



UNIVERSAL ROBOTS

# Benutzerhandbuch

## UR16e PolyScope X



Übersetzung der Originalanleitung (de)

PolyScope X





718-760-00



Die hier enthaltenen Informationen sind Eigentum von Universal Robots A/S und dürfen nur im Ganzen oder teilweise vervielfältigt werden, wenn eine vorherige schriftliche Genehmigung von Universal Robots A/S vorliegt. Diese Informationen können jederzeit und ohne vorherige Ankündigung geändert werden und sind nicht als Verbindlichkeit von Universal Robots A/S auszulegen. Dieses Dokument wird regelmäßig geprüft und überarbeitet.

Universal Robots A/S übernimmt keinerlei Verantwortung für jedwede Fehler oder Auslassungen in diesem Dokument.

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S.

Das Logo von Universal Robots ist eine eingetragene Handelsmarke von Universal Robots A/S.



# Inhalt

|   |           |
|---|-----------|
| <b>1. Haftung und Verwendungszweck</b> .....              | <b>11</b> |
| 1.1. Haftungsbeschränkung .....                           | 11        |
| 1.2. Verwendungszweck .....                               | 12        |
| <b>2. Ihr Roboter</b> .....                               | <b>15</b> |
| 2.1. Technische Spezifikationen UR16e .....               | 19        |
| 2.2. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter ..... | 20        |
| 2.2.1. 3PE-Tasten des Teach-Pendants .....                | 22        |
| 2.3. PolyScope X Übersicht .....                          | 23        |
| 2.3.1. Touch-Screen .....                                 | 25        |
| 2.3.2. Symbole .....                                      | 25        |
| <b>3. Sicherheit</b> .....                                | <b>28</b> |
| 3.1. Allgemein .....                                      | 28        |
| 3.2. Typen von Sicherheitsmeldungen .....                 | 29        |
| 3.3. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise .....   | 30        |
| 3.4. Integration und Verantwortlichkeiten .....           | 32        |
| 3.5. Stoppkategorien .....                                | 32        |
| <b>4. Heben und Handhabung</b> .....                      | <b>33</b> |
| 4.1. Controller und Teach-Pendant .....                   | 33        |
| 4.2. Roboterarm .....                                     | 33        |
| <b>5. Montage und Befestigung</b> .....                   | <b>34</b> |
| 5.1. Befestigung des Roboterarms .....                    | 35        |
| 5.2. Bemessung des Ständers .....                         | 37        |
| 5.3. Montageanweisung .....                               | 40        |
| 5.4. Arbeitsbereich und Betriebsort .....                 | 41        |
| 5.4.1. Singularität .....                                 | 42        |
| 5.4.2. Feste und bewegliche Installation .....            | 43        |
| 5.5. Abstände der Control-Box .....                       | 44        |
| 5.6. Roboteranschluss: Basisflanschkabel .....            | 45        |
| 5.7. Roboteranschluss: Roboter-kabel .....                | 46        |
| 5.8. Netzanschluss .....                                  | 47        |
| <b>6. Anwendungs-Tab</b> .....                            | <b>49</b> |
| 6.1. Kommunikation .....                                  | 50        |
| <b>7. Erster Start</b> .....                              | <b>51</b> |
| 7.1. Roboter einschalten .....                            | 52        |
| 7.2. Seriennummer eingeben .....                          | 52        |

|   |           |
|---|-----------|
| 7.3. Starten des Roboterarms .....                              | 53        |
| 7.4. Roboter ausschalten .....                                  | 53        |
| <b>8. Installation .....</b>                                    | <b>54</b> |
| 8.1. Elektrische Warn- und Sicherheitshinweise .....            | 54        |
| 8.2. Anschlüsse der Control-Box .....                           | 57        |
| 8.3. Ethernet .....   | 58        |
| 8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants .....                  | 59        |
| 8.4.1. Hardware-Installation .....                              | 59        |
| 8.5. Controller-E/A .....                                       | 62        |
| 8.6. Sicherheits-E/A .....                                      | 65        |
| 8.6.1. Sicherheits-E/A-Signale .....                            | 69        |
| 8.7. Drei-Stellungs-Zustimmschalter .....                       | 75        |
| 8.8. Analog-E/A für allgemeine Zwecke .....                     | 76        |
| 8.8.1. Analoger Eingang: Kommunikationsschnittstelle .....      | 77        |
| 8.9. Digital-E/A für allgemeine Zwecke .....                    | 78        |
| 8.9.1. Digitaler Ausgang .....                                  | 79        |
| 8.10. EIN-/AUS-Fernsteuerung .....                              | 80        |
| 8.11. Endeffektor-Integration .....                             | 81        |
| 8.11.1. Werkzeug E/A .....                                      | 82        |
| 8.11.2. Maximale Nutzlast .....                                 | 84        |
| 8.11.3. Sicherungswerkzeug .....                                | 86        |
| 8.11.4. Nutzlast festlegen .....                                | 87        |
| 8.11.5. Spezifikationen für die Werkzeug-E/A-Installation ..... | 88        |
| 8.11.6. Werkzeugstromversorgung .....                           | 89        |
| 8.11.7. Digitalausgänge des Werkzeugs .....                     | 90        |
| 8.11.8. Digitaleingänge des Werkzeugs .....                     | 91        |
| 8.11.9. Analoge Werkzeugeingänge .....                          | 91        |
| 8.11.10. Werkzeugkommunikation-E/A .....                        | 93        |
| <b>9. Erstmalige Verwendung .....</b>                           | <b>94</b> |
| 9.1. Einstellungen .....  | 94        |
| 9.1.1. Passwort .....   | 95        |
| 9.1.2. Secure Shell (SSH) Zugriff .....                         | 99        |
| 9.1.3. Berechtigungen .....                                     | 100       |
| 9.1.4. Services .....   | 101       |
| 9.2. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen .....   | 101       |
| 9.2.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen .....              | 102       |
| 9.2.2. Sicherheitsfunktion .....                                | 103       |
| 9.3. Sicherheitskonfiguration .....                             | 103       |
| 9.4. Sicherheitspasswort festlegen .....                        | 103       |
| 9.5. Software-Sicherheitsgrenzen .....                          | 104       |

|   |            |
|---|------------|
| 9.5.1. Roboter-Limits .....                                 | 104        |
| 9.5.2. Sicherheitsebenen .....                              | 106        |
| <b>10. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken .....</b>    | <b>108</b> |
| 10.1. Allgemeine Cybersicherheit .....                      | 108        |
| 10.2. Cybersicherheitsanforderungen .....                   | 108        |
| 10.3. Richtlinien für die Cybersicherheit .....             | 110        |
| <b>11. Kommunikationsnetzwerke .....</b>                    | <b>111</b> |
| 11.1. Ethernet/IP .....                                     | 112        |
| 11.2. Profinet .....  | 113        |
| 11.3. UR Connect .....                                      | 116        |
| <b>12. Notfälle .....</b>                                   | <b>120</b> |
| 12.1. Not-Halt .....  | 120        |
| 12.2. Bewegung ohne Antriebskraft .....                     | 121        |
| 12.3. Betriebsmodus .....                                   | 122        |
| <b>13. Transport .....</b>                                  | <b>125</b> |
| 13.1. Aufbewahrung des Teach-Pendant .....                  | 126        |
| <b>14. Wartung und Reparatur .....</b>                      | <b>127</b> |
| 14.1. Testen der Stoppleistung .....                        | 128        |
| 14.2. Reinigung und Inspektion des Roboterarms .....        | 128        |
| <b>15. Entsorgung und Umwelt .....</b>                      | <b>135</b> |
| <b>16. Risikobewertung .....</b>                            | <b>137</b> |
| 16.1. Quetschgefahr .....                                   | 141        |
| 16.2. Nachlaufzeit und -weg .....                           | 142        |
| <b>17. Erklärungen und Zertifikate (Original: EN) .....</b> | <b>147</b> |
| <b>18. Erklärungen und Zertifikate .....</b>                | <b>149</b> |
| <b>19. Zertifizierungen .....</b>                           | <b>151</b> |
| <b>20. Zertifizierungen .....</b>                           | <b>153</b> |



# 1. Haftung und Verwendungszweck

## 1.1. Haftungsbeschränkung

---

**Beschreibung** Die in diesem Handbuch enthaltenen Informationen dürfen nicht als Garantie von UR dafür ausgelegt werden, dass der Industrieroboter keine Verletzungen oder Schäden verursacht, selbst wenn der Industrieroboter alle Sicherheitshinweise und Informationen für den Gebrauch befolgt.

## 1.2. Verwendungszweck

### Beschreibung



#### HINWEIS

Universal Robots übernimmt keine Verantwortung und keine Haftung für nicht genehmigte Verwendungen seiner Roboter oder Verwendungen, für die seine Roboter nicht bestimmt sind, und Universal Robots bietet keine Unterstützung für unbeabsichtigte Verwendungen.



#### HANDBUCH LESEN

Wenn Sie den Roboter nicht entsprechend der vorgesehenen Verwendung einsetzen, kann dies zu Gefährdungssituationen führen.

- Lesen und befolgen Sie die Empfehlungen zum Verwendungszweck und die Spezifikationen im Benutzerhandbuch.

Die Roboter von Universal Robots sind für die industrielle Handhabung von Werkzeugen/Endeffektoren oder für die Verarbeitung oder Übergabe von Komponenten oder Produkten vorgesehen.

Alle UR-Roboter sind mit Sicherheitsfunktionen ausgestattet, die speziell für kollaborative Anwendungen entwickelt wurden, bei denen die Roboteranwendung zusammen mit einem Menschen arbeitet. Die Einstellungen der Sicherheitsfunktionen müssen entsprechend der Risikobeurteilung der Roboteranwendung auf die entsprechenden Werte gesetzt werden.

Der Roboter und die Control-Box sind für den Innenbereich bestimmt, in dem normalerweise nur nicht leitende Verschmutzungen auftreten, d. h. Umgebungen mit Verschmutzungsgrad 2.

Kollaborative Anwendungen sind nur für ungefährliche Anwendungen vorgesehen, bei denen die gesamte Anwendung, einschließlich Werkzeug/Endeffektor, Werkstück, Hindernisse und andere Maschinen, gemäß der Risikobeurteilung der spezifischen Anwendung nur ein geringes Risiko birgt.

**WARNUNG**

Die nicht bestimmungsgemäße Verwendung von UR-Robotern oder UR-Produkten kann zu Verletzungen, Tod und/oder Sachschäden führen. Verwenden Sie den UR-Roboter oder die UR-Produkte nicht für die unten aufgeführten unbeabsichtigten Zwecke und Anwendungen:

- Medizinische Verwendung, d. h. Verwendung im Zusammenhang mit Krankheiten, Verletzungen oder Behinderungen beim Menschen, einschließlich der folgenden Zwecke:
    - Rehabilitation
    - Assessment
    - Kompensation oder Entlastung
    - Diagnose
    - Behandlung
    - Chirurgisch
    - Gesundheitswesen
    - Prothesen und andere Hilfsmittel für körperlich Behinderte
    - Jegliche Verwendung in der Nähe eines Patienten
  - Handhabung, Heben oder Transport von Personen
  - Jede Anwendung, die die Einhaltung bestimmter Hygiene- und/oder Sanitärstandards erfordert, wie z. B. die Nähe oder der direkte Kontakt mit Lebensmitteln, Getränken, pharmazeutischen und/oder kosmetischen Produkten.
    - UR-Gelenkfett leckt und kann auch als Dampf in die Luft abgegeben werden.
    - UR-Gelenkfett ist nicht „lebensmittelverträglich“.
    - UR-Roboter erfüllen keine Standards für Lebensmittel, der National Sanitization Foundation (NSF), der Food and Drug Administration (FDA) oder für hygienisches Design.
- Hygienestandards, z. B. ISO 14159 und EN 1672-2, verlangen die Durchführung einer Hygienerisikobeurteilung.
- Jegliche Nutzung oder Anwendung, die von der beabsichtigten Nutzung, den Spezifikationen und Zertifizierungen der UR-Roboter oder UR-Produkte abweicht.
  - Missbrauch ist verboten, da dies zum Tod, zu Verletzungen und/oder zu Sachschäden führen kann.

UNIVERSAL ROBOTS LEHNT AUSDRÜCKLICH JEDE AUSDRÜCKLICHE ODER STILLSCHWEIGENDE GARANTIE DER EIGNUNG FÜR EINE BESTIMMTE VERWENDUNG AB.

**WARNUNG**

Nehmen Sie am Roboter keine Veränderungen vor. Modifizieren oder verändern Sie die Endkappen der e-Series nicht. Eine Änderung kann unvorhergesehene Gefahren mit sich bringen. Alle autorisierten Demontage- und Montagearbeiten müssen von einem UR-Servicezentrum durchgeführt werden oder können von qualifizierten Personen gemäß der neuesten Version aller relevanten Service-Handbücher durchgeführt werden.

**WARNUNG**

Wenn Sie die zusätzlichen Risiken betreffend Reichweite, Nutzlasten, Betriebsdrehmomente und Geschwindigkeiten, die mit einer Roboteranwendung verbunden sind, nicht berücksichtigen, kann dies zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Ihre Risikobeurteilung für die Anwendung muss die Risiken einschließen, die mit der Reichweite, der Bewegung, der Nutzlast und der Geschwindigkeit des Roboters, des Endeffektors und des Werkstücks verbunden sind.

## 2. Ihr Roboter

---

### Einleitung

Glückwunsch zum Kauf Ihres neuen Universal-Robots-Roboters, der aus dem Roboterarm (Manipulator), der Control-Box und dem Teach-Pendant besteht.

Der Roboterarm wurde ursprünglich entwickelt, um den Bewegungsumfang eines menschlichen Arms nachzuahmen. Er besteht aus Aluminiumrohren, die über sechs Gelenke beweglich sind und eine hohe Flexibilität in Ihrer Automatisierungsinstallation ermöglichen.

Mit PolyScope, der patentierten Programmierschnittstelle von Universal Robots, können Sie Ihre Automatisierungsanwendungen erstellen, laden und ausführen.

---

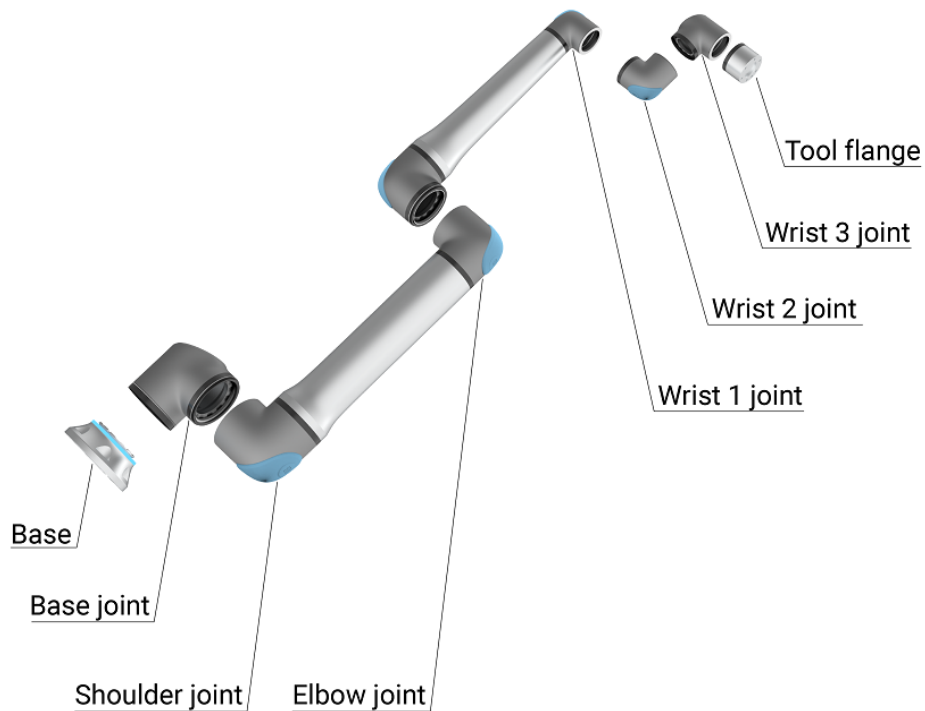
### Im Lieferumfang

- Roboterarm
- Controller
- Teach-Pendant oder ein 3PE-Teach-Pendant
- Montagevorrichtung für die Control-Box
- Montagevorrichtung für das 3PE-Teach-Pendant
- Schlüssel zum Öffnen der Control-Box
- Kabel zum Verbinden des Roboterarms und der Control-Box (je nach Größe des Roboters sind mehrere Optionen verfügbar)
- Strom- bzw. Netzkabel für Ihre jeweilige Region
- Rundschlinge oder Hebegurt (je nach Größe des Roboters)
- Werkzeugkabeladapter (je nach Roboter Ausführung)
- Dieses Handbuch

**Der Roboterarm**

Die Gelenke, die Basis und der Werkzeugflansch sind die Hauptkomponenten des Roboterarms. Der Controller koordiniert die Gelenkbewegungen, um den Roboterarm zu bewegen.

Wenn Sie einen Endeffektor (Werkzeug) am Werkzeugflansch am Ende des Roboterarms anbringen, kann der Roboter ein Werkstück manipulieren. Einige Werkzeuge haben einen speziellen Zweck, der über die Manipulation eines Teils hinausgeht, z. B. QC-Inspektion, Auftragen von Klebstoffen und Schweißen.



1.1: Die Hauptkomponenten des Roboterarms.

- **Basis:** wo der Roboterarm befestigt ist.
- **Schulter** und **Ellbogen:** machen größere Bewegungen.
- **Handgelenk 1** und **Handgelenk 2:** dienen der Ausführung kleinerer Bewegungen.
- **Handgelenk 3:** wo das Werkzeug am Werkzeugflansch befestigt ist.

Bei dem Roboter handelt es sich um eine unvollständige Maschine, für die eine Einbauerklärung bereitgestellt wird. Für jede Roboteranwendung ist eine Risikobeurteilung erforderlich.

**Über das Handbuch**

Dieses Handbuch enthält Sicherheitshinweise, Richtlinien für den sicheren Gebrauch und Anweisungen zur Montage des Roboterarms, der Control-Box und des Teach-Pendants. Dort finden Sie auch Anleitungen, wie Sie mit der Installation beginnen und wie Sie den Roboter programmieren können.

Lesen Sie den Verwendungszweck und halten Sie ihn ein. Führen Sie eine Risikobeurteilung durch. Installieren und verwenden Sie das Gerät in Übereinstimmung mit den elektrischen und mechanischen Spezifikationen in diesem Benutzerhandbuch.

Die Risikobeurteilung erfordert ein Verständnis der Gefahren, Risiken und Maßnahmen zur Risikominderung für die Roboteranwendung. Die Integration von Robotern kann ein Grundniveau an mechanischer und elektrischer Ausbildungskennntnisse erfordern.

**Haftungsausschluss für Inhalte**

Universal Robots A/S verbessert weiterhin die Zuverlässigkeit und Leistung seiner Produkte und behält sich daher das Recht vor, Produkte und Produktdokumentationen ohne vorherige Ankündigung zu aktualisieren. Universal Robots A/S unternimmt alle Anstrengungen, dass der Inhalt dieses Benutzerhandbuchs genau und korrekt ist, übernimmt jedoch keine Verantwortung für jedwede Fehler oder fehlende Informationen.

Dieses Handbuch enthält keine Garantiefinformationen.

**myUR**

Im myUR-Portal können Sie alle Ihre Roboter registrieren, Servicefälle verfolgen und Antworten zu allgemeinen Supportfragen finden.

Melden Sie sich bei [myur.universal-robots.com](https://myur.universal-robots.com) an, um auf das Portal zuzugreifen.

Im myUR-Portal werden Ihre Anfragen entweder von Ihrem bevorzugten Händler bearbeitet oder an den Kundendienst von Universal Robots weitergeleitet. Sie können auch die Roboterüberwachung abonnieren und zusätzliche Benutzerkonten in Ihrem Unternehmen verwalten.

**Support**

Die Support-Website [www.universal-robots.com/support](https://www.universal-robots.com/support) enthält andere Sprachversionen dieses Handbuchs

**UR+**

Der Online-Showroom UR+[www.universal-robots.com/plus](https://www.universal-robots.com/plus) bietet hochmoderne Produkte, mit denen Sie Ihre UR-Roboteranwendung individuell gestalten können. Hier finden Sie alles, was Sie brauchen, an einem Ort: von Werkzeugen und Zubehör bis hin zu Software.

UR+-Produkte lassen sich mit UR-Robotern verbinden und arbeiten mit ihnen zusammen, um eine einfache Einrichtung und eine reibungslose Benutzererfahrung zu gewährleisten. Alle UR+-Produkte werden von UR getestet.

Sie erhalten Zugang zum UR+-Partnerprogramm über unsere Softwareplattform ([plus.universal-robots.com](https://plus.universal-robots.com)), womit Sie noch benutzerfreundlichere Anwendungen für UR-Roboter entwickeln können.

**UR-Forum** Das UR-Forum [forum.universal-robots.com](http://forum.universal-robots.com) bietet Roboter-Enthusiasten aller Erfahrungsstufen die Möglichkeit, sich mit UR und untereinander auszutauschen und Fragen zu stellen. Das UR-Forum wurde zwar von UR+ gegründet und unsere Administratoren sind UR-Mitarbeiter, aber der größte Teil der Inhalte wird von Ihnen, den Benutzern des UR-Forums, erstellt.

---

**Akademie** Die Website der UR Academy [academy.universal-robots.com](http://academy.universal-robots.com) bietet eine Vielzahl von Schulungsmöglichkeiten.

---

**Entwickler-Suite** Die UR Developer Suite [universal-robots.com/products/ur-developer-suite](http://universal-robots.com/products/ur-developer-suite) ist eine Sammlung aller Tools, die Sie zum Aufbau einer kompletten Lösung benötigen, einschließlich der Entwicklung von URCaps, der Anpassung von Endeffektoren und der Integration von Hardware.

---

**Online-Handbücher** Handbücher, Leitfäden und Anleitungen können online gelesen werden. Wir haben eine große Anzahl von Dokumenten unter <https://www.universal-robots.com/manuals> zusammengestellt.

- PolyScope-Software-Handbuch mit Beschreibungen und Anweisungen für die Software
  - Service-Handbuch mit Anleitungen zur Fehlerbehebung, Instandhaltung und Instandsetzung
  - Script-Handbuch mit Scripts für eine gründliche Programmierung
-

## 2.1. Technische Spezifikationen UR16e

|   |  |
|---|--|
| Robotertyp  | UR16e  |
| Maximale Nutzlast                                   | 16 kg / 35,2 lb  |
| Reichweite  | 900 mm / 35,4 in   |
| Freiheitsgrade                                      | 6 Drehgelenke  |
| Programmierung                                      | PolyScope-GUI auf 12-Zoll-Touchscreen.<br>oder PolyScope-X-GUI auf 12-Zoll-Touchscreen.  |
| Stromverbrauch (durchschnitt)                       | 585 WCa. 350 W mit einem typischen Programm  |
| Umgebungstemperaturbereich                          | 0-50 °C. Bei Umgebungstemperaturen über 35 °C kann der Roboter mit reduzierter Geschwindigkeit und Leistung arbeiten.  |
| Sicherheitsfunktionen                               | 17 hochentwickelte Sicherheitsfunktionen. PLd Kategorie 3 in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849-1.  |
| IP-Klassifizierung                                  | IP54   |
| Reinraumklassifizierung                             | Roboterarm: ISO-Klasse 5,<br>Controller: ISO-Klasse 6  |
| Lärm  | Roboterarm: Weniger als 65 dB(A) Steuergerät: Weniger als 50 dB(A)   |
| E/A-Anschlüsse des Werkzeugs                        | 2 Digitaleingänge, 2 Digitalausgänge, 2 Analogeingänge   |
| Stromversorgung & Spannung der Werkzeug-E/A         | 2 A (Doppel-Pin) 1 A (Einzelner Pin) & 12 V/24 V   |
| Genauigkeit des Kraftmomentsensors                  | 5,5 N  |
| Geschwindigkeit                                     | Basis und Schultergelenke: Max. 120 °/s.<br>Alle anderen Gelenke: Max. 180 °/s.<br>Werkzeug: ca. 1 m/s / ca. 39,4 in/s.  |
| Posenwiederholbarkeit                               | ± 0,05 mm / ± 0,0019 in (1,9 mils) gemäß ISO 9283  |
| Gelenkbereiche                                      | ± 360 ° für alle Gelenke   |
| Stellfläche   | Ø190 mm / 7,5 in   |
| Materialien   | Aluminium, PC/ASA Kunststoff   |
| Roboter- gewicht                                    | 33,1 kg / 72,9 lb  |
| Häufigkeit der Systemaktualisierung                 | 500 Hz   |
| Größe der Control-Box (B × H × T)                   | 460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 Zoll × 17,6 Zoll × 10 Zoll   |
| E/A-Anschlüsse der Control-Box                      | 16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge, 2 analoge Ausgänge   |
| E/A-Stromversorgung der Control-Box                 | 24 V 2 A im Steuerkasten   |
| Kommunikation                                       | MODBUS TCP & Ethernet/IP-Adapter, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0   |
| Werkzeugkommunikation                               | RS   |
| Stromquelle der Control-Box                         | 100-240 VAC, 47-440 Hz   |
| Kurzschluss-Strombelastbarkeit (SCCR)               | 200 A  |
| TP-Kabel: Teach-Pendant zur Control-Box             | 4,5 m / 177 in   |
| Roboter- kabel: Roboterarm zur Steuerbox (Optionen) | Standard (PVC) 6 m/236 Zoll x 13,4 mm<br>Standard (PVC) 12 m/472.4 Zoll x 13,4 mm<br>Hiflex (PUR) 6 m/236 in x 12,1 mm<br>Hiflex (PUR) 12 m/472,4 in x 12,1 mm |

## 2.2. Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter

**Beschreibung** Abhängig von der Robotergeneration kann Ihr Teach-Pendant ein integriertes 3PE-Gerät enthalten. Dies wird als 3-Position Enabling Teach-Pendant (3PE TP) bezeichnet.  
Roboter mit höherer Nutzlast können nur das 3PE TP verwenden.

Wenn Sie ein 3PE TP verwenden, befinden sich die Tasten wie unten dargestellt auf der Unterseite des Teach-Pendants. Sie können je nach Wunsch eine der beiden Tasten verwenden.

Wenn das Teach-Pendant getrennt ist, müssen Sie ein externes 3PE-Gerät anschließen und konfigurieren. Die 3PE-TP-Funktionalität erstreckt sich auf die PolyScope-Schnittstelle, wo es zusätzliche Funktionen in der Kopfzeile gibt.

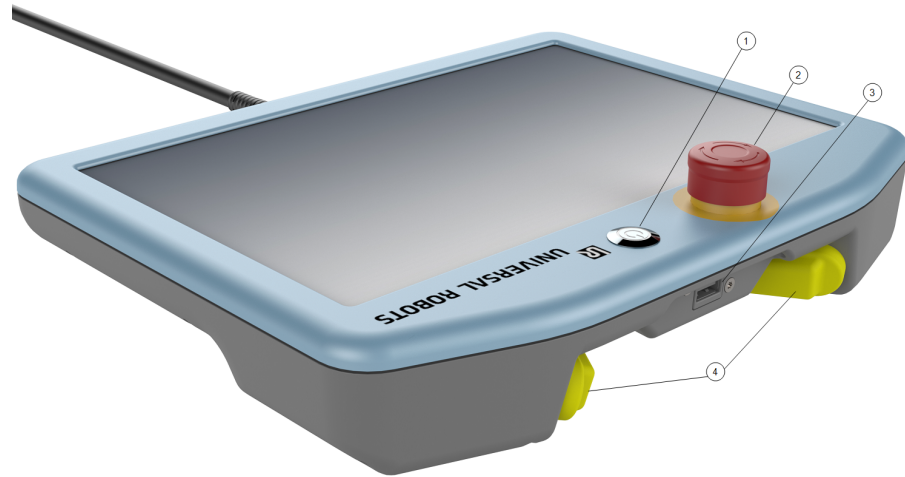


### HINWEIS

- Falls Sie einen UR20- oder UR30-Roboter gekauft haben, wird ein Teach-Pendant ohne das 3PE-Gerät nicht funktionieren.
- Die Verwendung eines UR20 oder UR30 erfordert einen externen Zustimmschalter oder ein 3PE-Teach-Pendant, wenn Sie innerhalb der Reichweite der Roboteranwendung programmieren oder anlernen möchten. Siehe ISO 10218-2.
- Das 3PE-Teach-Pendant ist nicht im Lieferumfang der OEM Control Box enthalten, weshalb die Aktivierung der Gerätefunktionalität nicht vorgesehen ist.

**Überblick  
über TP**

1. Einschalttaste
2. Not-Aus-Taste
3. USB-Anschluss (mit Staubschutz)
4. 3PE-Tasten

**Freedrive**

Unter jeder 3PE-Taste befindet sich ein Freedrive-Robotersymbol, wie unten abgebildet.



### 2.2.1. 3PE-Tasten des Teach-Pendants

**Beschreibung**

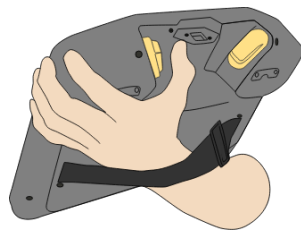


**HINWEIS**

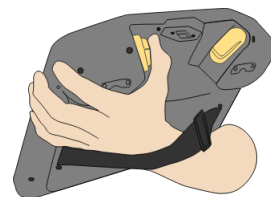
Die 3PE-Tasten sind nur im manuellen Modus aktiv. Im Automatikbetrieb ist für die Roboterbewegung keine Betätigung der 3PE-Taste erforderlich.

Die folgende Tabelle beschreibt die Funktionen der 3PE-Tasten.

| Position |                  | Beschreibung  | Aktion   |
|----------|------------------|---|--|
| 1        | Lösen            | Es wird kein Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie ist nicht gedrückt.                      | Die Bewegung des Roboters wird im manuellen Modus angehalten. Der Roboterarm wird nicht vom Strom genommen und die Bremsen bleiben gelöst. |
| 2        | Leichtes Drücken | Es wird etwas Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie wird bis zu einem Mittelpunkt gedrückt. | Ermöglicht das Abspielen Ihres Programms, wenn sich der Roboter im manuellen Modus befindet.   |
| 3        | Starkes Drücken  | Es wird voller Druck auf die 3PE-Taste ausgeübt. Sie wird ganz nach unten gedrückt.         | Die Bewegung des Roboters wird im manuellen Modus angehalten. Der Roboter befindet sich in 3PE-Halt.                                       |



1 Taste loslassen



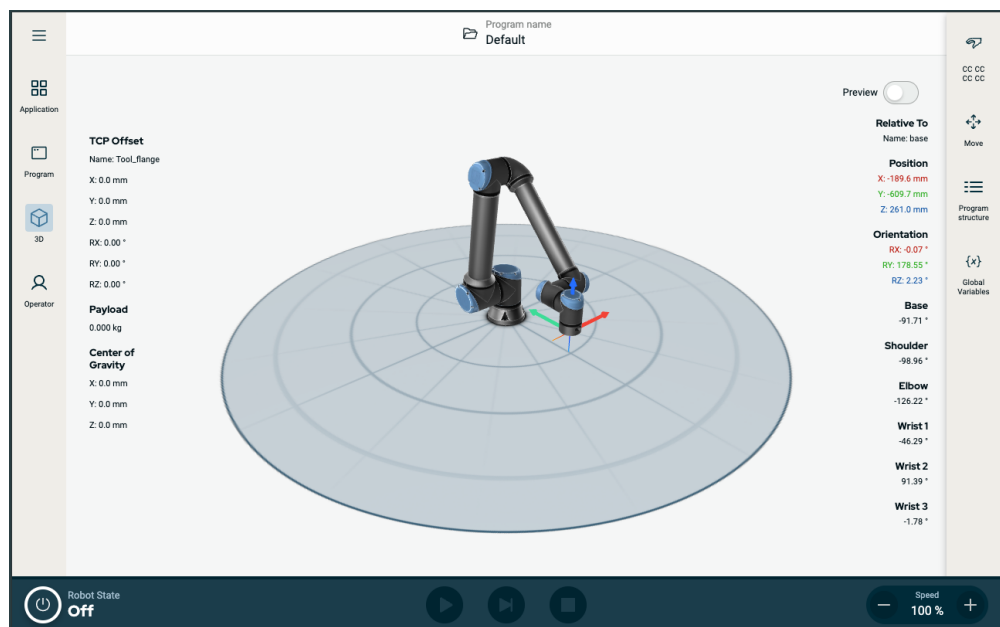
2 Taste drücken

## 2.3. PolyScope X Übersicht

**Übersicht** PolyScope X ist die auf dem Teach-Pendant installierte grafische Benutzeroberfläche (GUI), die den Roboterarm über einen Touchscreen bedient. Über die Schnittstelle von PolyScope X können Sie Programme erstellen, laden und ausführen.

**Bildschirmlayout** Die Benutzeroberfläche ist wie in der folgenden Abbildung dargestellt unterteilt:

- **Kopfzeile** - mit Button zum Laden oder Erstellen von Programmen und zum Zugriff auf Programmmodule.
- **Linke Kopfzeile** - mit Symbolen/Tabs zur Auswahl eines Hauptbildschirms.
- **Rechte Kopfzeile** - mit Symbolen/Tabs zur Auswahl eines Multitask-Bildschirms.
- **Fußzeile** - mit Buttons zur Steuerung der Roboterleistung und des geladenen Programms.



**Bildschirmkombinationen**

Der Hauptbildschirm und der Multitasking-Bildschirm bilden zusammen den Betriebsbildschirm des Roboters.

Der Multitasking-Bildschirm ist unabhängig vom Hauptbildschirm, sodass Sie verschiedene Aufgaben ausführen können. Sie können beispielsweise ein Programm im Hauptbildschirm konfigurieren, während Sie den Roboterarm im Multitasking-Bildschirm bewegen. Sie können den Multitasking-Bildschirm auch ausblenden, wenn er nicht benötigt wird.

- **Hauptbildschirm** - mit Feldern und Optionen zur Verwaltung und Überwachung von Roboteraktionen.
- **Multitasking-Bildschirm** - mit Feldern und Optionen, die sich oft auf den Hauptbildschirm beziehen.

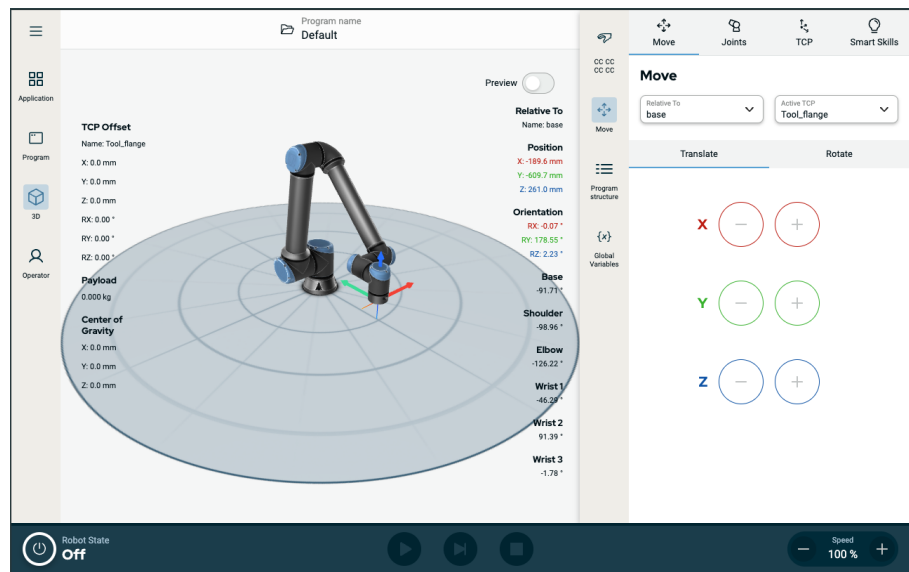


Abbildung 1.2: Hauptbildschirm und Multitasking-Bildschirm

**So blenden Sie den Multitasking-Bildschirm ein/aus**

1. Tippen Sie in der rechten Kopfzeile auf ein beliebiges Symbol, um den Multitasking-Bildschirm anzuzeigen.  
Die rechte Kopfzeile wird auf die Bildschirmmitte erweitert, um den Multitasking-Bildschirm aufzunehmen.
2. Tippen Sie auf das aktuell ausgewählte Symbol in der rechten Kopfzeile, um den Multitasking-Bildschirm auszublenden.

## 2.3.1. Touch-Screen

|                                     |   |
|-------------------------------------|---|
| <b>Beschreibung</b>                 | <p>Der Teach-Pendant-Touch-Screen ist für den Einsatz in Industrieumgebungen optimiert. Im Gegensatz zur Unterhaltungselektronik ist der Touch-Screen des Teach Pendant von der Konstruktion her widerstandsfähiger gegen Umwelteinflüsse wie z. B:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Wassertröpfchen und/oder Tröpfchen vom Maschinenkühlmittel</li> <li>• Funkwellenemissionen</li> <li>• Andere leitungsgebundene Emissionen in der Betriebsumgebung</li> </ul>   |
| <b>Verwendung des Touch-Screens</b> | <p>Die Berührungsempfindlichkeit ist so ausgelegt, dass eine falsche Auswahl in PolyScope X vermieden wird und unerwartete Bewegungen des Roboters verhindert werden.</p> <p>Die besten Ergebnisse erzielen Sie, wenn Sie mit der Fingerspitze eine Auswahl auf dem Bildschirm treffen. In diesem Handbuch wird dies als „Tippen“ bezeichnet. Falls gewünscht, kann ein handelsüblicher Stift zur Auswahl auf dem Bildschirm verwendet werden. Im folgenden Abschnitt werden die Symbole/Tabs und Buttons in der Oberfläche von PolyScope X aufgelistet und definiert.</p> <p>Im folgenden Abschnitt werden die Symbole/Tabs und Buttons in der Oberfläche von PolyScope X aufgelistet und definiert.</p> |

## 2.3.2. Symbole

### Linke Kopfzeilensymbole

| Symbol  | Titel     | Beschreibung   |
|---|-----------|--|
|  | Benutzer  | Eine unkomplizierte Möglichkeit, den Roboter anhand vordefinierter Programme einzusetzen.                  |
|  | Anwendung | Für die Konfiguration der Roboterarm-Einstellungen und externen Vorrichtungen, z. B. die Montage und TCPs. |
|  | Programm  | Modifiziert das aktuelle Roboterprogramm.  |
|  | 3D        | Steuert und/oder regelt die Roboterbewegung.   |
|  | Mehr      | Zugriff auf Informationen und Einstellungen.   |



Info

Zeigt Informationen über den Roboter an.



