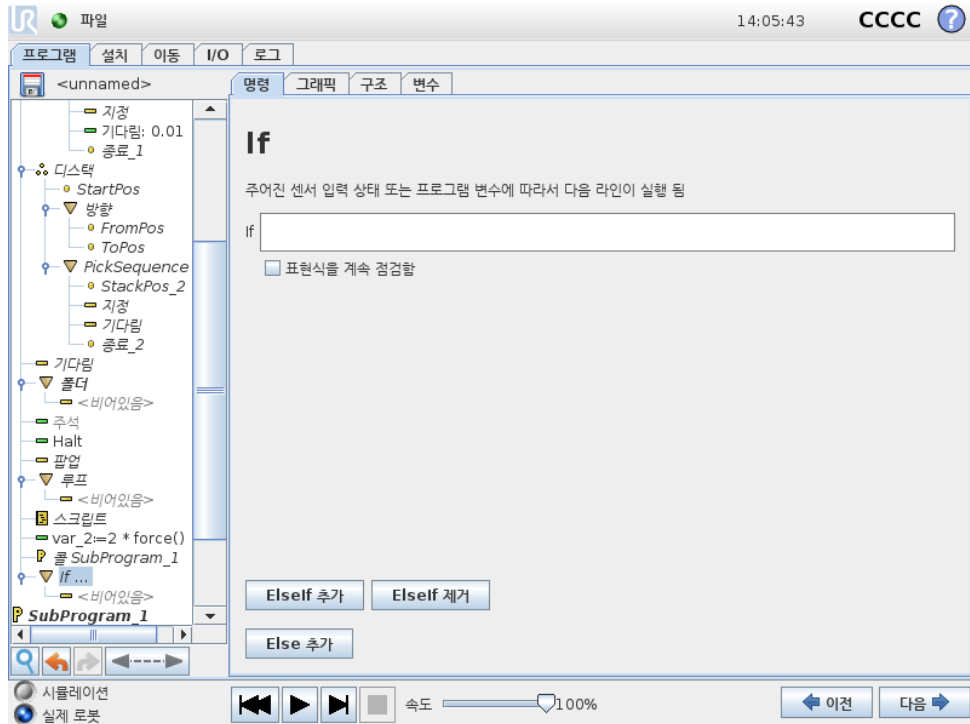
하위프로그램을콜하면 하위프로그램에 있는프로그램라인을실행하고, 다음라인으로돌아간다.

14.17 명령: 할당



변수에 값을 할당한다. 할당은 오른쪽의 계산한 값을 왼쪽의 변수에 할당한다. 이는 복잡한 프로그램에 유용할 수 있다.

14.18 명령: If

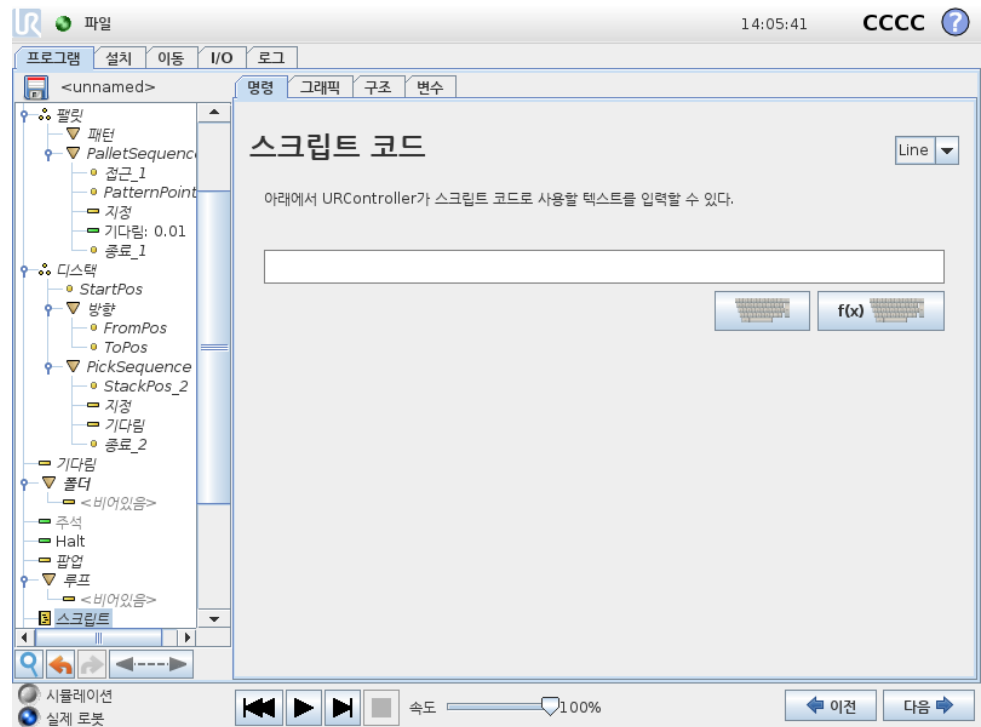


“if..else” 구성은 센서 입력 또는 변수 값에 따라서 로봇 행동을 바꿀 수 있다. 표현 편집기를 사용하여 어떤 조건에 로봇이 If 의 하위 명령으로 진행할지 설명한다. 조건이 True 라면 If 안의 라인이 실행된다.

각 If 는 여러 ElseIf 와 하나의 Else 명령을 가질 수 있다. 이는 화면의 버튼을 사용하여 추가할 수 있다. ElseIf 명령은 해당 명령을 위하여 화면에서 제거할 수 있다.

열린 표현식을 계속 점검함은 포함된 라인을 실행하는 동안에 If 와 ElseIf 선언 조건을 평가할 수 있다. 표현식이 If 문 내에서 False 로 평가되면 그 다음 ElseIf 또는 Else 명령 문에도 달하게 된다.

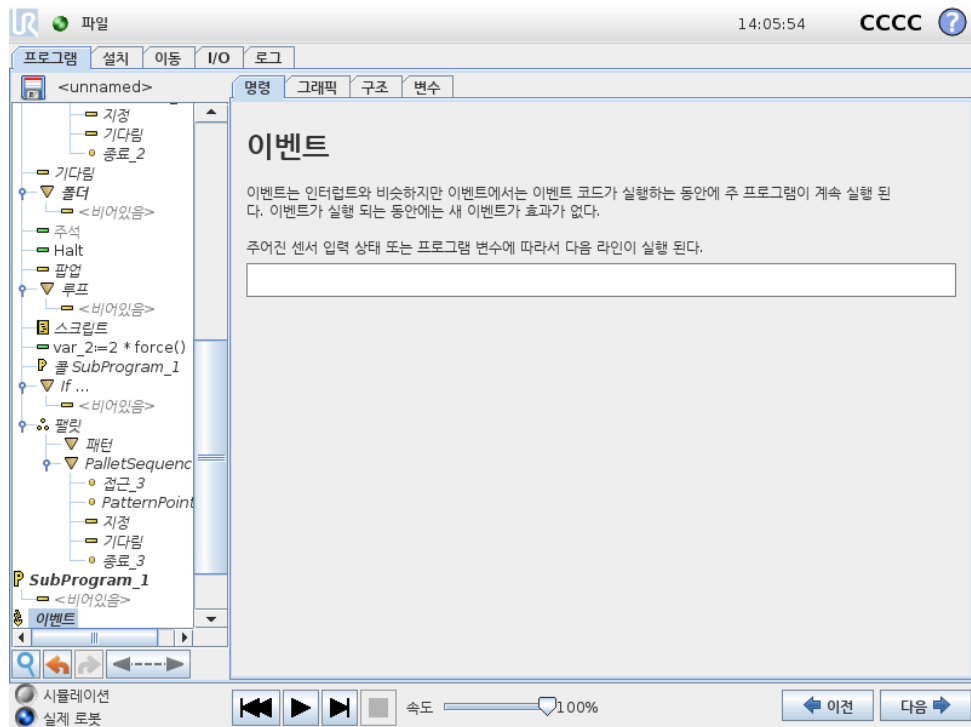
14.19 명령: 스크립트



이 명령은 로봇 컨트롤러가 실행하는 기본 실시간 스크립트 언어를 액세스하기 위해 사용됩니다. 이는 고급 사용자 전용이며, 지원 웹사이트의 스크립트 매뉴얼에서 사용 방법을 확인할 수 있다 (<http://www.universal-robots.com/support>).

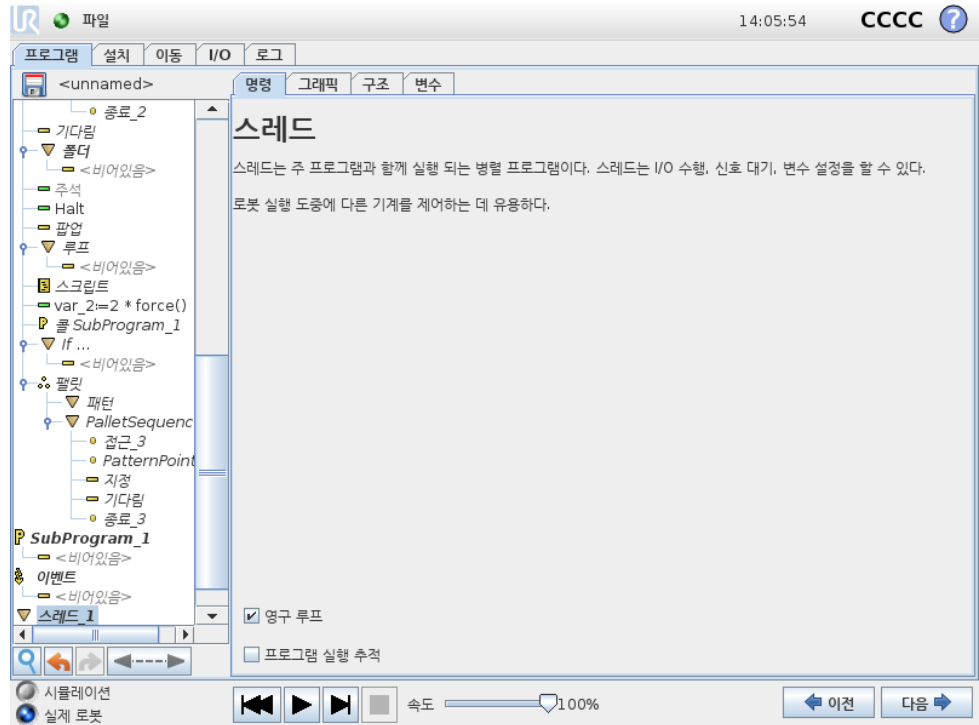
왼쪽 맨 위 “파일” 옵션을 선택하면 스크립트 프로그램 파일을 생성하고 편집할 수 있다. 이를 통해 길고 복잡한 스크립트 프로그램을 작업자에게 친숙한 PolyScope 프로그래밍과 함께 사용할 수 있다.