Einstellungen

Für die Konfiguration von Einstellungen zur Software, z. B. Sprache und Einheiten.



Leistung

Zum Ein- oder Ausschalten des Roboters.



Sicherheitsprüfsumme

Zeigt die aktive Sicherheitsprüfsumme und detaillierte Parameter an und ändert den Betriebsmodus.

## Fußzeilen-Buttons

| Symbol  | Titel                  | Beschreibung   |
|---|------------------------|--|
|    |                        | Verwaltet den Roboterstatus. Wenn ROT, drücken Sie es, um den Roboter betriebsbereit zu machen.  |
|    | Initialisieren         | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Schwarz, Ausgeschaltet. Der Roboterarm befindet sich in einem gestoppten Zustand.</li> <li>• Orange, Leerlauf. Der Roboterarm ist eingeschaltet, jedoch nicht für den normalen Betrieb bereit.</li> <li>• Orange, gesperrt. Der Roboterarm ist gesperrt.</li> <li>• Grün, Normal. Der Roboterarm ist eingeschaltet und betriebsbereit.</li> <li>• Rot, Fehler. Der Roboter befindet sich in einem Fehlerzustand, z. B. Not-Halt.</li> <li>• Blau, Übergang. Der Roboter wechselt den Zustand, z. B. beim Lösen der Bremse.</li> </ul> |
|    |                        |  |
|    |                        |  |
|   |                        |  |
|  |                        |  |
|  | Play                   | Startet das aktuell geladene Programm.   |
|  | Schritt                | Ermöglicht die Ausführung eines Programms in einem Schritt.  |
|  | Stopp                  | Hält das aktuell geladene Programm an.   |
|  | Geschwindigkeitsregler | Verwaltet den Roboterstatus. Wenn ROT, drücken Sie es, um den Roboter betriebsbereit zu machen.  |

## 3. Sicherheit

### 3.1. Allgemein

**Beschreibung**

Lesen Sie die allgemeinen Sicherheitshinweise sowie die Anweisungen und Hinweise zur Risikobeurteilung und zum Verwendungszweck. In den folgenden Abschnitten werden sicherheitsrelevante Funktionen beschrieben und definiert, die für kollaborative Anwendungen besonders wichtig sind.

**WARNUNG**

Für die Sicherheit von Personal und Ausrüstung muss eine Risikobeurteilung der Anwendung durchgeführt werden.

Lesen und verstehen Sie die spezifischen technischen Daten, die für die Montage und Installation relevant sind, um die Integration von UR-Robotern zu verstehen, bevor der Roboter zum ersten Mal eingeschaltet wird.

Beachten und befolgen Sie unbedingt alle Montageanweisungen in den folgenden Abschnitten dieses Handbuchs.

**HINWEIS**

Universal Robots schließt jedwede Haftung aus, wenn der Roboter (Controller des Arms und/oder Teach-Pendant) beschädigt, verändert oder auf bestimmte Weise manipuliert wird. Universal Robots kann nicht für Schäden am Roboter oder an anderen Geräten verantwortlich gemacht werden, die durch Programmierfehler, unbefugten Zugriff auf den UR-Roboter und seinen Inhalt oder Fehlfunktionen des Roboters verursacht werden.

## 3.2. Typen von Sicherheitsmeldungen

### Beschreibung

Sicherheitsmeldungen werden verwendet, um wichtige Informationen hervorzuheben. Lesen Sie alle Hinweise, um die Sicherheit zu gewährleisten und Verletzungen von Personen und Schäden am Produkt zu vermeiden. Die verschiedenen Arten von Sicherheitsmeldungen sind unten definiert.



#### WARNUNG

Weist auf eine Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann.



#### WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Weist auf eine elektrische Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann.



#### WARNUNG: HEIßE OBERFLÄCHE

Weist auf eine gefährliche heiße Oberfläche hin, die bei Berührung oder Beinahe-Berührung zu Verletzungen führen kann.



#### VORSICHT

Weist auf eine Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zu Verletzungen führen kann.



#### ERDUNG

Zeigt die Erdung an.



#### SCHUTZERDUNG

Zeigt die Schutzerdung an.



#### HINWEIS

Weist auf die Gefahr von Geräteschäden und/oder auf wichtige Informationen hin.



#### HANDBUCH LESEN

Weist auf ausführlichere Informationen hin, die im Handbuch nachzuschlagen sind.

## 3.3. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise

**Beschreibung** Die folgenden Warnmeldungen können in den folgenden Abschnitten wiederholt, erläutert oder detailliert werden.



### WARNUNG

Die Nichteinhaltung der unten aufgeführten allgemeinen Sicherheitspraktiken kann zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm und das Werkzeug/Anbauteil ordnungsgemäß und fest angeschraubt sind.
- Vergewissern Sie sich, dass die Roboteranwendung genügend Platz hat, um frei zu arbeiten.
- Vergewissern Sie sich, dass das Personal während der gesamten Lebensdauer der Roboteranwendung geschützt ist, einschließlich Transport, Installation, Inbetriebnahme, Programmierung/Anlernen, Betrieb und Verwendung, Demontage und Entsorgung.
- Vergewissern Sie sich, dass die Sicherheitsparameter des Roboters so eingestellt sind, dass das Personal geschützt ist, einschließlich derjenigen, die sich in Reichweite der Roboteranwendung befinden.
- Vermeiden Sie die Verwendung des Roboters, wenn er beschädigt ist.
- Vermeiden Sie das Tragen von loser Kleidung oder Schmuck, wenn Sie mit dem Roboter arbeiten. Lange Haare zurückbinden.
- Vermeiden Sie es, mit den Fingern hinter die innere Abdeckung der Control-Box zu greifen.
- Informieren Sie die Benutzer über sämtliche Gefährdungssituationen und vorhandene Schutzmaßnahmen, und erläutern Sie sämtliche Einschränkungen dieser Schutzmaßnahmen sowie die Restrisiken.
- Informieren Sie die Benutzer darüber, wo sich die Nothalt-Tasten befinden und wie diese im Falle eines Notfalls verwendet werden.
- Warnen Sie Personen, sich außerhalb der Reichweite des Roboters aufzuhalten, auch kurz vor Start der Roboteranwendung.
- Achten Sie auf die Ausrichtung des Roboters, um die Bewegungsrichtung zu verstehen, wenn Sie das Teach-Pendant verwenden.
- Halten Sie sich an die Anforderungen in ISO 10218-2.



### WARNUNG

Die Handhabung von Werkzeugen/Endeffektoren mit scharfen Kanten und/oder Klemmpunkten kann zu Verletzungen führen.

- Vergewissern Sie sich, dass die Werkzeuge/Endeffektoren keine scharfen Kanten oder Klemmpunkte haben.
- Es könnten Schutzhandschuhe und/oder Schutzbrillen erforderlich sein.

**WARNUNG: HEIÙE OBERFLÄCHE**

Längerer Kontakt mit der vom Roboterarm und der Control-Box erzeugten Hitze kann zu Unbehagen und Verletzungen führen.

- Fassen Sie den Roboter während des Betriebs oder unmittelbar nach dem Betrieb nicht an.
- Prüfen Sie die Temperatur auf dem Protokollbildschirm, bevor Sie den Roboter anfassen.
- Lassen Sie den Roboter abkühlen, indem Sie ihn ausschalten und eine Stunde warten.

**VORSICHT**

Die Nichtdurchführung einer Risikobeurteilung vor Integration und Betrieb kann das Verletzungsrisiko erhöhen.

- Führen Sie eine Risikobewertung durch und reduzieren Sie die Risiken vor dem Betrieb.
- Betreten Sie nicht den Bewegungsbereich des Roboters und berühren Sie die Roboteranwendung während des Betriebs nicht, wenn dies in der Risikobeurteilung so festgelegt wurde. Installieren Sie eine Schutzvorrichtung.
- Lesen Sie die Informationen zur Risikobeurteilung.

**VORSICHT**

Die Verwendung des Roboters mit nicht getesteten externen Maschinen oder in einer nicht getesteten Anwendung kann das Verletzungsrisiko für das Personal erhöhen.

- Testen Sie sämtliche Funktionen und das Roboterprogramm separat.
- Lesen Sie die Informationen zur Inbetriebnahme.

**HINWEIS**

Sehr starke Magnetfelder können den Roboter beschädigen.

- Setzen Sie den Roboter keinen permanenten Magnetfeldern aus.

**HANDBUCH LESEN**

Überprüfen Sie, ob alle mechanischen und elektrischen Geräte gemäß den relevanten Spezifikationen und Warnhinweisen installiert wurden.

## 3.4. Integration und Verantwortlichkeiten

### Beschreibung

Die Informationen in diesem Handbuch decken weder den Entwurf, die Installation, die Integration und den Betrieb einer Roboteranwendung ab, noch alle Peripheriegeräte, die die Sicherheit der Roboteranwendung beeinflussen können. Die Roboteranwendung muss gemäß den Sicherheitsanforderungen aus den relevanten Normen und Vorschriften des Landes konzipiert und installiert werden, in dem der Roboter installiert wird.

Die Personen, die den UR-Roboter integrieren, sind dafür verantwortlich, dass die in dem betreffenden Land geltenden Vorschriften eingehalten werden und dass etwaige Risiken bei der Roboteranwendung angemessen reduziert werden. Dies beinhaltet, beschränkt sich jedoch nicht auf:

- Durchführung einer Risikobewertung für das komplette Robotersystem
- Kopplung von anderen Maschinen und zusätzlichen Schutzmechanismen, wenn die Risikobeurteilung dies vorgibt
- Einrichtung der korrekten Sicherheitseinstellungen in der Software
- Sicherstellen, dass die Sicherheitsmaßnahmen nicht verändert werden
- Validierung des Entwurfs, der Installation und der Integration der Roboteranwendung
- Spezifizierung der Nutzungsanweisungen
- Kennzeichnung der Roboterinstallation mit relevanten Schildern und Angaben von Kontaktinformationen des Integrators
- Bewahren Sie alle Unterlagen auf, einschließlich der Risikobeurteilung der Anwendung, dieses Handbuchs und weiterer relevanter Unterlagen.

## 3.5. Stoppkategorien

### Beschreibung

Je nach den Umständen kann der Roboter drei Arten von Stopp-Kategorien (gemäß IEC 60204-1) ausführen. Diese Kategorien sind in der folgenden Tabelle beschrieben:

| Stoppkategorien | Beschreibung   |
|-----------------|--|
| 0               | Roboter durch die sofortige Trennung der Stromversorgung anhalten.   |
| 1               | Roboter auf geordnete und kontrollierte Weise anhalten. Stromversorgung wird getrennt, sobald der Roboter anhält.                            |
| 2               | *Roboter mit Energie für Antriebe anhalten; Bahnverlauf wird beibehalten. Antriebsenergie wird beibehalten, auch nachdem der Roboter anhält. |

\* Universal Robots-Stops der Kategorie 1 und 2 sind im Verlauf als SS1- oder SS2-Stops nach IEC 61800-5-2 beschrieben.

## 4. Heben und Handhabung

---

**Beschreibung** Die Roboterarme sind in verschiedenen Größen und Gewichten erhältlich, daher ist es wichtig, für jedes Modell die geeigneten Hebe- und Handhabungstechniken anzuwenden. Hier finden Sie Informationen zum sicheren Anheben und zur Handhabung des Roboters.

---

### 4.1. Controller und Teach-Pendant

---

**Beschreibung** Die Control-Box und das Teach-Pendant können jeweils von einer Person getragen werden. Während des Betriebs sind alle Kabel aufzuwickeln und zu halten, um Stolperfallen zu vermeiden.

---

### 4.2. Roboterarm

---

**Beschreibung** Der Roboterarm kann je nach Gewicht von einer oder zwei Personen getragen werden, es sei denn, es wird eine Schlinge bereitgestellt. Wenn die Schlinge bereitgestellt wird, sind Hebe- und Transportmittel erforderlich.

---

# 5. Montage und Befestigung

---

**Beschreibung** Installieren und schalten Sie den Roboterarm und die Steuerbox ein, um mit der Verwendung von PolyScope zu beginnen.

---

**Montage des Roboters** Sie müssen den Roboterarm, die Control-Box und das Teach-Pendant zusammenbauen, um fortfahren zu können.

1. Packen Sie den Roboterarm und die Control-Box aus.
2. Montieren Sie den Roboterarm auf einer stabilen, vibrationsfreien Oberfläche.  
Stellen Sie sicher, dass die Oberfläche mindestens dem 10-fachen des vollen Drehmoments des Basisgelenks und mindestens dem 5-fachen des Gewichts des Roboterarms standhält.
3. Stellen Sie die Control-Box auf ihren Fuß.
4. Schließen Sie das Roboterarmkabel zwischen Roboterarm und Control-Box an.
5. Schließen Sie das Netzkabel der Control-Box an.



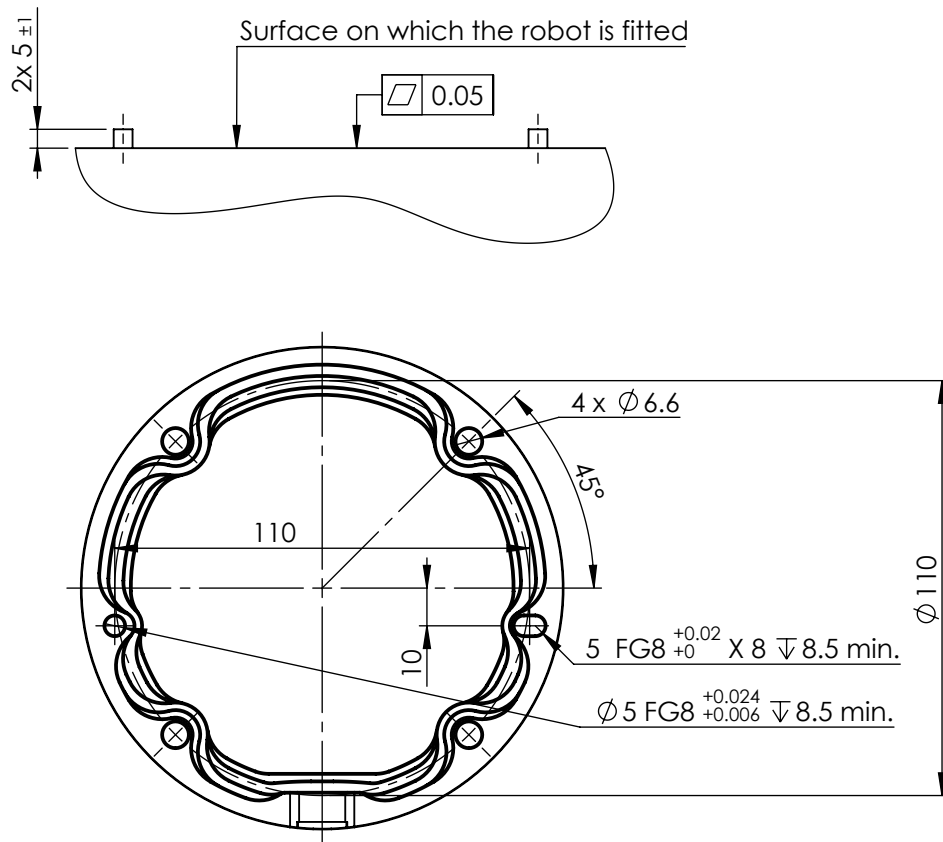
## WARNUNG

Wenn Sie den Roboterarm nicht auf einer stabilen Oberfläche befestigen, kann es zu Verletzungen kommen, wenn der Roboter herunterfällt.

- Stellen Sie sicher, dass der Roboterarm auf einer stabilen Arbeitsfläche befestigt ist
-

## 5.1. Befestigung des Roboterarms

### Beschreibung



Abmessungen und Lochmuster für die Montage des Roboters.

### Um den Roboterarm abzuschalten



#### WARNUNG

Unerwarteter Anlauf und/oder Bewegung kann zu Verletzungen führen

- Schalten Sie den Roboterarm ab, um einen unerwarteten Start während der Montage und Demontage zu verhindern.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf „Initialisieren“, um den Roboterarm auszuschalten.  
Der Button wechselt von grün auf rot.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn ein Dialogfeld zum Herunterfahren angezeigt wird, tippen Sie auf **Ausschalten**.

An dieser Stelle können Sie:

- Den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose ziehen.
- Dem Roboter 30 Sekunden Zeit lassen, um gespeicherte Energie zu entladen.

**Um den  
Roboterarm zu  
sichern**

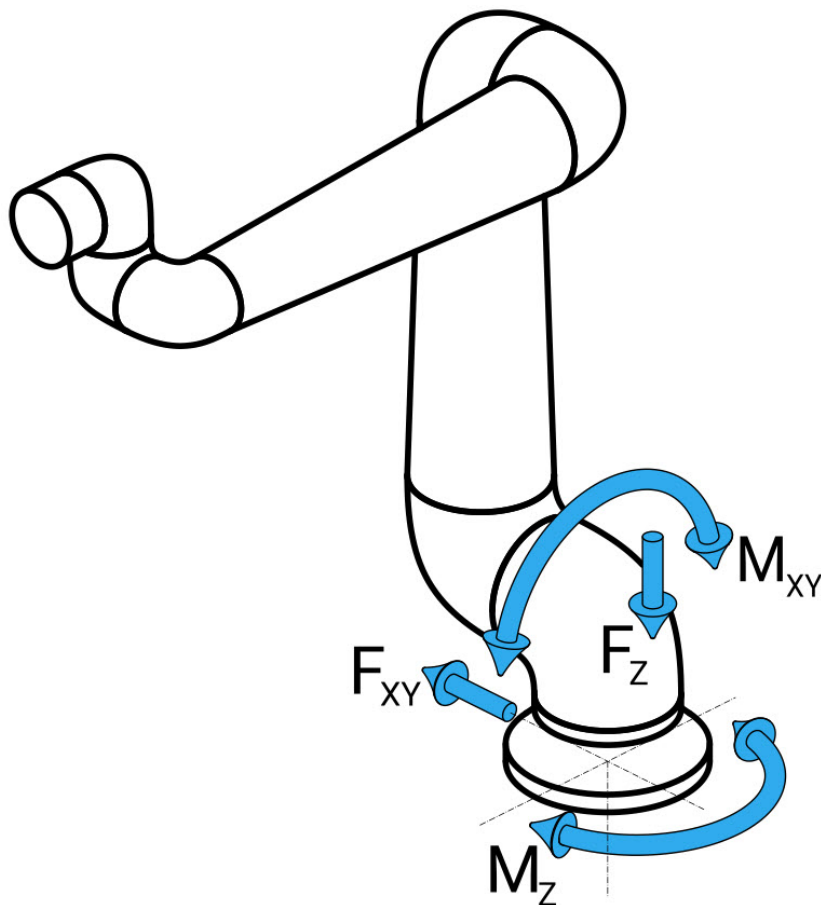
1. Platzieren Sie den Roboterarm auf der zu montierenden Oberfläche. Die Oberfläche muss eben und sauber sein.
  2. Ziehen Sie die vier M8-Schrauben der Stärke 8,8 mit einem Drehmoment von 20 Nm an.  
(Die Drehmomentwerte wurden aktualisiert mit SW 5.18. Frühere Druckversionen zeigen andere Werte)
  3. Wenn eine genaue Montage des Roboters erforderlich ist, verwenden Sie die Ø8-mm-Bohrung und den Ø8x13-mm-Schlitz mit den entsprechenden ISO 2338 Ø8 h6-Positionierstiften in der Montageplatte.
-

## 5.2. Bemessung des Ständers

**Beschreibung** Die Struktur (Ständer), auf der der Roboterarm montiert wird, ist ein entscheidender Teil der Roboterinstallation. Der Ständer muss stabil sein und darf keine Vibrationen von außen erfahren.

Jedes Roboter gelenk erzeugt ein Drehmoment, das den Roboterarm bewegt und anhält. Während des normalen, ununterbrochenen Betriebs und während der Stoppbewegung werden die Drehmomente der Gelenke wie folgt auf den Roboterständer übertragen:

- $M_z$ : Drehmoment um die Basis-z-Achse.
- $F_z$ : Kräfte entlang der Basis-z-Achse.
- $M_{xy}$ : Kippmoment in jede Richtung der Basis-xy-Ebene.
- $F_{xy}$ : Kraft in beliebiger Richtung in der Basis-xy-Ebene.



*Definition von Kraft und Drehmoment am Basisflansch.*

**Bemessung des Ständers** Das Ausmaß der Belastungen hängt vom Robotermodell, dem Programm und vielen anderen Faktoren ab. Bei der Dimensionierung des Ständers müssen die Lasten berücksichtigt werden, die der Roboterarm bei normalem, ununterbrochenem Betrieb und bei Stoppbewegungen der Kategorien 0, 1 und 2 erzeugt.

Während der Stoppbewegung dürfen die Gelenke das maximale Nennbetriebsdrehmoment überschreiten. Die Belastung während der Stoppbewegung ist unabhängig von der Art der Stoppkategorie.

Bei den in den folgenden Tabellen angegebenen Werten handelt es sich um maximale Nennlasten bei Bewegungen im ungünstigsten Fall, multipliziert mit einem Sicherheitsfaktor von 2,5. Die tatsächlichen Belastungen werden diese Werte nicht überschreiten.

| Robotermodell | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|---------------|---------|-------|---------|---------|
| UR16e         | 990     | 1870  | 1320    | 1330    |

*Maximale Gelenkdrehmomente bei Stopps der Kategorien 0, 1 und 2.*

| Robotermodell | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|---------------|---------|-------|---------|---------|
| UR16e         | 830     | 1570  | 820     | 870     |

*Maximale Gelenkdrehmomente bei normalem Betrieb.*

Die normalen Betriebslasten können im Allgemeinen durch Herabsetzung der Beschleunigungsgrenzen der Gelenke reduziert werden. Die tatsächliche Betriebslast hängt von der Anwendung und dem Roboterprogramm ab. Sie können URSim verwenden, um die zu erwartenden Belastungen in Ihrer spezifischen Anwendung zu bewerten.

**Sicherheitsabstand** Sie haben die Möglichkeit, zusätzliche Sicherheitsabstände einzubauen, indem Sie die folgenden Überlegungen bei der Konstruktion berücksichtigen:

- **Statische Steifigkeit:** Ein Ständer, der nicht ausreichend steif ist, wird sich während der Roboterbewegung durchbiegen, was dazu führt, dass der Roboterarm nicht den beabsichtigten Wegpunkt oder Pfad trifft. Ein Mangel an statischer Steifigkeit kann auch zu einer schlechten Benutzererfahrung beim Freedrive-Anlernen oder bei Schutzstopps führen.
- **Dynamische Steifigkeit:** Wenn die Eigenfrequenz des Ständers mit der Bewegungsfrequenz des Roboterarms übereinstimmt, kann das gesamte System in Resonanz geraten, sodass der Eindruck entsteht, dass der Roboterarm vibriert. Mangelnde dynamische Steifigkeit kann auch zu Schutzstopps führen. Der Ständer sollte eine Resonanzfrequenz von mindestens 45 Hz haben.
- **Materialermüdung:** Der Ständer muss so dimensioniert sein, dass er der erwarteten Betriebsdauer und den Belastungszyklen des Gesamtsystems entspricht.



#### VORSICHT

- Wenn der Roboter an einer externen Achse montiert ist, dürfen die Beschleunigungen dieser Achse nicht zu hoch sein. Sie können die Robotersoftware die Beschleunigung externer Achsen kompensieren lassen, indem Sie den Scriptbefehl `set_base_acceleration()` verwenden
- Hohe Beschleunigungen können den Roboter zu Sicherheitsstopps zwingen.



#### WARNUNG

- Gefahr des Umkippens.
- Die Betriebslasten des Roboterarms können dazu führen, dass bewegliche Plattformen, wie Tische oder mobile Roboter, umkippen, was zu Unfällen führen kann.
- Geben Sie der Sicherheit den Vorrang, indem Sie jederzeit angemessene Maßnahmen ergreifen, um das Umkippen beweglicher Plattformen zu verhindern.

## 5.3. Montageanweisung

### Beschreibung

|                            |  |
|----------------------------|--|
| Roboterarm (Basis)         | Wird mit vier 8,5-mm-Schrauben der Festigkeitsklasse 8.8 und vier M8-Montagelöchern an der Basis montiert.   |
| Werkzeug (Werkzeugflansch) | Verwendet vier Löcher mit M6-Gewinde zur Befestigung des Werkzeugs am Roboter. Die M6-Schrauben mit Festigkeitsklasse 8,8 müssen mit Drehmoment 8 Nm angezogen werden. Für eine akkurate Werkzeugpositionierung verwenden Sie einen Stift in dem vorgesehenen Ø6-Loch. |
| Controller                 | Die Control-Box kann an der Wand angebracht oder auf den Boden gestellt werden.  |
| Teach-Pendant              | Das Teach-Pendant kann an eine Wand angebracht oder an der Control-Box befestigt werden. Vergewissern Sie sich, dass das Kabel keine Stolpergefahr darstellt. Zusätzliche Halterungen für Control-Box und Teach Pendant können Sie nach Bedarf erwerben.               |



#### WARNUNG

Die Montage und der Betrieb des Roboters in Umgebungen, die die empfohlene IP Klassifizierung überschreiten, kann zu Verletzungen führen.

- Montieren Sie den Roboter in einer Umgebung, die der IP Klassifizierung entspricht. Der Roboter darf nicht in einer Umgebung betrieben werden, die die IP Klassifizierung für Roboter (IP54), Teach-Pendant (IP54) oder Controller (IP44) überschreitet



#### WARNUNG

Eine instabile Montage kann zu Verletzungen führen.

- Vergewissern Sie sich immer, dass die Roboterteile richtig und sicher montiert und verschraubt sind.

## 5.4. Arbeitsbereich und Betriebsort

### Beschreibung

Der Arbeitsbereich ist der Bereich des vollständig ausgefahrenen Roboterarms, horizontal und vertikal. Der Betriebsort ist der Ort, an dem der Roboter arbeiten soll.



#### HINWEIS

Die Missachtung des Arbeitsbereichs und Betriebsorts des Roboters kann zu Sachschäden führen.

Bitte beachten Sie unbedingt das zylindrische Volumen direkt über und unter der Roboterbasis bei der Wahl eines Montageortes für den Roboter. Das Bewegen des Werkzeugs in die Nähe des zylindrischen Volumens sollte vermieden werden, da sich die Gelenke sonst schnell bewegen, selbst wenn sich das Werkzeug langsam bewegt. Dies kann dazu führen, dass der Roboter ineffizient arbeitet und dass die Durchführung einer Risikobeurteilung schwerfällt.



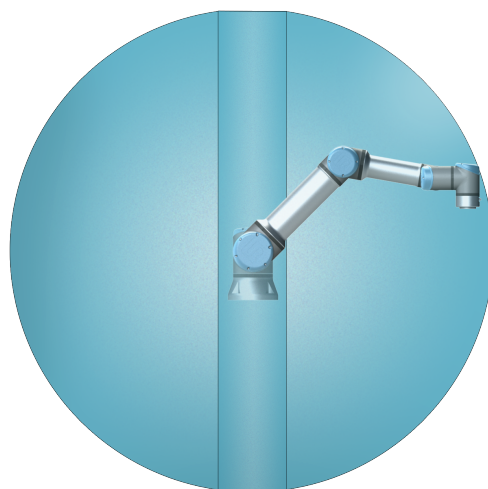
#### HINWEIS

Wenn Sie das Werkzeug in die Nähe des zylindrischen Volumens bewegen, können sich die Gelenke zu schnell bewegen, was zu Funktionsverlusten und Sachschäden führen kann.

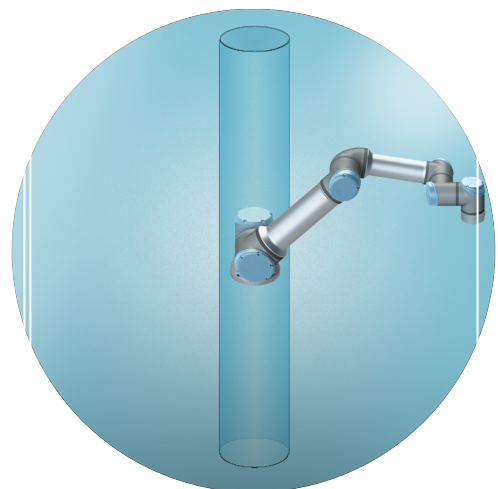
- Bewegen Sie das Werkzeug nicht in die Nähe des zylindrischen Volumens, auch wenn es sich langsam bewegt.

### Arbeitsraum

Das zylindrische Volumen befindet sich sowohl direkt über als auch direkt unter der Roboterbasis. Der Roboter fährt 900 mm aus dem Basisgelenk heraus.



Vorderseite



Geneigt

## 5.4.1. Singularität

### Beschreibung

Eine Singularität ist eine Pose, die die Bewegung und die Fähigkeit, den Roboter zu positionieren, einschränkt.

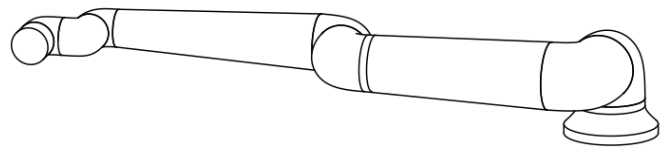
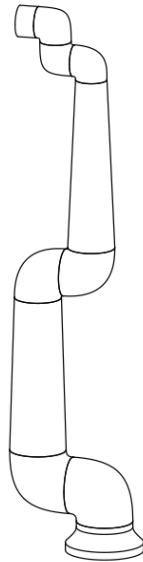
Der Roboterarm kann seine Bewegung stoppen oder sehr plötzliche und schnelle Bewegungen ausführen, wenn er sich der Singularität nähert oder sie verlässt.



### WARNUNG

Stelle sicher, dass die Bewegung des Roboters in der Nähe einer Singularität keine Gefahr für Personen im Bereich des Roboterarms, des Endeffektors und des Werkstücks darstellt.

- Legen Sie Sicherheitsgrenzen für die Geschwindigkeit und Beschleunigung des Ellbogengelenks fest.



Folgende Ursachen führen zur Singularität im Roboterarm:

- Äußere Begrenzung des Arbeitsbereichs
- Innere Begrenzung des Arbeitsbereichs
- Ausrichtung des Handgelenks

### Äußere Begrenzung des Arbeitsbereichs

Die Singularität tritt auf, weil der Roboter nicht weit genug oder außerhalb des maximalen Arbeitsbereichs reichen kann.

Zur Vermeidung: Ordnen Sie die Ausrüstung um den Roboter herum an, damit dieser nicht über den empfohlenen Arbeitsbereich hinausragt.

**Innere  
Begrenzung des  
Arbeitsbereichs**

Die Singularität tritt auf, weil sich die Bewegungen direkt über oder direkt unter der Roboterbasis befinden. Dies führt dazu, dass viele Positionen/Orientierungen nicht erreichbar sind.

Zur Vermeidung: Programmieren Sie die Roboter Aufgabe so, dass es nicht notwendig ist, im oder in der Nähe des Zentralzylinders zu arbeiten. Sie können auch in Erwägung ziehen, die Roboterbasis auf einer horizontalen Fläche zu montieren, um den zentralen Zylinder von einer vertikalen in eine horizontale Ausrichtung zu drehen und ihn möglicherweise von den kritischen Bereichen der Aufgabe wegzubewegen.

**Ausrichtung  
des  
Handgelenks**

Diese Singularität tritt auf, weil sich das Handgelenk 2 auf der gleichen Ebene wie das Schulter-, Ellenbogen- und Handgelenk 1 dreht. Dies begrenzt den Bewegungsbereich des Roboterarms, unabhängig vom Arbeitsbereich.

Zur Vermeidung: Legen Sie die Aufgabe des Roboters so aus, dass es nicht notwendig ist, die Handgelenke des Roboters auf diese Weise auszurichten. Sie können auch die Richtung des Werkzeugs ausgleichen, sodass das Werkzeug horizontal zeigen kann, ohne dass die Handgelenke in einer problematischen Position sind.

## 5.4.2. Feste und bewegliche Installation

**Beschreibung**

Unabhängig davon, ob der Roboterarm fest (an einem Ständer, an der Wand oder am Boden montiert) oder in einer beweglichen Installation (lineare Achse, Schubkarre oder mobile Roboterbasis) installiert ist, muss er sicher installiert werden, um bei allen Bewegungen Stabilität zu gewährleisten.

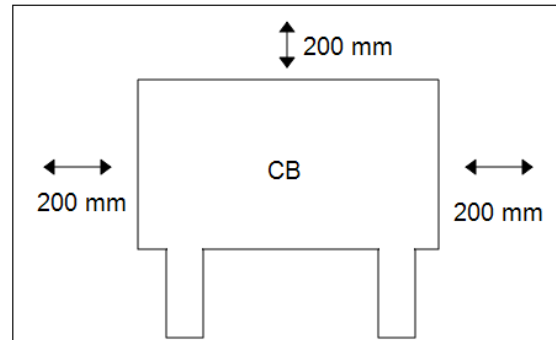
Die Bauweise der Montage muss bei den Bewegungen von folgendem Stabilität gewährleisten:

- der Roboterarm
- die Roboterbasis
- sowohl Roboterarm als auch Roboterbasis

## 5.5. Abstände der Control-Box

### Beschreibung

Der Heißluftstrom im Controller kann zu Ausfällen bei der Ausrüstung führen. Der empfohlene Freiraum für den Controller beträgt 200 mm auf jeder Seite, um einen für einen ausreichenden Kühlluftstrom zu ermöglichen.



### WARNUNG

Eine feuchte Control-Box kann tödliche Verletzungen zur Folge haben.

- Stellen Sie sicher, dass die Control-Box und die Kabel nicht in direkten Kontakt mit Flüssigkeit kommen.
- Stellen Sie die Control-Box (IP44) in einer Umgebung auf, die der IP-Schutzart entspricht.

## 5.6. Roboteranschluss: Basisflanschskabel

**Beschreibung** Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem Basisflanschskabelstecker konfiguriert ist.

**Basisflanschskabelstecker** Das Basisflanschskabel stellt die Roboter Verbindung vom Roboterarm zum Controller her. Das Roboter kabel wird an den Basisflanschskabelstecker und an den Anschluss der Control-Box angeschlossen. Sie können jeden Anschluss sperren, sobald die Roboter Verbindung hergestellt ist.



### VORSICHT

Ein unsachgemäßer Anschluss des Roboters kann zu einem Stromverlust beim Roboterarm führen.

- Verlängern Sie kein 6 m langes Roboter kabel.



### HINWEIS

Der direkte Anschluss des Basisflansch kabels an eine Control-Box kann zu Schäden an Geräten oder Eigentum führen.

- Schließen Sie das Basisflansch kabel nicht direkt an die Control-Box an.

## 5.7. Roboteranschluss: Roboter-kabel

**Beschreibung** Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem festen 6 m langen Roboter-kabel konfiguriert ist.

**Arm und Control-Box anschließen**

Drehen Sie den Anschluss nach rechts, um ihn einfacher zu arretieren, nachdem das Kabel angeschlossen wurde.

- Stellen Sie die Verbindung zum Roboter her, indem Sie den Roboterarm mit dem Roboter-kabel an die Control-Box anschließen.
- Verbinden und sichern Sie das Kabel des Roboters am Anschluss an der Unterseite der Control-Box wie unten abgebildet.
- Drehen Sie den Anschluss zweimal, um sicherzustellen, dass er fest verankert ist, bevor Sie den Roboterarm anstellen.



**VORSICHT**

Ein unsachgemäßer Anschluss des Roboters kann zu einem Stromverlust des Roboterarms führen.

- Trennen Sie das Roboter-kabel nicht, solange der Roboterarm eingeschaltet ist.
- Das originale Roboter-kabel darf weder verlängert noch modifiziert werden.

## 5.8. Netzanschluss

### Beschreibung

Das Netzkabel an der Control-Box verfügt standardmäßig über einen IEC-Stecker. Verbinden Sie den IEC-Stecker mit einem länderspezifischen Netzstecker oder Netzkabel.



#### HINWEIS

- IEC 61000-6-4: Kapitel 1 Geltungsbereich: "This part of IEC 61000 for emission requirement applies to electrical and electronic equipment intended for use within the environment of existing industrial (see 3.1.12) locations."
- IEC 61000-6-4: Kapitel 3.1.12 Industriestandort: "Locations characterized by a separate power network, supplied from a high- or medium-voltage transformer, dedicated for the supply of the installation"

### Netzanschluss

Um den Roboter mit Strom zu versorgen, muss die Control-Box über das mitgelieferte Netzkabel an das Stromnetz angeschlossen werden. Der IEC-C13-Anschluss des Netzkabels wird mit dem IEC-C14-Geräteanschluss an der Unterseite der Control-Box verbunden.



#### HINWEIS

Verwenden Sie für den Anschluss an die Control-Box immer ein Netzkabel mit einem länderspezifischen Netzstecker. Verwenden Sie keinen Adapter.

Stellen Sie als Teil der Elektroinstallation Folgendes bereit:

- Erdung
- Hauptsicherung
- Fehlerstromeinrichtung
- Verriegelbarer (in der AUS -Position) Schalter

Es muss ein Hauptschalter installiert werden, mit dem alle Geräte in der Roboteranwendung ausgeschaltet werden können, um eine einfache Verriegelung zu ermöglichen. Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

| Parameter                         | Min | Typ | Max  | Einheit |
|-----------------------------------|-----|-----|------|---------|
| Eingangsspannung                  | 90  | -   | 264  | VAC     |
| Externe Netzsicherung (90-200 V)  | 15  | -   | 16   | A       |
| Externe Netzsicherung (200-264 V) | 8   | -   | 16   | A       |
| Eingangsfrequenz                  | 47  | -   | 440  | Hz      |
| Stand-by-Leistung                 | -   | -   | <1.5 | W       |
| Nennbetriebsleistung              | 90  | 250 | 500  | W       |


**WARNUNG: ELEKTRIZITÄT**

Die Nichtbeachtung der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod durch elektrische Gefahren führen.

- Vergewissern Sie sich, dass der Roboter über eine elektrische Verbindung korrekt geerdet ist. Verwenden Sie die nicht genutzten Schrauben, die zu den Erdungssymbolen in der Control-Box gehören, um eine gemeinsame Erdung aller Geräte im System zu schaffen. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.
- Stellen Sie sicher, dass der Eingangsstrom in der Control-Box mit einem Fehlerstromschutzschalter (FI) und einer ordnungsgemäßen Sicherung abgesichert ist.
- Schalten Sie während der Wartung die gesamte Stromzufuhr für die gesamte Roboterinstallation ab.
- Stellen Sie sicher, dass andere Geräte den Roboter-E/A nicht mit Strom versorgen, wenn der Roboter verriegelt ist.
- Stellen Sie sicher, dass alle Kabel korrekt angeschlossen sind, bevor Sie die Control-Box verwenden. Verwenden Sie stets das originale Stromkabel.

# 6. Anwendungs-Tab

Das Tab „Anwendung“ ermöglicht Ihnen das Konfigurieren der Einstellungen, die die Gesamtleistung des Roboters und von PolyScope X beeinflussen.

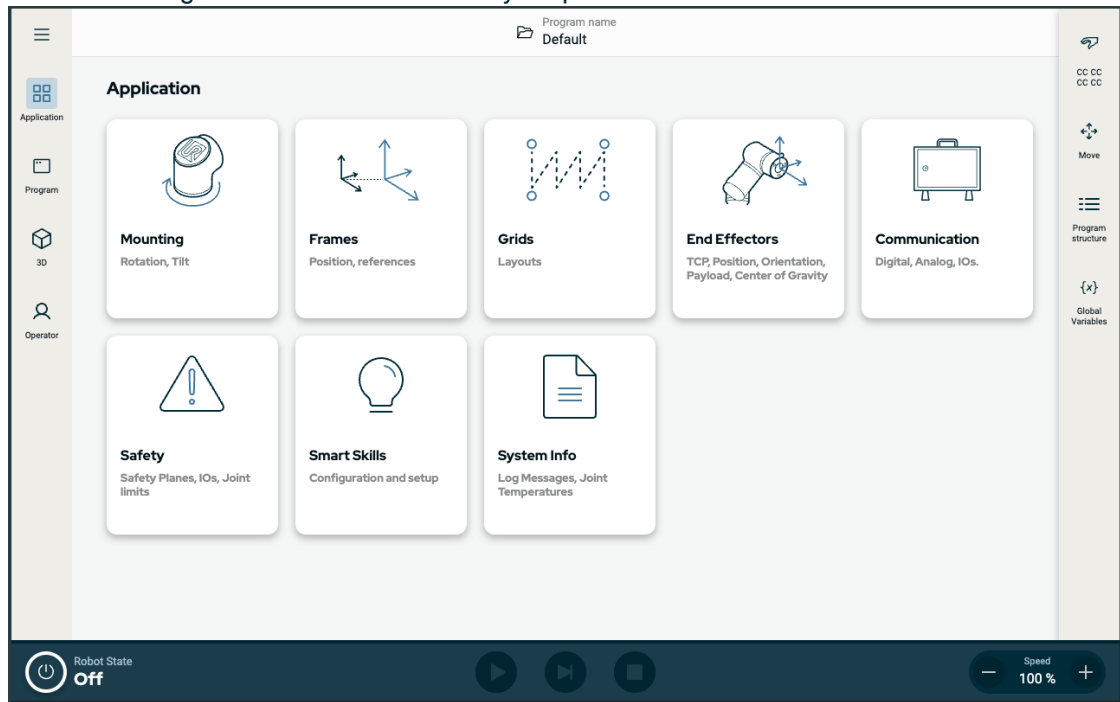


Abbildung 1.1: Anwendungsbildschirm mit Buttons.

Über das Tab „Anwendung“ können Sie auf die folgenden Konfigurationsbildschirme zugreifen:

- Montage
- Koordinatensysteme
- Gitter
- Endeffektoren
- Kommunikation
- Sicherheit
- Smart Skills
- Systeminfos

## 6.1. Kommunikation

### Beschreibung

Im Kommunikationsbildschirm können Sie die spannungsführenden E/A-Signale von/zur Control-Box stets überwachen und einstellen. Der Bildschirm zeigt den aktuellen Status der E/A an, auch während der Programmausführung. Werden während der Ausführung des Programms Änderungen vorgenommen, so stoppt das Programm. Wenn ein Programm stoppt, behalten alle Ausgangssignale ihren Status bei. Der Kommunikationsbildschirm wird mit 10 Hz aktualisiert, sodass ein sehr schnelles Signal möglicherweise nicht richtig angezeigt wird. Sie können konfigurierbare E/A für spezielle Sicherheitseinstellungen reservieren, die in den [8.6.1 Sicherheits-E/A-Signale auf Seite 69](#). Diejenigen, die reserviert sind, haben den Namen der Sicherheitsfunktion anstelle des Standard- oder benutzerdefinierten Namens. Konfigurierbare Ausgänge, die für Sicherheitseinstellungen reserviert sind, können nicht ausgewählt werden. Sie werden nur als LEDs angezeigt.

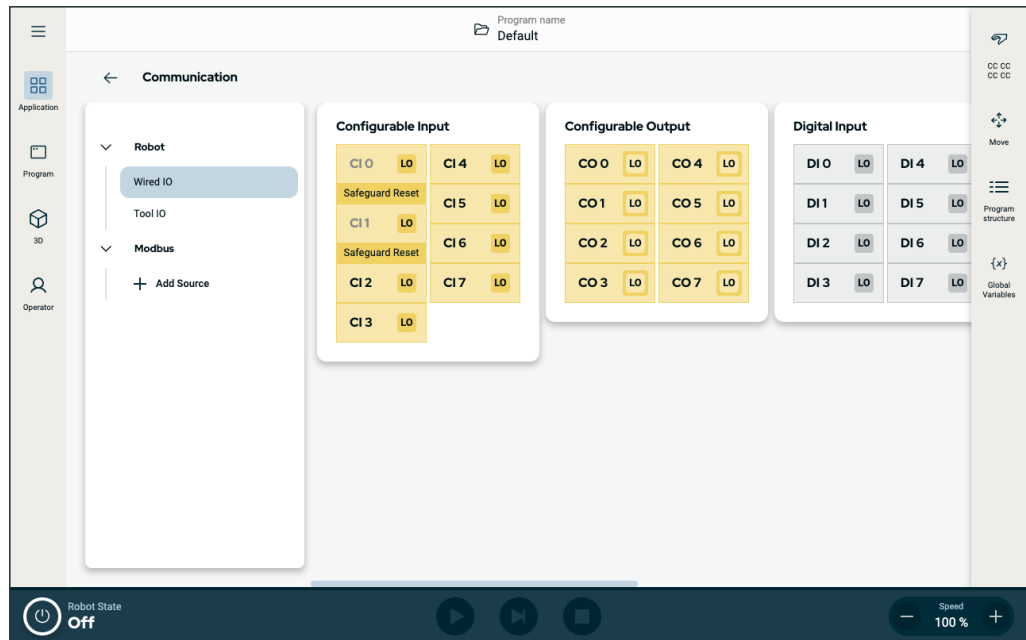


Abbildung 1.2: Kommunikationsbildschirm, der E/A anzeigt.

# 7. Erster Start

- Beschreibung** Der erste Start ist die anfängliche Abfolge von Aktionen, die Sie nach der Montage mit dem Roboter durchführen können.  
Diese erste Sequenz erfordert Folgendes:
- Roboter einschalten
  - Geben Sie die Seriennummer ein
  - Initialisieren Sie den Roboterarm
  - Schalten Sie den Roboter aus



## VORSICHT

Wenn Sie die Nutzlast und die Installation nicht überprüfen, bevor Sie den Roboterarm in Betrieb nehmen, kann dies zu Verletzungen von Personen und/oder zu Sachschäden führen.

- Stellen Sie stets sicher, dass die tatsächliche Nutzlast und Installation korrekt ist, bevor Sie den Roboterarm starten.



## VORSICHT

Falsche Nutzlast- und Installationseinstellungen verhindern, dass der Roboterarm und die Control-Box richtig funktionieren.

- Überprüfen Sie immer, ob die Nutzlast und die Installationseinstellungen korrekt sind.



## HINWEIS

Das Starten des Roboters bei niedrigeren Temperaturen kann aufgrund der temperaturabhängigen Öl- und Fettviskosität zu einer geringeren Leistung oder zum Stillstand führen.

- Das Starten des Roboters bei niedrigen Temperaturen kann eine Aufwärmphase erfordern.

## 7.1. Roboter einschalten

---

### **Einschalten des Roboters**

Das Einschalten des Roboters schaltet den Controller ein und lädt das Display auf den TP-Bildschirm.

1. Drücken Sie auf den Ein-/Ausshalter am Teach-Pendant, um den Roboter einzuschalten.
- 

## 7.2. Seriennummer eingeben

---

### **Eingabe der Seriennummer**

Bei der Erstinstallation Ihres Roboters müssen Sie die Seriennummer am Roboterarm eingeben.

Dieses Verfahren ist auch erforderlich, wenn Sie die Software neu installieren, z. B. wenn Sie ein Software-Update installieren.

1. Wählen Sie Ihren Controller aus.
2. Fügen Sie die Seriennummer hinzu, wie sie auf dem Roboterarm steht.
3. Tippen Sie zum Abschluss auf **OK**.

Es kann einige Minuten dauern, bis der Startbildschirm geladen ist.

---

## 7.3. Starten des Roboterarms

**Zum Starten des Roboters** Mit dem Roboterarm wird das Bremssystem entlastet, sodass Sie den Roboterarm bewegen und PolyScope verwenden können.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf die Ein-/Ausschaltfläche. Der Roboterarmzustand ist **Aus**.
2. Wenn das Initialisierungsfeld angezeigt wird, tippen Sie auf **Einschalten**. Der Roboterarmzustand ist **am Starten**.
3. Tippen Sie auf **Entsperren**, um die Bremsen zu lösen.

Bei der Initialisierung des Roboterarms sind durch das Lösen der Gelenkbremsen Geräusche zu hören und es finden leichte Bewegungen statt.

Der Status des Roboterarms ist jetzt **Aktiv**, Sie können jetzt die Schnittstelle benutzen.

4. Sie können auf **AUS** tippen, um den Roboterarm auszuschalten.

Wenn der Roboterarmstatus von **Leerlauf** auf **Normal** wechselt, werden die Sensordaten mit der konfigurierten Montage des Roboterarms verglichen.

Wenn die Montage überprüft wurde, tippen Sie auf **START**, um das Lösen aller Gelenkbremsen fortzusetzen und den Roboterarm für den Betrieb vorzubereiten.

## 7.4. Roboter ausschalten

**Um den Roboterarm abzuschalten**



### WARNUNG

Unerwarteter Anlauf und/oder Bewegung kann zu Verletzungen führen

- Schalten Sie den Roboterarm ab, um einen unerwarteten Start während der Montage und Demontage zu verhindern.

1. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf „Initialisieren“, um den Roboterarm auszuschalten.  
Der Button wechselt von grün auf rot.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach-Pendant, um die Control-Box auszuschalten.
3. Wenn ein Dialogfeld zum Herunterfahren angezeigt wird, tippen Sie auf **Ausschalten**.

An dieser Stelle können Sie:

- Den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose ziehen.
- Dem Roboter 30 Sekunden Zeit lassen, um gespeicherte Energie zu entladen.

# 8. Installation

**Beschreibung** Die Installation des Roboters kann die Konfiguration und Verwendung von Eingangs- und Ausgangssignalen (E/A) erfordern. Diese verschiedenen E/A-Typen und ihre Verwendung werden in den folgenden Abschnitten beschrieben.

## 8.1. Elektrische Warn- und Sicherheitshinweise

**Warnungen** Beachten Sie die folgenden Warnhinweise für alle Schnittstellengruppen, auch wenn Sie eine Anwendung entwerfen und installieren.



### WARNUNG

Die Nichtbeachtung einer der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen, da die Sicherheitsfunktionen außer Kraft gesetzt werden können.

- Schließen Sie Sicherheitssignale niemals an eine SPS an, bei der es sich nicht um eine Sicherheits-SPS mit entsprechendem Sicherheitsniveau handelt. Sicherheitsschnittstellensignale sind von den normalen E/A-Schnittstellensignalen getrennt zu verlegen.
- Alle sicherheitsrelevanten Signale müssen redundant aufgebaut sein (zwei unabhängige Kanäle).
- Halten Sie die beiden unabhängigen Kanäle getrennt, damit ein einzelner Fehler nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen kann.

**WARNUNG: ELEKTRIZITÄT**

Die Nichtbeachtung der folgenden Hinweise kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod durch elektrische Gefahren führen.

- Stellen Sie sicher, dass alle nicht wassergeschützten Geräte trocken bleiben. Sollte Wasser in das Produkt gelangt sein, trennen Sie alle Stromversorgungen bzw. schalten Sie diese ab und kontaktieren Sie Ihren Universal Robots-Serviceanbieter.
- Verwenden Sie nur die mit dem Roboter bereitgestellten Originalkabel. Setzen Sie den Roboter nicht für Anwendungen ein, bei denen die Kabel Biegungen ausgesetzt sind.
- Bei der Installation der Schnittstellenkabel an den Roboter-E/A ist sorgfältig vorzugehen. Die Metallplatte am unteren Teil ist für Schnittstellenkabel und Anschlüsse bestimmt. Entfernen Sie die Platte, bevor Sie Löcher bohren. Stellen Sie sicher, dass vor der erneuten Montage der Platte alle Späne entfernt worden sind. Denken Sie daran, die korrekten Verschraubungsgrößen zu verwenden.

**VORSICHT**

Störsignale mit höheren Pegeln als denen, die in den spezifischen IEC-Normen angegeben sind, können unerwartete Auswirkungen im Roboterverhalten zur Folge haben. Beachten Sie Folgendes:

- Der Roboter wurde gemäß internationaler IEC-Standards auf **EMV (elektromagnetische Verträglichkeit)** getestet. Sehr hohe Signalpegel oder übermäßige Aussetzung können den Roboter dauerhaft beschädigen. EMV-Probleme treten häufig bei Schweißvorgängen auf und werden in der Regel im Protokoll erfasst. Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die im Zusammenhang mit EMV-Problemen verursacht wurden.
- E/A-Kabel zwischen der Control-Box und anderen Maschinen/Geräten dürfen nicht länger als 30 m sein, es sei denn, es wurden zusätzliche Prüfungen durchgeführt.

**ERDUNG**

Nullanschlüsse sind mit GND (Erdung) bezeichnet und werden an die Schirmung des Roboters und an die Control-Box angeklemt. Alle markierten Erdungsanschlüsse (GND) sind nur für die Stromversorgung und Signalgebung konzipiert. Verwenden Sie die mit Erdungssymbolen gekennzeichneten M6-Schraubverbindungen als PE (Schutzerde) im Inneren der Control-Box. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.

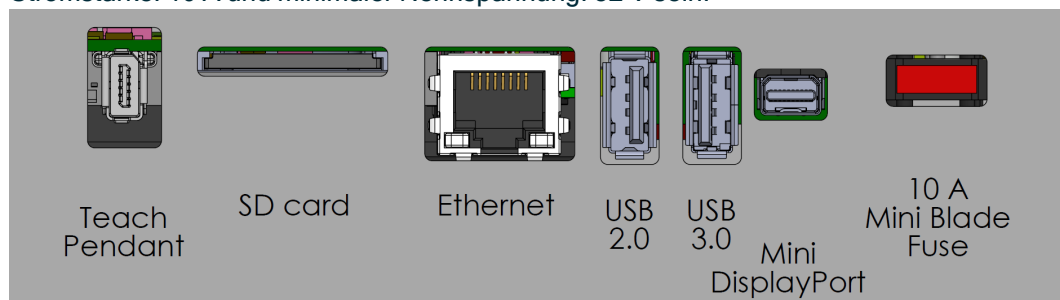
**HANDBUCH LESEN**

Einige E/A in der Control-Box können entweder als normal oder als sicherheitsrelevant konfiguriert werden. Lesen und verstehen Sie das gesamte Kapitel: Elektrische Schnittstelle.

## 8.2. Anschlüsse der Control-Box

**Beschreibung** Die Unterseite der E/A-Schnittstellengruppen ist mit externen Verbindungsanschlüssen ausgestattet, wie unten dargestellt. An der Unterseite des Gehäuses der Control-Box befinden sich Öffnungen mit Deckel, durch die externe Anschlusskabel zu den Anschlüssen geführt werden können.

**Externe Anschlüsse** Der Mini DisplayPort unterstützt Monitore, die DisplayPort verwenden. Hierfür ist ein aktiver Mini-Display-zu-DVI- oder HDMI-Konverter erforderlich. Passive Konverter arbeiten nicht mit DVI/HDMI-Anschlüssen zusammen. Die Sicherung muss eine UL-gekennzeichnete Miniflachsicherung mit maximaler Stromstärke: 10 A und minimaler Nennspannung: 32 V sein.



### HINWEIS

Das Anschließen oder Trennen eines Teach-Pendants bei eingeschalteter Control-Box kann zu Schäden führen.

- Schließen Sie kein Teach-Pendant an, während die Control-Box eingeschaltet ist.
- Schalten Sie die Control-Box aus, bevor Sie ein Teach-Pendant anschließen.

Schließen Sie das Teach-Pendant nicht an und trennen Sie es nicht von der Control-Box, während diese eingeschaltet ist. Dies kann zu Schäden an der Control-Box führen.



### HINWEIS

Wenn der aktive Adapter nicht vor dem Einschalten der Control-Box angeschlossen wird, kann dies die Anzeige beeinträchtigen.

- Schließen Sie den aktiven Adapter an, bevor Sie die Control-Box einschalten.
- In einigen Fällen muss der externe Monitor vor der Control-Box eingeschaltet werden.
- Verwenden Sie einen aktiven Adapter, der Revision 1.2 unterstützt, da nicht alle Adapter sofort nach der Installation funktionieren.

## 8.3. Ethernet

- Beschreibung** Die Ethernet-Schnittstelle kann für folgende Zwecke verwendet werden:
- MODBUS, EtherNet/IP und PROFINET.
  - Fernzugriff und Fernsteuerung.

Um das Ethernet-Kabel zu verbinden, wird es durch die Öffnung an der Unterseite der Control-Box geführt und in den Ethernet-Anschluss an der Unterseite der Konsole eingesteckt. Ersetzen Sie die Öffnung an der Unterseite der Control-Box mit einer entsprechenden Kabelverschraubung, wenn Sie das Kabel mit dem Ethernet-Anschluss verbinden.



Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

| Parameter                     | Min | Typ | Max  | Einheit |
|-------------------------------|-----|-----|------|---------|
| Kommunikationsgeschwindigkeit | 10  | -   | 1000 | MB/s    |

## 8.4. Installation des 3PE-Teach-Pendants

### 8.4.1. Hardware-Installation

#### Entfernen eines Teach-Pendants



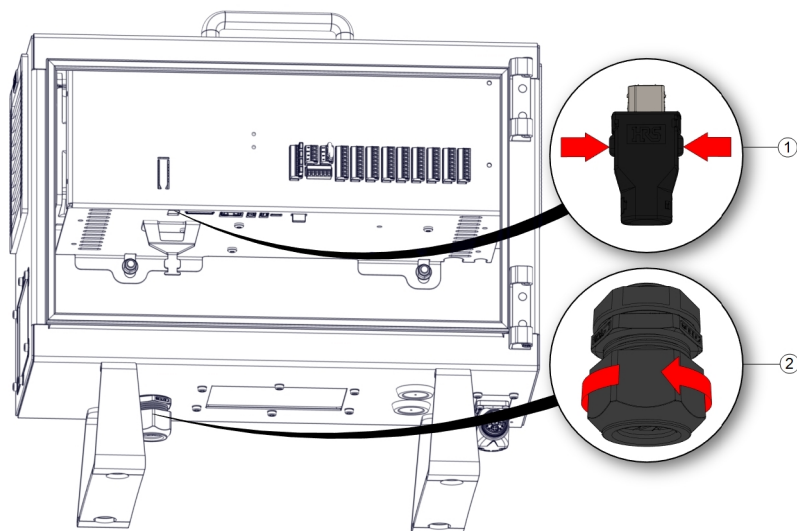
#### HINWEIS

Das Austauschen des Teach-Pendants kann dazu führen, dass das System beim Start einen Fehler meldet.

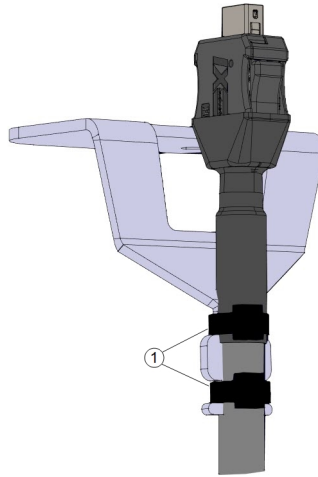
- Wählen Sie stets die richtige Konfiguration für die Art des Teach-Pendants.

So entfernen Sie das Standard-Teach-Pendant:

1. Schalten Sie die Control-Box ab und trennen Sie das Netzkabel von der Stromquelle.
2. Entfernen und entsorgen Sie die beiden Kabelbinder, die zur Befestigung der Kabel des Teach-Pendants verwendet wurden.
3. Drücken Sie wie abgebildet die Klammern auf beiden Seiten des Steckers des Teach-Pendants ein und ziehen Sie ihn nach unten, um sie vom Teach-Pendant zu trennen.
4. Öffnen/Lösen Sie die Kunststofftülle an der Unterseite der Control-Box vollständig und entfernen Sie den Stecker und das Kabel des Teach-Pendants.
5. Entfernen Sie vorsichtig das Teach-Pendant zusammen mit dem Kabel.



|   |          |   |                  |
|---|----------|---|------------------|
| 1 | Klammern | 2 | Kunststoff-Tülle |
|---|----------|---|------------------|



|   |             |
|---|-------------|
| 1 | Kabelbinder |
|---|-------------|

### Installation eines 3PE-Teach-Pendants

1. Stecken Sie den Stecker und das Kabel des Teach-Pendants durch die Unterseite der Control-Box und schließen/ziehen Sie die Kunststoffülle vollständig an.
2. Stecken Sie den Stecker des Teach-Pendants zum Anschließen in den entsprechenden Teach-Pendant-Anschluss.
3. Verwenden Sie zwei neue Kabelbinder zur Befestigung der Kabel des Teach-Pendants.
4. Schließen Sie das Netzkabel an die Stromquelle an und schalten Sie die Control-Box ein.

Der Teach-Pendant enthält immer ein Stück Kabel, das bei unsachgemäßer Lagerung eine Stolperfalle darstellen kann.

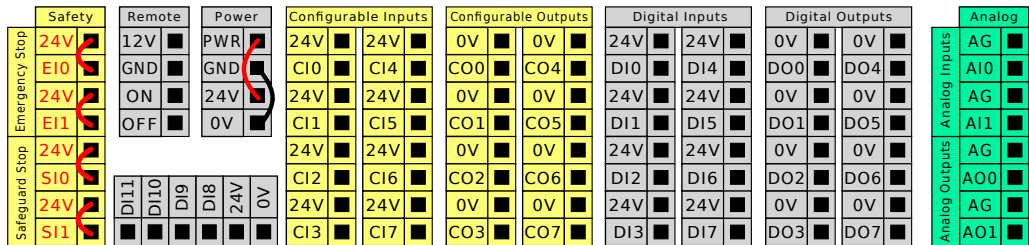
- Bewahren Sie das Teach-Pendant und das Kabel immer ordnungsgemäß auf, um Stolperfallen zu vermeiden.



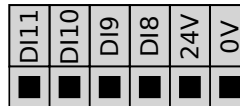
## 8.5. Controller-E/A

### Beschreibung

Der **E/A** in der Control-Box lässt sich für eine breite Palette an Geräten verwenden, einschl. von pneumatischen Relais, SPS und Not-Aus-Schaltern. Die folgende Abbildung zeigt die Anordnung der elektrischen Schnittstellengruppen in der Control-Box.



Sie können für diese Arten von Eingängen den unten abgebildeten horizontalen Block „Digitaleingänge“ (DI8-DI11) für die Quadraturcodierung der Fließbandverfolgung verwenden.



Die Bedeutung der unten aufgeführten Farbschemata sind zu beachten und einzuhalten.

|                            |                                   |
|----------------------------|-----------------------------------|
| Gelb mit roter Schrift     | Vorgesehen für Sicherheitssignale |
| Gelb mit schwarzer Schrift | Für die Sicherheit konfigurierbar |
| Grau mit schwarzer Schrift | Digital-E/A für allgemeine Zwecke |
| Grün mit schwarzer Schrift | Analog-E/A für allgemeine Zwecke  |

In der grafischen Benutzeroberfläche (GUI) können Sie **konfigurierbare E/A** als **sicherheitsrelevante E/A** oder **Universal-E/A** einrichten.

**Gemeinsame  
Spezifikationen  
für alle Digital-  
E/A**

Dieser Abschnitt definiert die elektrischen Spezifikationen für den folgenden 24V Digital-E/A der Control-Box.

- Sicherheits-E/A.
- Konfigurierbare E/A.
- Universal-E/A.

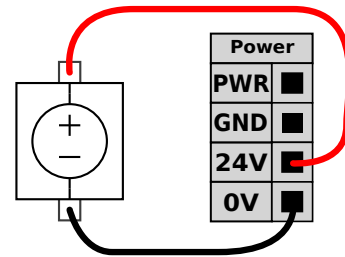
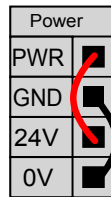
**HINWEIS**

Das Wort **konfigurierbar** wird für E/A verwendet, die entweder als sicherheitsbezogene E/A oder normale E/A konfiguriert sind. Es handelt sich dabei um die gelben Klemmen mit schwarzer Schrift.

Installieren Sie den Roboter mit der für alle drei Eingangsarten gleichen elektrischen Spezifikation.

Es ist möglich, den digitalen E/A mit einer internen 24-V-Spannungsversorgung oder mit einer externen Stromversorgung zu betreiben, indem der Klemmenblock **Spannung** entsprechend konfiguriert wird. Dieser Block besteht aus vier Klemmen. Die oberen beiden (PWR und GND) sind der 24-V- und Erdungsanschluss der internen 24-V-Stromversorgung. Die unteren beiden Klemmen (24V und 0V) des Blocks umfassen den 24V-Eingang der E/A-Versorgung. Die Standardkonfiguration verwendet die interne Spannungsversorgung.

**Stromversorgung** Falls die Stromstärke nicht ausreicht, kann eine externe Spannungsversorgung angeschlossen werden (siehe unten).



Dieses Beispiel veranschaulicht die Standardkonfiguration mit der internen Stromversorgung.

Dieses Beispiel veranschaulicht die Standardkonfiguration mit einer externen Stromversorgung für mehr Strom.

Die elektrischen Spezifikationen für eine interne und externe Spannungsversorgung sind unten angegeben.

| Klemmen                                   | Parameter | Min | Typ | Max | Einheit |
|---|-----------|-----|-----|-----|---------|
| <i>Interne 24-V-Spannungsversorgung</i>   |           |     |     |     |         |
| [PWR - GND]                               | Spannung  | 23  | 24  | 25  | V       |
| [PWR - GND]                               | Strom     | 0   | -   | 2*  | A       |
| <i>Externe 24 V Eingangsanforderungen</i> |           |     |     |     |         |
| [24V - 0V]                                | Spannung  | 20  | 24  | 29  | V       |
| [24V - 0V]                                | Strom     | 0   | -   | 6   | A       |

\* 3,5 A für 500 ms oder 33 % Einschaltdauer.

**Digitale E/A**

Die digitalen E/A erfüllen IEC 61131-2. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

| Klemmen                | Parameter         | Min | Typ   | Max | Einheit |
|------------------------|-------------------|-----|-------|-----|---------|
| <i>Digitalausgänge</i> |                   |     |       |     |         |
| [COx / DOx]            | Strom*            | 0   | -     | 1   | A       |
| [COx / DOx]            | Spannungsabfall   | 0   | -     | 0,5 | V       |
| [COx / DOx]            | Kriechstrom       | 0   | -     | 0,1 | mA      |
| [COx / DOx]            | Funktion          | -   | PNP   | -   | Typ     |
| [COx / DOx]            | IEC 61131-2       | -   | 1A    | -   | Typ     |
| <i>Digitaleingänge</i> |                   |     |       |     |         |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | Spannung          | -3  | -     | 30  | V       |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | AUS-Bereich       | -3  | -     | 5   | V       |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | EIN-Bereich       | 11  | -     | 30  | V       |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | Strom (11 - 30 V) | 2   | -     | 15  | mA      |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | Funktion          | -   | PNP + | -   | Typ     |
| [EIx/SIx/CIx/DIx]      | IEC 61131-2       | -   | 3     | -   | Typ     |

Für ohmsche Lasten oder induktive Lasten von maximal 1 H.

## 8.6. Sicherheits-E/A

### Sicherheits-E/A

Dieser Abschnitt beschreibt die speziellen Sicherheitseingänge (gelbe Klemmen mit roter Schrift) und als Sicherheits-E/A konfigurierte E/A.

Sicherheitsausrüstung und -geräte müssen unter Einhaltung der Sicherheitsanweisungen und der Risikobeurteilung installiert werden, gemäß Kapitel Sicherheit.

Alle Sicherheits-E/A sind gepaart (Redundanz), sodass ein einzelner Fehler nicht zu einem Verlust der Sicherheitsfunktion führt. Die Sicherheits-E/A müssen jedoch getrennt geführt werden.

Die permanenten Sicherheitseingänge sind:

- **Roboter Not-Aus** Nur für Notabschaltungsgeräte
- **Sicherungsstopp** Für Schutzvorrichtungen
- **3PE Stop** Für Schutzvorrichtungen

### Tabelle

Der funktionale Unterschied wird im Folgenden erklärt.

|  | Not-Halt             | Schutzstopp                      | 3PE-Stopp                        |
|--|----------------------|----------------------------------|----------------------------------|
| Roboterbewegung stoppt                                   | Ja                   | Ja                               | Ja                               |
| Programmausführung                                       | Pausiert             | Pausiert                         | Pausiert                         |
| Strom für Antrieb  | Aus                  | Ein                              | Ein                              |
| Zurücksetzen   | Manuell              | Automatisch oder manuell         | Automatisch oder manuell         |
| Einsatzhäufigkeit  | Nicht häufig         | Jeder Durchlauf bis nicht häufig | Jeder Durchlauf bis nicht häufig |
| Erfordert erneute Initialisierung                        | Nur Lösen der Bremse | Nein                             | Nein                             |
| Stoppkategorie (IEC 60204-1)                             | 1                    | 2                                | 2                                |
| Performance Level der Überwachungsfunktion (ISO 13849-1) | PLd                  | PLd                              | PLd                              |

### Sicherheitshinweis

Verwenden Sie den konfigurierbaren E/A dazu, um zusätzliche E/A-Sicherheitsfunktionen wie z. B. einen Notabschaltungsausgang einzurichten. Verwenden Sie die PolyScope-Schnittstelle, um einen Satz konfigurierbarer E/A für Sicherheitsfunktionen zu definieren.



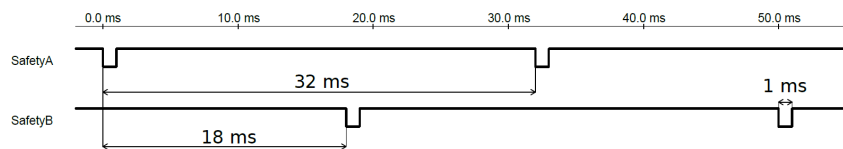
#### VORSICHT

Wenn die Sicherheitsfunktionen nicht regelmäßig überprüft und getestet werden, kann dies zu Gefährdungssituationen führen.

- Die Sicherheitsfunktionen müssen vor der Inbetriebnahme des Roboters überprüft werden.
- Die Sicherheitsfunktionen sind regelmäßig zu überprüfen.

**OSSD-Signale** Alle konfigurierten und permanenten Sicherheitseingänge werden gefiltert, um die Verwendung von OSSD-Sicherheitsgeräten mit Impulslängen unter 3 ms zu ermöglichen. Der Sicherheitseingang wird jede Millisekunde abgetastet und der Zustand des Eingangs wird durch das am häufigsten auftretende Eingangssignal innerhalb der letzten 7 Millisekunden bestimmt.

**OSSD-Sicherheitssignale** Sie können die Control Box so konfigurieren, dass sie OSSD-Impulse ausgibt, wenn ein Sicherheitsausgang inaktiv/hoch ist. OSSD-Impulse erkennen die Fähigkeit der Control Box, Sicherheitsausgänge aktiv/niedrig zu machen. Wenn OSSD-Impulse für einen Ausgang aktiviert sind, wird alle 32 ms ein 1 ms niedriger Impuls am Sicherheitsausgang erzeugt. Das Sicherheitssystem erkennt, wenn ein Ausgang an eine Versorgung angeschlossen ist und schaltet den Roboter ab. Die folgende Abbildung zeigt: die Zeit zwischen den Impulsen auf einem Kanal (32ms), die Impulslänge (1ms) und die Zeit von einem Impuls auf einem Kanal zu einem Impuls auf dem anderen Kanal (18ms)



**OSSD-Aktivierung für Sicherheitsausgang**

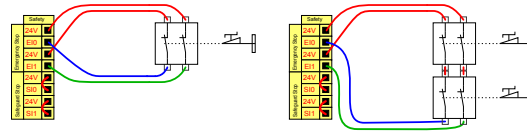
1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation** und wählen Sie **Sicherheit**.
2. Wählen Sie unter **Sicherheit** den Eintrag **E/A**.
3. Aktivieren Sie auf dem E/A-Bildschirm unter Ausgangssignal das gewünschte Kontrollkästchen OSSD. Sie müssen das Ausgangssignal zuweisen, um die OSSD-Checkboxen zu aktivieren.

**Standardmäßige Sicherheitskonfiguration** Der Roboter wird mit einer Standardkonfiguration für den Betrieb ohne zusätzliche Sicherheitsausstattung ausgeliefert.

|                |        |                                     |
|----------------|--------|-------------------------------------|
|                | Safety |                                     |
| Emergency Stop | 24V    | <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | EI0    | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Emergency Stop | 24V    | <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | EI1    | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Safeguard Stop | 24V    | <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | SI0    | <input checked="" type="checkbox"/> |
|                | SI1    | <input checked="" type="checkbox"/> |

**Not-Aus-Schalter anschließen**

In den meisten Roboteranwendungen ist die Nutzung einer oder mehrerer zusätzlicher Not-Aus-Schalter erforderlich. Die folgende Abbildung veranschaulicht die Verwendung mehrerer Not-Aus-Schalter.

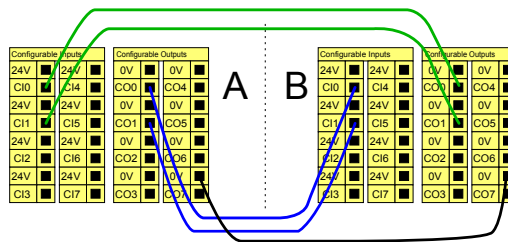


**Notabschaltung mit mehreren Maschinen teilen**

Eine gemeinsame Notabschaltungsfunktion zwischen dem Roboter und anderen Maschinen kann mittels Konfiguration der folgenden E/A -Funktionen in der GUI eingerichtet werden. Der Notabschaltungseingang des Roboters kann nicht für gemeinsame Verwendung eingesetzt werden. Sollen mehr als zwei UR Roboter oder andere Maschinen verbunden werden, ist eine Sicherheits-SPS erforderlich, um die Notabschaltungssignale zu steuern.

- Konfigurierbares Eingangspaar: Externe Notabschaltung.
- Konfigurierbares Eingangspaar: Systemstopp.

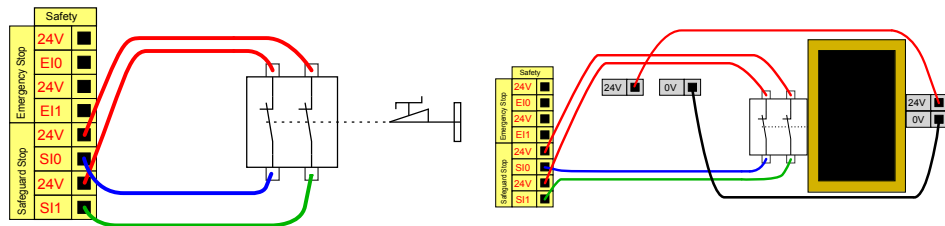
Die folgende Abbildung zeigt zwei UR Roboter, die sich die Notabschaltungsfunktion teilen. In diesem Beispiel wurden CI0-CI1 und CO0-CO1 als konfigurierte E/A verwendet.