14.20 명령: 이벤트



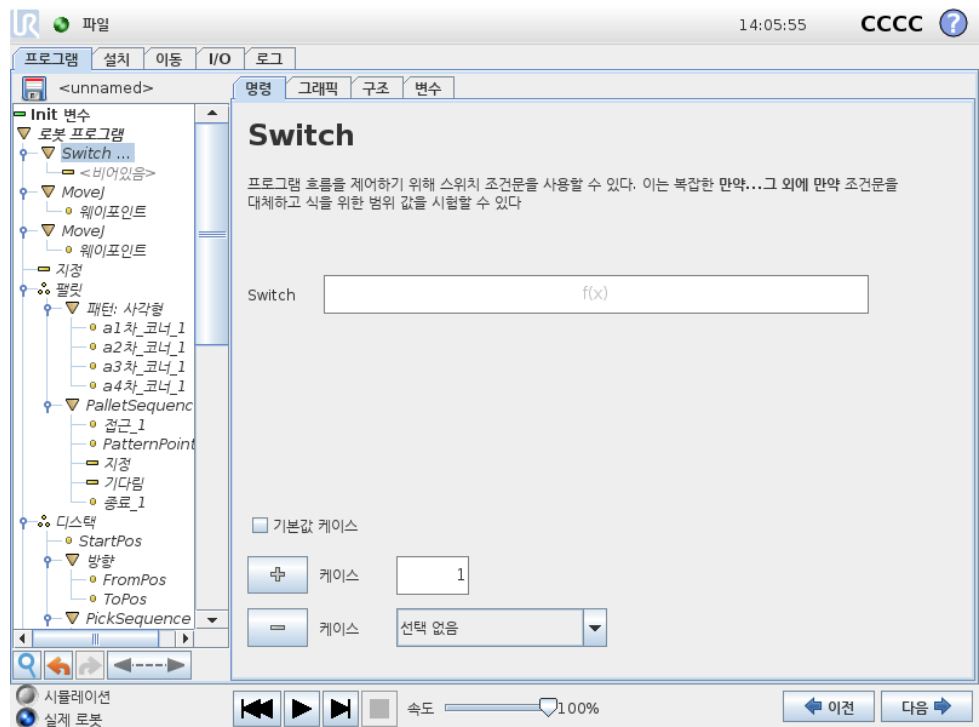
이벤트는 입력신호를모니터링하고, 입력특정작업을수행하거나신호가높아지면변수를설정할수있다. 예를들어출력신호가높아지면이벤트프로그램은 200ms 기다린 다음에다시낮게설정할수있다. 외부기계가높은입력신호보다는플랭크상승으로트리거가되는경우, 이는주프로그램코드를더간단하게만들어줄수있다. 이벤트는매컨트롤사이클 (8ms) 마다체크한다.

14.21 명령: 스레드



스레드는로봇프로그램의병렬프로세스이다. 스레드는로봇팔과는독립적으로외부 기계를제어하기위해컨트롤할수있다. 스레드는변수및출력신호를통해로봇프로그램과통신할수있다.

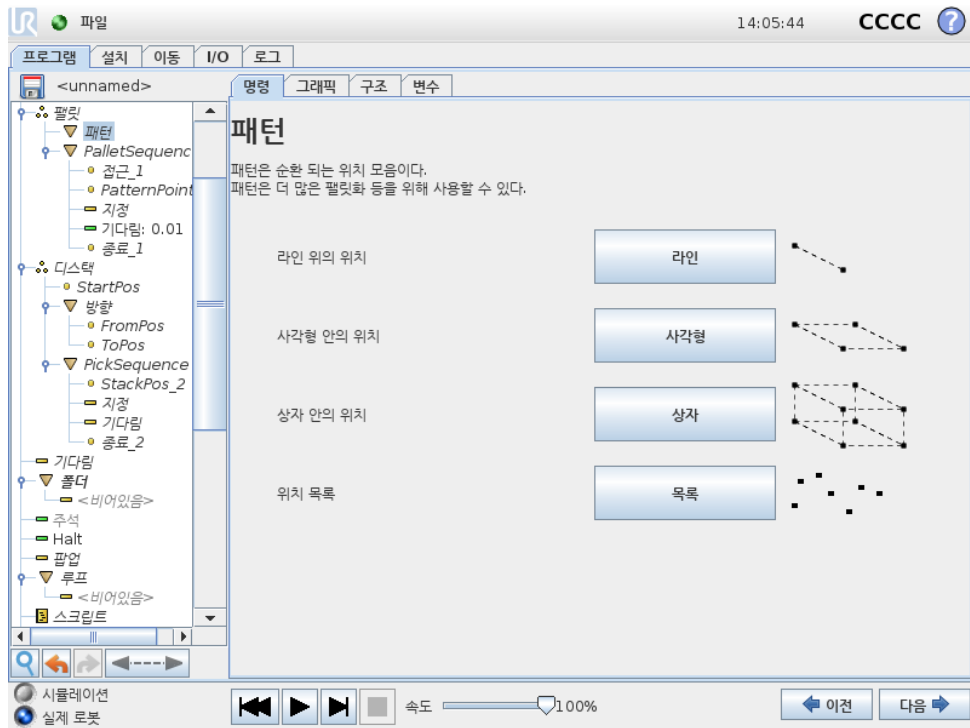
14.22 명령: Switch



“Switch Case” 구성은 센서 입력 또는 변수 값에 따라서 로봇 행동을 바꿀 수 있다. 표현 편집기를 사용하여 베이스 조건을 묘사하고 로봇이 Switch 의 하위 명령으로 진행되는 케이스를 정의한다. 조건이 케이스 중 하나에 일치하는 것으로 평가되면 Case 안에 있는 라인이 실행된다. Default Case 를 지정했다면 다른 일치 케이스가 없을 때에만 라인이 실행된다.

각 Switch 는 여러 Case 와 한 Default Case 를 가질 수 있다. Switch 는 정의된 Case 값을 한 인스턴스만 가질 수 있다. Case 는 화면의 버튼을 사용하여 추가할 수 있다. Case 명령은 해당 스위치를 위하여 화면에서 제거할 수 있다.

14.23 명령: 패턴



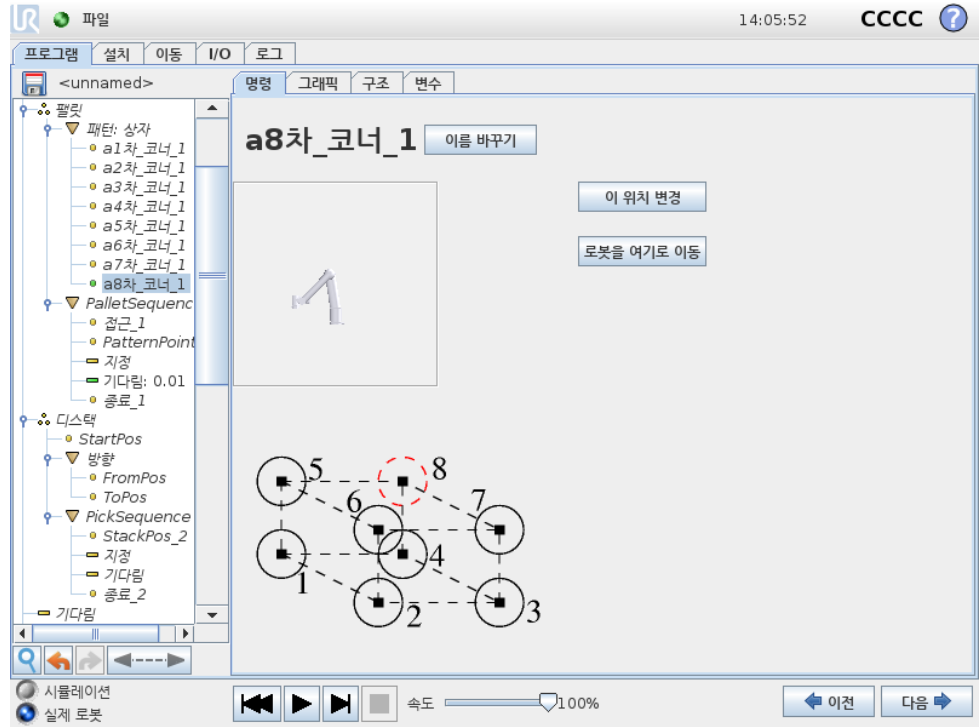
턴 명령은 로봇 프로그램의 위치를 순환하는데 사용 할 수 있다. 패턴 명령은 실행시 마다 한 위치에 대응한다.