**Schutzstopp mit automatischer Wiederaufnahme**

Diese Konfiguration trifft nur auf Anwendungen zu, bei denen der Bediener die Tür nicht passieren und hinter sich schließen kann. Mit dem konfigurierbaren E/A wird eine Reset-Taste vor der Tür eingerichtet, um den Roboterbetrieb wiederaufzunehmen. Der Roboter setzt den Betrieb automatisch fort, sobald das Signal wiederhergestellt ist.

**! WARNUNG**  
 Verwenden Sie diese Konfiguration nicht, wenn das Signal von der Sicherheitszone aus wiederhergestellt werden kann.

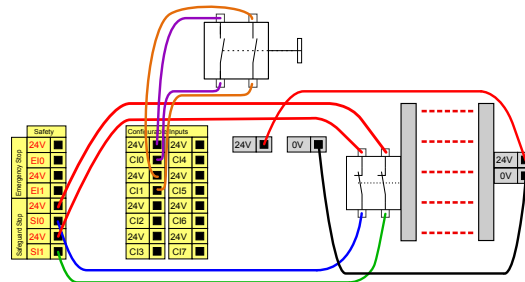


Dieses Beispiel verwendet einen Türschalter als grundlegende Sicherheitsvorrichtung, bei der der Roboter gestoppt wird, sobald die Tür geöffnet wird.

Dieses Beispiel verwendet eine Sicherheitsmatte als Sicherheitsvorrichtung, bei der eine automatische Wiederaufnahme angebracht ist. Dieses Beispiel gilt auch für einen Sicherheitslaserscanner.

**Schutzstopp mit Reset-Taste**

Ist die Schutzstopp-Schnittstelle mit einem Lichtvorhang verbunden, so ist ein Reset von außerhalb der Sicherheitszone erforderlich. Die Reset-Taste benötigt zwei Kanäle. Im folgenden Beispiel ist der für die Reset-Taste konfigurierte E/A C10-C11.



### 8.6.1. Sicherheits-E/A-Signale

**Beschreibung**

Die E/As sind zwischen den Eingängen und Ausgängen aufgeteilt und werden paarweise so zusammengefasst, dass jede Funktion eine Kategorie 3 PLd bereitstellt.

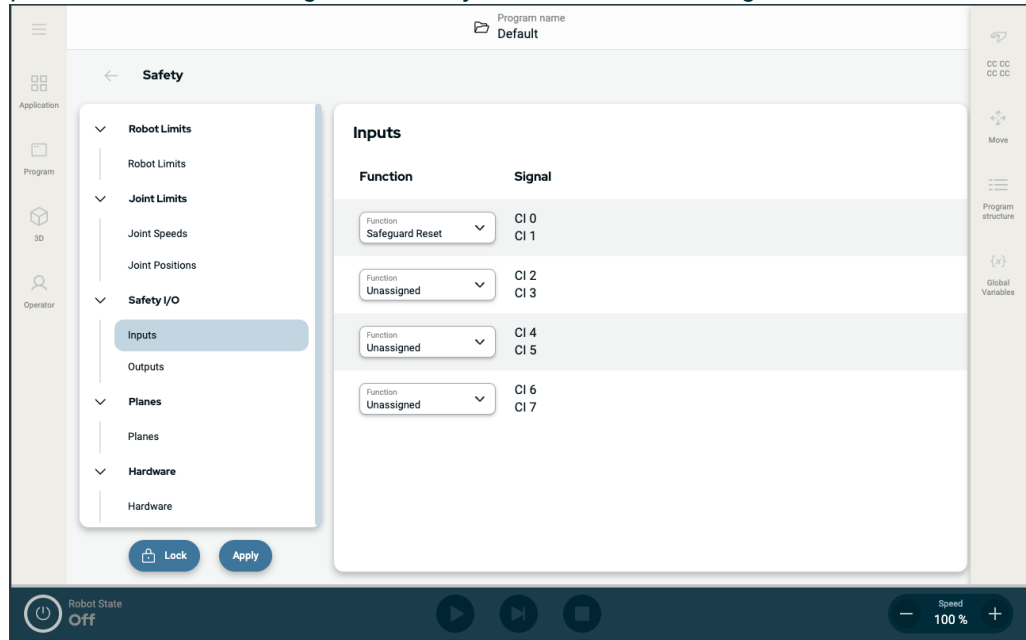
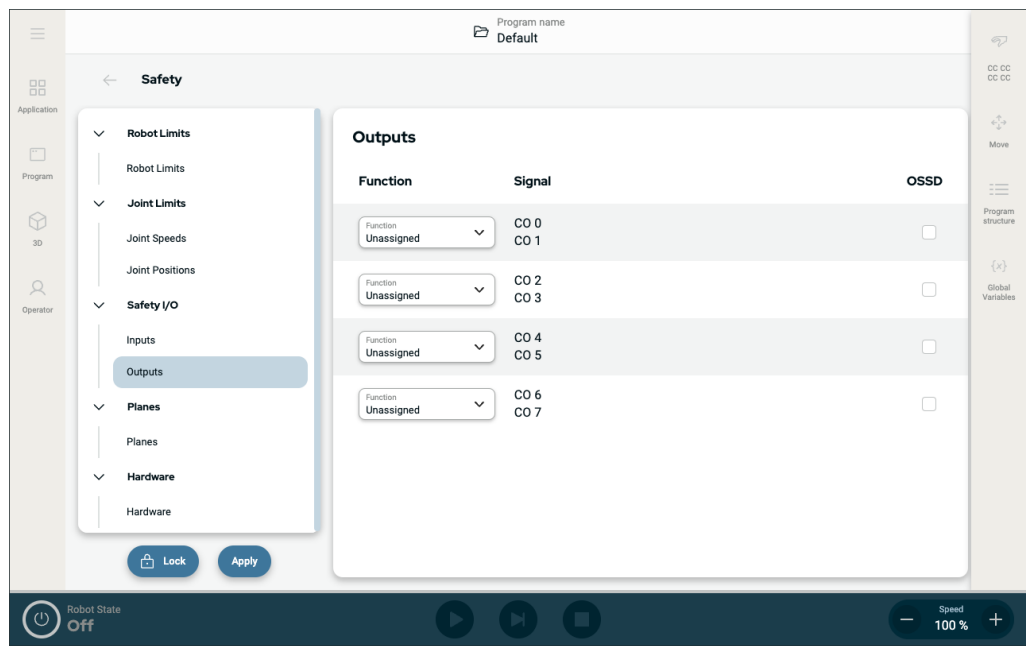


Abbildung 1.3: Bildschirm von PolyScope X, der Eingangssignale anzeigt.



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

**Eingangssignal** Die Eingänge sind in den folgenden Tabellen beschrieben:

e

|                        |   |
|------------------------|---|
| Not-Aus-Taster         | Führt einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus und informiert andere Maschinen über den Systemstopp-Ausgang, falls dieser definiert ist. Ein Stopp wird in allem ausgelöst, was mit dem Ausgang verbunden ist.   |
| Roboter Not-Aus        | Führt mittels Controller-Eingang einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus und informiert andere Maschinen über den System-Notabschaltungsausgang, falls dieser definiert ist.  |
| Externe Notabschaltung | Führt nur am Roboter einen Stopp der Kategorie 1 (IEC 60204-1) aus.   |
| Reduziert              | <p>Alle Sicherheitsgrenzen können angewendet werden, während der Roboter die <b>normale</b> Konfiguration oder eine <b>reduzierte</b> Konfiguration verwendet. Sind diese konfiguriert, wird ein LOW-Signal an die Eingänge gesendet. Das Sicherheitssystem wechselt dadurch in die reduzierte Konfiguration. Der Roboterarm bremst ab, um den reduzierten Parametern zu entsprechen.</p> <p>Das Sicherheitssystem sorgt dafür, dass der Roboter innerhalb von 0,5 s nach dem Ansteuern des Eingangs die reduzierten Grenzwerte einhält. Sollte der Roboterarm eine der reduzierten Grenzen weiterhin überschreiten, führt er einen Stopp der Kategorie 0 aus. Auch Auslöseebenen können einen Wechsel in die reduzierte Konfiguration auslösen. Das Sicherheitssystem geht auf dieselbe Weise in die normale Konfiguration über.</p> |

**Eingangssignale** Die Eingänge sind in der folgenden Tabelle beschrieben

|                                    |  |
|------------------------------------|--|
| Betriebsmodus                      | Wenn eine externe Modusauswahl verwendet wird, wird zwischen dem <b>Automatikmodus</b> und dem <b>Manuellen Modus</b> umgeschaltet. Der Roboter befindet sich im Automatikmodus, wenn der Eingang <i>LOW</i> ist und im Manuellen Modus, wenn der Eingang <i>HIGH</i> ist. |
| Zurücksetzen der Schutzeinrichtung | Kehrt aus dem Schutzstopp-Status zurück, wenn eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt. Wenn ein Schutzstopp auftritt, sorgt dieser Eingang dafür, dass der Schutzstopp-Status gehalten wird, bis ein Reset ausgelöst wird.                                  |
| Schutzstopp                        | Ein Stopp, der durch einen Sicherheitseingang ausgelöst wird. Führt in allen Modi einen Stopp der Kategorie 2 (IEC 60204-1) durch, wenn durch eine Schutzmaßnahme ausgelöst.   |
| Automatikbetrieb Absicherung Stopp | Führt einen Stopp der Kategorie 2 (IEC 60204-1) NUR im Automatikmodus aus. Die Schutzabschaltung im Automatikmodus kann nur gewählt werden, wenn ein Drei-Stellungs-Zustimmenschalter konfiguriert und installiert ist.  |
| Automatikmodus-Schutz zurücksetzen | Kehrt aus dem Automatikmodus-Schutzstopp-Status zurück, wenn im Automatikmodus eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt.   |
| Freedrive auf Roboter              | Sie können den Freedrive-Eingang so konfigurieren, dass Sie Freedrive aktivieren und verwenden können, ohne die Freedrive-Taste auf einem Standard-TP drücken zu müssen oder ohne eine der Tasten auf dem 3PE-TP leicht gedrückt zu halten.                                |



#### WARNUNG

Wenn der standardmäßige Schutz-Reset deaktiviert ist, erfolgt ein automatischer Reset, wenn die Schutzfunktion nicht mehr auslöst. Dies kann passieren, wenn eine Person das Schutzfeld passiert. Wenn eine Person nicht vom Schutzsystem erkannt wird und der Person Gefahren drohen, ist ein automatischer Reset durch Normen verboten.

- Verwenden Sie den externen Reset, um sicherzustellen, dass dieser nur dann erfolgt, wenn eine Person keinen Gefahren ausgesetzt ist.



#### WARNUNG

Wenn der Automatikmodus-Schutzstopp aktiviert ist, wird im manuellen Modus kein Schutzstopp ausgelöst.

**Ausgangssignale** Alle Sicherheitsausgänge werden im Falle einer Verletzung oder eines Fehlers des Sicherheitssystems LOW. Das bedeutet, dass der Systemstopp-Ausgang einen Stopp einleitet, auch wenn kein Not-Halt ausgelöst wird. Folgende Sicherheitsfunktionen können Sie für die Ausgangssignale nutzen. Alle Signale werden wieder LOW, wenn der Status, der das HIGH-Signal ausgelöst hat, beendet ist:

|                                |   |
|--------------------------------|---|
| <sup>1</sup> Systemstopp       | Das Signal ist <i>LOW</i> , wenn das Sicherheitssystem ausgelöst wurde und über den Eingang Roboter-Not-Aus oder mittels Not-Aus-Schalter in einen gestoppten Zustand gewechselt hat. Um Blockierungen zu vermeiden, wird kein LOW-Signal ausgegeben, wenn der Notaus-Status durch den Eingang Systemstopps ausgelöst wird. |
| Roboter bewegt sich            | Das Signal ist <i>Low</i> , wenn sich der Roboter bewegt, andernfalls High.   |
| Roboter stoppt nicht           | Das Signal ist <i>High</i> , wenn der Roboter angehalten wird oder gerade aufgrund eines Notstopps oder eines Sicherheitsstopps angehalten wird. Ansonsten Logikpegel LOW.  |
| Reduziert                      | Das Signal ist <i>LOW</i> , wenn reduzierte Parameter aktiv sind oder wenn der Sicherheitseingang mit einem reduzierten Eingang konfiguriert und das Signal aktuell LOW ist. Andernfalls ist das Signal HIGH.   |
| Nicht reduziert                | Dies ist das Gegenstück zum oben definierten „Reduziert“.   |
| Drei-Stellungs-Zustimmschalter | Im manuellen Modus muss ein externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter gedrückt und in der Mittelposition gehalten werden, um den Roboter zu bewegen. Wenn Sie einen eingebauten Drei-Stellungs-Zustimmschalter verwenden, muss die Taste gedrückt und in der Mittelposition gehalten werden, um den Roboter zu bewegen.       |
| Sicheres Zuhause               | Das Signal ist <i>HIGH</i> , wenn der Roboterarm in der konfigurierten sicheren Home-Position angehalten wird und sich dort befindet. Andernfalls ist das Signal <i>LOW</i> . Dies wird häufig verwendet, wenn UR-Roboter in mobile Roboter integriert sind.  |


**HINWEIS**

Externe Maschinen, die ihren Notaus-Status über den Systemstopp-Ausgang vom Roboter erhalten, müssen mit der ISO 13850 konform sein. Dies ist insbesondere bei Aufbauten erforderlich, bei denen der Roboter-Not-Aus-Eingang mit einem externen Not-Aus-Gerät verbunden ist. In solchen Fällen wird der Systemstopp-Ausgang HIGH, wenn die externe Not-Aus-Vorrichtung auslöst. Dies bedeutet, dass der Not-Aus-Zustand an der externen Maschine zurückgesetzt wird, ohne dass der Bediener des Roboters manuell eingreifen muss.

<sup>1</sup>Der Systemstopp war früher als „System-Notabschaltung“ für Universal Robots-Roboter bekannt. PolyScope kann „System-Notabschaltung“ anzeigen. Um die Sicherheitsstandards einzuhalten, müssen die externen Maschinen daher manuelle Maßnahmen erfordern, um sie wieder aufnehmen zu können.





## 8.7. Drei-Stellungs-Zustimmschalter

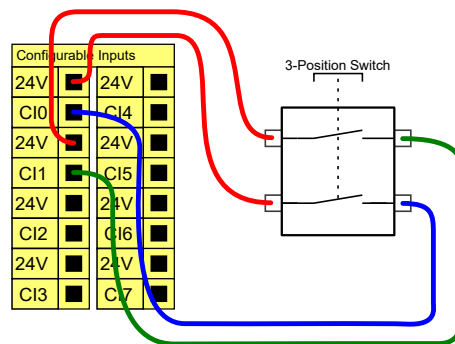
### Beschreibung

Der Roboterarm ist mit einem Drei-Stellungs-Zustimmschalter (3PE-Teach-Pendant) ausgestattet.

Die Control-Box unterstützt die folgenden Gerätekonfigurationen:

- 3PE-Teach-Pendant
- Externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter
- Externer Drei-Stellungs-Zustimmschalter und 3PE-Teach-Pendant

Die folgende Abbildung zeigt, wie ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter angeschlossen wird.



Hinweis: Die beiden Eingangskanäle für den dreistufigen Zustimmschalter haben eine Abweichungstoleranz von 1 Sekunde.



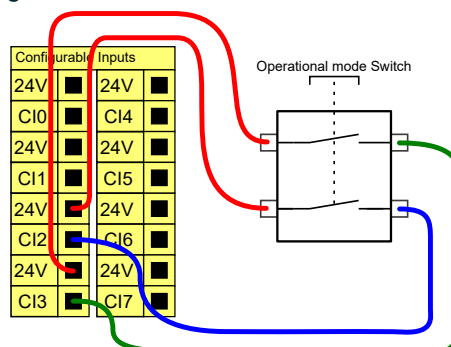
### HINWEIS

Das Sicherheitssystem des UR-Roboters unterstützt nicht mehrere externe dreistufige Zustimmschalter.

### Betriebsmodus-Schalter

Die Verwendung eines dreistufigen Zustimmschalters erfordert die Verwendung eines Betriebsmodus-Schalters.

Die Abbildung unten zeigt einen Betriebsmodus-Schalter.



## 8.8. Analog-E/A für allgemeine Zwecke

### Beschreibung

Die Analog-E/A-Schnittstelle ist die grüne Klemme. Sie wird verwendet, um die Spannung (0 - 10V) oder den Strom (4 - 20 mA) von und zu anderen Geräten auszugeben oder zu erfassen.

Um höchste Genauigkeit zu erreichen, wird Folgendes empfohlen.

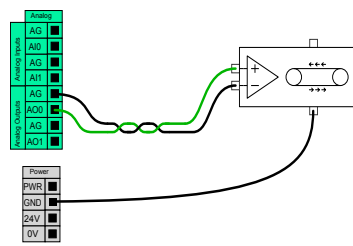
- Verwenden Sie die AG-Klemme, die dem E/A am nächsten liegt. Das Paar teilt sich einen gemeinsamen Modus-Filter.
- Verwenden Sie den gleichen GND (0V) für Geräte und die Control-Box. Der Analog E/A ist nicht galvanisch von der Control-Box getrennt.
- Verwenden Sie ein abgeschirmtes Kabel oder verdrehte Doppelkabel. Schließen Sie die Schirmung an den GND-Anschluss der Klemme **SPANNUNG** an.
- Verwenden Sie Geräte im Strommodus. Stromsignale sind weniger anfällig für Störungen.

### Elektrische Spezifikationen

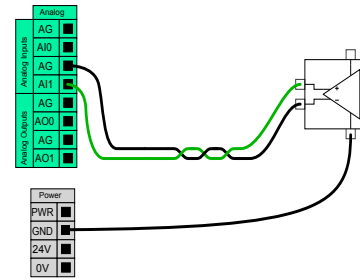
In der GUI können Sie den Eingangsmodus wählen. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

| Klemmen                                | Parameter  | Min | Typ | Max | Einheit |
|--|------------|-----|-----|-----|---------|
| <i>Analogeingang im Strommodus</i>     |            |     |     |     |         |
| [AIx - AG]                             | Strom      | 4   | -   | 20  | mA      |
| [AIx - AG]                             | Widerstand | -   | 20  | -   | Ohm     |
| [AIx - AG]                             | Auflösung  | -   | 12  | -   | Bit     |
| <i>Analogeingang im Spannungsmodus</i> |            |     |     |     |         |
| [AIx - AG]                             | Spannung   | 0   | -   | 10  | V       |
| [AIx - AG]                             | Widerstand | -   | 10  | -   | kOhm    |
| [AIx - AG]                             | Auflösung  | -   | 12  | -   | Bit     |
| <i>Analogausgang im Strommodus</i>     |            |     |     |     |         |
| [AOx - AG]                             | Strom      | 4   | -   | 20  | mA      |
| [AOx - AG]                             | Spannung   | 0   | -   | 24  | V       |
| [AOx - AG]                             | Auflösung  | -   | 12  | -   | Bit     |
| <i>Analogausgang im Spannungsmodus</i> |            |     |     |     |         |
| [AOx - AG]                             | Spannung   | 0   | -   | 10  | V       |
| [AOx - AG]                             | Strom      | -20 | -   | 20  | mA      |
| [AOx - AG]                             | Widerstand | -   | 1   | -   | Ohm     |
| [AOx - AG]                             | Auflösung  | -   | 12  | -   | Bit     |

## Analogausgang und Analogeingang



Dieses Beispiel zeigt, wie ein Fließband mit einem analogen Drehzahl-Steuerungseingang gesteuert werden kann.



Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines Analogsensors.

### 8.8.1. Analoger Eingang: Kommunikationsschnittstelle

#### Beschreibung

Die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI) ermöglicht die Kommunikation des Roboters mit einem angebauten Tool über den Analogeingang des Werkzeugs. Dies beseitigt die Notwendigkeit für externe Verkabelung. Sobald die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge aktiviert ist, ist kein Werkzeug-Analogeingang mehr verfügbar

#### Werkzeugkommunikationsschnittstelle

1. Tippen Sie auf den Installations-Tab und unter Allgemein auf Werkzeug-E/A.
2. Wählen Sie Kommunikationsschnittstelle, um TCI-Einstellungen zu bearbeiten.  
Sobald TCI aktiviert ist, ist der Analogeingang des Werkzeugs für die E/A Einstellung der Installation nicht mehr verfügbar und erscheint nicht mehr in der Eingabeliste. Der analoge Werkzeugeingang ist auch nicht für Programme als Wait For-Optionen und -Ausdrücke verfügbar.
3. Wählen Sie in den Dropdown-Menüs unter Kommunikationsschnittstelle die gewünschten Werte aus.  
Alle Änderungen der Werte werden sofort an das Werkzeug gesendet. Wenn Installationswerte von dem abweichen, was das Werkzeug verwendet, wird eine Warnung angezeigt.

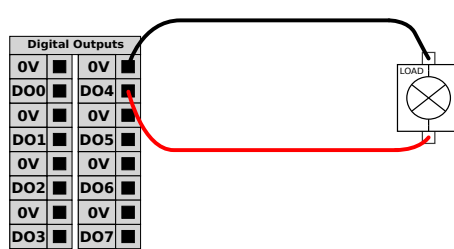
## 8.9. Digital-E/A für allgemeine Zwecke

**Beschreibung** Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

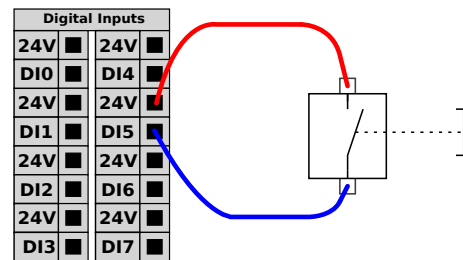
**Digital-E/A für allgemeine Zwecke** Dieser Abschnitt beschreibt die allgemeinen 24 V E/A (graue Klemmen) und die nicht fest als Sicherheits-E/A konfigurierten aber konfigurierbaren E/A (gelbe Klemmen mit schwarzer Schrift).

Die allgemeinen E/A können für die direkte Steuerung von Geräten wie pneumatischen Relais oder für die Kommunikation mit einer SPS verwendet werden. Alle Digitalausgänge können automatisch deaktiviert werden, wenn die Programmausführung gestoppt wird. In diesem Modus ist der Ausgang immer LOW, wenn kein Programm läuft. Beispiele dafür finden Sie in den folgenden Unterabschnitten.

In den Beispielen werden reguläre Digitalausgänge verwendet. Solange er nicht für eine Sicherheitsfunktion konfiguriert werden soll, kann jeder beliebige konfigurierbare Ausgang verwendet werden.

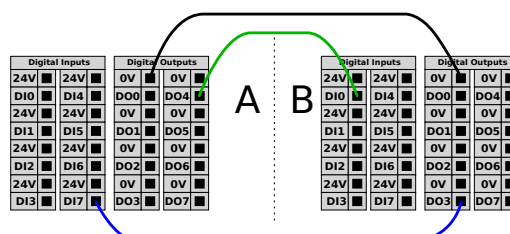


Dieses Beispiel zeigt die Steuerung einer Last über einen Digitalausgang, wenn angeschlossen.



Dieses Beispiel zeigt, wie eine einfache Taste mit einem digitalen Eingang verbunden wird.

**Kommunikation mit anderen Maschinen oder einer SPS** Der digitale E/A kann verwendet werden, um mit anderen Geräten zu kommunizieren, sofern ein gemeinsamer GND (0V) besteht und die Maschine PNP-Technologie verwendet, siehe unten.



## 8.9.1. Digitaler Ausgang

### Beschreibung

Die Werkzeugkommunikationsschnittstelle ermöglicht es, zwei digitale Ausgänge unabhängig voneinander zu konfigurieren. In PolyScope hat jeder Pin ein Dropdown-Menü, das die Einstellung des Ausgangsmodus ermöglicht. Die folgenden Optionen sind verfügbar:

- **Sinking:** Dadurch kann der Pin in einer NPN- oder Sinking-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, lässt der Stift einen Strom zur Erde fließen. Dies kann in Verbindung mit dem PWR-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen.
- **Sourcing:** Dadurch kann die Pin in einer PNP- oder Sourcing-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang eingeschaltet ist, stellt der Pin eine positive Spannungsquelle bereit (konfigurierbar in der Registerkarte E/A). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen.
- **Push / Pull:** Dadurch kann der Pin in einer Push /Pull-Konfiguration konfiguriert werden. Wenn der Ausgang eingeschaltet ist, stellt der Pin eine positive Spannungsquelle bereit (konfigurierbar in IO Tab). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin verwendet werden, um eine vollständige Schaltung zu erstellen. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, lässt der Pin einen Strom zur Erde fließen.

Nach Auswahl einer neuen Ausgangskonfiguration werden die Änderungen wirksam. Die aktuell geladene Installation wird an die neue Konfiguration angepasst. Nachdem Sie überprüft haben, ob die Werkzeugausgänge wie vorgesehen funktionieren, stellen Sie sicher, dass Sie die Installation speichern, um zu verhindern, dass Änderungen verloren gehen.

### Dual-Pin-Leistung

Dual Pin Power wird als Stromquelle für das Werkzeug verwendet. Das Aktivieren von Doppel-Pin-Strom deaktiviert standardmäßige digitale Ausgänge des Werkzeugs.

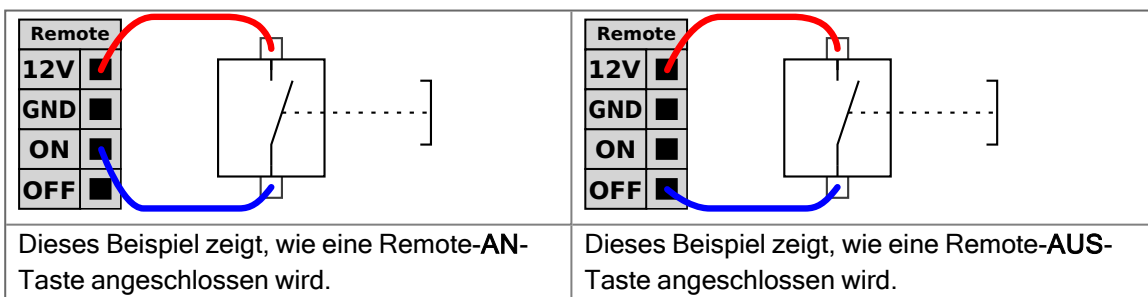
## 8.10. EIN-/AUS-Fernsteuerung

**Beschreibung** Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung kann verwendet werden, um die Control-Box ein- und auszuschalten, ohne das Teach-Pendant zu verwenden. Verwendet wird sie in der Regel dann, wenn

- Wenn das Teach Pendant nicht verfügbar ist.
- eine SPS-Anlage die volle Kontrolle benötigt
- mehrere Roboter gleichzeitig ein- oder ausgeschaltet werden müssen.

**Fernsteuerung** Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung bietet eine 12-V-Hilfsstromversorgung, die aktiv bleibt, wenn die Control-Box ausgeschaltet wird. Der **EIN**-Eingang ist nur für kurzzeitige Aktivierung gedacht und funktioniert in der gleichen Weise wie der **Power**-Knopf. Der **AUS**-Eingang kann nach Belieben gedrückt gehalten werden. Verwenden Sie eine Software-Funktion, um Programme automatisch zu laden und zu starten. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

| Klemmen     | Parameter         | Min | Typ | Max | Einheit |
|-------------|-------------------|-----|-----|-----|---------|
| [12V - GND] | Spannung          | 10  | 12  | 13  | V       |
| [12V - GND] | Strom             | -   | -   | 100 | mA      |
| [EIN / AUS] | Inaktive Spannung | 0   | -   | 0,5 | V       |
| [EIN / AUS] | Aktive Spannung   | 5   | -   | 12  | V       |
| [EIN / AUS] | Eingangsstrom     | -   | 1   | -   | mA      |
| [EIN]       | Einschaltzeit     | 200 | -   | 600 | ms      |



**VORSICHT**

Wenn Sie die Einschalttaste gedrückt halten, schalten Sie die Control-Box AUS, ohne zu speichern.

- Halten Sie den **EIN**-Eingang oder den **POWER**-Knopf nicht gedrückt, ohne vorher zu speichern.
- Verwenden Sie den **AUS**-Eingang zum Ausschalten per Fernsteuerung, um das Speichern von Dateien und das problemlose Herunterfahren der Control-Box zu ermöglichen.

## 8.11. Endeffektor-Integration

### Beschreibung

Der Endeffektor kann in diesem Handbuch auch als Werkzeug und Werkstück bezeichnet werden.



#### HINWEIS

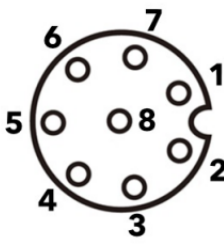
UR stellt die Dokumentation für den Endeffektor bereit, der in den Roboterarm integriert werden soll.

- Beziehen Sie sich für die Montage und den Anschluss auf die Dokumentation, die für den Endeffektor bzw. das Werkzeug/Werkstück spezifisch ist.

### 8.11.1. Werkzeug E/A

**Werkzeuganschluss**

Der unten abgebildete Werkzeuganschluss liefert Strom- und Steuersignale für die an einem bestimmten Roboterwerkzeug verwendeten Greifer und Sensoren. Der Werkzeuganschluss hat acht Löcher und befindet sich neben dem Werkzeugflansch am Handgelenk 3. Die acht Drähte im Inneren des Steckers besitzen verschiedene Funktionen, wie in der Tabelle unten aufgeführt:

|   | Pin # | Signal       | Beschreibung                   |
|---|-------|--------------|--------------------------------|
|  | 1     | AI3 / RS485- | Analog Ein 3 oder RS485-       |
|   | 2     | AI2 / RS485+ | Analog Ein 2 oder RS485+       |
|   | 3     | TO0/PWR      | Digitalausgang 0 or 0V/12V/24V |
|   | 4     | TO1/GND      | Digitalausgänge 1 oder Erdung  |
|   | 5     | SPANNUNG     | 0V/12V/24V                     |
|   | 6     | T10          | Digitaleingänge 0              |
|   | 7     | T11          | Digitaleingänge 1              |
|   | 8     | GND          | Erdung                         |

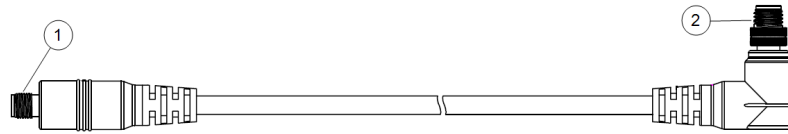


**HINWEIS**

Der Werkzeuganschluss muss manuell bis auf ein Maximum von 0,4 Nm angezogen werden.

### Werkzeugkabeladapter

Der Werkzeugkabeladapter ist ein elektronisches Zubehör, das die Kompatibilität zwischen dem Werkzeug-E/A und den Werkzeugen der e-Series ermöglicht.



- 1 Wird mit Werkzeug/Endeffektor verbunden.
- 2 Wird mit dem Roboter verbunden.



#### WARNUNG

Der Anschluss des Werkzeugkabeladapters an einen eingeschalteten Roboter kann zu Verletzungen führen.

- Schließen Sie den Adapter an das Werkzeug bzw. den Endeffektor an, bevor Sie den Adapter an den Roboter anschließen.
- Schalten Sie den Roboter nicht ein, wenn der Werkzeugkabeladapter nicht an das Werkzeug bzw. den Endeffektor angeschlossen ist.

Die acht Drähte im Inneren des Werkzeugkabeladapters besitzen verschiedene Funktionen, wie in der Tabelle unten aufgeführt:

|  | Pin # | Signal       | Beschreibung                     |
|--|-------|--------------|----------------------------------|
|  | 1     | AI2 / RS485+ | Analog Ein 2 oder RS485+         |
|  | 2     | AI3 / RS485- | Analog Ein 3 oder RS485-         |
|  | 3     | TI1          | Digitaleingänge 1                |
|  | 4     | TI0          | Digitaleingänge 0                |
|  | 5     | SPANNUNG     | 0V/12V/24V                       |
|  | 6     | TO1/GND      | Digitalausgänge 1 oder Erdung    |
|  | 7     | TO0/PWR      | Digitalausgänger 0 or 0V/12V/24V |
|  | 8     | GND          | Erdung                           |



#### ERDUNG

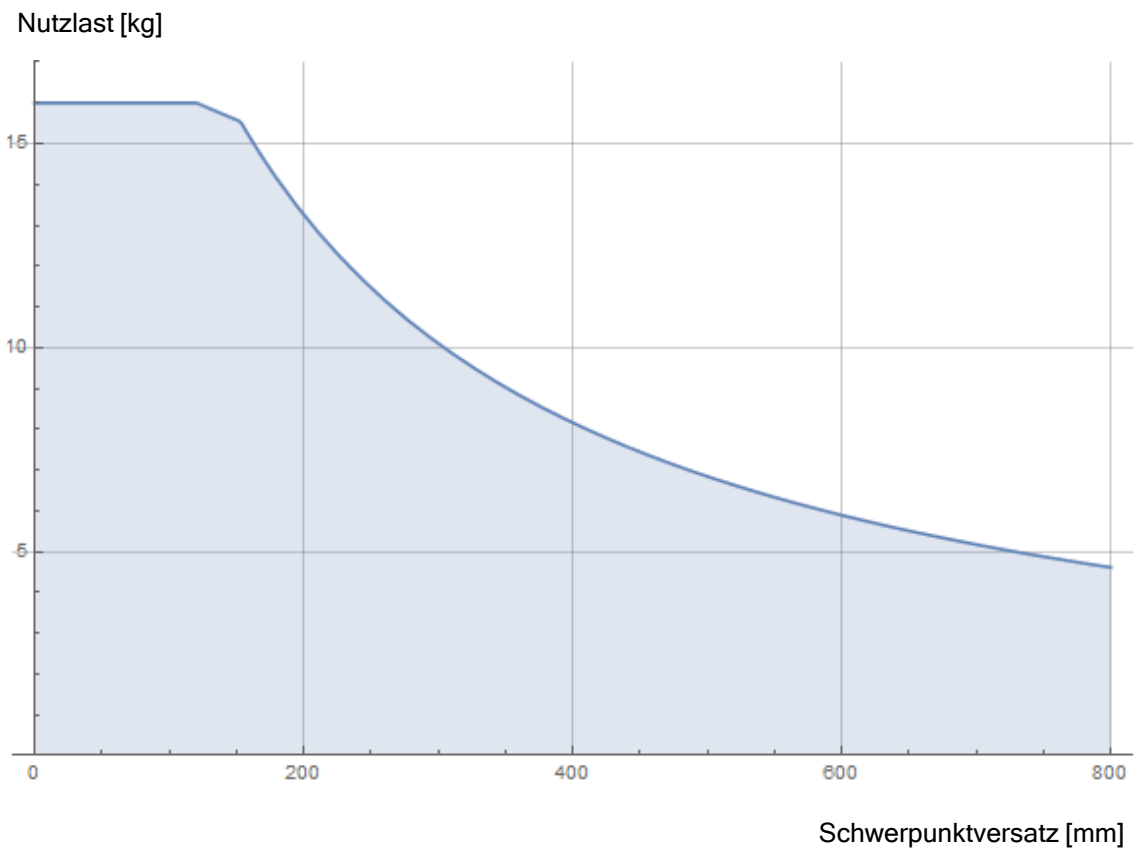
Der Werkzeugflansch ist mit GND (Erdung) verbunden.

## 8.11.2. Maximale Nutzlast

**Beschreibung** Die Nennnutzlast des Roboterarms hängt vom Schwerpunktsversatz der Nutzlast ab, wie unten gezeigt. Der Versatz des Schwerpunktes ist definiert als der Abstand von der Mitte des Werkzeugflanschs bis zum Schwerpunkt der angehängten Nutzlast.

Der Roboterarm kann einen langen Schwerpunktsversatz aufnehmen, wenn die Nutzlast unter dem Werkzeugflansch platziert wird. Berücksichtigen Sie beispielsweise bei der Berechnung der Nutzlastmasse in einer Pick-and-Place-Anwendung sowohl den Greifer als auch das Werkstück.

Die Beschleunigungskapazität des Roboters kann reduziert werden, wenn der Schwerpunkt der Nutzlast die Reichweite und Nutzlast des Roboters überschreitet. Die Reichweite und Nutzlast Ihres Roboters können Sie in den technischen Spezifikationen überprüfen.



*Das Verhältnis zwischen der bewerteten Nutzlast und dem Schwerpunktsversatz.*

**Trägheit der Nutzlast**

Sie können Nutzlasten mit hoher Trägheit konfigurieren, wenn die Nutzlast richtig eingestellt ist.