패턴은 다음 네 가지 형식 중 하나가 주어질 수 있다. “라인”, “사각형”, “상자”, 이 세 형식을 정규 패턴 위치에서 사용할 수 있다. 정규 패턴은 여러 특정 포인트로 정의되고, 이 포인트는 패턴의 가장자리로 정의된다. “라인” 에서 이는 두 끝점이고, “사각형” 에서 이는 네 코너 포인트의 세 포인트이고, “상자” 에서 이는 여덟 코너의 네 포인트이다. 프로그래머는 패턴의 각 가장자리에 여러 위치를 입력한다. 그 다음에 로봇 컨트롤러는 에지 벡터를 함께 비례적으로 추가하여 개별 패턴 위치를 계산한다.

트래버스할 위치가 정규 패턴에 들어맞지 않다면 “목록” 을 선택 할 수 있는데, 여기에서 프로그래머가 제공한 모든 위치 목록을 확인 할 수 있다. 이를 통해 모든 방식의 위치 배열을 실현 할 수 있다.

패턴 정의하기

“상자” 패턴을 선택하면 화면이 아래와 같이 변화한다.



“상자” 패턴은상자의측면을정의하는데세벡터를사용한다. 세 벡터는네포인트로주 어지고, 첫벡터는포인트 1 에서포인트 2 이고, 둘째벡터는포인트 2 에서포인트 3 이고, 셋째 벡터는포인트 3 에서포인트 4 이다. 각벡터는간격산출수로나뉜다. 간격 벡터를비례적으로추가하는것으로간단하게패턴의특정위치를계산할수있다.

“라인” 및 “사각형” 패턴도비슷하게작동한다.

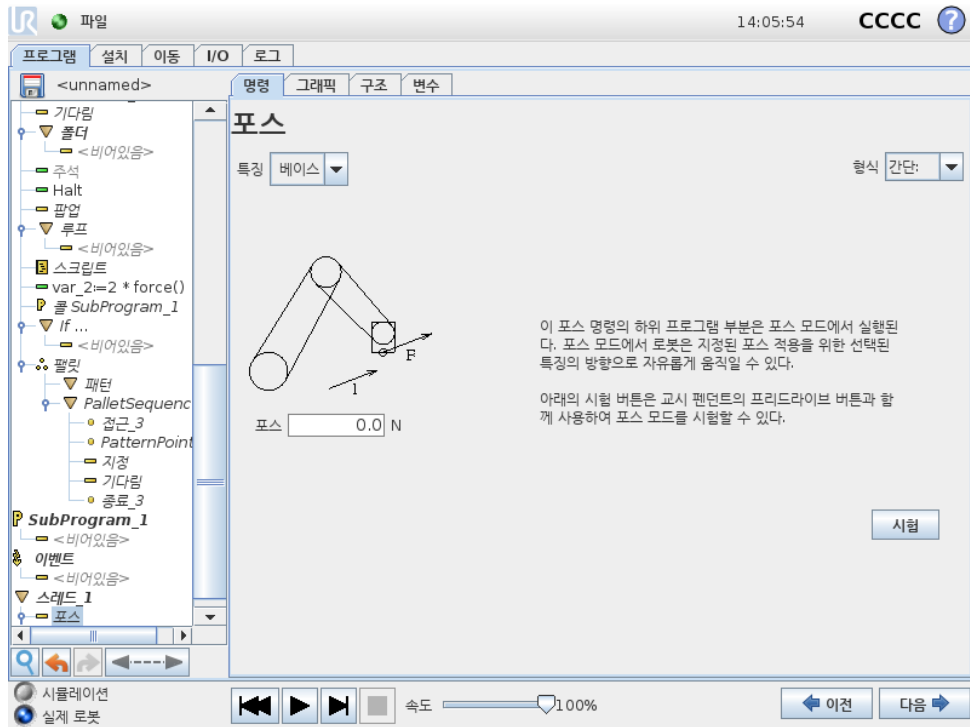
패턴의 위치를트래버스하는동안카운터변수를사용한다. 변수이름은 패턴명령화면 에서볼수있다. 변수는 0 부터 $X * Y * Z - 1$ 까지, 패턴의포인트수를순환한다. 변 수는할당으로조정할수있으며표현식에서사용할수있다.

14.24 명령: 포스

포스모드는순응을허용하고, 로봇작업영역에서선택가능한축에힘을부여한다. Force 명령의모든로봇팔이동은포스모드에서실행된다. 로봇팔이포스모드에서움직 이는경우, 로봇팔이움직일수있는하나이상의축을선택할수있다. 복잡한축에따라서 로봇팔은환경에순응하는데, 원하는힘을성취하기위해자동으로위치를조정한다는 의미이다. 또한로봇팔이환경에힘을적용하게할수있다. 예를들어공정에있는물체.

포스모드는미리지정된축에서실제 tcp 위치가중요하지않고, 반면에원하는힘을축 에따라서적용하는경우에적합하다. 예를들어로봇 TCP 이커브가있는표면에서를 해야하거나, 공정의물체를밀거나당겨야하는경우가이렇다. 포스모드는또한미리지 정의한축주위에특정토크를적용하는것을지원한다. 영이아닌포스를지정한축에서어 떤장애물도마주치지않으면, 로봇팔은그축을따라가속하려고시도한다.

축을순응성에맞게선택했다라도로봇프로그램은로봇을축을따라가속하려고시도 할것이다. 하지만여전히포스제어를통해로봇팔을지정한포스에접근시킬수있다.



특징선택

특징메뉴는포스모드로작동하는힘에적용할좌표계 (축) 를선택하는데사용한다. 메뉴의특징은설치시정의한것이다. 13.12을 (를) 참조한다.

포스모드 형식

선택한특징을해석하는방식을지정하는네가지형식의포스모드가있다.

- 간단: 하나의축만이포스모드에서순응한다. 이축을따르는힘은조정이가능하다. 원하는힘은언제나선택한특징의 z-축을따라서적용된다. 하지만라인기능은 y-축을따른다.
- 프레임: 프레임형식은고급수준의사용을가능하게한다. 여기에서 6 자유도모두를위하여순응성과힘을독립적으로선택할수있다.
- 포인트: 포인트를선택하면태스크프레임은로봇 TCP 에서선택한특징의원점으로 y-축을향하게할수있다. 로봇 TCP 와선택한특징의원점사이의거리는최소한 10mm 이어야한다. 로봇 TCP 위치가변하면런타임에서태스크프레임은변하게된다. 태스크프레임의 x-축및 z-축은선택한특징의원래자세에의존한다.
- 동작: 동작은 TCP 동작방향에따라서태스크프레임이바뀐다는의미이다. 선택한특징의 x-축및 z-축으로확장된면에투영된 TCP 이동방향이태스크프레임의 x-축이된다. y-축은로봇팔동작을기준으로수직이며, 선택한특징의 x-y 면에있다. TCP 동작에대하여수직으로힘을가해야하는복잡한경로에서디버깅할때이것이유용할수있다. 로봇팔이움직이지않는경우: 로봇팔이서있는상태에서포스모드로들어가면 TCP 속도를영이상으로설정하기전까지순응축은없을것이다. 포스모드에있을때나중에도로봇팔이서있는경우, 태스크프레임은 TCP 속도가영이상이었던이전경우와같은자세를갖게된다.

마지막세형식의경우, 로봇이포스모드로작동하면실제태스크프레임은그래픽탭 (14.29) 에서런타임일때볼수있다.

포스값선택

힘은순응및비순응축모두를위하여지정할수있지만그효과는다르다.

- 순응: 로봇팔은선택한힘을성취하기위해위치를조정할것이다.
- 비순응: 로봇팔은여기에서지정한값의외부힘을고려하는동시에프로그램이지정한궤도를따라간다.

이동매개변수를위해힘은뉴턴 [N] 으로지정하고, 회전토크는뉴턴미터 [Nm] 로지정한다.

제한선택

모든축에대하여제한을지정할수있지만, 이는축의순응또는비순응여부에따라서다른의미가있다.

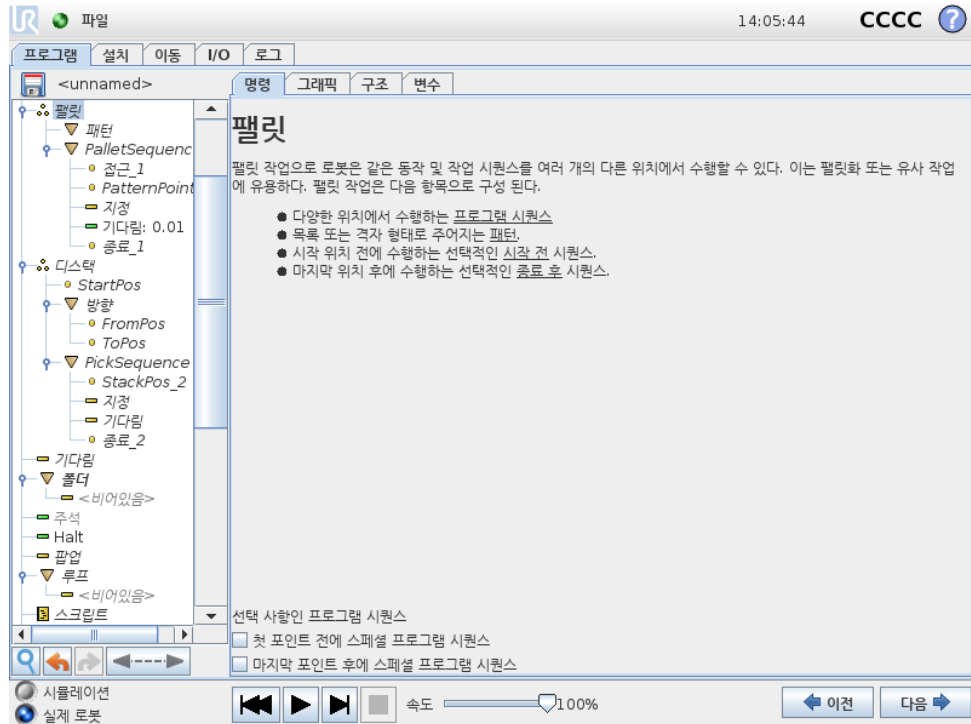
- 순응: TCP 가속을따라서획득할수있도록허용된최대속도로제한된다. [mm/s] 및 [deg/s] 단위를사용한다.
- 비순응: 로봇보호가정지하기전까지프로그램궤도에서허용되는최대편차로제한된다. [mm] 및 [deg] 단위를사용한다.

포스설정시험

“시험” 라벨이있는켜기/끄기버튼은교시펜던트뒤에있는프리드라이브버튼의행동을일반프리드라이브모드와포스명령시험으로전환할수있다.

시험버튼이켜진상태이고, 교시펜던트뒤의프리드라이브버튼을누르면로봇은프로그램이이포스명령에도달한것처럼수행하고, 이를통해프로그램을완전하게실행하지않고도설정을검증할수있다. 이는특히순응축과포스를올바르게선택했는지검증하는데유용하다. 한손으로로봇 TCP 를왼채다른손으로프리드라이브버튼을누른다음에로봇팔이어떤방향으로움직이고움직이지못하는지간단하게확인할수있다. 이화면에서떠난다음에시험버튼은자동으로꺼지는데, 이는교시펜던트뒤의프리드라이브버튼을정규프리드라이브모드를위해다시사용할수있다는것을의미한다. 참고: 프리드라이브버튼은포스명령으로유효한특징을선택한경우에만효과적이다.

14.25 명령: 팻릿



팻릿작업은패턴으로서다양한위치에서동작시퀀스를수행할수있으며, 이는 14.23에 설명이있다. 패턴의각위치에서동작시퀀스는패턴위치에대하여상대적으로실행된다.

팻릿작업프로그래밍

수행할절차:

1. 패턴을정의한다.
2. 각포인트에서집거나배치하기위해 “PalletSequence” 를만든다. 시퀀스는각패턴위치에서무엇을할지설명한다.
3. 시퀀스명령화면에서선택기를사용하여시퀀스의어떤웨이포인트가패턴위치에 대응할지지정한다.

팻릿시퀀스/앵커가능시퀀스

팻릿시퀀스노드에서로봇팔동작은팻릿위치에대하여상대적이다. 시퀀스동작으로 앵커위치/패턴포인트패턴에서지정한위치에로봇팔이오게된다. 남은위치는이를맞추기위해모두이동한다.

앵커위치에대하여상대적이지않으므로 이동명령은시퀀스내에서사용하지않는다.

“BeforeStart”

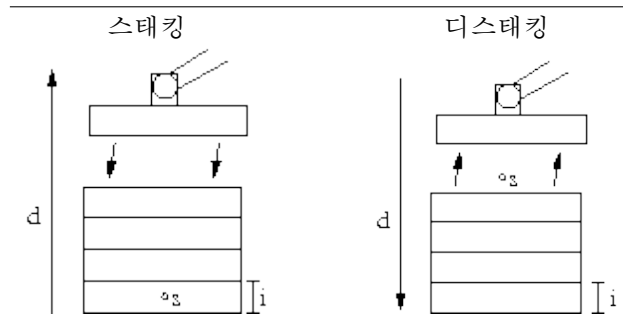
선택사항인 BeforeStart 시퀀스는작업시작전에실행된다. 이는준비신호를기다리기 위해사용할수있다.

“AfterEnd”

선택사항인 AfterEnd 시퀀스는작업마침후에실행한다. 이는다음팰릿준비를위하여 컨베이어동작시작신호로사용할수있다.

14.26 명령: 시크

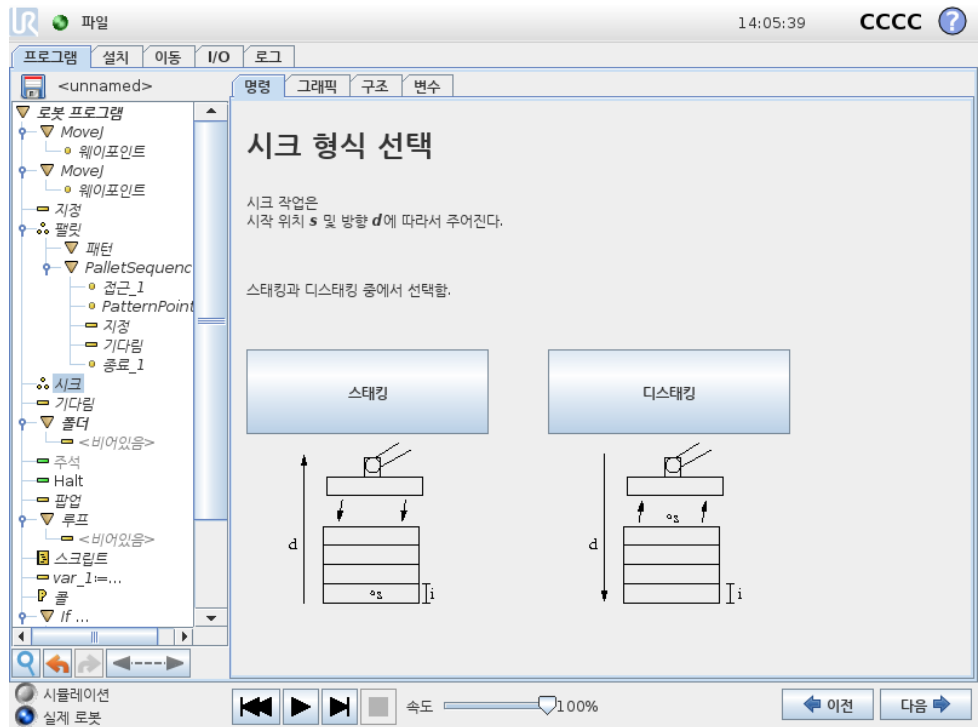
시크기능은센서를사용하여물체를집거나놓기위하여올바른위치에도달했는지판단 한다. 이센서는누름단추식스위치, 압력센서, 정전용량센서일수있다. 이기능은다 양한두께의물체를스택으로쌓은경우또는물체의정확한위치를알수없거나프로그램 으roy를넣기에너무어려운경우에사용한다.



스택작업을위해서시크작업을프로그램에삽입할때에는반드시시작포인트 s , 스택방향 d , 스택에있는물체의두께 i 를정의해야한다.

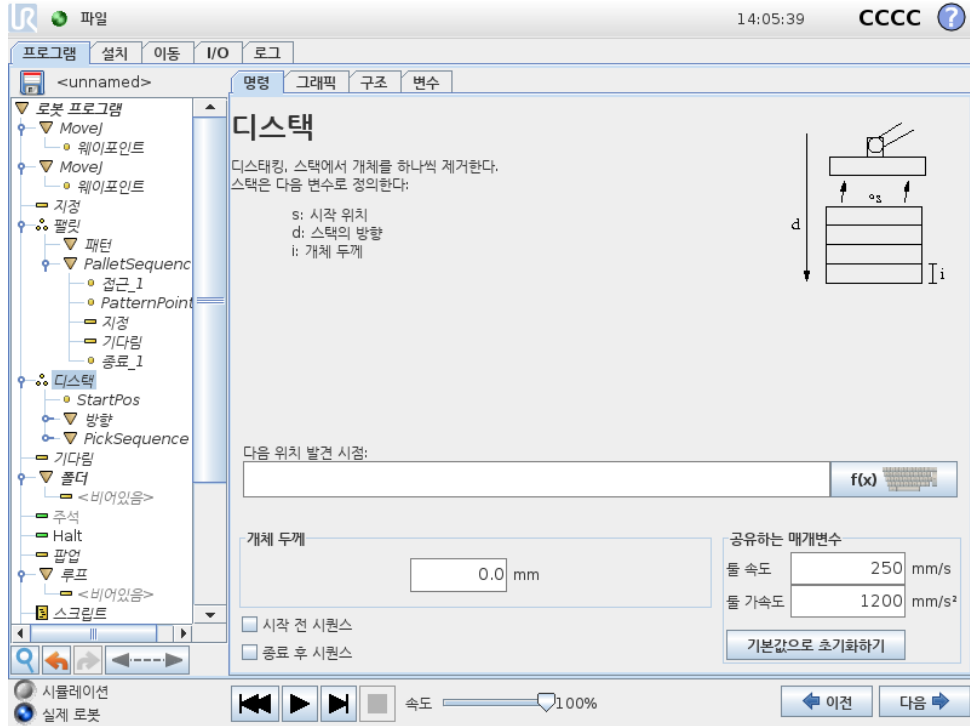
그리고다음스택위치도달조건및각스택위치에서수행하는특별프로그램시퀀스를정 의해야한다. 스택 작업에대한속도및가속도가주어져야한다.

스태킹



스택을 쌓을 때 로봇 팔은 시작 위치로 이동하고, 다음 스택 위치를 검색하기 위하여 반대 위치로 이동한다. 발견한 다음에 로봇은 위치를 기억하고, 특별 시퀀스를 수행한다. 그 다음에 로봇은 기억한 위치에서 해당 방향의 물체 두께 단위로 증가하며 검색을 시작한다. 스택 높이가 정해진 수보다 높아지거나 센서가 신호를 보내면 스택킹을 완료한다.