Die Steuerungssoftware passt die Beschleunigungen automatisch an, wenn die folgenden Parameter richtig konfiguriert sind:

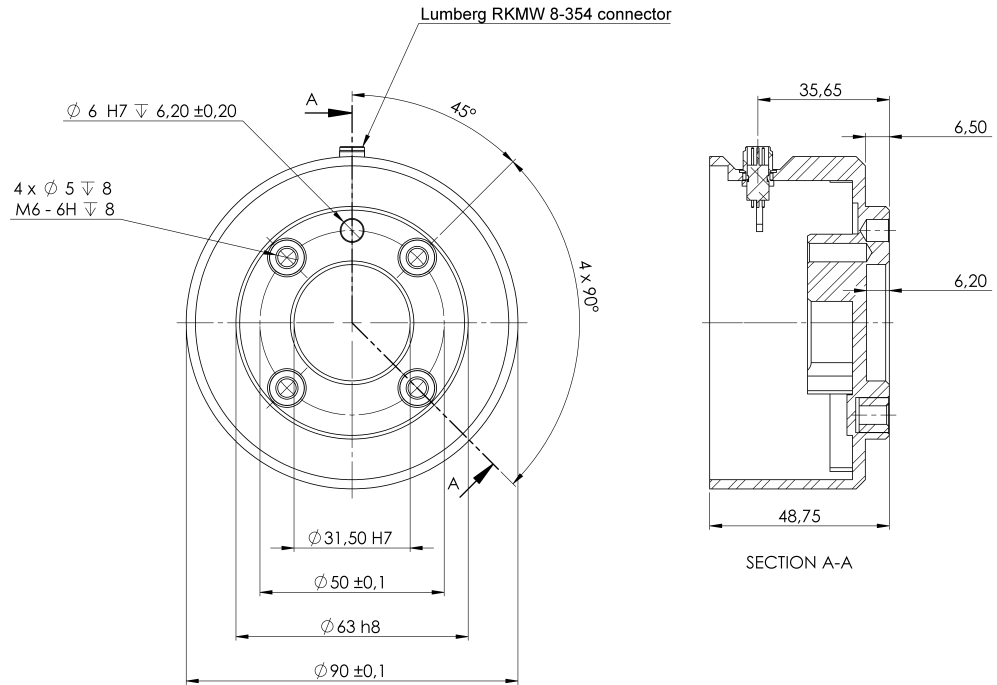
- Nutzlastmasse
- Schwerpunkt
- Trägheit

Sie können URSim verwenden, um die Beschleunigungen und Zykluszeiten der Roboterbewegungen mit einer bestimmten Nutzlast zu evaluieren.

---

### 8.11.3. Sicherungswerkzeug

**Beschreibung** Das Werkzeug oder Werkstück wird am Werkzeug-Ausgangsflansch (ISO ) an der Spitze des Roboters befestigt.



Abmessungen und ein Lochbild des Werkzeugflanschs. Alle Maße sind in Millimetern angegeben.

**Werkzeugflansch** Der Werkzeugausgangsflansch (ISO 9409-1) befindet sich an der Stelle, an der das Werkzeug an der Spitze des Roboters montiert wird. Empfohlen wird die Verwendung eines radialen Langlochs für den Positionierungsstift, um eine übermäßige Krafteinwirkung zu vermeiden und dennoch eine genaue Positionierung einzuhalten.



**VORSICHT**

Sehr lange M8-Schrauben können Druck auf den Boden des Werkzeugflanschs ausüben und einen Kurzschluss im Roboter verursachen.

- Verwenden Sie zur Montage des Roboterwerkzeugs keine Schrauben, die länger als 10 mm sind.

**WARNUNG**

Wenn Sie die Schrauben nicht richtig festziehen, kann es durch einen Verlust des Adapterflansches und/oder Endeffektors zu Verletzungen kommen.

- Vergewissern Sie sich, dass das Werkzeug ordnungsgemäß und sicher festgeschraubt ist.
- Vergewissern Sie sich, dass das Werkzeug so konstruiert ist, dass es keine Gefährdung darstellt, indem sich beispielsweise unerwartet ein Teil löst.

## 8.11.4. Nutzlast festlegen

### Sicheres Einstellen der aktiven Nutzlast

**Installation  
überprüfen**

Prüfen Sie vor der Benutzung von PolyScope X, ob Roboterarm und Control-Box korrekt installiert sind.

1. Drücken Sie den Not-Ausschalter am Teach-Pendant.
2. Tippen Sie auf dem Bildschirm auf **OK**, wenn das Roboter-Not-Aus-Feld angezeigt wird.
3. Drücken Sie den Einschalter am Teach-Pendant und lassen Sie das System anfangen, PolyScope X zu laden.
4. Tippen Sie unten links auf dem Bildschirm auf die **Ein-/Ausschaltfläche**.
5. Halten und drehen Sie zum Entsperren den Not-Aus-Schalter.
6. Überprüfen Sie auf dem Bildschirm, ob der Roboterstatus **ausgeschaltet** ist.
7. Verlassen Sie die Reichweite (den Arbeitsraum) des Roboterarms.
8. Tippen Sie auf dem Bildschirm auf die Schaltfläche **Einschalten**
9. Tippen Sie im Pop-up „Initialisieren“ auf **Ein-/Ausschalten** und warten Sie, bis sich der Roboterstatus in **Gesperrt** ändert.
10. Bestätigen Sie unter „Aktive Nutzlast“ im Fenster „Nutzlast“ die Nutzlast-Masse. Sie können auch in der 3D-Ansicht überprüfen, ob die Montageposition korrekt ist.
11. Tippen Sie auf die Schaltfläche **ENTSPERREN**, um das Bremssystem des Roboterarms zu lösen.

## 8.11.5. Spezifikationen für die Werkzeug-E/A-Installation

**Beschreibung** Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben. Gehen Sie zum Tool-E/A im Installations-Tab, um die interne Spannungsversorgung auf 0 V, 12 V oder 24 V einzustellen.

| Parameter                         | Min  | Typ  | Max     | Einheit |
|-----------------------------------|------|------|---------|---------|
| Versorgungsspannung im 24-V-Modus | 23,5 | 24   | 24,8    | V       |
| Versorgungsspannung im 12-V-Modus | 11,5 | 12   | 12,5    | V       |
| Versorgungsstrom (Einzel-Pol)*    | -    | 1000 | 2000**  | mA      |
| Versorgungsstrom (Zwei-Pol)*      | -    | 2000 | 2000**  | mA      |
| Kapazitive Versorgungslast        | -    | -    | 8000*** | uF      |

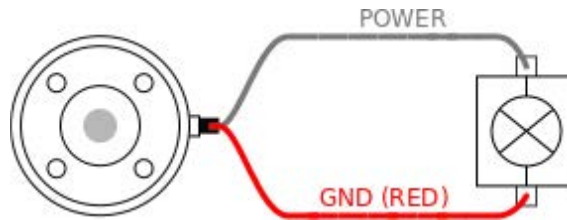
\* Es wird dringend empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden.

\*\* Spitzenwert für max. 1 Sekunde, Einschaltdauer max.: 10 %. Der durchschnittliche Strom über 10 Sekunden darf den typischen Strom nicht überschreiten.

\*\*\* Wenn die Stromversorgung des Werkzeugs aktiviert wird, beginnt eine 400 ms lange Softstartzeit, die es ermöglicht, beim Start eine kapazitive Last von 8000 uF an die Stromversorgung des Werkzeugs anzuschließen. Das Anbinden einer kapazitiven Last im laufenden Betrieb ist nicht erlaubt.

## 8.11.6. Werkzeugstromversorgung

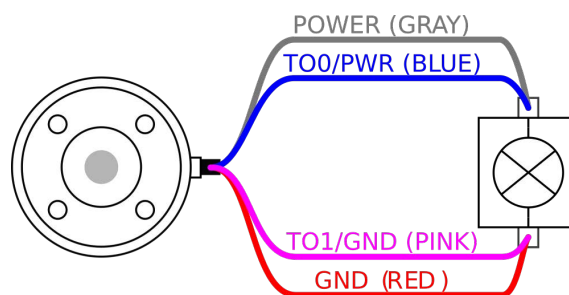
**Beschreibung** Zugriff auf Werkzeug-E/A im Tab „Installation“



### Doppel-Pin Stromversorgung

Im Doppelkontaktnetzstecker-Modus kann der Ausgangsstrom wie unter Werkzeug-E/A angegeben erhöht werden.

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Wählen Sie in der Liste links **Allgemein**.
3. Tippen Sie auf **Werkzeug E/A** und wählen Sie die Option **Doppel-Pin-Strom**.
4. Schließen Sie die Kabel Energie (grau) an TO0 (blau) und Erdung (rot) an TO1 (rosa) an.



#### HINWEIS

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, wird die Spannung für beide Spannungspole auf 0V gesetzt (Spannungsversorgung abgeschaltet).

### 8.11.7. Digitalausgänge des Werkzeugs

**Beschreibung** Digitalausgänge unterstützen drei verschiedene Modi:

| Betriebsart      | Aktiv   | Inaktiv |
|------------------|---------|---------|
| Sinking (NPN)    | Niedrig | Öffnen  |
| Sourcing (PNP)   | Hoch    | Öffnen  |
| Drücken / Ziehen | Hoch    | Niedrig |

Gehen Sie zum Werkzeug E/A im Installations-Tab, um den Ausgangsmodus je Pin zu konfigurieren. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben:

| Parameter                   | Min  | Typ  | Max   | Einheit |
|-----------------------------|------|------|-------|---------|
| Spannung, wenn offen        | -0,5 | -    | 26    | V       |
| Spannung beim Sinking 1 A   | -    | 0,08 | 0,09  | V       |
| Strom beim Sourcing/Sinking | 0    | 600  | 1000  | mA      |
| Strom durch GND             | 0    | 1000 | 3000* | mA      |



**HINWEIS**

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, werden die Digitalausgänge DO00 und DO1 deaktiviert (HIGH Z).

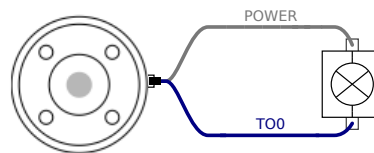


**VORSICHT**

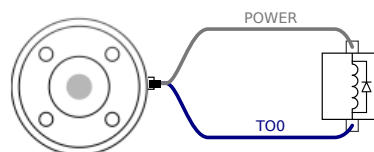
Die Digitalausgänge im Werkzeug haben keine Strombeschränkung. Das Überschreiten der vorgegebenen Daten kann zu dauerhafter Beschädigung führen.

**Verwendung der Digitalausgänge des Werkzeugs**

Dieses Beispiel zeigt die Aktivierung eines Verbrauchers mit Hilfe der internen 12-V- oder 24-V-Stromversorgung. Die Ausgangsspannung beim Tab „E/A“ muss definiert werden. Zwischen dem Anschluss SPANNUNG und der Schirmung/Erdung liegt Spannung an, auch wenn der Verbraucher ausgeschaltet ist.



Es wird empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden (s. unten).



### 8.11.8. Digitaleingänge des Werkzeugs

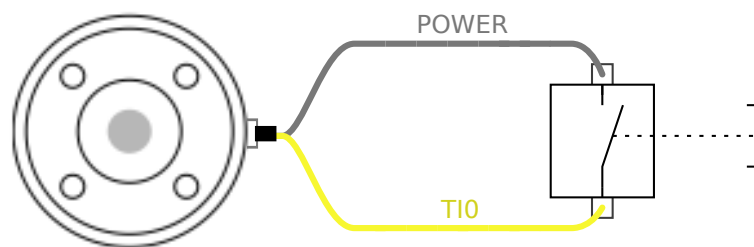
**Beschreibung** Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

**Tabelle** Die Digitaleingänge sind als PNP mit schwachen Pulldown-Widerständen implementiert. Dies bedeutet, dass ein potentialfreier Eingang immer einen niedrigen Wert anzeigt. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

| Parameter            | Min  | Typ  | Max | Einheit  |
|----------------------|------|------|-----|----------|
| Eingangsspannung     | -0,5 | -    | 26  | V        |
| Logischer Pegel LOW  | -    | -    | 2,0 | V        |
| Logischer Pegel HIGH | 5,5  | -    | -   | V        |
| Eingangswiderstand   | -    | 47 k | -   | $\Omega$ |

**Verwenden der digitalen Werkzeugeingänge**

Dieses Beispiel zeigt den Anschluss einer einfachen Taste.



### 8.11.9. Analoge Werkzeugeingänge

**Beschreibung** Die Werkzeug-Analogueingänge sind nicht differenziell und können zu Spannung (0 bis 10 V) oder Strom (4 bis 20 mA) im Tab „E/A“ eingestellt werden. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

| Parameter                                    | Min  | Typ  | Max | Einheit    |
|--|------|------|-----|------------|
| Eingangsspannung im Spannungsmodus           | -0,5 | -    | 26  | V          |
| Eingangswiderstand im Bereich 0V bis 10V     | -    | 10,7 | -   | k $\Omega$ |
| Auflösung                                    | -    | 12   | -   | Bit        |
| Eingangsspannung im Strommodus               | -0,5 | -    | 5,0 | V          |
| Eingangsstrom im Strommodus                  | -2,5 | -    | 25  | mA         |
| Eingangswiderstand im Bereich 4 mA bis 20 mA | -    | 182  | 188 | $\Omega$   |
| Auflösung                                    | -    | 12   | -   | Bit        |

Zwei Beispiele für die Verwendung eines Digitaleingangs finden Sie im folgenden Unterabschnitt.

Vorsicht



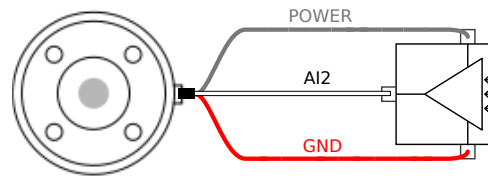
**VORSICHT**

Analogeingänge sind im Strommodus nicht gegen Überspannung geschützt. Ein Überschreiten des in den elektrischen Spezifikationen angegebenen Grenzwertes kann zu dauerhafter Beschädigung am Eingang führen.

**Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, nicht differenziell**

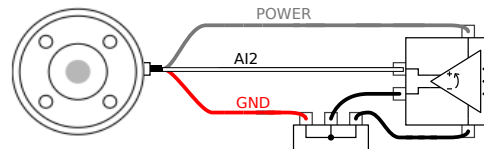
Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors mit einem nicht differenziellen Ausgang. Der Sensorausgang kann entweder Strom oder Spannung sein, solange der Eingangsmodus dieses Analogeingangs auf der Registerkarte E/A gleich eingestellt ist.

Hinweis: Sie können überprüfen, ob ein Sensor mit Spannungsausgang den Innenwiderstand des Werkzeugs steuern kann, oder die Messung ist möglicherweise ungültig.



**Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, differenziell**

Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors an einem differenziellen Ausgang. Verbinden Sie den negativen Ausgang mit der Erdung (0V); die Funktionsweise gleicht der eines nicht differenziellen Sensors.



## 8.11.10. Werkzeugkommunikation-E/A

### Beschreibung

- **Signalanforderungen:** RS485-Signale verwenden eine interne, störsichere Bus-Vorspannung (fail-safe biasing). Unterstützt das angeschlossene Gerät diese Störsicherheit nicht, muss die Signalvorspannung im angehängten Werkzeug oder extern durch Hinzufügen von Pull-up-Widerständen zu RS485+ und Pull-Down-Widerständen zu RS485- vorgenommen werden.
- **Latenz:** Die Latenzzeit von gesendeten Meldungen über den Werkzeuganschluss dauert 2 ms bis 4 ms, gemessen vom Zeitpunkt, zu der die Nachricht auf dem PC geschrieben wird bis zum Startzeitpunkt der Meldung auf dem RS485. Ein Puffer speichert die zum Werkzeuganschluss gesendeten Daten bis zur Ruhemoduszeit. Sobald 1000 Byte empfangen wurden, wird die Mitteilung auf das Gerät geschrieben.

|            |   |
|------------|---|
| Baud-Raten | 9,6k, 19,2k, 38,4k, 57,6k, 115,2k, 1M, 2M, 5M |
| Stoppbits  | 1, 2  |
| Parität    | Keine; Ungerade; Gerade                       |

# 9. Erstmalige Verwendung

---

**Beschreibung** In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie Sie mit der Verwendung des Roboters beginnen. Unter anderem werden die einfache Inbetriebnahme, ein Überblick über die PolyScope-Benutzeroberfläche und die Einrichtung Ihres ersten Programms behandelt. Zusätzlich werden der Freedrive-Modus und die grundlegende Bedienung behandelt.

---

## 9.1. Einstellungen

---

**Beschreibung** Die Einstellungen in PolyScope X können über das Hamburger-Menü in der oberen linken Ecke aufgerufen werden. Sie können auf die folgenden Abschnitte zugreifen:

- Allgemein
  - Passwort
  - Connection
  - Sicherheit
- 

**Allgemeine Einstellungen** In den allgemeinen Einstellungen können Sie die bevorzugte Sprache, Maßeinheiten usw. ändern. Sie aktualisieren die Software auch über die allgemeinen Einstellungen.

---

**Passworteinstellungen** In den Passworteinstellungen finden Sie die Standard-Passwörter und wie Sie sie zu den bevorzugten und sicheren Passwörtern ändern.

---

**Verbindungseinstellungen** In den Verbindungseinstellungen können Sie Netzwerkeinstellungen wie IP-Adresse, DNS-Server usw. festlegen. Einstellungen zu UR Connect finden Sie hier auch.

---

**Sicherheitseinstellungen** Die Sicherheitseinstellungen in Bezug auf SSH, Admin-Passwortberechtigungen und das Aktivieren/Deaktivieren verschiedener Dienste in der Software.

---

## 9.1.1. Passwort

- Beschreibung** In den Passworteinstellungen in PolyScope X finden Sie drei verschiedene Arten von Passwörtern.
- Betriebsmodus
  - Sicherheit
  - Admin

Es ist möglich, in allen drei Instanzen das gleiche Passwort festzulegen, aber es ist auch möglich, drei verschiedene Passwörter festzulegen, um den Zugriff und die Optionen zu trennen.

## Passwort - Admin

- Beschreibung** Alle Optionen unter Sicherheit sind durch ein Admin-Passwort geschützt. Die vom Adminpasswort geschützten Bildschirme sind durch ein transparentes Overlay gesperrt, welches die Einstellungen un verfügbar macht. Wenn Sie auf Sicherheit zugreifen, können Sie die Einstellungen für folgende Punkte konfigurieren:
- Secure Shell
  - Berechtigungen
  - Services

Die Einstellungen können nur von dem bzw. den benannten Administrator(en) geändert werden.

Wenn Sie eine Option unter Sicherheit entsperren, werden auch die anderen Optionen entsperrt, bis Sie das Menü Einstellungen verlassen.

### Standard-Passwort

Das Standardpasswort für das Admin-Passwort lautet: easybot



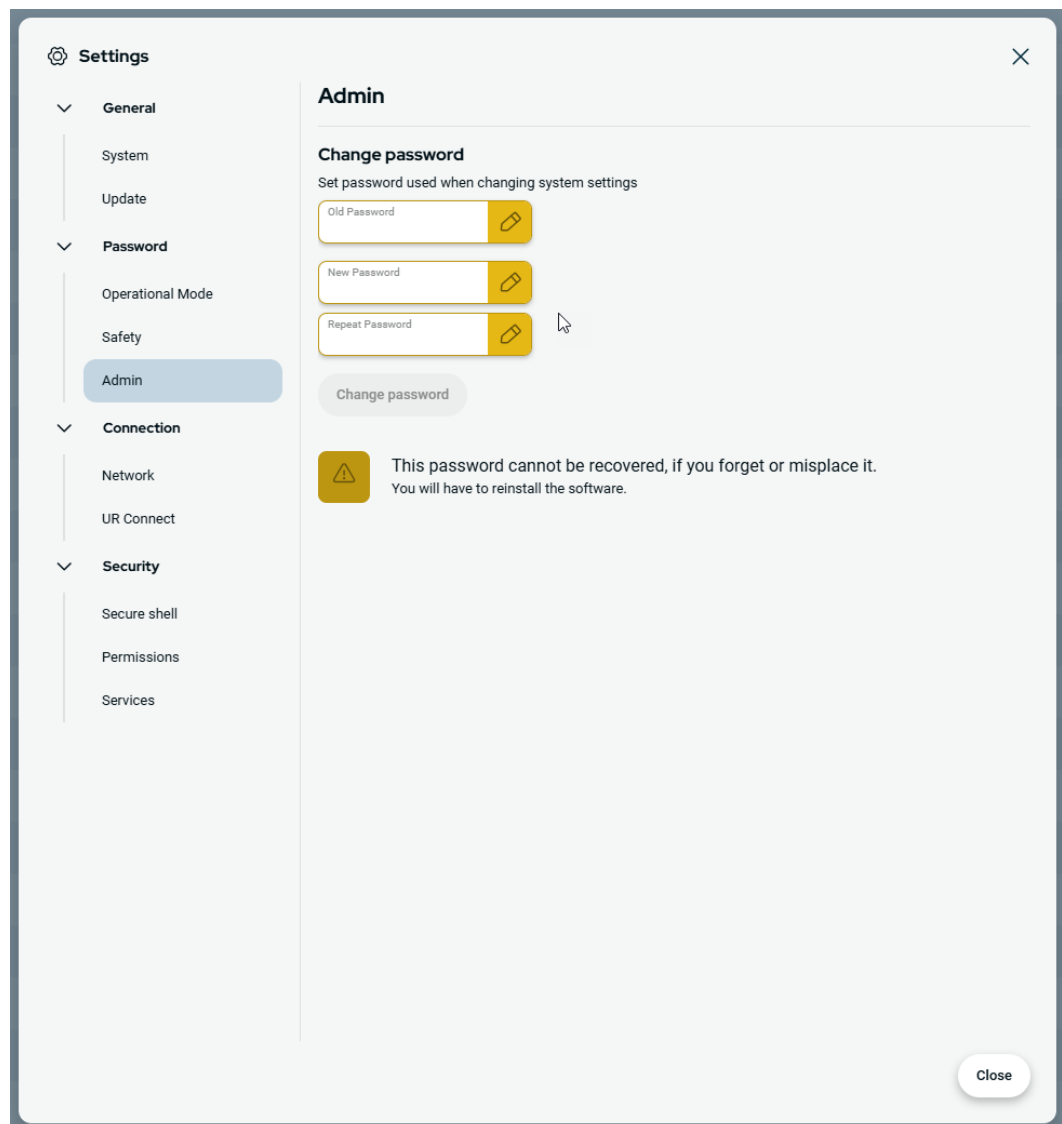
#### HINWEIS

Wenn Sie Ihr Admin-Passwort vergessen haben, kann es nicht ersetzt oder wiederhergestellt werden. Sie müssen die Software neu installieren.

## Um das Admin-Passwort festzulegen

Bevor Sie das Admin-Passwort verwenden können, um geschützte Bildschirme zu entsperren, müssen Sie das Standardpasswort ändern.

1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
2. Tippen Sie unter Passwort auf **Admin**.
3. Ändern Sie das aktuelle Admin-Passwort zu einem neuen.
  - Wenn dies das erste Mal ist, ändern Sie das Standard-Admin-Passwort von „easybot“ zu einem neuen Passwort. Das neue Passwort muss mindestens 8 Zeichen lang sein.
4. Verwenden Sie das neue Passwort, um das Menü „Einstellungen“ zu entsperren und unter „Sicherheit“ auf die Optionen zuzugreifen.



**Um das  
Einstellungsmenü  
zu verlassen**

Wenn eine der Sicherheitsoptionen entsperrt ist, ändert sich unten rechts im Menü „Einstellungen“ die Schließen-Schaltfläche. Die Schließen-Schaltfläche wird durch die Schaltfläche „Sperren und Schließen“ ersetzt, was darauf hinweist, dass die Sicherheit entsperrt ist.

1. Suchen und tippen Sie im Menü Einstellungen auf die Schaltfläche **Sperren und Schließen**.
- 

## Passwort - Betriebsmodus

---

**Standard-  
Passwort**

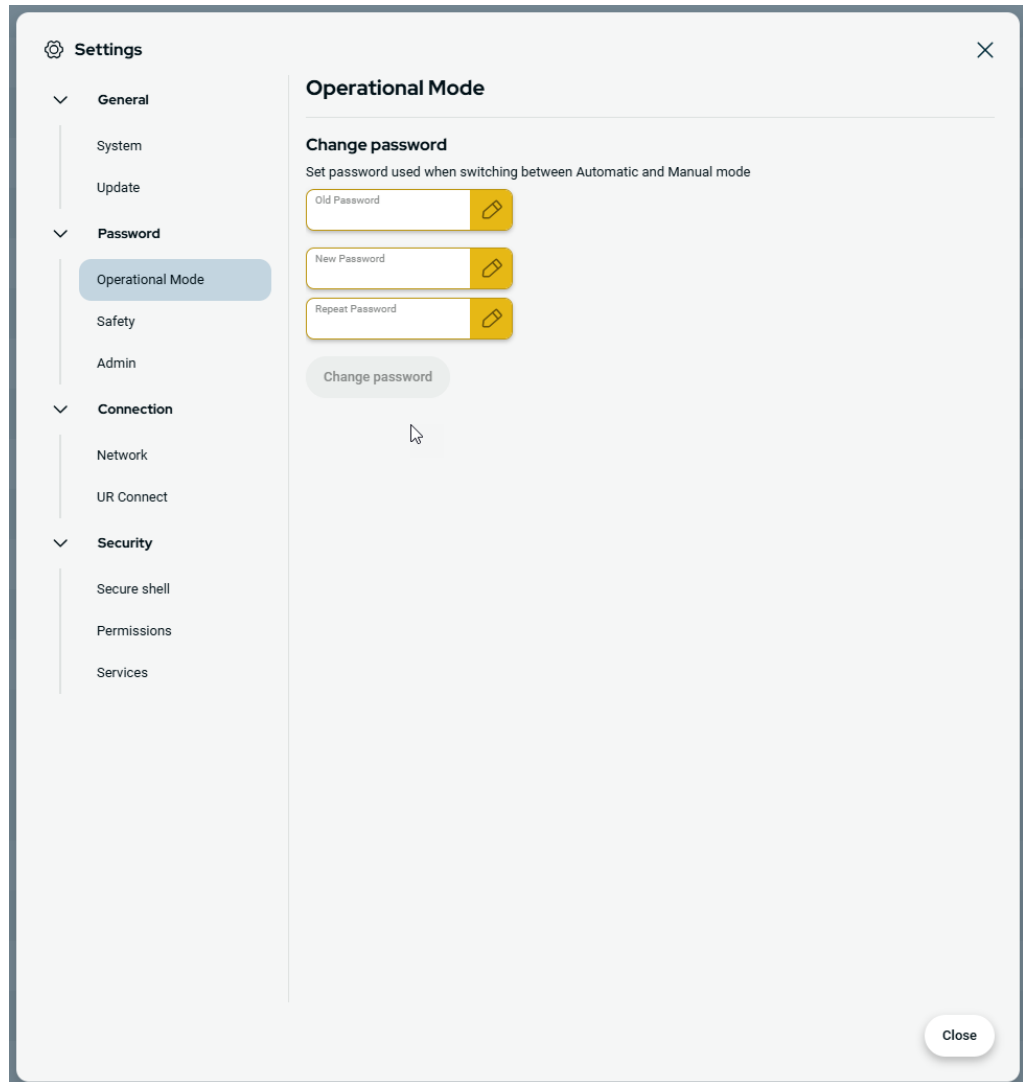
Das Standard-Passwort für den Betriebsmodus: operator  
Sie müssen das Standard-Passwort verwenden, wenn Sie das Passwort zum ersten Mal ändern.

---

**Betriebsmodus-Passwort ändern**

So ändern Sie das Passwort für den Betriebsmodus in den PolyScope-X-Einstellungen.

1. Klicken Sie oben links auf das Hamburger-Menü.
2. Klicken Sie auf Einstellungen.
3. Klicken Sie im Passwort-Abschnitt auf Betriebsmodus.
4. Geben Sie das Standard-Passwort ein, wenn es das erste Mal ist.
5. Fügen Sie Ihr bevorzugtes Passwort hinzu, mindestens 8 Zeichen.



## Passwort - Sicherheit

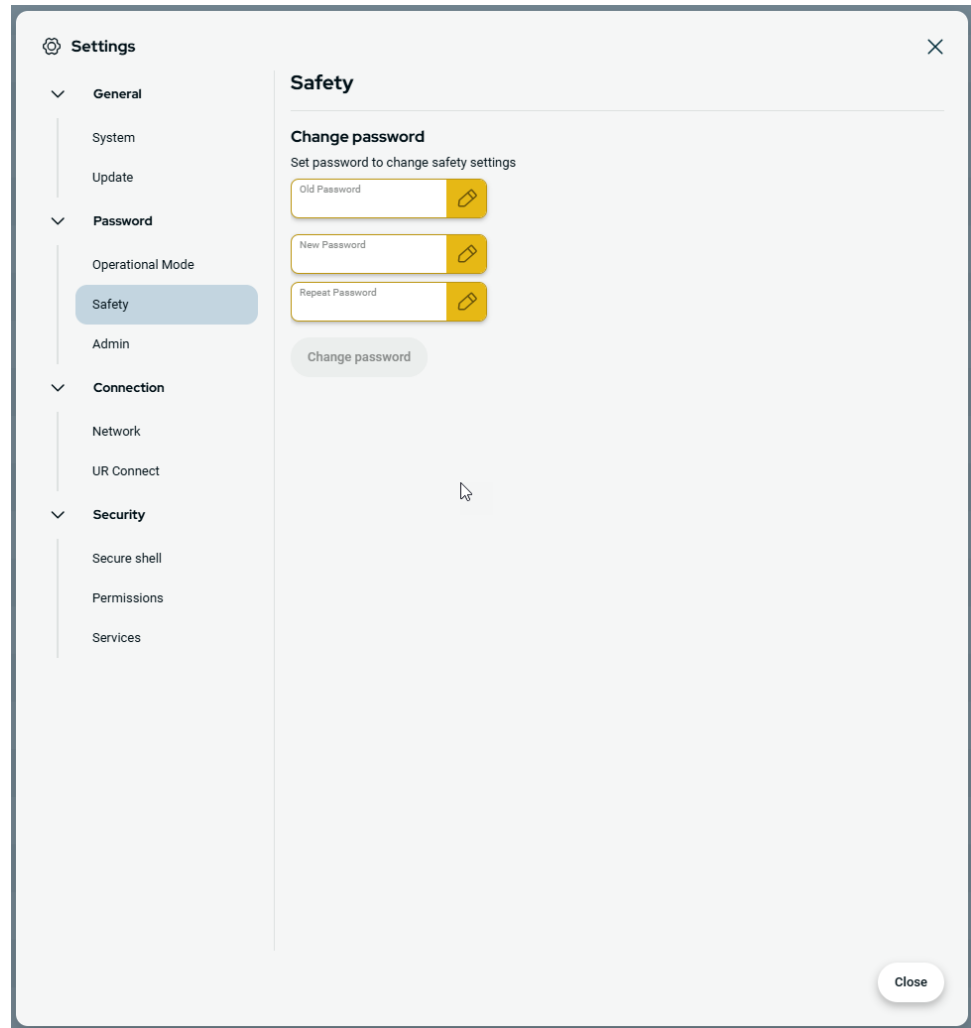
**Standard-Passwort**

Das Standard-Passwort für die Sicherheit: ursafe  
Sie müssen das Standard-Passwort verwenden, wenn Sie das Passwort zum ersten Mal ändern.

**Sicherheitspasswort ändern**

So ändern Sie das Sicherheitspasswort in den PolyScope-X-Einstellungen.

1. Klicken Sie oben links auf das Hamburger-Menü.
2. Klicken Sie auf Einstellungen.
3. Klicken Sie im Passwort-Abschnitt auf Sicherheit.
4. Geben Sie das Standard-Passwort ein, wenn es das erste Mal ist.
5. Fügen Sie Ihr bevorzugtes Passwort hinzu, mindestens 8 Zeichen.



## 9.1.2. Secure Shell (SSH) Zugriff

**Beschreibung**

Sie können den Fernzugriff auf den Roboter über Secure Shell (SSH) verwalten. Der Bildschirm Secure Shell Sicherheitseinstellungen ermöglicht es Administratoren, den SSH-Zugriff auf dem Roboter zu aktivieren oder zu deaktivieren.

- SSH aktivieren/deaktivieren**
1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
  2. Tippen Sie unter Sicherheit auf die Option **Secure Shell**.
  3. Schieben Sie **SSH-Zugriff aktivieren** auf die eingeschaltete Position.

Rechts vom Schalter SSH Zugriff aktivieren zeigt der Bildschirm den Port an, der für die SSH-Kommunikation verwendet wird.

- SSH-Authentifizierung**
- Die Authentifizierung kann mit einem Passwort und/oder mit einem vorher geteilten, autorisierten Schlüssel erfolgen. Sicherheitsschlüssel können hinzugefügt werden, indem Sie auf den Button **Schlüssel hinzufügen** tippen und eine Sicherheitsschlüsseldatei auswählen. Verfügbare Schlüssel werden zusammen aufgelistet. Verwenden Sie das Papierkorbsymbol, um einen ausgewählten Schlüssel aus der Liste zu entfernen.

---

### 9.1.3. Berechtigungen

- Beschreibung**
- Zugriff auf die Bildschirme Netzbetrieb, Verwalten von URCap und Aktualisieren von PolyScope X sind standardmäßig eingeschränkt, um unautorisierte Änderungen am System zu vermeiden. Sie können die Berechtigungseinstellungen ändern, um den Zugriff auf diese Bildschirme zu ermöglichen. Ein Admin-Passwort wird benötigt, um auf die Berechtigungen zuzugreifen.

- Um auf Berechtigungen zuzugreifen**
1. Öffnen Sie das Hamburger-Menü und wählen Sie **Einstellungen** aus.
  2. Navigieren Sie zu Sicherheit und tippen Sie auf **Berechtigungen**.

- Zusätzliche Systemberechtigungen**
- Sie können auch einige wichtige Bildschirme/Funktionen mit dem Admin-Passwort sperren. Auf dem Bildschirm „Berechtigungen“ im Abschnitt „Sicherheit“ im Menü „Einstellungen“ kann festgelegt werden, welche zusätzlichen Bildschirme durch das Admin-Passwort geschützt werden und welche allen Benutzern zur Verfügung stehen sollen. Die folgenden Bildschirme/Funktionalitäten können optional gesperrt werden:
- Netzwerkeinstellungen
  - Update-Einstellungen
  - URCaps-Abschnitt in der Systemverwaltung

**Um Systemberechtigungen zu aktivieren/deaktivieren**

1. Greifen Sie wie zuvor beschrieben auf Berechtigung zu. Die geschützten Bildschirme sind unter Berechtigungen aufgelistet.
2. Schieben Sie für den gewünschten Bildschirm den Ein-/Aus-Schalter in die Ein-Position, um ihn zu aktivieren.
3. Schieben Sie zum Deaktivieren des gewünschten Bildschirms den Ein-/Aus-Schalter in die Aus-Position.

Der Bildschirm wird wieder gesperrt, wenn sich der Schalter in der Aus-Position befindet.

## 9.1.4. Services

**Beschreibung**

Dienste ermöglichen es Administratoren, Fernzugriff auf die Standard-UR-Dienste, die auf dem Roboter laufen, wie zum Beispiel Primäre/Sekundäre Client-Schnittstellen, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 usw. ein- bzw. auszuschalten.

Verwenden Sie den Dienstbildschirm, um den Fernzugriff auf den Roboter einzuschränken, indem Sie nur externen Zugriff auf die Dienste auf dem Roboter zulassen, welche tatsächlich von der Roboteranwendung verwendet werden. Alle Dienste sind standardmäßig deaktiviert, um maximale Sicherheit zu gewährleisten. Die Kommunikationsports jedes Dienstes befinden sich rechts neben dem Ein-/Ausschalter in der Liste der Dienste.

**Aktivieren von ROS2**

Wenn der ROS2-Dienst auf diesem Bildschirm aktiviert ist, können Sie die ROS Domain ID angeben. (Werte von 0-9) Nach dem Ändern der Domain ID startet das System neu, um die Änderung anzuwenden.

## 9.2. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen

UR-Roboter sind mit einer Reihe von eingebauten Sicherheitsfunktionen sowie Sicherheits-E/A und digitalen/analoge Steuersignalen von oder zu elektrischen Schnittstellengruppen ausgestattet, die dem Anschluss an andere Geräte und an zusätzliche Schutzgeräte dienen. Jede Sicherheitsfunktion und Schnittstelle wird gem. EN ISO13849-1 überwacht. Die Überwachung dieser Funktionen geschieht mit Performance Level d (PLd) in einer Kategorie 3-Architektur.



**WARNUNG**

Die Verwendung von Sicherheitskonfigurationsparametern, die sich von den für die Risikominderung erforderlichen Parametern unterscheiden, kann dazu führen, dass Gefahren nicht vernünftig beseitigt oder Risiken nicht ausreichend reduziert werden.

- Vergewissern Sie sich, dass Werkzeuge und Greifer korrekt angeschlossen sind, um Gefahren durch Stromunterbrechungen zu vermeiden.


**WARNUNG: ELEKTRIZITÄT**

Programmier- und/oder Verdrahtungsfehler können dazu führen, dass die Spannung von 12 V auf 24 V wechselt, was zu Brandschäden an Geräten führen kann.

- Vergewissern Sie sich, dass Sie 12 V verwenden, und gehen Sie mit Vorsicht vor.


**HINWEIS**

- Die Verwendung und Konfiguration von Sicherheitsfunktionen und Schnittstellen müssen die Verfahren zur Risikobeurteilung für jede Roboteranwendung berücksichtigen.
- Die Nachlaufzeit muss bei der Risikobewertung für Anwendungen berücksichtigt werden.
- Erkennt der Roboter einen Fehler im Sicherheitssystem (z. B. ein durchtrenntes Kabel im Notabschaltung-Stromkreis oder eine überschrittene Sicherheitsgrenze), so wird ein Stopp der Kategorie 0 eingeleitet.


**HINWEIS**

Anbaugeräte sind durch das UR-Sicherheitssystem nicht geschützt. Die Wirkungsweise eines Anbaugerätes und/oder dessen Verbindungskabel wird nicht überwacht.

### 9.2.1. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen

Die Sicherheitsfunktionen in Robotern von Universal Robots (wie unten aufgeführt) sind dafür zuständig, das Robotersystem zu steuern, d. h. den Roboter inkl. des Werkzeugs/Endeffektors. Die Roboter-Sicherheitsfunktionen dienen dazu, Risiken durch das Robotersystem anhand der Risikobewertung zu verringern. Positionen und Geschwindigkeiten sind gegenüber der Roboterbasis relativ.

| Sicherheitsfunktion              | Beschreibung  |
|----------------------------------|---|
| Gelenkpositionsbegrenzung        | Bestimmt den oberen und unteren Grenzwert für die zulässigen Gelenkpositionen.  |
| Gelenkgeschwindigkeitsbegrenzung | Bestimmt einen oberen Grenzwert für die Gelenkbeschleunigung.   |
| Sicherheitsebenen                | Definiert Ebenen im Raum, die die Roboterposition begrenzen. Sicherheitsebenen begrenzen entweder nur das Werkzeug/Anbaugerät oder das Werkzeug/Anbaugerät mit dem Ellbogen.                          |
| Werkzeugausrichtung              | Definiert zulässige Ausrichtungsgrenzen für das Werkzeug.   |
| Geschwindigkeitsbegrenzung       | Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboters. Die Geschwindigkeit wird am Ellbogen, am Werkzeug/Anbaugeräteflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt. |

| Sicherheitsfunktion   | Beschreibung  |
|-----------------------|---|
| Grenzwert erzwingen   | Begrenzt das maximale Moment, das vom Roboterwerkzeug/Anbaugerät und Ellbogen in Klemmsituationen aufgebracht wird. Die Kraft ist am Werkzeug/Anbaugerät, Ellbogenflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt. |
| Drehmomentbegrenzung  | Begrenzt das maximale Drehmoment des Roboters.  |
| Energiebegrenzung     | Begrenzt die mechanische Leistungskraft des Roboters.   |
| Stoppzeitlimit        | Begrenzt die maximale Zeitdauer, die der Roboter nach einem Schutzstopp pausiert.   |
| Nachlaufwegbegrenzung | Begrenzt den maximalen Nachlaufweg des Roboters nach einem Schutzstopp.   |

### 9.2.2. Sicherheitsfunktion

Bei der Risikobewertung für Anwendungen ist es erforderlich, die Stoppdauer einzubeziehen, d. h. die Zeit bis zum Stillstand, nachdem ein Stopp eingeleitet wurde. Um diesen Prozess abzuschwächen, können die Sicherheitsfunktionen *Nachlaufzeitbegrenzung* und *Nachlaufwegbegrenzung* verwendet werden.

Diese Sicherheitsfunktionen verringern die Geschwindigkeit der Roboterbewegung dynamisch auf eine Weise, dass er stets innerhalb der Grenzwerte zum Stillstand kommt. Die Grenzen für die Gelenkpositionen, für die Sicherheitsebenen und für die Werkzeug-/Endeffektoreausrichtung beziehen den erwarteten Stoppweg ein, d. h. die Roboterbewegung verlangsamt sich, bevor der Grenzwert erreicht ist.

## 9.3. Sicherheitskonfiguration



### HINWEIS

Sicherheitseinstellungen sind passwortgeschützt.

1. Tippen Sie in der linken Kopfzeile von PolyScope X auf das Anwendungssymbol.
2. Tippen Sie im Bildschirm „Arbeitszelle“ auf das Sicherheitssymbol.
3. Stellen Sie sicher, dass der Bildschirm Robotergrenzen zwar erscheint, jedoch die Einstellungen nicht aufrufbar sind.
4. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein und tippen Sie auf ENTSPERREN, um die Einstellungen zugänglich zu machen. Hinweis: Sobald die Sicherheitseinstellungen entsperret sind, sind alle Einstellungen jetzt aktiv.
5. Tippen Sie auf SPERREN oder verlassen Sie das Menü „Sicherheit“, um alle Einstellungen für Sicherheitselemente erneut zu sperren.

## 9.4. Sicherheitspasswort festlegen

1. Drücken Sie in der Kopfzeile von PolyScope X oben rechts das Hamburger-Menü und wählen Sie Einstellungen.
2. Tippen Sie auf der linken Seite des Bildschirms im blauen Menü auf Sicherheitspasswort.

3. Geben Sie für Altes Passwort das aktuelle Sicherheitspasswort ein.
4. Geben Sie unter Neues Passwort ein Passwort ein.
5. Geben Sie für Passwort wiederholen dasselbe Passwort ein und tippen Sie auf Passwort ändern.
6. Drücken Sie in der oberen rechten Ecke des Menüs auf Schließen, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

## 9.5. Software-Sicherheitsgrenzen

Die Grenzen des Sicherheitssystems werden in der Sicherheitskonfiguration definiert. Das Sicherheitssystem erhält Werte von den Eingabefeldern und erkennt Verstöße, falls jegliche Werte überschritten werden. Die Robotersteuerung vermeidet Verstöße durch das Verlangsamen oder Anhalten eines Roboters zu vermeiden.

### 9.5.1. Roboter-Limits

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

#### Grenzwerte

| Limit             | Normal    | Reduced   |
|-------------------|-----------|-----------|
| Power             | 300 W     | 200 W     |
| Momentum          | 25 kg·m/s | 10 kg·m/s |
| Stopping Time     | 0.4 s     | 0.3 s     |
| Stopping Distance | 0.5 m     | 0.3 m     |
| Tool Speed        | 1.5 m/s   | 0.75 m/s  |
| Tool Force        | 150 N     | 120 N     |
| Elbow Speed       | 1.5 m/s   | 0.75 m/s  |
| Elbow Force       | 150 N     | 120 N     |

| Grenzwert                 | Beschreibung  |
|---------------------------|---|
| Leistung                  | begrenzt die maximale mechanische Arbeit des Roboters in der Umgebung. Diese Grenze berücksichtigt die Nutzlast als Teil des Roboters und nicht der Umgebung. |
| Momentum                  | begrenzt den maximalen Roboterimpuls.   |
| Stopzeit                  | Begrenzt die maximale Dauer, die der Roboter bis zum Stillstand benötigt, z. B. bei einem Not-Aus   |
| Anhalteweg                | begrenzt den maximalen Weg, den das Roboterwerkzeug oder der Ellenbogen beim Anhalten zurücklegen kann.   |
| Werkzeuggeschwindigkeit   | begrenzt die maximale Roboterwerkzeuggeschwindigkeit.   |
| Werkzeugkraft             | Begrenzt die maximale Kraft, die vom Roboterwerkzeug in Klemmsituationen aufgebracht wird   |
| Ellenbogengeschwindigkeit | Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterellbogens   |
| Ellenbogenkraft           | Begrenzt die maximale Kraft, die vom Ellbogen auf die Arbeitsumgebung ausgeübt wird   |

**Sicherheitsmodus**



**HINWEIS**

Die Begrenzung der Stopzeit und des Abstands wirkt sich auf die Gesamtgeschwindigkeit des Roboters aus. Wenn beispielsweise die Stopzeit auf 300 ms eingestellt ist, wird die maximale Robotergeschwindigkeit begrenzt, sodass der Roboter innerhalb von 300 ms anhalten kann.



**HINWEIS**

Die Werkzeuggeschwindigkeit und das Moment werden am Werkzeugflansch und in der Mitte der beiden benutzerdefinierten Werkzeugpositionen begrenzt


Unter normalen Bedingungen, d. h. wenn kein Roboterstopp aktiv ist, arbeitet das Sicherheitssystem in einem Sicherheitsmodus, der mit einer Reihe von Sicherheitsgrenzen verbunden ist. <sup>1</sup>:

| Sicherheitsmodus | Wirkung   |
|------------------|---|
| <b>Normal</b>    | Diese Konfiguration ist standardmäßig aktiviert.  |
| <b>Reduziert</b> | Diese Konfiguration wird aktiviert, wenn sich der Werkzeugmittelpunkt des Roboters hinter einer Ebene mit einem Auslöser für den reduzierten Modus befindet, oder bei der Auslösung durch einen konfigurierbaren Eingang. |

<sup>1</sup>Der Roboterstopp war für Universal Robots früher als „Sicherheitsstopp“ bekannt.

## 9.5.2. Sicherheitsebenen

**Beschreibung** Sicherheitsebenen begrenzen den Arbeitsraum von Roboter, Werkzeug und Ellbogen.



**WARNUNG**

Die Definition von Sicherheitsebenen begrenzt nur die definierten Werkzeugkugeln und den Winkel, nicht die Gesamtgrenze für den Roboterarm.

Die Definition von Sicherheitsebenen garantiert nicht, dass andere Teile des Roboterarms diese Art von Einschränkung einhalten.

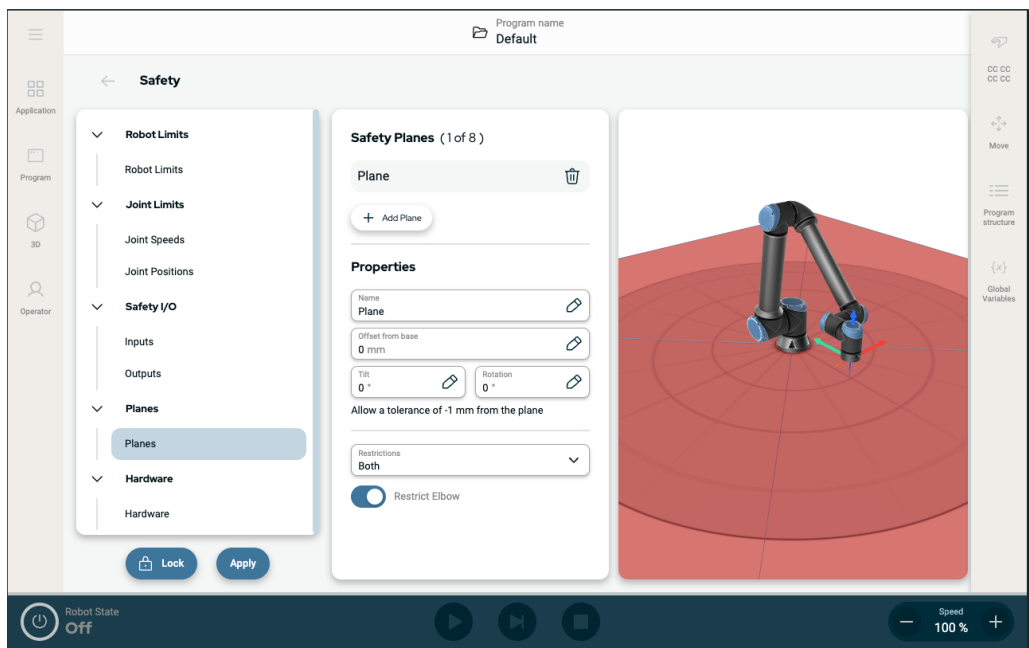


Abbildung 1.4: Bildschirm von PolyScope X, der Sicherheitsebenen anzeigt.

**Sicherheitsebene konfigurieren**

Sie können Sicherheitsebenen mit den unten aufgeführten Eigenschaften konfigurieren:

- **Name** Dies ist der Name, der zur Identifizierung der Sicherheitsebene verwendet wird.
- **Offset von der Basis** Dies ist die Höhe der Ebene von der Basis, gemessen in negativer Y-Richtung.
- **Neigung** Dies ist die Neigung der Ebene, gemessen vom Stromkabel.
- **Drehung** Dies ist die Drehung der Ebene, gemessen im Uhrzeigersinn.

Sie können jede Ebene mit den unten aufgeführten Einschränkungen konfigurieren:

- **Normal:** Wenn sich das Sicherheitssystem im Normalen Modus befindet, ist eine normale Ebene aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Reduziert:** Wenn sich das Sicherheitssystem im reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Beides** Wenn sich das Sicherheitssystem im normalen oder reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit normalem oder reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.
- **Auslöser Reduzierter Modus:** Die Sicherheitsebene veranlasst das Sicherheitssystem zum Umschalten auf den reduzierten Modus, wenn das Werkzeug oder der Ellbogen des Roboters die Ebenengrenzen überschreitet.

**Einschränkung des Ellbogengelenks**

Sie können verhindern, dass das Roboter-Ellbogengelenk eine der von Ihnen definierten Ebenen durchläuft.

Deaktivieren Sie das Einschränken des Ellbogens für den Durchgang des Ellbogens durch Ebenen.

# 10. Beurteilung von Cybersicherheitsrisiken

**Beschreibung** In diesem Abschnitt finden Sie Informationen, die Ihnen dabei helfen, den Roboter gegen potenzielle Cybersicherheitsbedrohungen zu schützen. Er beschreibt die Anforderungen für den Umgang mit Bedrohungen der Cybersicherheit und enthält Richtlinien zur Verbesserung der Sicherheit.

## 10.1. Allgemeine Cybersicherheit

**Beschreibung** Der Anschluss eines Roboters von Universal Robots an ein Netzwerk kann Risiken für die Cybersicherheit mit sich bringen. Diese Risiken können durch den Einsatz von qualifiziertem Personal und die Implementierung spezieller Maßnahmen zum Schutz der Cybersicherheit des Roboters minimiert werden. Die Umsetzung von Cybersicherheitsmaßnahmen erfordert die Durchführung einer Beurteilung der Cybersicherheitsrisiken. Der Zweck hierfür ist:

- Identifizieren von Bedrohungen
- Definieren von Vertrauenszonen und -kanälen
- Benennen der Anforderungen jeder Komponente in der Anwendung



### WARNUNG

Das Versäumnis, eine Risikobeurteilung der Cybersicherheit durchzuführen, kann den Roboter gefährden.

- Der Integrator oder kompetentes, qualifiziertes Personal führt eine Risikobeurteilung der Cybersicherheitsrisiken durch.



### HINWEIS

Nur kompetentes, qualifiziertes Personal ist dafür verantwortlich, den Bedarf an spezifischen Cybersicherheitsmaßnahmen zu bestimmen und die erforderlichen Cybersicherheitsmaßnahmen bereitzustellen.

## 10.2. Cybersicherheitsanforderungen

**Beschreibung** Um Ihr Netzwerk zu konfigurieren und Ihren Roboter zu sichern, müssen Sie die Cybersicherheitsmaßnahmen umsetzen. Befolgen Sie alle Anforderungen, bevor Sie mit der Konfiguration Ihres Netzwerks beginnen, und überprüfen Sie dann, ob die Robotereinrichtung sicher ist.

**Cybersicherheit**

- Das Betriebspersonal muss mit den allgemeinen Grundsätzen der Cybersicherheit und den fortschrittlichen Technologien, die im UR-Roboter zum Einsatz kommen, bestens vertraut sein.
- Es müssen physische Sicherheitsvorkehrungen getroffen werden, um nur autorisiertem Personal den physischen Zugang zum Roboter zu ermöglichen.
- Es muss eine angemessene Kontrolle aller Zugangspunkte geben. Zum Beispiel: Türschlösser, Ausweissysteme, allgemeine physische Zugangskontrolle.

**WARNUNG**

Der Anschluss des Roboters an ein Netzwerk, das nicht ordnungsgemäß gesichert ist, kann Sicherheitsrisiken mit sich bringen.

- Verbinden Sie Ihren Roboter nur mit einem vertrauenswürdigen und ordnungsgemäß gesicherten Netzwerk.

**Anforderungen an die Netzwerkkonfiguration**

- Nur vertrauenswürdige Geräte dürfen mit dem lokalen Netzwerk verbunden werden.
- Es darf keine eingehenden Verbindungen von benachbarten Netzwerken zum Roboter geben.
- Ausgehende Verbindungen des Roboters müssen so eingeschränkt werden, dass nur die kleinste relevante Gruppe von spezifischen Ports, Protokollen und Adressen zugelassen wird.
- URCaps und magische Scripte dürfen nur von vertrauenswürdigen Partnern verwendet werden, und auch nur, nachdem deren Authentizität und Integrität überprüft wurde.

**Sicherheitsanforderungen bei der Einrichtung des Roboters**

- Ändern Sie das Standardpasswort in ein neues, sicheres Passwort.
- Deaktivieren Sie die „Magischen Dateien“, wenn sie nicht aktiv verwendet werden (PolyScope 5).
- Deaktivieren Sie den SSH-Zugang, wenn er nicht benötigt wird. Bevorzugen Sie die schlüsselbasierte Authentifizierung gegenüber der passwortbasierten Authentifizierung
- Setzen Sie die Roboter-Firewall auf die restriktivsten nutzbaren Einstellungen und deaktivieren Sie alle ungenutzten Schnittstellen und Dienste, schließen Sie Ports und beschränken Sie IP-Adressen.

## 10.3. Richtlinien für die Cybersicherheit

### Beschreibung

Obwohl PolyScope viele Funktionen enthält, um die Sicherheit der Netzwerkverbindung zu gewährleisten, können Sie die Sicherheit erhöhen, indem Sie die folgenden Richtlinien beachten:

- Bevor Sie Ihren Roboter mit einem Netzwerk verbinden, ändern Sie das Standardpasswort in ein sicheres Passwort.



#### HINWEIS

Sie können ein vergessenes oder verlorenes Passwort nicht wiederherstellen oder zurücksetzen.

- Bewahren Sie alle Passwörter sicher auf.

- Verwenden Sie die integrierten Einstellungen, um den Netzwerkzugriff auf den Roboter möglichst umfangreich einzuschränken.
- Einige Kommunikationsschnittstellen haben keine Methode zur Authentifizierung und Verschlüsselung der Kommunikation. Dies stellt ein Sicherheitsrisiko dar. Erwägen Sie auf der Grundlage Ihrer Beurteilung der Cybersicherheitsrisiken geeignete Abhilfemaßnahmen.
- SSH-Tunneling (lokale Portweiterleitung) muss für den Zugriff auf Robot-Schnittstellen von anderen Geräten aus verwendet werden, wenn die Verbindung die Grenze der Vertrauenszone überschreitet.
- Entfernen Sie sensible Daten vom Roboter, bevor er außer Betrieb genommen wird. Achten Sie besonders auf die URCaps und Daten im Programmordner.
  - Um die sichere Entfernung hochsensibler Daten zu gewährleisten, sollten Sie die SD-Karte leeren oder zerstören.

# 11. Kommunikationsnetzwerke

---

**Feldbus**

Sie können die Feldbus-Optionen verwenden, um die Familie der industriellen Computernetzwerkprotokolle zu definieren und zu konfigurieren, die für die von PolyScope akzeptierte verteilte Echtzeitsteuerung verwendet werden:

- Ethernet/IP
  - PROFINET
-

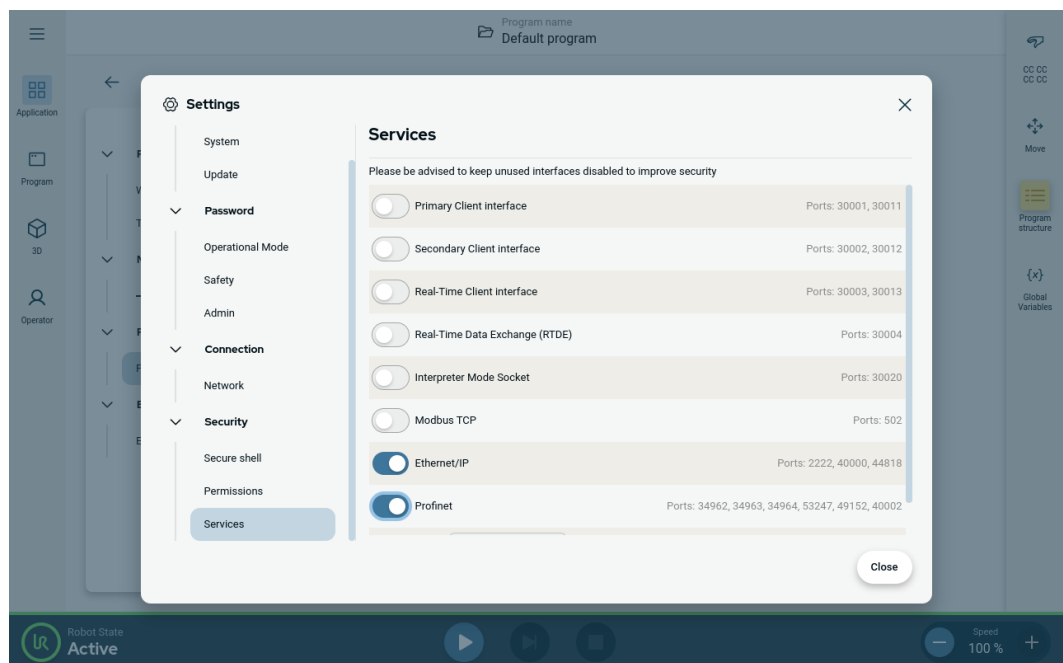
## 11.1. Ethernet/IP

**Beschreibung** EtherNet/IP ist ein Netzwerkprotokoll, das die Verbindung des Roboters mit einem industriellen EtherNet/IP-Scanner-Gerät ermöglicht. Wenn die Verbindung aktiviert ist, können Sie die Aktion auswählen, die auftritt, wenn ein Programm die Verbindung zum EtherNet/IP-Scanner-Gerät verliert.

### Ethernet/IP aktivieren

So aktiviert man die Ethernet/IP-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie oben rechts auf dem Bildschirm auf das Hamburger-Menü und dann auf Einstellungen.
2. Tippen Sie im Menü auf der linken Seite unter Sicherheit auf Dienste.
3. Tippen Sie auf die Profinet-Schaltfläche, um Profinet einzuschalten.



### Verwendung von Ethernet/IP

Finden Sie die Ethernet/IP-Funktionen in PolyScope X:

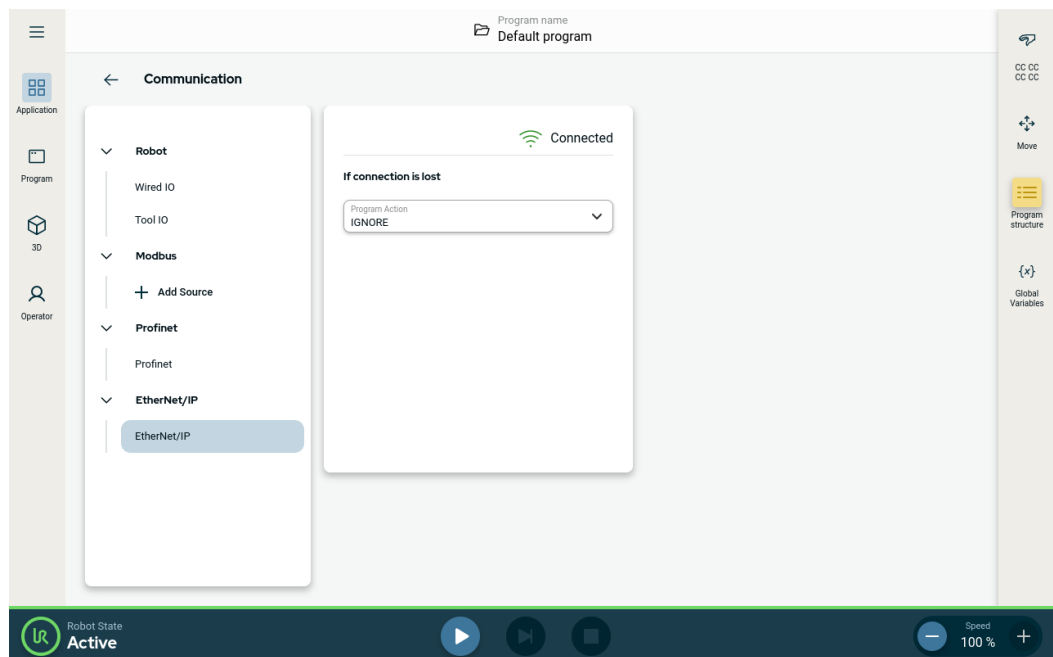
In der linken PolyScope X Kopfzeile.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus.

**Ignorieren** PolyScope X ignoriert die unterbrochene Ethernet/IP Verbindung und setzt das Programm fort.

**Pause** PolyScope X pausiert das aktuelle Programm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat.

**Stopp** PolyScope X hält das aktuelle Programm an.



In der oberen rechten Ecke dieses Bildschirms können Sie den Ethernet/IP-Status sehen.

**Verbunden** Der Roboter ist mit dem Ethernet/IP-Scanner-Gerät verbunden.

**Kein Ethernet/IP** wird ausgeführt, aber es ist kein Gerät über Ethernet/IP mit dem Scanner Roboter verbunden.

**Deaktiviert** Ethernet/IP ist nicht aktiviert.

## 11.2. Profinet

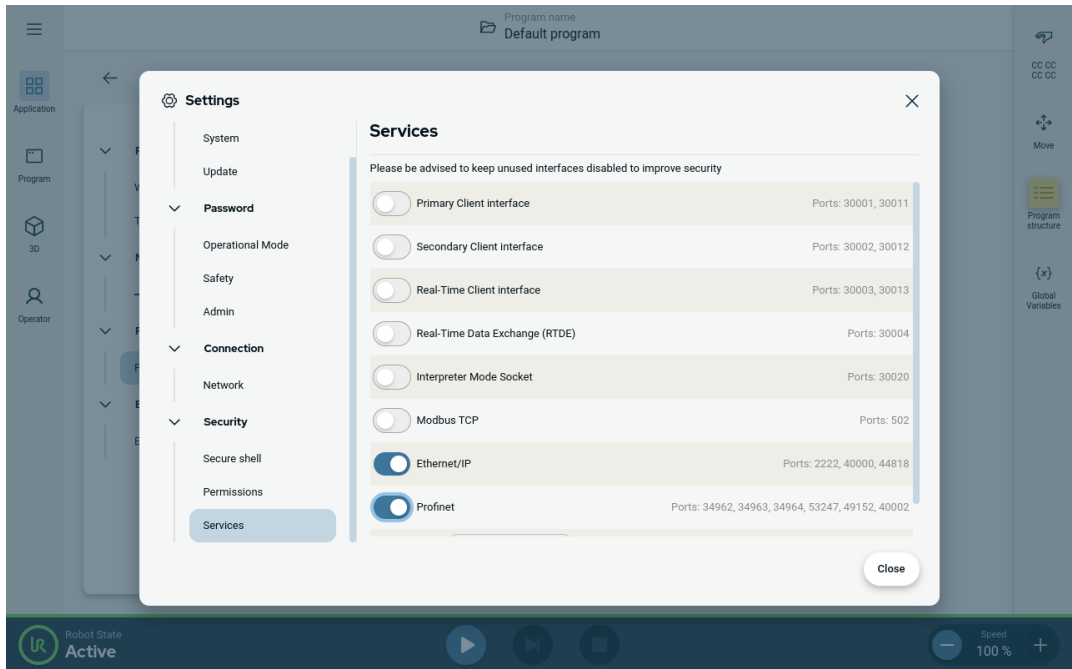
### Beschreibung

Das PROFINET Netzwerkprotokoll ermöglicht die Verbindung des Roboters mit einem industriellen PROFINET IO-Controller. Wenn die Verbindung aktiviert ist, können Sie die Aktion auswählen, die auftritt, wenn ein Programm die PROFINET IO-Controller-Verbindung verliert.

**Profinet aktivieren**

So aktiviert man die Profinet-Funktion in PolyScope X.

1. Tippen Sie oben rechts auf dem Bildschirm auf das Hamburger-Menü und dann auf Einstellungen.
2. Tippen Sie im Menü auf der linken Seite unter Sicherheit auf Dienste.
3. Tippen Sie auf die Profinet-Schaltfläche, um Profinet einzuschalten.



**Profinet  
benutzen**

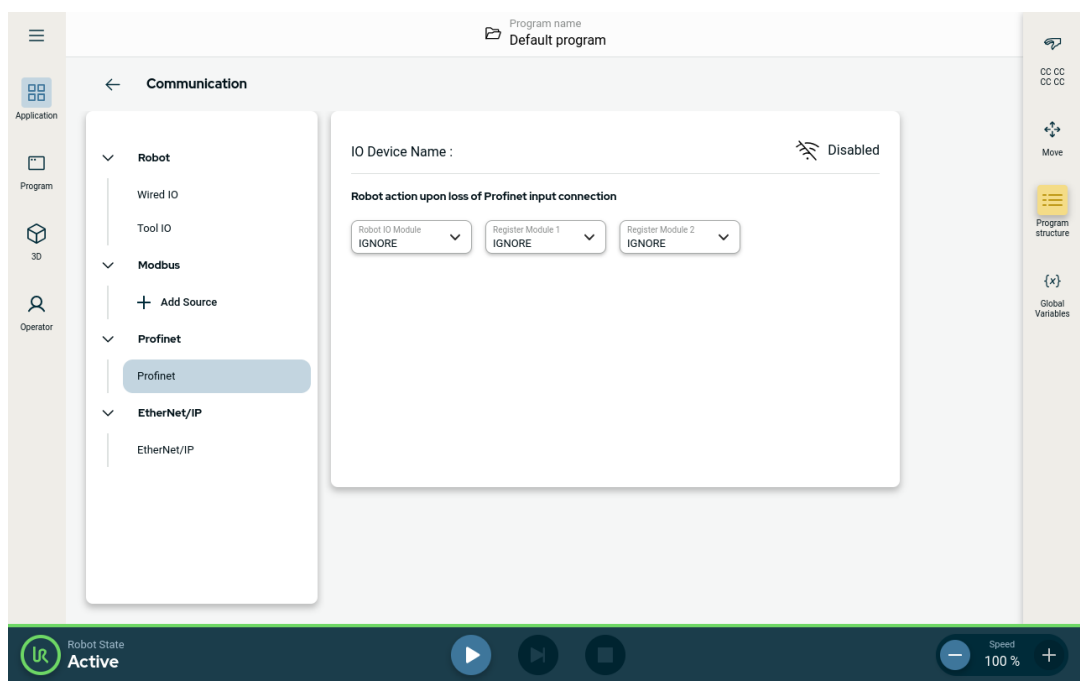
Finden Sie die Profinet-Funktionen in PolyScope X:

In der linken PolyScope X Kopfzeile.

1. Tippen Sie auf das Anwendungssymbol.
2. Wählen Sie Profinet im linken Menü aus.

Wählen Sie die entsprechende Aktion aus der Liste aus:

|            |  |
|------------|--|
| Ignorieren | PolyScope X ignoriert die unterbrochene Profinet-Verbindung und setzt das Programm fort.             |
| Pause      | PolyScope X pausiert das aktuelle Programm. Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es aufgehört hat. |
| Stopp      | PolyScope X hält das aktuelle Programm an.   |



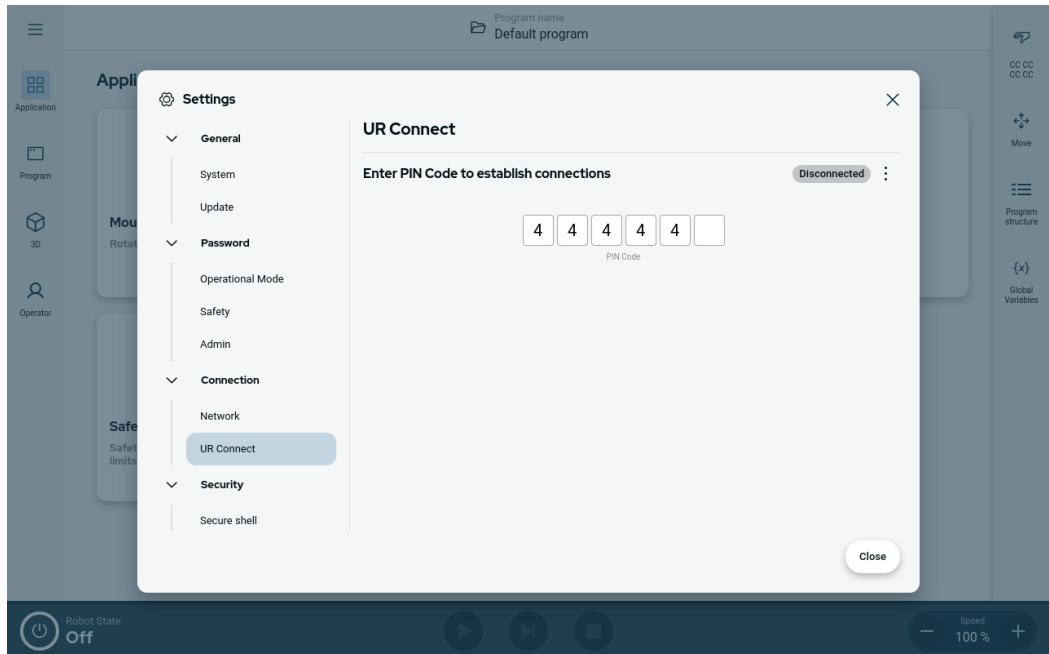
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

## 11.3. UR Connect

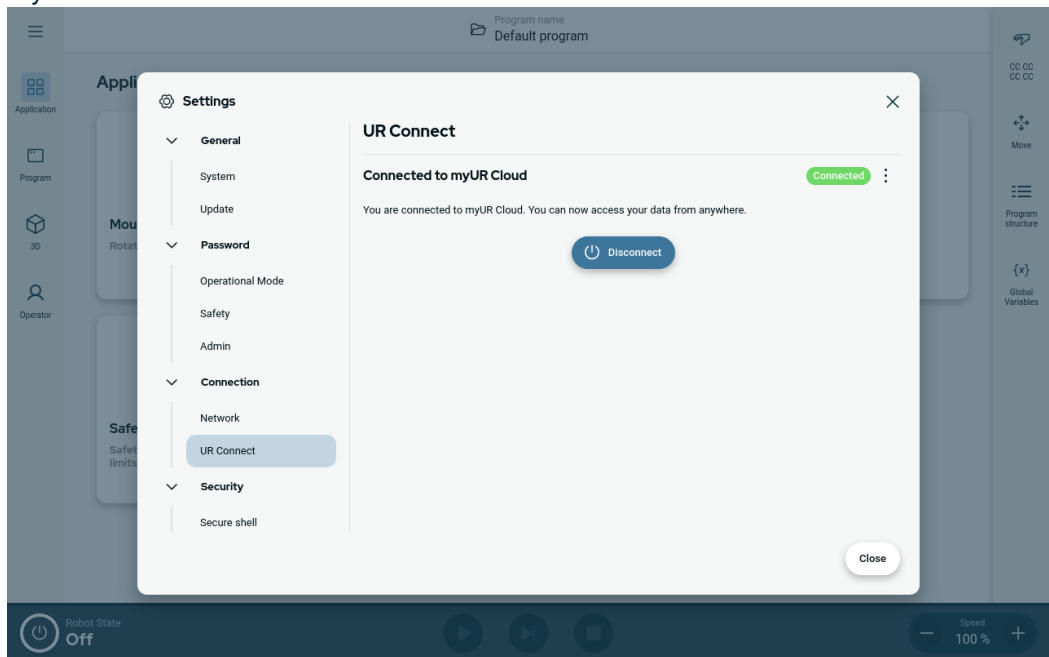
### PolyScope X mit myUR Cloud verbinden

Sie müssen Ihre PolyScope X Software mit dem myUR Cloud-Dienst verbinden. Sie werden Ihren PIN-Code in Ihrem myUR-Konto finden müssen.

1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf der Hauptseite von UR Connect auf die Schaltfläche Verbinden .
4. Geben Sie Ihren PIN-Code aus myUR ein.

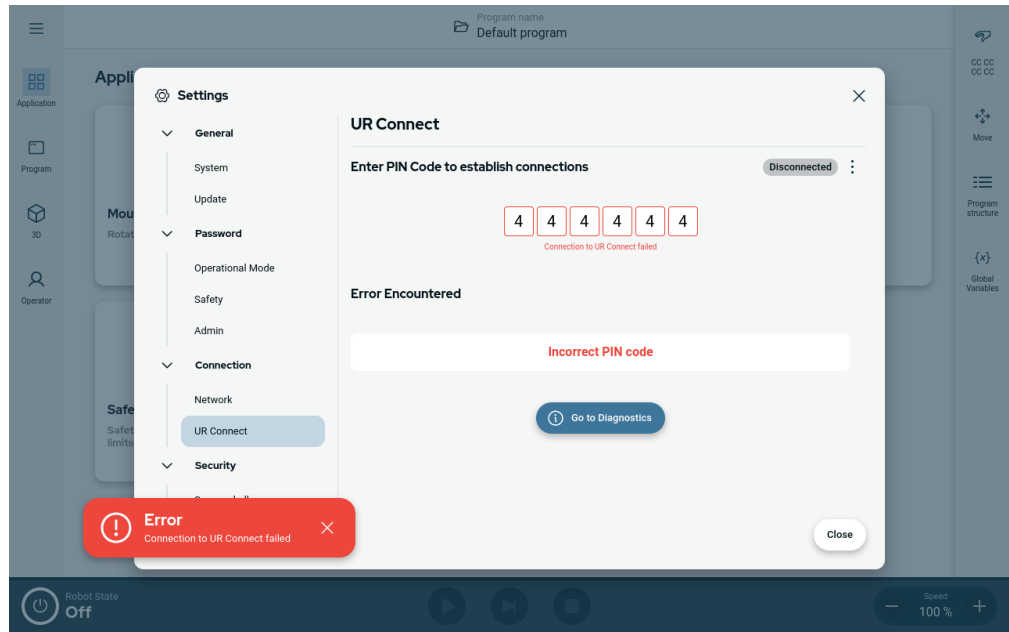


Wenn Sie das grüne Symbol in der rechten Ecke des Fensters sehen, sind Sie mit der myUR Cloud verbunden.