디스택킹

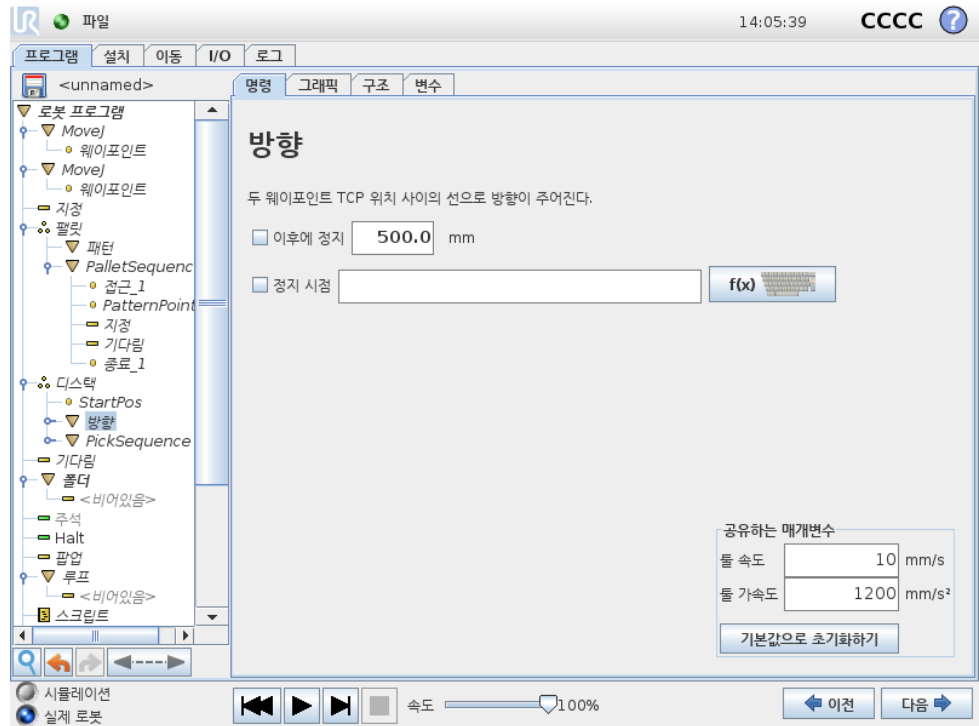


디스택킹 할 때 로봇 팔은 시작 위치에서부터 주어진 방향으로 다음 물체를 검색하기 위하여 이동한다. 화면의 조건이 다음 물체 도달 시점을 판단한다. 조건을 충족하면 로봇은 위치를 기억하고, 특별 시퀀스를 수행한다. 그 다음에 로봇은 기억한 위치에서 해당 방향의 물체 두께 단위로 증가하며 검색을 시작한다.

시작 위치

시작 위치는 스택 작업이 시작하는 곳이다. 시작 위치를 생략하면 스택은 로봇 팔의 현재 위치에서 시작한다.

방향



방향은 두 위치에서 제공하고, 첫 위치 TCP 와 둘째 위치 TCP 의 위치 차이로 이를 계산한다. 참고: 방향은 포인트의 자세를 고려하지 않는다.

다음스택킹 위치표현식

다음스택 위치에도달했는지 계속 평가하면서 로봇팔은 방향벡터를 따라서 이동한다. 표현식에서 True 로 판단하면 특별시퀀스를 실행한다.

“BeforeStart”

선택사항인 BeforeStart 시퀀스는 작업 시작전에 실행된다. 이는 준비신호를 기다리기 위해 사용할 수 있다.

“AfterEnd”

선택사항인 AfterEnd 시퀀스는 작업 마침후에 실행한다. 이는 다음스택 준비를 위하여 컨베이어 동작 시작 신호로 사용할 수 있다.

집기/놓기시퀀스

팰릿 작업 (14.25) 과 마찬가지로 특별 프로그램 시퀀스는 각 스택 위치에서 수행한다.

14.27 명령: 컨베이어추적

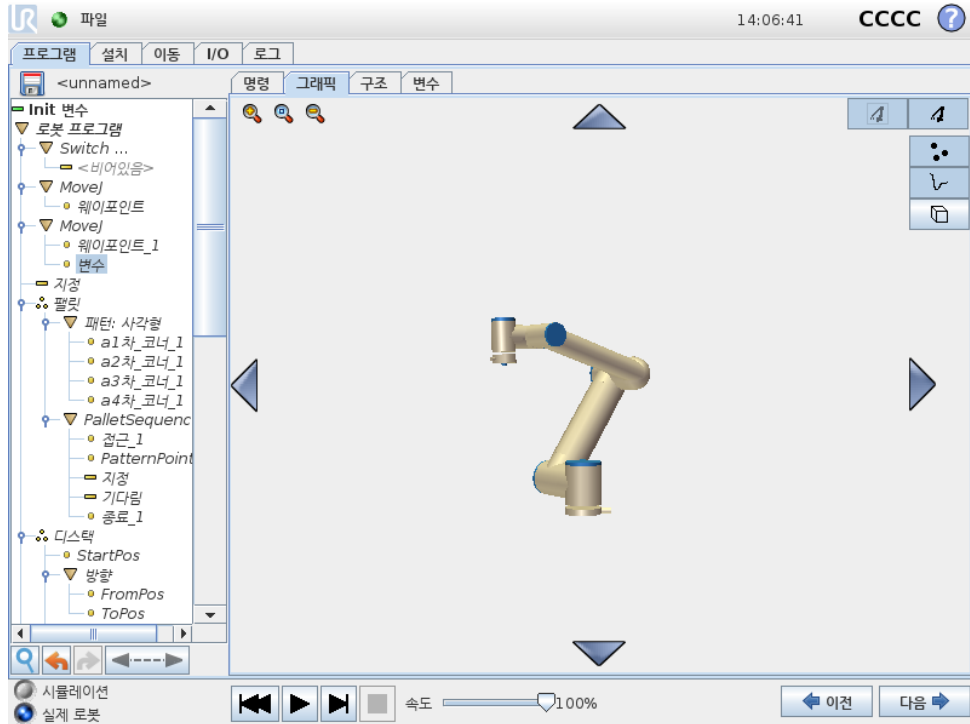
컨베이어를 사용할 때 로봇은 이동추적을 할 수 있도록 구성할 수 있다. 컨베이어추적용 프로그램 노드가 있다. 설치에서 정의한 컨베이어추적이 올바르게 구성되면 선형 또는 원형 컨베이어를 추적할 수 있다. 노드는 구조 탭에 있는 마법사 프로그램 노드에서 추가할 수 있다. 컨베이어추적 노드에서 프로그램을 실행하는 동안 로봇은 컨베이어를 추적

하기 위해 이동을 조정한다. 컨베이어를 추적하는 동안 다른 이동이 가능하지만 이는 컨베이어 벨트의 동작에 상대적인 것이다.

14.28 명령: 억제

억제된 프로그램 라인은 프로그램 실행 시 건너뛰게 된다. 억제된 라인은 나중에 다시 억제 해제할 수 있다. 이는 원래 내용을 파괴하지 않으면서 프로그램을 변경할 수 있는 빠른 방법이다.

14.29 그래픽 탭



현재 로봇 프로그램을 그래픽으로 표현한다. TCP 경로는 3D 뷰에서 볼 수 있고, 동작 부분은 검은색, 혼합 (동작 부분 간의 전환) 부분은 녹색이다. 녹색 점은 프로그램의 각 웨이포인트에서 TCP 위치를 지정한다. 로봇 팔의 3D 드로잉은 로봇 팔의 현재 위치를 보여주고, 로봇 팔의 “새도우” 가 화면 왼쪽에 있는 웨이포인트에 어떻게 도달할 것인지 보여준다.

만약에 로봇 TCP 의 현재 위치가 안전 또는 트리거 플레인 에 가까이 오거나, 로봇 툴의 자세가 툴 자세 경계 제한 근처로 오면 (10.12 참조), 대략적인 경계 제한을 3D 로 표현하여 보여준다. 로봇이 프로그램을 실행하는 동안 경계 제한 표시가 꺼진다.

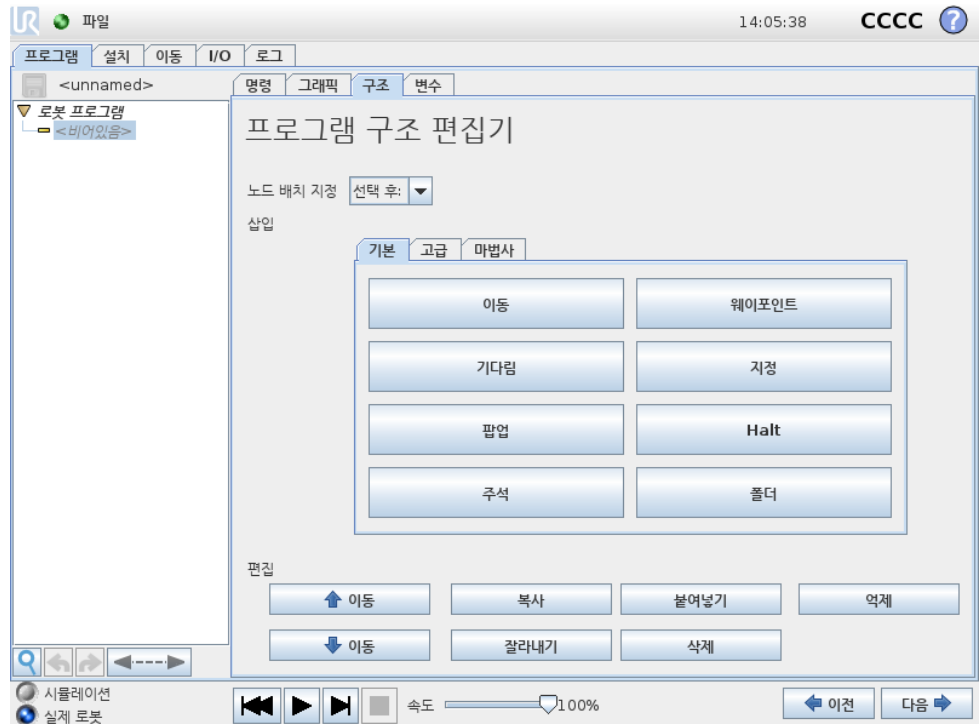
안전 플레인은 노란색과 검은색으로 시각화하며, 작은 화살표가 플레인 수직 선을 표현한다. 이는 로봇 TCP 위치를 지정할 수 있는 플레인의 면을 나타낸다. 트리거 플레인은 파란색 및 녹색으로 표시되고, 플레인의 측면을 가리키는 작은 화살표가 있는데, 이는 정상 모드 제한 (10.6 참조) 이 활성화된 곳이다. 툴 자세 경계 제한은 원뿔 및 로봇 툴의 현재 자세를 나타내는 벡터와 함께 표시된다. 원뿔의 내부는 툴 자세 (벡터) 에 허용되는 영역을 나타낸다.