## Fehlgeschlagene Verbindung

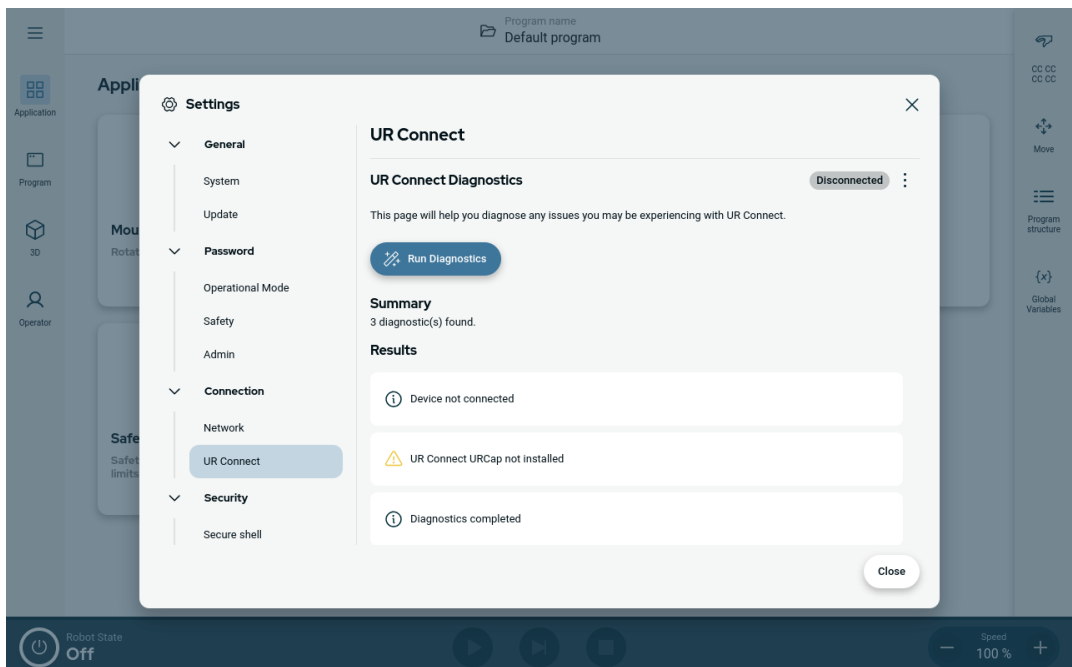
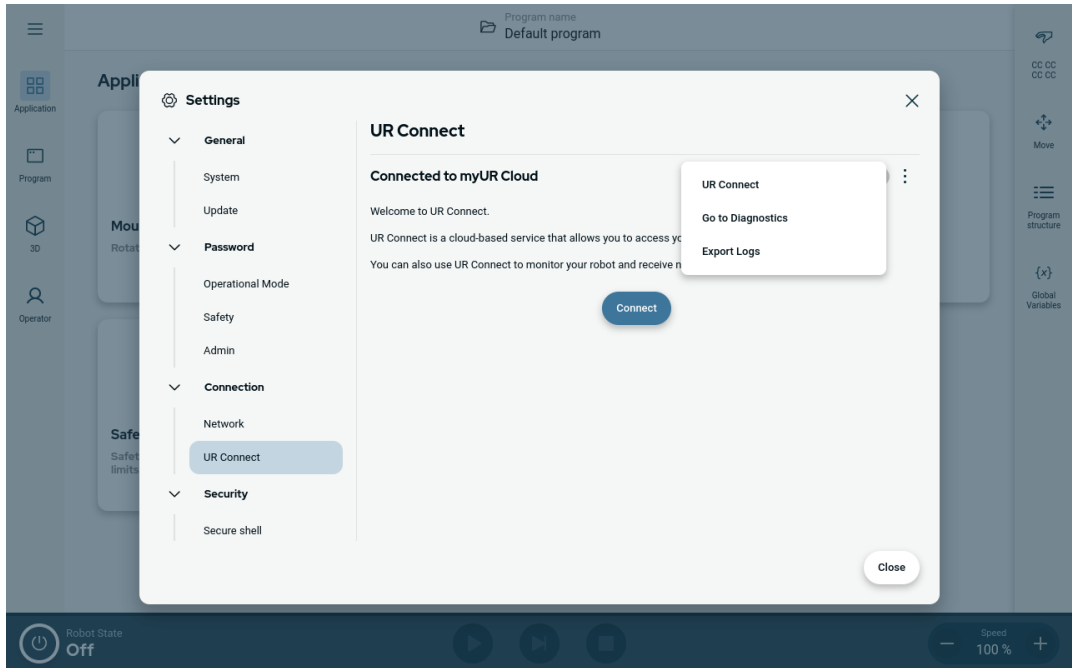
Wenn Sie die Nachricht Falscher PIN-Code sehen, überprüfen Sie bitte Ihren PIN-Code aus myUR.



**Diagnose**

Wenn Sie etwas Unerwartetes bemerken, während UR Connect aktiv ist, können Sie die Diagnose aufrufen.

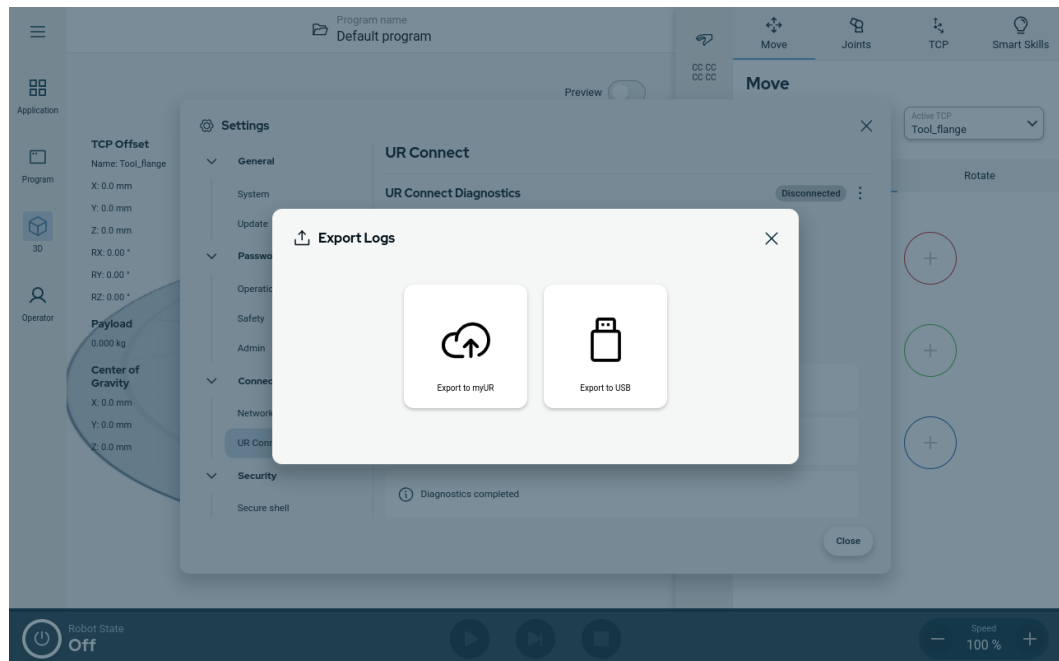
1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf das Kebab-Menü in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie Diagnose aus.



## Protokolle exportieren

Es ist möglich, die UR Connect-Protokolle aus Ihrer PolyScope X-Software zu exportieren.

1. Wechseln Sie in die Einstellungen.
2. Wechseln Sie zu UR Connect.
3. Klicken Sie auf das Kebab-Menü in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie die Option Protokolle exportieren aus
5. Wählen Sie Nach myUR exportieren oder Nach USB exportieren aus.



# 12. Notfälle

---

**Beschreibung** Folgen Sie den Anweisungen hier, um Notfallsituationen zu bewältigen, wie z. B. die Aktivierung des Nothalts mit dem roten Druckknopf. In diesem Abschnitt wird auch beschrieben, wie Sie das System ohne Strom manuell bewegen können.

---

## 12.1. Not-Halt

---

**Beschreibung** Der Nothalt ist die rote Drucktaste auf dem Teach-Pendant. Betätigen Sie den Nothalt-Schalter, um sämtliche Roboterbewegungen zu stoppen. Aktivierung des Schutzstopps bewirkt einen Stopp der Kategorie 1 (gemäß IEC 60204-1). Schutzstopps sind kein Schutz gemäß ISO 12100.

Ein Nothalt ist eine ergänzende Schutzmaßnahme, die nicht unbedingt Verletzungen verhindert. Aus der Risikobewertung der Roboter-Anwendung sollte hervorgehen, ob weitere Nothalt-Schalter benötigt werden. Die Nothalt-Funktion und das auslösende Gerät müssen ISO 13850 entsprechen.

Nach Auslösen eines Nothalts rastet der Schalter in dieser Stellung ein. Daher muss jedes Mal, wenn ein Nothalt aktiviert wird, dieser manuell an dem auslösenden Schalter zurückgesetzt werden.

Vor dem Zurücksetzen des Schutzstopp-Schalters müssen Sie den Grund für die Aktivierung des Schutzstopp visuell identifizieren und bewerten. Eine visuelle Bewertung aller Geräte in der Anwendung ist erforderlich. Sobald das Problem behoben ist, setzen Sie die Nothalt-Taste zurück.

### Zurücksetzen der Nothalt-Taste

1. Halten Sie den Druckknopf gedrückt und drehen Sie ihn im Uhrzeigersinn, bis sich die Verriegelung löst.  
Sie sollten spüren, wenn die Verriegelung gelöst ist, was darauf hinweist, dass der Druckknopf zurückgesetzt ist.
  2. Überprüfen Sie die Situation und ob der Nothalt zurückgesetzt werden soll.
  3. Stellen Sie nach dem Zurücksetzen des Nothalts die Stromversorgung des Roboters wieder her und setzen Sie den Betrieb fort.
-

## 12.2. Bewegung ohne Antriebskraft

### Beschreibung

Im unwahrscheinlichen Fall eines Notfalls, wenn das Antreiben des Roboters entweder unmöglich oder unerwünscht ist, können Sie einen erzwungenen Backdrive verwenden, um den Roboterarm zu bewegen.

Für einen erzwungenen Backdrive müssen Sie den Roboterarm kräftig drücken oder ziehen, um das Gelenk zu bewegen. Jede Gelenkbremse verfügt über eine Rutschkupplung, mit der eine Bewegung bei hohem Zwangsdrehmoment ermöglicht wird.

Das erzwungene Zurückfahren erfordert hohe Kraft und kann nicht von einer Person allein durchgeführt werden. In Spannsituationen werden zwei oder mehr Personen zum erzwungenen Zurückfahren benötigt. In einigen Situationen sind zwei oder mehr Personen erforderlich, um den Roboterarm zu demontieren.



#### WARNUNG

Das Risiko, dass ein nicht abgestützter Roboterarm bricht oder herunterfällt, kann zu Verletzungen oder zum Tod führen.

- Stützen Sie den Roboterarm ab, bevor Sie den Strom abschalten.



#### HINWEIS

Das manuelle Bewegen des Roboterarms ist nur für Notfall- und Servicezwecke vorgesehen. Unnötige Bewegungen des Roboterarms können zu Sachschäden führen.

- Bewegen Sie das Gelenk nicht mehr als 160 Grad, um sicherzustellen, dass der Roboter seine ursprüngliche Position finden kann.
- Bewegen Sie kein Gelenk mehr als nötig.

## 12.3. Betriebsmodus

---

**Beschreibung** Sie können die verschiedenen Modi über das Teach-Pendant oder den Dashboard-Server aufrufen und aktivieren. Wenn ein externer Moduswähler integriert ist, steuert dieser die Modi und nicht PolyScope oder der Dashboard-Server.

**Automatikmodus** Wenn dieser Modus aktiv ist, kann der Roboter nur ein Programm mit vordefinierten Aufgaben ausführen. Sie können Programme und Installationen nicht ändern oder speichern.

**Manueller Modus** Wenn dieser Modus aktiv ist, können Sie den Roboter programmieren. Sie können Programme und Installationen ändern und speichern. Die im manuellen Modus verwendeten Geschwindigkeiten müssen begrenzt werden, um Verletzungen zu vermeiden. Wenn der Roboter im manuellen Modus arbeitet, kann eine Person in Reichweite des Roboters positioniert werden. Die Geschwindigkeit muss auf den Wert begrenzt werden, der für die Risikobeurteilung der Anwendung angemessen ist.



### WARNUNG

Verletzungen können auftreten, wenn die verwendete Geschwindigkeit, während der Roboter im manuellen Modus arbeitet, zu hoch ist.

**Wiederherstellungsmodus** Dieser Modus wird aktiviert, wenn die Sicherheitsbegrenzung des aktiven Grenzwertes überschritten wird. Der Roboterarm führt einen Stopp der Kategorie 0 aus. Wenn eine aktive Sicherheitsgrenze, wie eine Gelenkpositionsgrenze oder eine Sicherheitsebene bereits beim Einschalten des Roboterarms überschritten ist, wird er im Wiederherstellungsmodus gestartet. Dadurch ist es möglich, den Roboterarm innerhalb der Sicherheitsgrenzen zurückzubewegen. Im Wiederherstellungsmodus ist die Bewegung des Roboterarms durch einen festen Grenzwert eingeschränkt, den Sie nicht ändern können.

Wenn ein dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert und entweder losgelassen (nicht gedrückt) oder vollständig heruntergedrückt ist, führt der Roboter im manuellen Modus einen Schutzstopp durch.

Zum Umschalten zwischen Automatik- und Manuellem Modus muss der dreistufige Zustimmschalter vollständig losgelassen und erneut gedrückt werden, damit der Roboter die Bewegungsfreigabe erhält.

---

**Modus wechseln**

| Betriebsmodus                          | Manuell                       | Automatisch |
|--|-------------------------------|-------------|
| Geschwindigkeitsregler                 | x                             | x           |
| Roboter mit +/- im Bewegen-Tab bewegen | x                             |             |
| Freedrive                              | x                             |             |
| Programme ausführen                    | Reduzierte Geschwindigkeit*** | x           |
| Programm speichern und bearbeiten      | x                             |             |

\*\*\* Wenn die Stromversorgung des Werkzeugs aktiviert wird, beginnt eine 400 ms Softstartzeit, die eine kapazitive Last von 8000 uF an die Werkzeugstromversorgung beim Start ermöglicht. Das Anbinden einer kapazitiven Last im laufenden Betrieb ist nicht erlaubt.

**WARNUNG**

- Alle abgeschalteten Schutzvorrichtungen müssen wieder voll funktionsfähig gemacht werden, bevor der Automatikmodus ausgewählt wird.
- Wo immer möglich, darf der manuelle Modus nur verwendet werden, wenn sich alle Personen außerhalb des abgesicherten Bereichs befinden.
- Wenn ein externer Moduswähler verwendet wird, muss er außerhalb des abgesicherten Bereichs platziert werden.
- Im Automatikmodus darf niemand den abgesicherten Bereich betreten oder sich darin aufhalten, es sei denn, es wird ein Schutzmechanismus verwendet oder die kollaborative Anwendung ist für die Leistungs- und Kraftbegrenzung (PFL) validiert.

**Dreistellungs-Freigabevorrichtung**

Wenn ein Drei-Stellungs-Zustimmsschalter verwendet wird und sich der Roboter im manuellen Modus befindet, müssen Sie den Drei-Stellungs-Zustimmsschalter in die mittlere Position drücken. Der dreistufige Zustimmsschalter ist im Automatikmodus wirkungslos.

**HINWEIS**

- Einige UR-Robotergrößen sind möglicherweise nicht mit einem Drei-Stellungs-Zustimmsschalter ausgestattet. Wenn die Risikobeurteilung die Aktivierung des Geräts erfordert, muss ein 3PE-Teach-Pendant verwendet werden.

Für die Programmierung wird ein 3PE-Teach-Pendant empfohlen. Wenn sich im manuellen Modus eine weitere Person im abgesicherten Bereich aufhalten kann, kann ein zusätzliches Gerät integriert und für die Nutzung durch die weitere Person konfiguriert werden.

**Umschaltmodi**

Um zwischen den Modi zu wechseln, wählen Sie in der rechten Kopfzeile das Profilsymbol, das den Modusabschnitt anzeigt.

- Automatik zeigt an, dass der Betriebsmodus des Roboters auf Automatik eingestellt ist.
- Manuell zeigt an, dass der Betriebsmodus des Roboters auf Manuell eingestellt ist.

PolyScope X befindet sich automatisch im manuellen Modus, wenn die Sicherheits-E/A-Konfiguration mit Drei-Stellungs-Zustimmungsschalter aktiviert ist.

---

# 13. Transport

**Beschreibung** Transportieren Sie den Roboter nur in seiner Originalverpackung. Bewahren Sie das Verpackungsmaterial an einem trockenen Ort auf, für den Fall, dass Sie den Roboter später noch einmal umziehen möchten.  
Beim Transport des Roboters von der Verpackung zur Aufstellfläche, heben Sie beide Rohre des Roboterarms gleichzeitig an. Halten Sie den Roboter in Stellung, bis alle Montageschrauben am Fußflansch des Roboters sicher festgezogen sind.  
Heben Sie die Control-Box am Griff an.



## WARNUNG

Falsche Hebetekniken oder die Verwendung ungeeigneter Hebevorrichtungen können zu Verletzungen führen.

- Vermeiden Sie eine Überlastung Ihres Rückens oder anderer Körperteile, wenn Sie die Ausrüstung heben.
- Verwenden Sie geeignete Hebegeräte.
- Alle regionalen und nationalen Richtlinien zum Heben sind zu befolgen.
- Stellen Sie sicher, dass der Roboter gemäß der Anleitung in „Mechanische Schnittstelle“ montiert wird.



## HINWEIS

Wenn der Roboter als montierte Anwendung mit externen Geräten transportiert wird, gilt Folgendes:

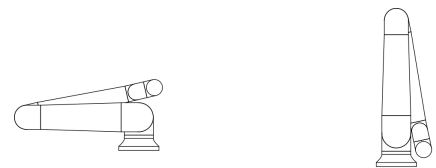
- Der Transport des Roboters ohne die Originalverpackung führt zum Erlöschen aller Garantien von Universal Robots A/S.
- Wenn der Roboter mit einer Drittanbieteranwendung/-installation verbunden ist und transportiert wird, beachten Sie bitte die Empfehlungen für den Transport des Roboters ohne Original-Transportverpackung.

**Haftungsausschluss** Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die durch den Transport der Geräte verursacht wurden.  
Siehe die Empfehlungen für den Transport ohne Verpackung unter: [universal-robots.com/manuals](https://universal-robots.com/manuals)

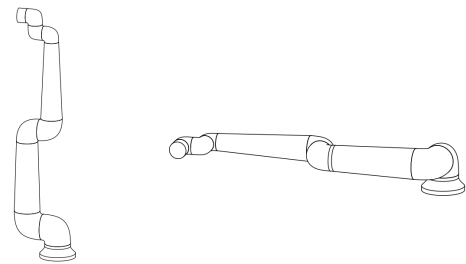
- Beschreibung** Universal Robots empfiehlt immer, den Roboter in der Originalverpackung zu transportieren. Diese Empfehlungen zielen darauf ab, unerwünschte Vibrationen in Gelenken und Bremssystemen zu reduzieren und die Rotation der Gelenke zu verringern. Wenn der Roboter ohne Originalverpackung transportiert wird, beachten Sie bitte die folgenden Richtlinien:
- Klappen Sie den Roboter so weit wie möglich zusammen. Transportieren Sie den Roboter nicht in der Singularitätsposition.
  - Verlegen Sie den Schwerpunkt des Roboters so nah wie möglich an die Basis.
  - Befestigen Sie jedes Rohr an zwei verschiedenen Punkten auf einer festen Oberfläche.
  - Sichern Sie jeden angebrachten Endeffektor fest in 3 Achsen.

## Transport

Klappen Sie den Roboter so weit wie möglich zusammen.



Transportieren Sie ihn nicht ausgefahren.  
(Singularitätsposition)



Befestigen Sie die Röhren auf einer festen Oberfläche.  
Befestigen Sie den Endeffektor in 3 Achsen.



## 13.1. Aufbewahrung des Teach-Pendant

- Beschreibung** Der Bediener muss ein klares Verständnis dafür haben, was der Nothalt am Teach-Pendant beim Drücken für Auswirkungen hat. Es kann beispielsweise zu Verwirrungen bei einer Multi-Roboter-Installation kommen. Es sollte klargestellt werden, ob der Nothalt am Teach-Pendant die gesamte Installation oder nur den angeschlossenen Roboter stoppt. Wenn Verwirrungen nicht auszuschließen sind, bewahren Sie das Teach-Pendant so auf, dass die Nothalt-Taste nicht sichtbar oder nutzbar ist.

# 14. Wartung und Reparatur

**Beschreibung** Wartungsarbeiten, Inspektionen und Kalibrierungen sind unter Einhaltung aller Sicherheitsanweisungen in diesem Handbuch, dem UR Service Manual und gemäß den örtlichen Anforderungen durchzuführen. Reparaturarbeiten sollten nur von Universal Robots durchgeführt werden. Vom Kunden designierte, geschulte Personen können Reparaturen durchführen, sofern sie das Service-Handbuch beachten.

**Sicherheit bei der Wartung** Der Zweck der Wartung und Reparatur ist es, sicherzustellen, dass das System weiterhin wie erwartet funktioniert. Bei Arbeiten am Roboterarm oder der Control-Box sind die folgenden Maßnahmen und Warnungen zu beachten.



## WARNUNG

Die Nichteinhaltung der unten aufgeführten Sicherheitsmaßnahmen kann zu Verletzungen führen.

- Ziehen Sie das Hauptstromkabel an der Unterseite der Control-Box ab, um sich zu vergewissern, dass es völlig stromlos ist. Schalten Sie alle anderen Stromquellen aus, die mit dem Roboterarm oder der Control-Box verbunden sind. Treffen Sie die erforderlichen Vorkehrungen, um zu verhindern, dass andere Personen während der Reparaturzeit Strom in das System einspeisen.
- Prüfen Sie den Erdungsanschluss bevor Sie das System wieder einschalten.
- Beachten Sie die ESD-Vorschriften, wenn Teile des Roboterarms oder der Control-Box demontiert werden.
- Verhindern Sie das Eindringen von Wasser und Staub in den Roboterarm oder die Control-Box.



## WARNUNG: ELEKTRIZITÄT

Wenn Sie die Stromversorgung der Control-Box nach dem Ausschalten zu schnell lösen, kann dies zu Verletzungen durch elektrische Gefahren kommen.

- Vermeiden Sie, das Netzteil im Inneren der Control-Box zu lösen, da selbst mehrere Stunden nach dem Ausschalten der Control-Box hohe Spannungen (bis zu 600 V) vorhanden sein können.

Stellen Sie nach Fehlerbehebungen, Wartungen und Reparaturen sicher, dass die Sicherheitsanforderungen erfüllt sind. Halten Sie die nationalen oder regionalen Arbeitsschutzvorschriften ein. Die korrekte Funktion aller Sicherheitsfunktionseinstellungen ist ebenfalls zu testen und zu bestätigen.

## 14.1. Testen der Stoppleistung

---

|                     |   |
|---------------------|---|
| <b>Beschreibung</b> | Testen Sie regelmäßig, um festzustellen, ob die Stoppleistung beeinträchtigt ist. Längere Stoppszeiten können eine Anpassung der Sicherheitsvorkehrungen erforderlich machen, möglicherweise mit Änderungen an der Anlage. Wenn die Sicherheitsfunktionen Stoppzeit und/oder Stoppweg verwendet werden und die Grundlage der Strategie zur Risikominderung bilden, ist keine Überwachung oder Prüfung der Stoppleistung erforderlich. Der Roboter führt eine kontinuierliche Überwachung durch. |
|---------------------|---|

---

## 14.2. Reinigung und Inspektion des Roboterarms

---

|                     |  |
|---------------------|--|
| <b>Beschreibung</b> | Im Rahmen der regelmäßigen Wartung kann der Roboterarm gemäß den Empfehlungen in diesem Handbuch und den örtlichen Anforderungen gereinigt werden. |
|---------------------|--|

**Reinigungsmethoden**

Um Staub, Schmutz oder Öl auf dem Roboterarm und/oder Teach-Pendant zu entfernen, verwenden Sie einfach ein Tuch und eines der unten aufgeführten Reinigungsmittel.

**Oberflächenvorbereitung:** Vor dem Auftragen der Lösungen unten müssen Oberflächen möglicherweise durch Entfernen von losem Schmutz oder Dreck vorbereitet werden.

**Reinigungsmittel:**

- Wasser
- 70 % Isopropylalkohol
- 10 % Ethanolalkohol
- 10 % Naphtha (Zum Entfernen von Fett)

**Anwendung:** Die Lösung wird in der Regel mit einer Sprühflasche, einem Pinsel, einem Schwamm oder einem Tuch auf die zu reinigende Oberfläche aufgetragen. Sie kann je nach Verschmutzungsgrad und Art der zu reinigenden Oberfläche direkt aufgetragen oder weiter verdünnt werden.

**Schrubben:** Bei hartnäckigen Flecken oder stark verschmutzten Bereichen kann die Lösung mit einer Bürste, einem Schrubber oder anderen mechanischen Mitteln geschrubbt werden, um die Verunreinigungen zu lösen.

**Einwirkzeit:** Wenn nötig, lässt man die Lösung bis zu 5 Minuten auf der Oberfläche verweilen, um die Verunreinigungen effektiv aufzulösen.

**Abspülen:** Nach der Einwirkzeit wird die Oberfläche in der Regel gründlich mit Wasser abgespült, um die gelösten Verunreinigungen und verbleibende Reinigungsmittelrückstände zu entfernen. Es ist wichtig, dass Sie gründlich abspülen, um zu verhindern, dass Rückstände Schäden verursachen oder ein Sicherheitsrisiko darstellen.

**Trocknung:** Schließlich kann die gereinigte Oberfläche an der Luft getrocknet oder mit Handtüchern getrocknet werden.

**WARNUNG**

Verwenden Sie in einer verdünnten Reinigungslösung  
KEIN BLEICHMITTEL.


**WARNUNG**

Fett ist reizend und kann eine allergische Reaktion auslösen. Kontakt, Einatmen oder Verschlucken können zu Krankheiten oder Verletzungen führen. Um Krankheiten oder Verletzungen vorzubeugen, halten Sie sich an Folgendes:

- **VORBEREITUNG:**
  - Stellen Sie sicher, dass der Bereich gut belüftet ist.
  - Lagern Sie keine Lebensmittel oder Getränke in der Nähe des Roboters und der Reinigungsmittel.
  - Stellen Sie sicher, dass sich eine Möglichkeit zum Auswaschen der Augen in der Nähe befindet.
  - Sammeln Sie die erforderliche PSA (Handschuhe, Augenschutz)
- **TRAGEN SIE:**
  - Schutzhandschuhe: Ölbeständige Handschuhe (Nitril), undurchlässig und beständig gegen das Produkt.
  - Augenschutz: Wird empfohlen, um einen versehentlichen Kontakt des Fetts mit den Augen zu vermeiden.
- **NICHT VERSCHLUCKEN/VERZEHREN.**
- Im Falle von
  - Hautkontakt mit Wasser und einem milden Reinigungsmittel abwaschen
  - Hautreaktionen ärztliche Hilfe aufsuchen
  - Kontakt mit den Augen eine Augenspülstation benutzen, ärztliche Hilfe in Anspruch nehmen.
  - Einatmen von Dämpfen oder Verschlucken von Fett einen Arzt aufsuchen
- Nach der Fettarbeit
  - kontaminierte Arbeitsflächen reinigen.
  - gebrauchte Putzlappen oder Papiertücher entsorgen.
- Der Kontakt mit Kindern und Tieren ist verboten.

**Roboterarm  
Inspektionsplan**

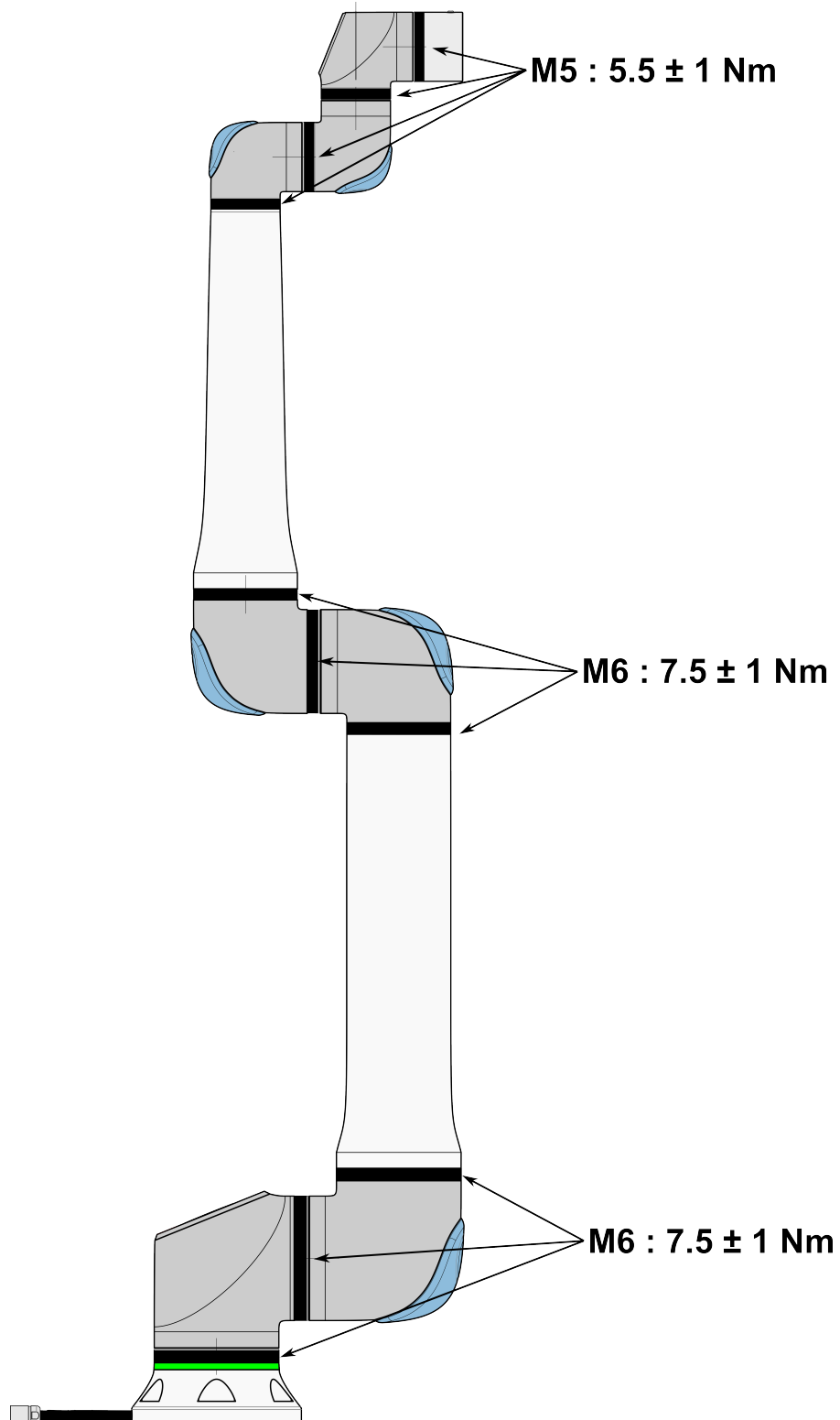
Die folgende Tabelle ist eine Checkliste der von Universal Robots empfohlenen Inspektionen. Führen Sie regelmäßig Inspektionen durch, wie in der Tabelle empfohlen. Alle referenzierten Teile, die sich in einem inakzeptablen Zustand befinden, müssen nachgebessert oder ersetzt werden.

| Art der Inspektionsmaßnahme |  |   | Zeitraumen |              |          |
|-----------------------------|--|---|------------|--------------|----------|
|                             |  |   | Monatlich  | Halbjährlich | Jährlich |
| 1                           | Flache Ringe überprüfen                        | V |            | X            |          |
| 2                           | Roboterarmkabel überprüfen                     | V |            | X            |          |
| 3                           | Verbindung der Roboterarmkabel überprüfen      | V |            | X            |          |
| 4                           | Befestigungsschrauben des Roboterarms prüfen * | F | X          |              |          |
| 5                           | Schrauben der Werkzeugbefestigung prüfen *     | F | X          |              |          |
| 6                           | Rundschlinge                                   | F |            |              | X        |

**Roboterarm  
Inspektionsplan****HINWEIS**

Die Verwendung von Druckluft zur Reinigung des Roboterarms kann die Komponenten des Roboterarms beschädigen.

- Verwenden Sie zur Reinigung des Roboterarms niemals Druckluft.



**Roboterarm  
Inspektionsplan**

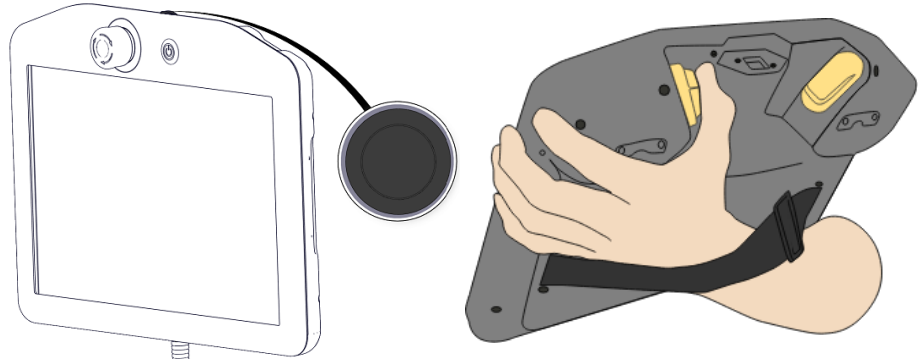
1. Bringen Sie den Roboterarm in die NULL-Position, wenn möglich.
2. Schalten Sie das Gerät aus und ziehen Sie das Netzkabel von der Control-Box ab.
3. Überprüfen Sie das Kabel zwischen der Control-Box und dem Roboterarm auf eventuelle Schäden.
4. Prüfen Sie, ob die Befestigungsschrauben der Basis richtig angezogen sind.
5. Prüfen Sie, ob die Schrauben des Werkzeugflansches richtig angezogen sind.
6. Prüfen Sie die flachen Ringe auf Verschleiß und Beschädigungen.
  - Ersetzen Sie die flachen Ringe, falls diese abgenutzt oder beschädigt sind.

**HINWEIS**

Wenn innerhalb des Garantiezeitraums Schäden an einem Roboter festgestellt werden, wenden Sie sich an den Händler, bei dem der Roboter gekauft wurde.

**Inspektion**

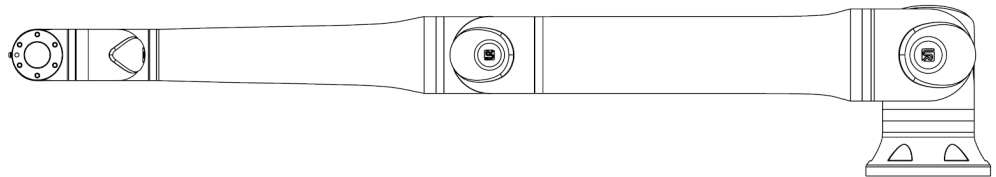
1. Entfernen Sie alle Werkzeuge oder Anhänge oder stellen Sie TCP/Nutzlast/Schwerpunkt gemäß Werkzeugspezifikationen ein.
2. Bewegen des Roboterarms in Freedrive:
  - Drücken Sie bei einem 3PE-Teach-Pendant schnell auf die Taste, lassen Sie sie los, drücken Sie erneut leicht auf die Taste und halten Sie die 3PE-Taste in dieser Position.



Einschalttaste

3PE-Taste

3. Ziehen/Schieben Sie den Roboter in eine horizontal verlängerte Position und lassen Sie ihn los.



4. Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm die Position ohne Unterstützung und ohne Aktivierung von Freedrive halten kann.

# 15. Entsorgung und Umwelt

---

## Beschreibung

Die Roboter von Universal Robots sind in Einklang mit den geltenden nationalen Gesetzen, Bestimmungen und Normen zu entsorgen. Diese Verantwortung liegt beim Besitzer des Roboters.

UR-Roboter werden unter Einhaltung der Beschränkung der Verwendung gefährlicher Stoffe zum Schutz der Umwelt hergestellt, wie in der europäischen RoHS-Richtlinie 2011/65/EU festgelegt. Wenn Roboter (Roboterarm, Control-Box, Teach-Pendant) an Universal Robots Denmark zurückgegeben werden, wird die Entsorgung von Universal Robots A/S organisiert.

Die Entsorgungsgebühr für UR-Roboter, die auf dem dänischen Markt verkauft werden, wird von Universal Robots A/S im Voraus an DPA-system bezahlt. Importeure in Ländern, die der europäischen WEEE-Richtlinie 2012/19/EU unterliegen, sind selbst für ihre Registrierung im nationalen WEEE-Register ihres Landes verantwortlich. Die Gebühr beträgt hierfür in der Regel weniger als 1 €/Roboter.

Hier finden Sie eine Liste der nationalen Register: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

Hier können Sie nach Global Compliance suchen: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Substanzen im  
UR-Roboter****Roboterarm**

- Rohre, Basisflansch, Werkzeughalterung: Eloxiertes Aluminium
- Gelenkgehäuse: Pulverbeschichtetes Aluminium
- Schwarze Band-Dichtringe: AEM-Gummi
  - Zusätzlicher Schleifring unter schwarzem Band: Geformter schwarzer Kunststoff
- Endkappen/Deckel: PC/ASA-Kunststoff
- Kleinere mechanische Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)
- Drahtbündel mit Kupferdrähten und kleineren mechanischen Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)

**Gelenke des Roboterarms (intern)**

- Zahnräder: Stahl und Schmierfett (siehe Service-Handbuch)
- Motoren: Eisenkern mit Kupferdrähten
- Drahtbündel mit Kupferdrähten, Leiterplatten, verschiedene elektronische Komponenten und kleinere mechanische Komponenten
- Fugendichtungen und O-Ringe enthalten eine geringe Menge PFAS, eine Verbindung in PTFE (auch bekannt als Teflon<sup>TM</sup>).
- Schmierfett: Synthetisches + Mineralöl mit einem Verdickungsmittel aus Lithiumkomplexseife oder Urea. Enthält Molybdän.
  - Je nach Modell und Produktionsdatum kann die Farbe des Fettes gelb, magenta, dunkelrosa, rot oder grün sein.
  - Das Service-Handbuch enthält detaillierte Vorsichtsmaßnahmen für die Handhabung und Sicherheitsdatenblätter für Schmiermittel.