대상 로봇 TCP 가 더 이상 제한 근처에 있지 않을 때 3D 표시가 사라진다. TCP 가 경계를 위반하거나 거의 위반할 정도로 가까이 있다면, 제한 표시가 빨간색으로 변한다.

3D 뷰는 확대/축소 및 회전으로 로봇 팔을 더 잘 볼 수 있다. 화면 맨 위 오른쪽에 있는 버튼은 3D 뷰에서 여러 가지 그래픽 구성 요소를 끌 수 있다. 맨 아래 버튼은 근접 경계 제한 시각화를 켜거나 끈다.

표시하는 동작 부분은 선택한 프로그램 노드에 따른다. 이동 노드를 선택했다면 표시된 경로가 이동에 따라서 정의된 동작이다. 만약에 웨이포인트 노드를 선택했다면, 디스플레이가 이동의 그다음 ~ 10 단계를 보여준다.

14.30 구조탭



프로그램 구조 탭은 다양한 명령 형식을 삽입, 이동, 복사, 제거하는 기회를 준다.

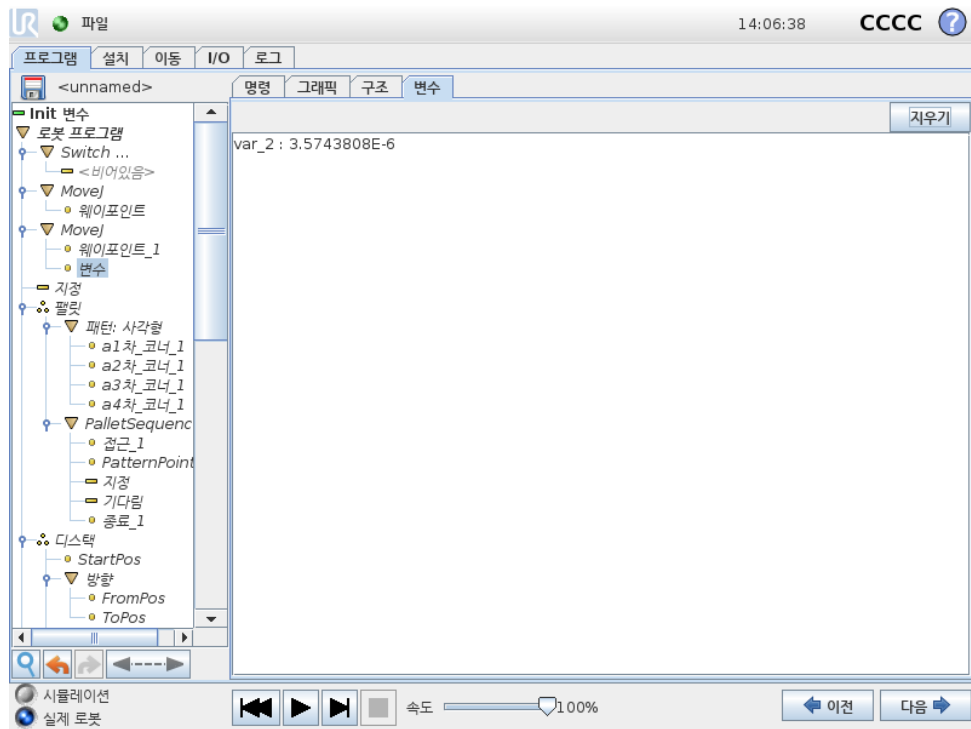
새 명령을 삽입하려면 다음 단계를 수행한다:

- 1) 기존 프로그램 명령을 선택한다.
- 2) 새 명령을 선택한 명령 위 또는 아래에 삽입해야 할 지 선택한다.
- 3) 삽입하려는 명령 형식 버튼을 누른다. 새 명령에 대한 세부적인 조정은 명령 탭으로 이동하여 수행할 수 있다.

명령은 편집 프레임에서 버튼을 사용하여 이동, 복제, 제거할 수 있다. 명령에 하위 명령이 있다면 (명령 옆의 삼각형) 모든 하위 명령도 이동, 복제, 제거가 가능하다.

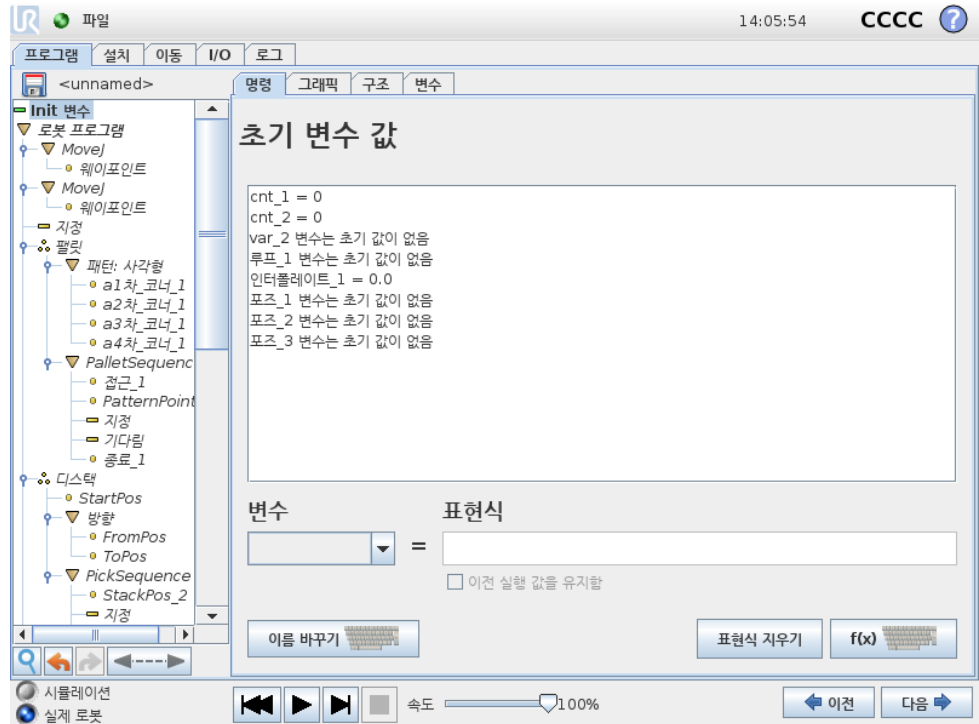
모든 명령이 프로그램의 모든 곳에 올 수는 없다. 웨이포인트는 반드시 이동 명령 하위에 있어야 한다 (바로 하위일 필요 없음). ElseIf 및 Else 명령 If 다음에 와야 한다. 일반적으로 ElseIf 명령을 움직이는 것은 까다로운 작업이다. 변수는 사용하기 전에 반드시 값을 할당받아야 한다.

14.31 변수탭



변수탭은 실행 프로그램의 라이브 값을 표시하고, 프로그램 실행 사이에서 변수 및 값 목록을 보존한다. 표시할 정보가 있을 때에만 표시한다. 변수는 이름의 알파벳 순서대로 정렬되어 있다. 이 화면의 변수 이름은 최대 50 자이고, 표시되는 변수 값은 최대 500 자이다.

14.32 명령: 변수초기화



이 화면에서는 프로그램을 (및 스레드를) 실행하기 전에 변수값을 설정할 수 있다.

변수 목록을 클릭하여 변수를 클릭하거나 변수 선택기 상자를 사용한다. 선택한 변수에 대하여 프로그램 시작값을 설정하기 위하여 표현식을 입력할 수 있다.

“마지막 실행 값을 유지하는 것을 선호함” 표시 상자를 선택하면 변수는 14.31에서 설명한 대로 변수 탭의 변수로 초기화된다. 이는 프로그램 실행 간에 값을 유지하는 것을 허용한다. 변수는 프로그램 최초 실행 시 또는 값 탭을 지운 경우에 표현식에서 값을 구한다.

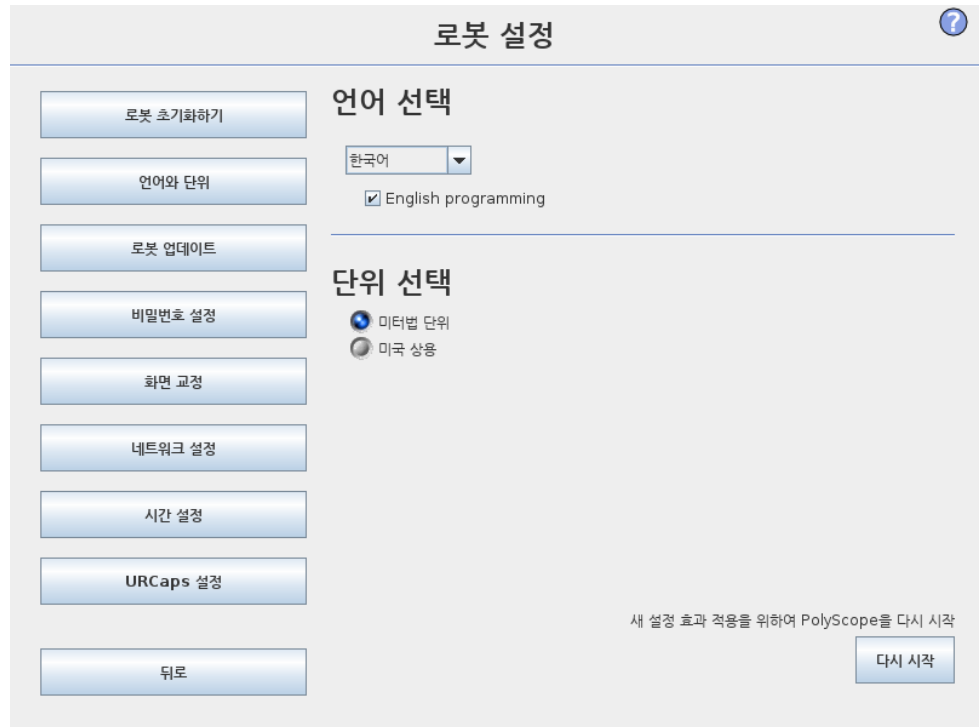
이름을 비우면 (스페이스만 있음) 변수를 프로그램에서 삭제할 수 있다.

15 설정화면



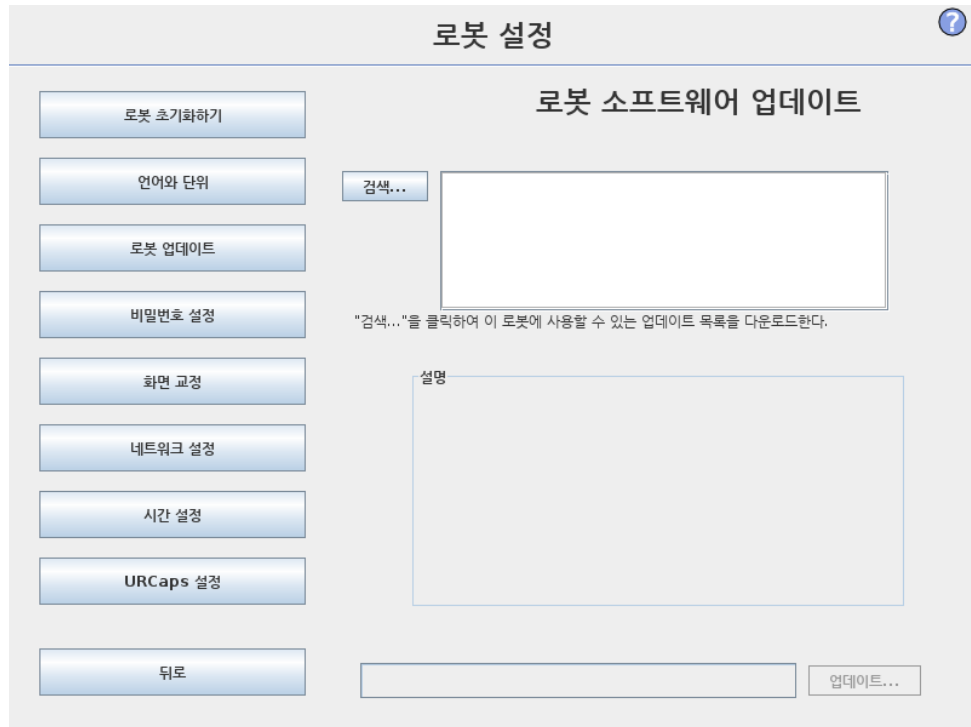
- 로봇초기화 초기화화면으로이동한다. 11.5 참조.
- 언어와단위 사용자인터페이스언어와측정단위를구성한다. 15.1 참조.
- 로봇업데이트 로봇소프트웨어를새버전으로업그레이드한다. 15.2 참조.
- 비밀번호설정 비밀번호가없는사람들이로봇의프로그래밍부분에접근하지못하도록기능을부여한다. 15.3 참조.
- 화면교정 터치스크린의 “감도” 를조정한다. 15.4 참조.
- 네트워크설정 로봇컨트롤박스에대한이더넷네트워크설정인터페이스를연다. 15.5 참조.
- 시간설정 시스템시간과날짜를설정하고, 시계의표시형식을구성한다. 15.6 참조.
- 설치된 URCaps 의 URCaps 설정 개요및설치와제거옵션. 15.7 참조.
- 뒤로 환영화면으로돌아간다.

15.1 언어와단위



PolyScope 에서 사용하는 언어와 단위를 이 화면에서 선택할 수 있다. 선택한 언어는 PolyScope 의 다양한 화면에 있는 텍스트 및 임베드 도움말에서 사용한다. 로봇 프로그램의 명령을 영어로 보려면 “영어 프로그래밍” 을 선택한다. PolyScope 는 효과를 보려면 다시 시작해야 한다.

15.2 로봇 업데이트



소프트웨어업데이트는 USB 플래시 메모리에서 설치할 수 있다. USB 메모리스틱을 삽입하고 검색을 클릭하여 내용 목록을 본다. 업데이트를 수행하려면 파일을 선택하고 업데이트를 클릭한다. 다음에 화면 지침을 따른다.



경고:

소프트웨어 업그레이드 후에는 언제나 프로그램을 점검한다. 업그레이드는 프로그램에서 계도를 변경할 수 있다. GUI의 맨 위 오른쪽 구석에 있는 “?” 버튼을 눌러서 소프트웨어 업데이트 사양을 확인할 수 있다. 하드웨어 사양은 그대로이며, 이는 원래 설명서에서 찾아볼 수 있다.

15.3 비밀번호설정

?

로봇 설정

로봇 초기화하기

언어와 단위

로봇 업데이트

비밀번호 설정

화면 교정

네트워크 설정

시간 설정

URCaps 설정

뒤로

시스템 비밀번호 변경

비밀번호는 로봇 기능 및 행동의 변경을 방지한다. 수정할 수 있는 모든 영역은 보안 처리가 된다.

비밀번호

비밀번호 확인

적용

안전 비밀번호 변경

새 비밀번호를 입력하고 확인한 다음, 버튼을 클릭하여 안전 구성에 대한 비밀번호를 설정한다. 비밀번호를 지우려면 현재 비밀번호를 입력하고 버튼을 클릭한다.

현재 비밀번호 입력

비밀번호

비밀번호 확인

적용

두비밀번호가지원된다. 첫째는로봇설정에대한무허가수정을방지하는 선택적인시스템비밀번호이다. 시스템비밀번호를설정하면, 프로그램은비밀번호없이로드하고 실행할수있지만, 프로그램생성또는변경을위해사용자가올바른비밀번호를입력해야한다.

둘째는안전구성을수정하기위해반드시올바르게입력해야하는 필수안전비밀번호이다.

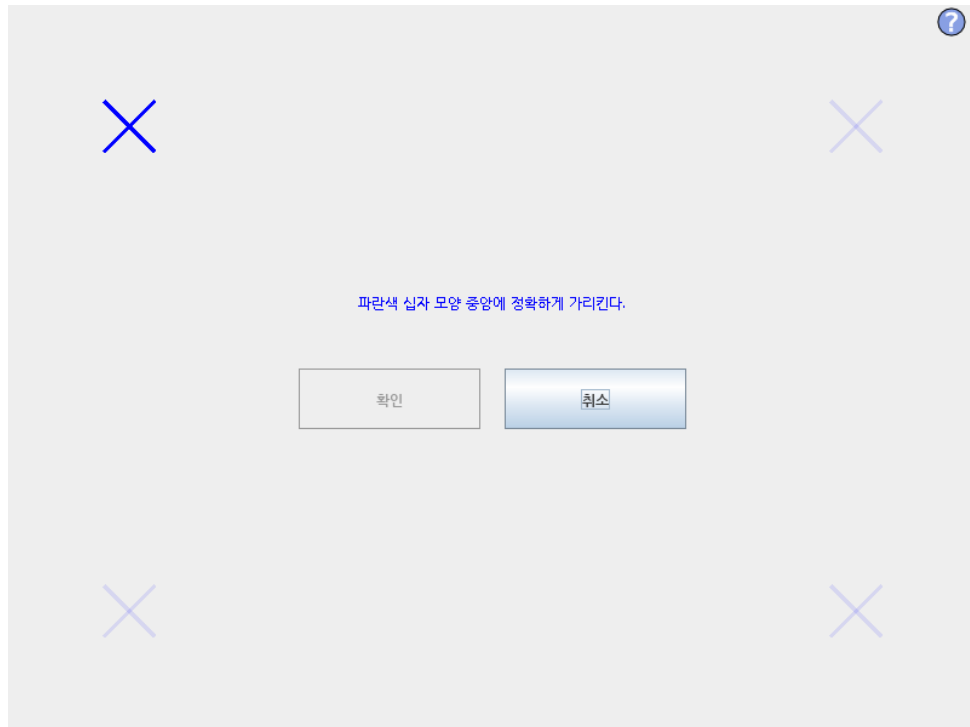


참고:
안전구성을변경하려면반드시안전비밀번호를설정해야한다.



경고:
시스템비밀번호를추가하여승인받지않은사람이로봇설치를변경하지못하게한다.