**Control-Box**

- Gehäuse: Pulverbeschichteter Stahl
  - Standard-Control-Box
- Gehäuse aus Aluminiumblech (im Inneren des Gehäuses). Dies ist auch das Gehäuse des OEM-Controllers.
  - Standard-Control-Box und OEM-Controller.
- Drahtbündel mit Kupferdrähten, Leiterplatten, verschiedene elektronische Komponenten, Kunststoffstecker und kleinere mechanische Komponenten, z. B. Schrauben, Muttern, Abstandshalter (Stahl, Messing und Kunststoff)
- Eine Lithium-Batterie ist auf einer Platine montiert. Lesen Sie im Service-Handbuch nach, wie Sie das Gerät entfernen können.

# 16. Risikobewertung

---

**Beschreibung** Die Risikobeurteilung ist eine Anforderung, die für die Anwendung durchgeführt werden muss. Die Risikobeurteilung der Anwendung liegt in der Verantwortung des Integrators. Der Benutzer kann auch der Integrator sein.

Der Roboter ist eine unvollständige Maschine, daher hängt die Sicherheit der Roboteranwendung vom Werkzeug/Endeffektor, von Hindernissen und anderen Maschinen ab. Die Partei, die die Integration durchführt, muss ISO 12100 und ISO 10218-2 verwenden, um die Risikobeurteilung durchzuführen. Die technische Spezifikation ISO/TS 15066 kann zusätzliche Hinweise für kollaborative Anwendungen liefern. Die Risikobeurteilung hat alle Arbeitsabläufe über die gesamte Lebensdauer der Roboteranwendung hinweg zu berücksichtigen, einschließlich, aber nicht beschränkt auf:

- Anlernen (Teaching) des Roboters während der Einrichtung und Entwicklung der Roboteranwendung
- Fehlersuche und Wartung
- Normalbetrieb der Roboteranwendung

Eine Risikobeurteilung muss durchgeführt werden, **bevor** die Roboteranwendung zum ersten Mal eingeschaltet wird. Die Risikobeurteilung ist ein iterativer Prozess. Überprüfen Sie nach der physischen Installation des Roboters die Verbindungen und schließen Sie die Integration ab. Ein Teil der Risikobeurteilung besteht darin, die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration sowie den Bedarf an zusätzlichen Nothaltmöglichkeiten und/oder anderen Schutzmaßnahmen zu ermitteln, die für die jeweilige Roboteranwendung erforderlich sind.

---

## Einstellungen der Sicherheitskonfiguration

Die Festlegung der richtigen Sicherheitskonfigurationseinstellungen ist ein zentraler Inhalt bei der Entwicklung von Roboteranwendungen. Unbefugter Zugriff auf die Sicherheitskonfiguration muss verhindert werden, indem Sie den Passwortschutz aktivieren und einstellen.



### WARNUNG

Wenn Sie den Passwortschutz nicht einrichten, kann es durch absichtliche oder versehentliche Änderungen der Konfigurationseinstellungen zu Verletzungen oder Tod kommen.

- Stellen Sie immer einen Passwortschutz ein.
- Richten Sie ein Programm zur Verwaltung von Passwörtern ein, damit nur Personen Zugriff haben, die die Auswirkungen von Änderungen verstehen.

Einige sicherheitsrelevante Funktionen sind speziell für kollaborative Roboteranwendungen ausgelegt. Diese sind über die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration konfigurierbar. Sie werden verwendet, um die in der Risikobeurteilung der Anwendung identifizierten Risiken anzugehen.

Die folgenden Punkte schränken den Roboter ein und können somit die Energieübertragung auf eine Person durch den Roboterarm, den Endeffektor und das Werkstück beeinflussen.

- **Kraft und Leistungsbegrenzung:** Diese wird verwendet, um Klemmkraft und -spannungen in Bewegungsrichtung für den Fall einer Kollision zwischen dem Roboter und dem Bediener zu reduzieren.
- **Drehmomentbegrenzung:** Diese wird verwendet, um hohe Übergangsenergien und Stoßkräfte bei Kollisionen zwischen Roboter und Bediener durch Verringern der Robotergeschwindigkeit zu reduzieren.
- **Geschwindigkeitsgrenze:** Wird verwendet, um sicherzustellen, dass die Geschwindigkeit unter dem konfigurierten Grenzwert liegt.

Die folgenden Ausrichtungseinstellungen werden verwendet, um Bewegungen zu vermeiden und die Exposition von scharfen Kanten und Vorsprüngen gegenüber einer Person zu reduzieren.

- **Positionsgrenze für Gelenke, Ellbogen und Werkzeuge/Endeffektoren:** Wird verwendet, um Risiken im Zusammenhang mit bestimmten Körperteilen zu verringern: Vermeiden Sie Bewegungen in Richtung Kopf und Hals.
- **Grenze der Ausrichtung von Werkzeug/Endeffektor:** Wird verwendet, um die mit bestimmten Bereichen und Merkmalen des Werkzeugs/Endeffektors und des Werkstücks verbundenen Risiken zu verringern: Vermeiden Sie, dass scharfe Kanten auf den Bediener gerichtet sind, indem Sie die scharfen Kanten nach innen zum Roboter hin drehen.

**Risiken der Stoppleistung**

Einige Sicherheitsfunktionen sind speziell für jede Roboteranwendung konzipiert. Diese Funktionen sind über die Einstellungen der Sicherheitskonfiguration konfigurierbar. Sie werden verwendet, um Risiken im Zusammenhang mit der Stoppleistung der Roboteranwendung zu beseitigen.

Im Folgenden werden die Stoppleistung und der Stoppleistungsweg des Roboters begrenzt, um sicherzustellen, dass der Roboter anhält, bevor die konfigurierten Grenzen erreicht werden. Beide Einstellungen wirken sich automatisch auf die Geschwindigkeit des Roboters aus, um sicherzustellen, dass das Limit nicht überschritten wird.

- **Grenze für Stoppleistung:** Wird verwendet, um die Anhaltezeit des Roboters zu begrenzen.
- **Grenze für Stoppleistungsweg:** Wird verwendet, um den Stoppleistungsweg des Roboters zu begrenzen.

Wenn Sie eine der beiden oben genannten Methoden verwenden, müssen Sie die Leistung nicht mehr regelmäßig manuell testen. Die Sicherheitssteuerung des Roboters sorgt für eine kontinuierliche Überwachung.

Wenn der Roboter in einer Roboteranwendung eingesetzt wird, in der Gefahren nicht vernünftigerweise beseitigt oder Risiken durch die Verwendung der eingebauten sicherheitsrelevanten Funktionen nicht ausreichend reduziert werden können (z. B. bei Verwendung eines gefährlichen Werkzeugs/Endeffektors oder eines gefährlichen Prozesses), dann sind Sicherheitsmaßnahmen erforderlich.


**WARNUNG**

Das Versäumnis, eine Risikobeurteilung für die Anwendung durchzuführen, kann die Risiken erhöhen.

- Führen Sie immer eine Risikobeurteilung der Anwendung für vorhersehbare Risiken und vernünftigerweise vorhersehbaren Missbrauch durch.

Bei kollaborativen Anwendungen umfasst die Risikobeurteilung die vorhersehbaren Risiken aufgrund von Kollisionen und vernünftigerweise vorhersehbarem Missbrauch.

Die Risikobeurteilung muss Folgendes umfassen:

- Schwere des Schadens
- Wahrscheinlichkeit des Auftretens
- Möglichkeiten, die Gefährdungssituation zu vermeiden

**Mögliche Gefahren**

Universal Robots hat die unten aufgeführten potenziellen Gefahren identifiziert, die der Integrator berücksichtigen sollte. Bei speziellen Roboteranwendungen können andere erhebliche Gefahren vorhanden sein.

- Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten oder Ecken am Werkzeug/Anbaugerät oder an der Werkzeug-/Anbaugeräteverbindung.
  - Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten und spitze Gegenstände in der Nähe von Hindernissen.
  - Blutergüsse durch Kontakt.
  - Verstauchung oder Knochenbruch durch Aufprall.
  - Auswirkungen als Folge lockerer Schrauben, die den Roboterarm oder das Werkzeug/Anbauteil halten.
  - Teile, die aus dem Werkzeug/Endeffektor herausfallen oder davonfliegen, beispielsweise aufgrund einer unzureichenden Klemmung oder Stromunterbrechung.
  - Falsches Verständnis dessen, was durch mehrere Not-Halt-Tasten gesteuert wird.
  - Falsche Einstellung der Sicherheitskonfigurationsparameter.
  - Falsche Einstellungen durch unautorisierte Änderungen der Sicherheitskonfigurationsparameter.
-

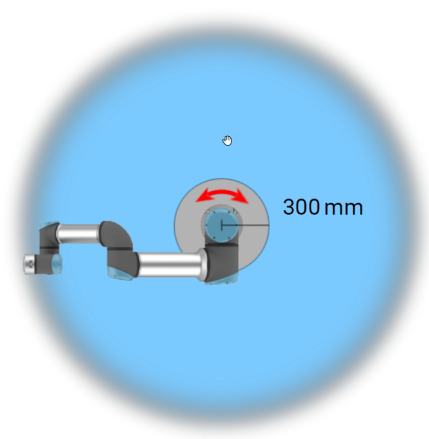
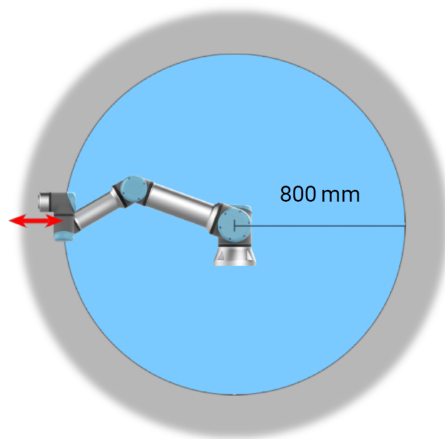
## 16.1. Quetschgefahr

**Beschreibung** Sie können Quetschgefahren vermeiden, indem Sie Hindernisse in diesen Bereichen entfernen, den Roboter anders platzieren oder eine Kombination aus Sicherheitsebenen und Gelenkgrenzen verwenden, um die Gefahren zu beseitigen und zu verhindern, dass sich der Roboter in diesen Bereich seines Arbeitsraums bewegt.



### VORSICHT

Wenn der Roboter in bestimmten Bereichen platziert wird, kann es zu Quetschgefahren kommen, die zu Verletzungen führen können.



*Aufgrund der physikalischen Eigenschaften des Roboterarms erfordern bestimmte Arbeitsbereiche besondere Aufmerksamkeit wegen Quetschgefahr. Dazu gehört ein Bereich (links) bei radialen Bewegungen, wenn das Handgelenk 1 mindestens 800 mm von der Basis des Roboters entfernt ist. Der andere Bereich (rechts) befindet sich bei Tangentialbewegung innerhalb von 300 mm von der Basis des Roboters.*

## 16.2. Nachlaufzeit und -weg

### Beschreibung



#### HINWEIS

Sie können benutzerdefinierte Sicherheitsgrenzen für maximale Nachlaufzeit und -strecke definieren. Werden benutzerdefinierte Einstellungen verwendet, so wird die Geschwindigkeit des Programms dynamisch angepasst, um die ausgewählten Grenzwerte stets einzuhalten.

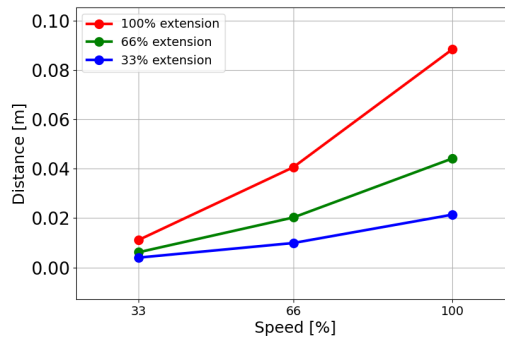
Die grafischen Daten für **Gelenk 0 (Basis)**, **Gelenk 1 (Schulter)** und **Gelenk 2 (Ellbogen)** gelten für Nachlaufweg und Stoppdauer:

- Kategorie 0
- Kategorie 1
- Kategorie 2

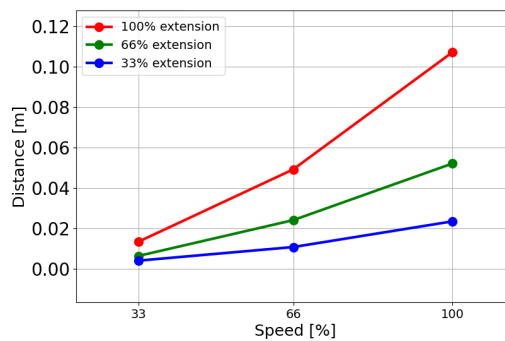
Der Test an **Gelenk 0** wurde über eine Horizontalbewegung durchgeführt, d. h. die Drehachse stand senkrecht zum Boden. Bei den Tests **Gelenk 1** und **Gelenk 2** folgte der Roboter einer vertikalen Bahn, bei der die Rotationsachsen parallel zum Boden verliefen, und der Stopp erfolgte, während sich der Roboter nach unten bewegte. Die Y-Achse ist die Entfernung von der Stelle, an der der Stopp eingeleitet wird, bis zur Endposition. Der CoG der Nutzlast befindet sich am Werkzeugflansch.

### Gelenk 0 (FUSS)

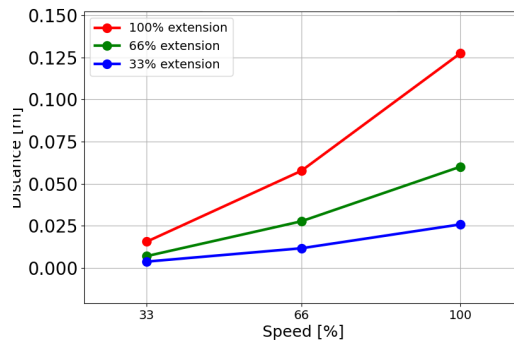
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 16 kg



Nachlaufweg in Meter für 66 % von 16 kg

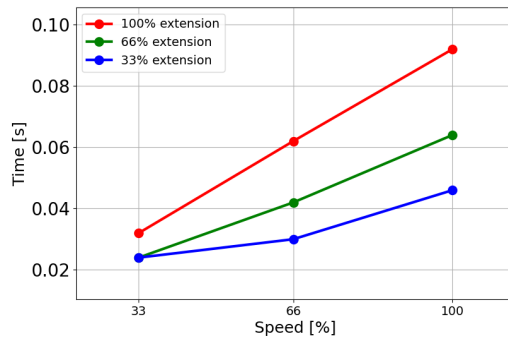


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 16 kg

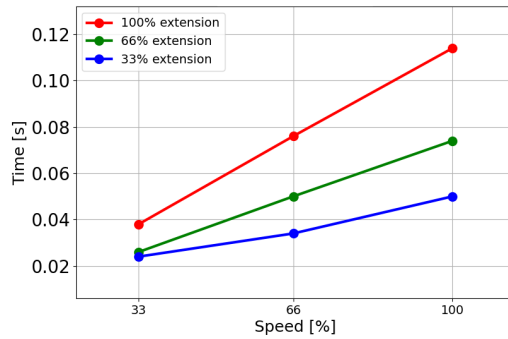


**Gelenk 0 (FUSS)**

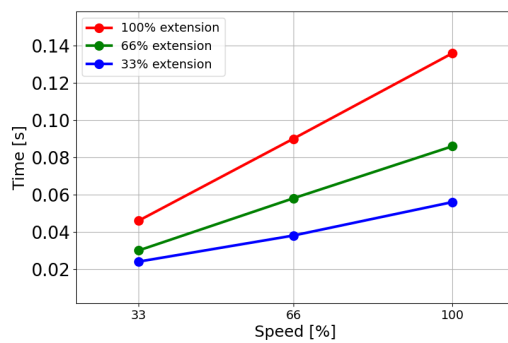
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 16 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 16 kg



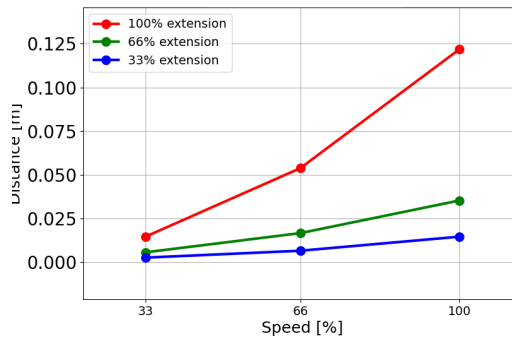
Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 16 kg



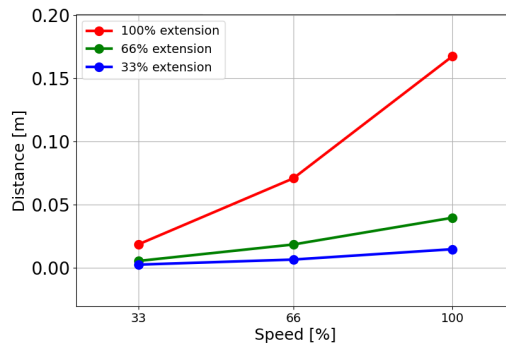
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

**Gelenk 1  
(SCHULTER)**

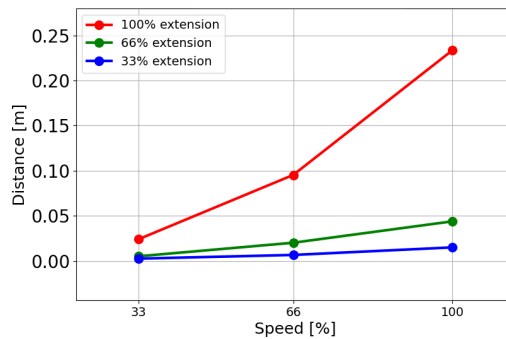
Nachlaufweg in  
Meter für 33 %  
von 16 kg



Nachlaufweg in  
Meter für 66 %  
von 16 kg

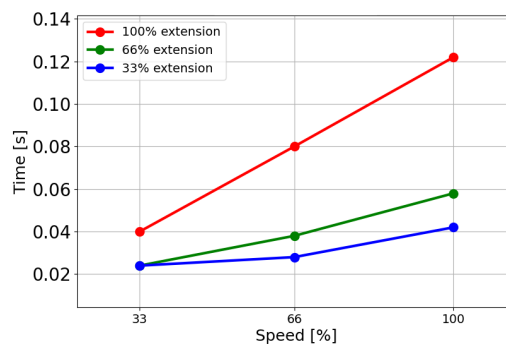


Nachlaufweg in  
Meter bei  
maximaler  
Nutzlast von  
16 kg

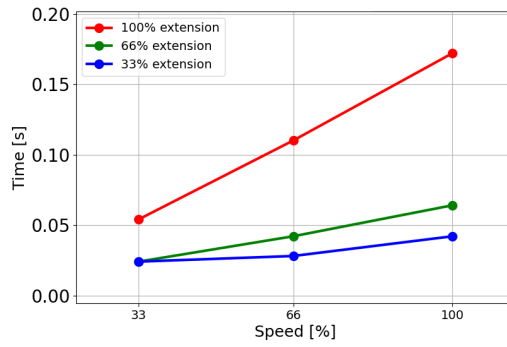


**Gelenk 1  
(SCHULTER)**

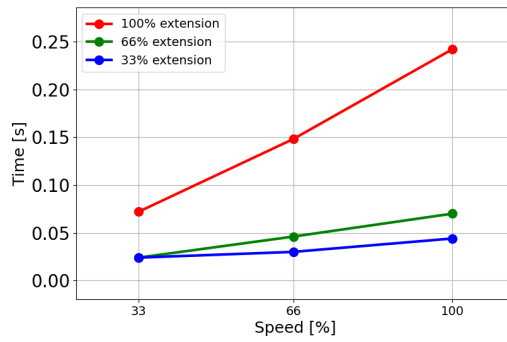
Nachlaufzeit in  
Sekunden für  
33 % von 16 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 16 kg

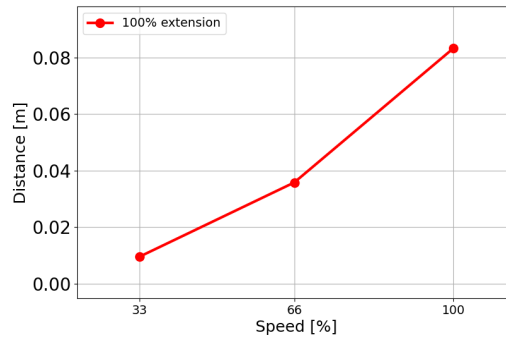


Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 16 kg

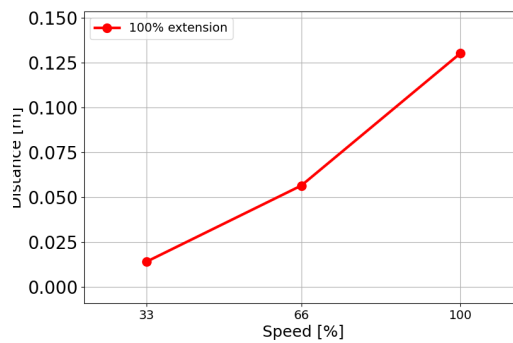


**Gelenk 2 (ELLBOGEN)**

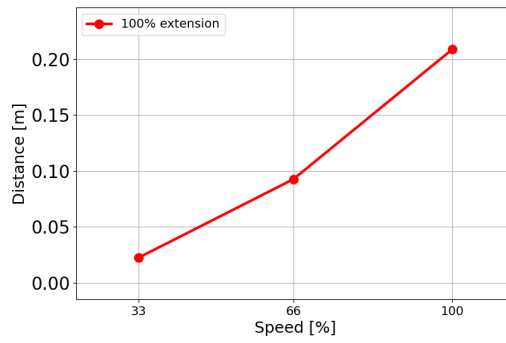
Nachlaufweg in Meter für 33 % von 16 kg



Nachlaufweg in Meter für 66 % von 16 kg

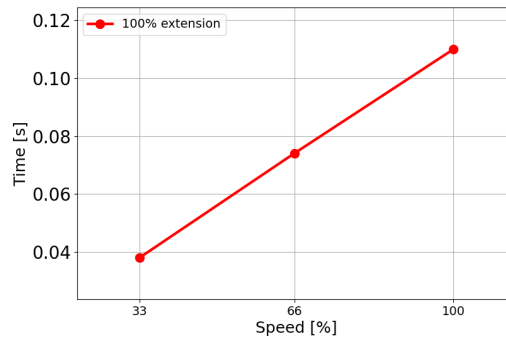


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast von 16 kg

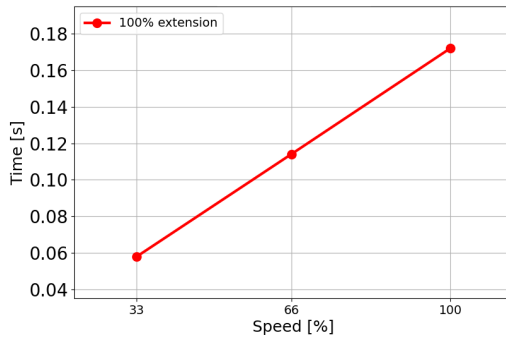


**Gelenk 2 (ELLBOGEN)**

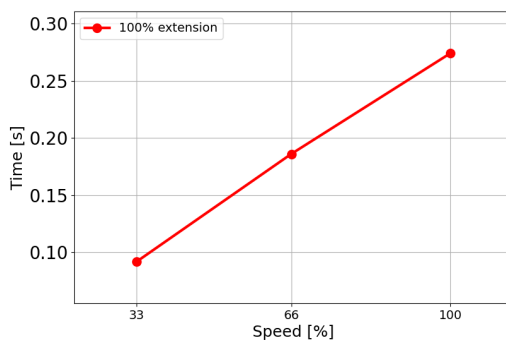
Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % von 16 kg



Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % von 16 kg



Nachlaufzeit in Sekunden bei maximaler Nutzlast von 16 kg



# 17. Erklärungen und Zertifikate (Original: EN)

| EU Declaration of Incorporation (DOI) (in accordance with 2006/42/EC Annex II B) original EN  |  |
|---|--|
| Manufacturer  | Universal Robots A/S<br>Energivej 51,<br>DK-5260 Odense S Denmark  |
| Person in the Community Authorized to Compile the Technical File  | David Brandt<br>Technology Officer, R&D<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S  |
| Description and Identification of the Partially-Completed Machine(s)  |  |
| Product and Function:   | Industrial robot multi-purpose multi-axis manipulator with control box & with or without teach pendant function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).                                |
| Model:  | UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-Series). This declaration includes:<br>Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP).<br>Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload. |
| Note: This Declaration of Incorporation is NOT applicable when the UR OEM Controller is used.   |  |
| Serial Number:  | Starting XY245000000 and higher<br>Factory Variant year e-Series 3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10kg), 1=UR12e, 2=UR10e(12kg payload), 6=UR16e sequential numbering, restarting at 0 each year   |
| Incorporation:  | Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR10e and UR16e) shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.     |
| It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below: When this incomplete machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC). |  |
| I. Machinery Directive 2006/42/EC   | The following essential requirements have been fulfilled:<br>1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.3, 4.1.3 Annex VI.  |
| II. Low-voltage Directive 2014/35/EU  | It is declared the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.   |
| III. EMC Directive 2014/30/EU   | Reference the LVD and the harmonized standards used below.<br>Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.   |

| Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:  |  |   |
|---|--|---|
| (I) EN ISO 10218-1:2011 Certification by TÜV Rheinland (I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable (I) EN ISO 13849-1:2015 Certification by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes (I) EN ISO 13849-2:2012 (I) EN ISO 13850:2015 | (I)(II) EN 60204-1:2018 as applicable (II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013 (I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017 (I) EN 60947-5-8:2020 (III) EN 61000-3-2:2019 | (II) EN 60664-1:2007 (III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2019 UR3e & UR5e ONLY (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 UR3e UR5e & UR7e ONLY (III) EN 61000-6-4:2019 |



|   |  |   |
|---|--|---|
| Reference to other technical standards and technical specifications used:   |  |   |
| (I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 as applicable (III) EN 60068-2-1:2007 (III) EN 60068-2-2:2007  | (II) EN 60320-1:2021 (III) EN 60068-2-27:2008 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 | (II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2] |
| The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities. Approval of full quality assurance system (ISO 9001), by the notified body Bureau Veritas, certificate #DK015892. |  |   |

Odense Denmark, 10 January 2024

Roberta Nelson Shea, Global Technical Compliance Officer

# 18. Erklärungen und Zertifikate

Übersetzung der Originalanleitung

| EU-Konformitätserklärung (gemäß 2006/42/EG Anhang II B) Original EN  |  |
|--|--|
| Hersteller   | Universal Robots A/S<br>Energivej 51,<br>DK-5260 Odense S Dänemark   |
| Zur Erstellung der technischen Unterlagen bevollmächtigte Person in der Gemeinschaft   | David Brandt<br>Technology Officer, F&E<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S  |
| <b>Beschreibung und Identifizierung der unvollständigen Maschine(n)</b>  |  |
| Produkt und Funktion:  | Der mehrachsige Mehrzweck-Manipulator-Roboter mit Controller & mit oder ohne Teach-Pendant Funktion wird von der vollständigen Maschine bestimmt (Roboteranwendung oder Roboterzelle mit Endeffektor, bestimmungsgemäßer Verwendung und Anwendungsprogramm).   |
| Modell:  | UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e (e-Series). Diese Erklärung beinhaltet:<br>Gültig ab Oktober 2020: Standard-Teach-Pendants (TP) und Teach-Pendants mit dreistufigem Zustimmungstaster (3PE TP).<br>Gültig ab Mai 2021: UR10e Spezifikationsverbesserung zu 12.5kg Nutzlast.  |
| Hinweis: Diese Erklärung ist NICHT gültig, wenn der UR OEM-Controller verwendet wird.  |  |
| Seriennummer:  | Ab <b>XY245000000</b> und höher<br>FabrikvarianteJahr e-Series <b>3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10kg), 1=UR12e, 2=UR10e (12kg Nutzlast), 6=UR16e</b> Fortlaufende Nummerierung, die jedes Jahr wieder bei 0 anfängt   |
| Einbindung:  | Die Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR10e und UR16e) dürfen erst dann in Betrieb genommen werden, wenn sie in eine endgültige vollständige Maschine (Roboteranwendung oder Zelle) integriert sind, die den Bestimmungen der Maschinenrichtlinie und anderer anwendbarer Richtlinien entspricht.   |
| Es wird erklärt, dass obenstehende Produkte entsprechend der Lieferung die wie folgt aufgeführten Richtlinien erfüllen: Wenn diese unvollständige Maschine integriert ist und zu einer vollständigen Maschine wird, ist der Integrator dafür verantwortlich, festzustellen, ob die vollständige Maschine alle geltenden Richtlinien erfüllt, ein CE-Zeichen anzubringen und die Konformitätserklärung (DOC) abzugeben. |  |
| I. Maschinenrichtlinie 2006/42/EG<br>II. Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU<br>III. EMV-Richtlinie 2014/30/EU  | Die folgenden wesentlichen Anforderungen sind erfüllt:<br>1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.3, 4.1.3 Anhang VI.<br>Es wird erklärt, dass die relevanten technischen Unterlagen gemäß Anhang VII Teil B der Maschinenrichtlinie zusammengestellt wurden. Siehe die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten.<br>Siehe die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen unten. |
| Verweis auf die verwendeten harmonisierten Normen gemäß Artikel 7(2) der MD- und LV-Richtlinie und Artikel 6 der EMV-Richtlinie:   |  |

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.









|  |  |   |
|--|--|---|
| (I) EN ISO 10218-1:2011 Zertifizierung durch TÜV Rheinland (I) EN ISO 13732-1:2008 soweit anwendbar (I) EN ISO 13849-1:2015 Zertifizierung durch TÜV Rheinland bis 2015; Ausgabe 2023 hat keine relevanten Änderungen (I) EN ISO 13849-2:2012 (I) EN ISO 13850:2015  | (I)(II) EN 60204-1:2018 soweit anwendbar (II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013 (I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005+A11:2013+A2:2017 (I) EN 60947-5-8:2020 (III) EN 61000-3-2:2019 | (II) EN 60664-1:2007 (III) EN 61000-3-3: 2013 (III) EN 61000-6-1:2019 NUR UR3e & UR5e (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 NUR UR3e UR5e & UR7e (III) EN 61000-6-4:2019 |
| <b>Verweis auf andere verwendete Technische Normen und Spezifikationen:</b>  |  |   |
| (I) ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016 soweit anwendbar (III) EN 60068-2-1: 2007 (III) EN 60068-2-2:2007  | (II) EN 60320-1:2021 (III) EN 60068-2-27:2008 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019   | (II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1: 2017 [Industriebereiche SIL 2]  |
| Der Hersteller oder sein Bevollmächtigter übermittelt auf begründetes Verlangen der nationalen Behörden sachdienliche Informationen über die unvollständige Maschine. Genehmigung einer umfassenden Qualitätsmanagementnorm (ISO 9001) durch die benannte Stelle Bureau Veritas, Zertifizierung #DK015892. |  |   |

# 19. Zertifizierungen


**Beschreibung** Zertifizierungen von Drittparteien sind freiwillig. Um jedoch Roboterintegratoren den besten Service zu bieten, hat sich Universal Robots dazu entschieden, seine Roboter durch die folgenden, anerkannten Prüfinstitute zertifizieren zu lassen. Kopien aller Zertifizierungen finden Sie im Kapitel: Zertifizierungen.

**Zertifizierung**


|  |   |  |
|--|---|--|
|  <p>EN ISO 10218-1<br/>EN ISO 13849-1<br/>www.tuv.com<br/>ID 0007000000</p> | <p>TÜV<br/>Rheinland</p>                      | <p>Zertifikate von TÜV Rheinland nach EN ISO 10218-1 und EN ISO 13849-1. TÜV Rheinland steht für Sicherheit und Qualität in nahezu allen Bereichen der Wirtschaft und des Lebens. Das Unternehmen wurde vor 150 Jahren gegründet und ist einer der weltweit führenden Anbieter von Prüfdienstleistungen.</p> |
|   | <p>TÜV<br/>Rheinland of<br/>North America</p> | <p>In Kanada schreibt der Canadian Electrical Code, CSA 22.1, Artikel 2-024 vor, dass Geräte von einer vom Standards Council of Canada zugelassenen Prüforganisation zertifiziert werden müssen.</p>   |
|   | <p>CHINA RoHS</p>                             | <p>Die e-Series-Roboter von Universal Robots erfüllen China-RoHS-Managementtechniken zur Begrenzung von Umweltverschmutzung durch elektronische Informationsprodukte.</p>  |
|   | <p>KCC<br/>Sicherheit</p>                     | <p>Universal Robots e-Series-Roboter wurden geprüft und entsprechen den Sicherheitsstandards des KCC-Zeichens.</p>   |
|   | <p>KC-Register</p>                            | <p>Universal Robots e-Series-Roboter wurden auf ihren Sicherheitsstandard für den Einsatz in einer Arbeitsumgebung evaluiert. Beim Einsatz in häuslichen Umgebungen besteht daher die Gefahr von Funkstörungen.</p>  |
|   | <p>Delta</p>                                  | <p>Universal Robots e-Series-Roboter sind von DELTA leistungsgeprüft.</p>  |

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

**Zertifizierungen von Drittanbietern**

|   |          |  |
|---|----------|--|
|  | Umgebung | Die von unseren Anbietern zur Verfügung gestellten Versandpaletten für Universal Robots e-Series-Roboter erfüllen die dänischen ISMPM-15 Anforderungen an Holzverpackungsmaterial und sind gemäß dieser Bestimmungen gekennzeichnet. |
|---|----------|--|

**Hersteller-Prüfzeugnis**

|   |                  |  |
|---|------------------|--|
|  | Universal Robots | Universal Robots e-Series-Roboter unterliegen kontinuierlichen, internen Prüfungen und End-of-Line-Testverfahren. UR-Testverfahren werden stetigen Überprüfungen und Weiterentwicklungen unterzogen. |
|---|------------------|--|

**Erklärungen im Einklang mit EU-Richtlinien**

Obwohl EU-Richtlinien in erster Linie für Europa von Bedeutung sind, erkennen auch einige Länder außerhalb Europas EU-Erklärungen an oder fordern eine Einhaltung dieser. Die europäischen Richtlinien finden Sie auf der offiziellen Homepage: <http://eur-lex.europa.eu>.

Gemäß der Maschinenrichtlinie werden Roboter von Universal Robots als unvollständige Maschinen betrachtet und als solche ohne CE-Kennzeichnung ausgeliefert. Die Einbauerklärung gemäß der Maschinenrichtlinie finden Sie im Kapitel: Erklärungen und Zertifikate.

# 20. Zertifizierungen

**TÜV  
Rheinland**

Page 1

## Certificate

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

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

**Product Information**

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

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

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

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

 **TÜVRheinland®**



TÜV  
Rheinland  
North America

# Certificate

Certificate no.

CA 72405127 0001

**License Holder:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Manufacturing Plant:**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense S  
Denmark

**Report Number:** 31875333 006

**Client Reference:** Roberta Nelson Shea

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

**Product Information**

**Certified Product:** Industrial Robot

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



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

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

www.tuv.com



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

China  
RoHS

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

表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式



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

O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006.  
O: 表示该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。  
X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006.  
X: 表示该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。  
(企业可在此处·根据实际情况对上表中打“X”的技术原因进行进一步说明。)

Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period:  
下列项目是损耗品,因而它们的有用环境寿命可能短于基本系统和可选项目的使用时间:  
Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces  
电子驱动器, 垫圈, 探针, 过滤器, 别针, 缆绳, 加强筋, 接口  
Refer to product manual for detailed conditions of use.  
详细使用情况请阅读产品手册。

Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability.  
Universal Robots 鼓励回收再利用所有的电子信息产品,但 Universal Robots 不负任何责任或义务

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

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

KC-  
Sicherheit




## 자율안전확인 신고증명서

|     |   |                             |  |
|-----|---|-----------------------------|--|
| 신청인 | 사업장명<br>Universal Robots A/S              | 사업장관리번호<br>2016E110079      |  |
|     | 사업자등록번호<br>016E110079                     | 대표자 성명<br>Klaus Vestergaard |  |
|     | 소재지<br>Energivej25, 5260 Odense S Denmark |                             |  |

|   |                  |
|---|------------------|
| 자율안전인증대상 기계·기구명<br>산업용로봇                  |                  |
| 형식(규격)<br>UR16e                           | 용량(등급)<br>6 axis |
| 자율안전확인번호<br>19-AB2EQ-01080                |                  |
| 제조사<br>Universal Robots A/S               |                  |
| 소재지<br>Energivej25, 5260 Odense S Denmark |                  |

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

2019년 10월 18일


한국산업안전보건공단 이사장



KC-Register

7B76-CFA2-5057-8A0F

| 방송통신기자재등의 적합등록 필증<br>Registration of Broadcasting and Communication Equipments |                            |
|--|----------------------------|
| 상호 또는 성명<br><small>Trade Name or Registrant</small>                            | Universal Robots A/S       |
| 기자재명칭(제품명칭)<br><small>Equipment Name</small>                                   | UR e-Series robot          |
| 기본모델명<br><small>Basic Model Number</small>                                     | UR16e                      |
| 파생모델명<br><small>Series Model Number</small>                                    |                            |
| 등록번호<br><small>Registration No.</small>  | R-R-URK-UR16e              |
| 제조사/제조(조립)국가<br><small>Manufacturer/Country of Origin</small>                  | Universal Robots A/S / 덴마크 |
| 등록연월일<br><small>Date of Registration</small>                                   | 2019-09-26                 |
| 기타<br><small>Others</small>  |                            |

위 기자재는 「전파법」 제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.  
 It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2019년(Year) 09월(Month) 26일(Day)

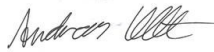
  
 국립전파연구원장  
 Director General of National Radio Research Agency

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



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

**Umgebung**
**Climatic and mechanical assessment**


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

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



Name der Software: PolyScope X  
Softwareversion: 10.8  
Dokumentversion: 20.10.71