15.4 화면교정



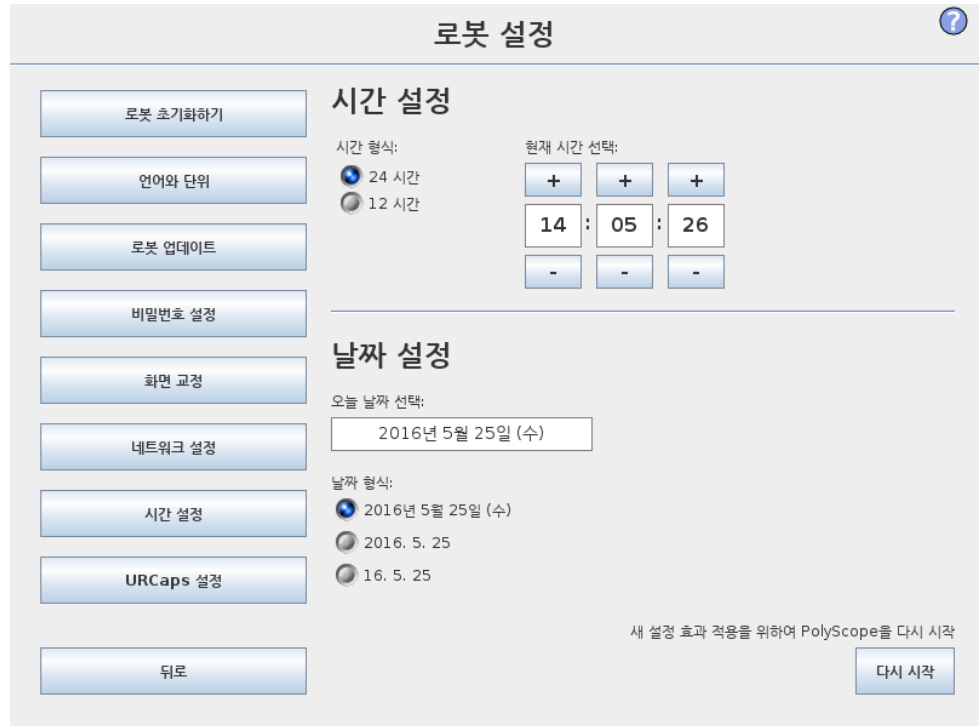
터치스크린교정하기. 화면안내를따라서터치스크린을교정한다. 금속제가아니고, 약간뽀족한물체를사용한다. 예: 뚜껑이단힌펜. 안내심과주의를갖고수행하면결과가더좋다.

15.5 네트워크설정



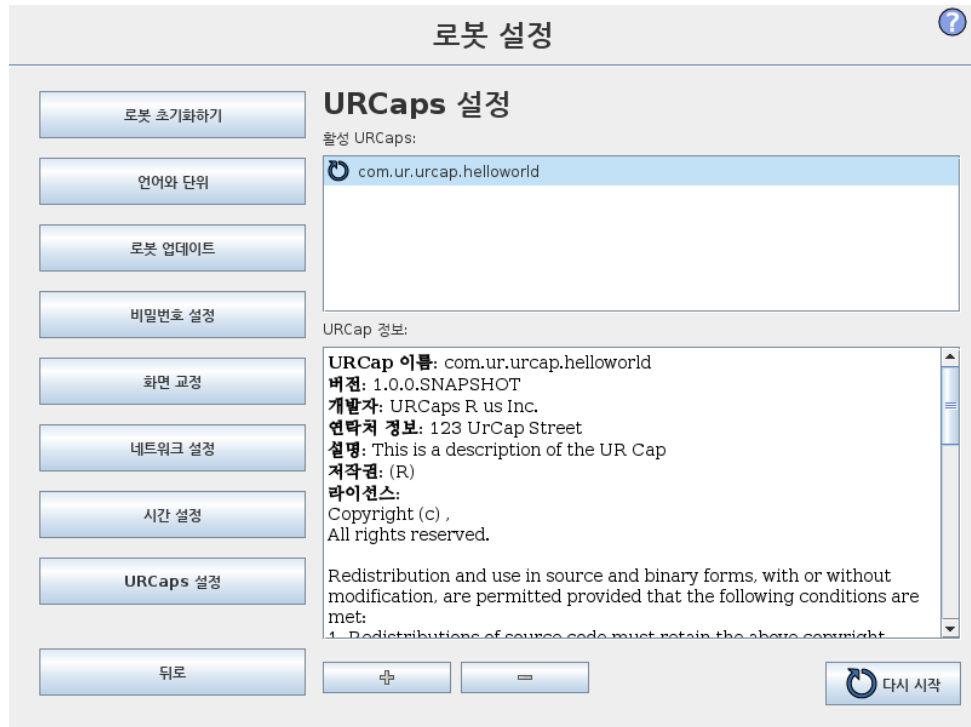
이더넷네트워크설정을위한패널. 이더넷연결은기본로봇기능에필요하지않고, 기본값은꺼져있다.

15.6 시간설정



시스템시간과날짜를설정하고, 시계의표시형식을구성한다. 시계는 프로그램실행 및 로봇프로그램하기화면맨위에표시된다. 이를누르면날짜를잠시보여준다. 효과를보려면 GUI 를다시시작해야한다.

15.7 URCaps 설정



맨 위 목록에 설치된 모든 URCap 에 대한 개요가 표시되어 있다. URCap 을 클릭 하면 목록 아래의 URCap 정보영역에 메타정보가 표시된다 (URCap 이름, 정보, 라이선스 등 포함).

새 URCap 을 설치하려면 화면 아래의 + 버튼을 클릭한다. .urcap 파일을 선택할 수 있는 곳에서 파일 선택기가 표시된다. 열기를 클릭하면 PolyScope 가 설정 화면으로 돌아온다. 선택된 URCap 이 설치되고 목록에서 대응되는 항목이 조금 후에 나타난다. URCap 을 새로 설치하거나 제거하면 PolyScope 를 시작해야 하고, 다시 시작 버튼이 활성화된다.

URCap 을 제거하려면 목록에서 URCap 을 선택하고 - 버튼을 클릭하면 된다. URCap 이 목록에서 사라지지만, 다시 시작할 필요가 있다.

목록에서 항목 옆에 표시된 아이콘은 URCap 의 상태를 표시한다. 다른 상태는 아래에서 정의한다:

- URCap ok: URCap 이 설치되었으면 정상적으로 실행 중이다.
- URCap 결함: URCap 이 설치되었지만 시작되지 않는다. URCap 개발자에게 문의한다.
- URCap 을 다시 시작해야 함: URCap 이 방금 설치되었으며 다시 시작해야 한다.

저작권 © 2009-2016 Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

용어집

정지카테고리 0: 로봇동작은 로봇에 대한 전원 공급 중단으로 즉시 멈춘다. 이는 제어되지 않는 정지로서 로봇 관절 브레이크가 걸리면 최대한 빨리 프로그램 경로에서 벗어날 수 있다. 이 보호 정지는 안전 등급 제한을 초과하거나 컨트롤 시스템의 안전 등급 부품에 결함이 있는 경우에 사용한다. 자세한 정보는 ISO 13850 또는 IEC 60204-1 을 참조한다.

정지카테고리 1: 사용 가능한 전원으로 로봇은 동작을 정지하고, 정지 후에 전원을 차단한다. 제어 정지로서 로봇은 프로그램 경로를 계속 따라간다. 전원은 로봇이 멈추자마자 차단된다. 자세한 정보는 ISO 13850 또는 IEC 60204-1 을 참조한다.

정지카테고리 2: 로봇에 남은 전원을 사용하는 제어 정지. 안전 등급 컨트롤 시스템은 로봇이 정지 위치를 유지하도록 모니터링한다. 자세한 정보는 IEC 60204-1 을 참조한다.

카테고리 3: “카테고리” 는 “정지카테고리” 라는 용어와 혼동해서는 안 된다. “카테고리” 는 특정 “퍼포먼스 레벨” 의 기본으로 사용되는 아키텍처 타입을 의미한다. “카테고리 3” 아키텍처의 주요 속성은 단일 한 오류가 안전 기능의 상실로 이어질 수 없다는 것이다. 자세한 정보는 ISO 13849-1 을 참조한다.

퍼포먼스 레벨: 퍼포먼스 레벨 (PL) 은 예상 가능한 조건에서 안전하게 기능을 수행하기 위해 컨트롤 시스템의 안전 관련 능력을 지정하기 위한 불연속적인 수준이다. PLd 는 최고에서 두 번째인 안정성 분류인데, 안전 기능이 극히 안정적이라는 의미이다. 자세한 정보는 ISO 13849-1 을 참조한다.

진단 유효 범위 (DC): 등급 퍼포먼스 레벨 성취를 위해 적용한 진단의 유효성을 측정한다. 자세한 정보는 ISO 13849-1 을 참조한다.

MTTFd: 위험을 초래하는 고장이 발생하기까지의 평균 시간 (Mean time to dangerous failure: MTTFd) 은 등급 퍼포먼스 레벨 성취에 사용 한 계산 및 시험에 기반한 값이다. 자세한 정보는 ISO 13849-1 을 참조한다.

통합자: 통합자는 최종 로봇 설치를 설계하는 자이다. 통합자는 최종 위험 평가를 하고 최종 설치가 현행 법규에 부합하게 만들 책임이 있다.

위험 평가: 위험 평가는 모든 평가를 식별하고 이를 적합한 수준으로 감소하는 전체적인 프로세스이다. 위험 평가는 기록해야 한다. 자세한 정보는 ISO 12100 참조.

협업 로봇 애플리케이션: “협업” 이라는 용어는 로봇 애플리케이션에서 작업자와 로봇 간의 협업을 의미한다. 정확한 정의와 설명은 ISO 10218-1 및 ISO 10218-2 를 참조한다.

안전 구성: 안전 관련 기능과 인터페이스는 안전 구성 매개 변수를 통해 구성이 가능하다. 이는 소프트웨어 인터페이스를 통해 정의된다, II 부 참조.

색인