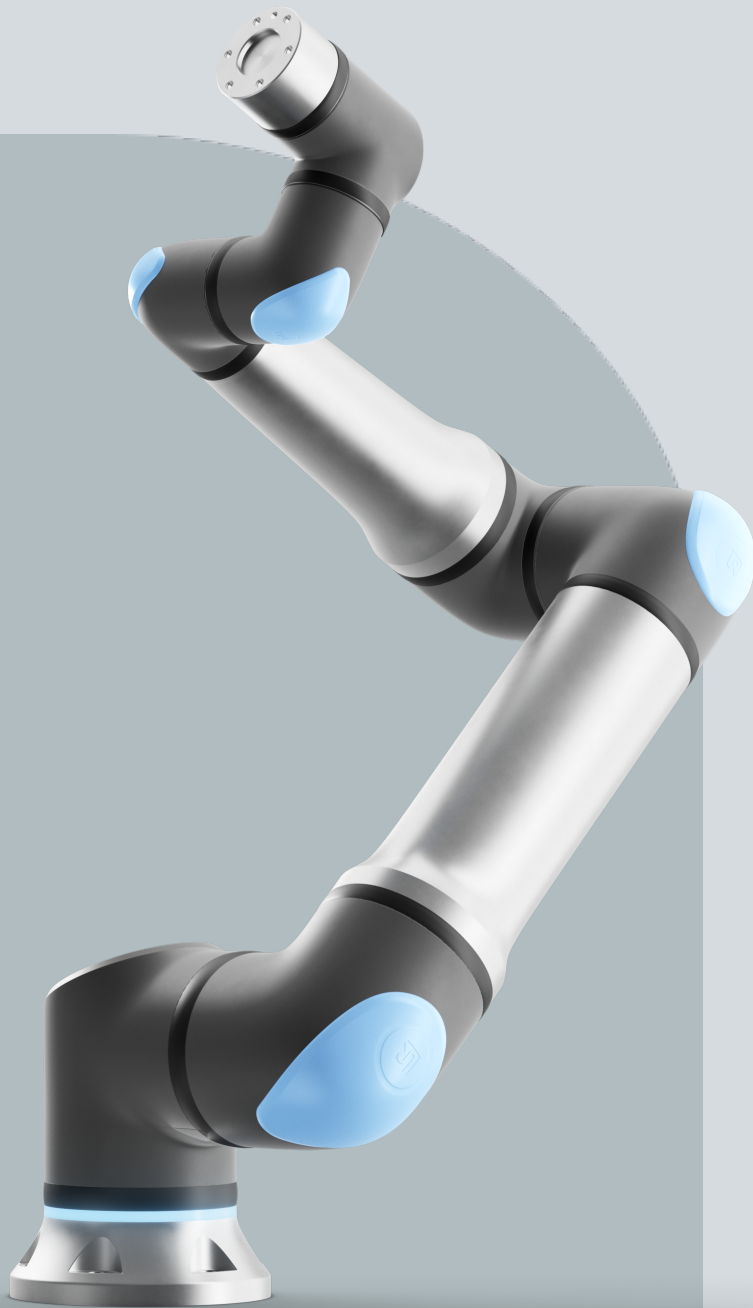




UNIVERSAL ROBOTS

# Manualul utilizatorului

## UR30 PolyScope X







719-112-00



Informațiile de față sunt proprietatea Universal Robots A/S și nu pot fi reproduse parțial sau în totalitate fără acordul scris prealabil al Universal Robots A/S. Informațiile de față pot fi modificate fără notificare prealabilă și nu trebuie considerate un angajament al Universal Robots A/S. Acest document este revizuit periodic.

Universal Robots A/S nu își asumă nicio responsabilitate pentru eventualele erori și omisiuni din acest document.

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

Logoul Universal Robots este o marcă înregistrată a Universal Robots A/S.



# 1. Prefață

---

## Prefață

Felicități pentru achiziționarea noului robot Universal Robots, care constă din brațul robot (manipulator), caseta de comandă și dispozitivul de învățare.

Proiectat inițial pentru a imita gama de mișcări a unui braț uman, brațul robot este compus din tuburi de aluminiu, îmbinate prin șase articulații, ceea ce îi conferă foarte multă flexibilitate în instalația dvs. de automatizare.

Interfața de programare patentată Universal Robots, PolyScope, vă permite să creați, să încărcați și să rulați aplicațiile dvs. de automatizare.

---

## Despre acest manual

Acest manual conține informații privind siguranța, instrucțiuni pentru utilizarea în siguranță și instrucțiuni pentru montarea brațului robot, a casetei de comandă și a dispozitivului de învățare. De asemenea, veți găsi instrucțiuni despre cum să începeți instalarea și cum să începeți programarea robotului.

Citiți și respectați utilizările prevăzute. Efectuați o evaluare a riscurilor. Instalați și utilizați în conformitate cu specificațiile electrice și mecanice furnizate în acest manual de utilizare.

Evaluarea riscurilor necesită o înțelegere a pericolelor, riscurilor și măsurilor de reducere a riscurilor pentru aplicația robotului. Integrarea roboților poate necesita un nivel de bază de pregătire mecanică și electrică.

---

## Declinarea răspunderii cu privire la conținut

Universal Robots A/S continuă să îmbunătățească fiabilitatea și performanța produselor sale și, ca atare, își rezervă dreptul de a actualiza produsele și documentația produsului, fără avertizare prealabilă. Universal Robots A/S face toate demersurile pentru a se asigura că conținutul Manualului utilizatorului este precis și corect, însă nu își asumă nicio responsabilitate pentru eventualele erori sau informații lipsă.

Acest manual nu conține informații despre garanție.

---

## Manuale online

Manualele, ghidurile și cărțile de service pot fi citite online. Am colectat un număr mare de documente la adresa <https://www.universal-robots.com/manuals>

- Manualul software-ului PolyScope, cu descrieri și instrucțiuni pentru software
  - Manualul de Service, cu instrucțiuni pentru depanare, întreținere și reparare
  - Directorul cu scripturi, cu scripting pentru programare avansată
-

**UR+** Showroom-ul online UR+ [www.universal-robots.com/plus](http://www.universal-robots.com/plus) oferă produse de ultimă oră pentru a vă personaliza aplicația unde utilizați robotul UR. Puteți găsi tot ce aveți nevoie într-un singur loc – de la scule și accesorii până la software.

Produsele UR+ se conectează la și funcționează cu roboții UR pentru a asigura o configurare simplă și o experiență generală fără probleme pentru utilizator. Toate produsele UR+ sunt testate de UR.

De asemenea, puteți accesa Programul de parteneriat UR+ prin intermediul platformei noastre software [plus.universal-robots.com](http://plus.universal-robots.com) pentru a crea produse mai ușor de utilizat pentru roboții UR.

---

**Academia** Site-ul Academiei UR [academy.universal-robots.com](http://academy.universal-robots.com) oferă o varietate de oportunități de instruire.

---

**myUR** Portalul myUR vă permite să vă înregistrați toți roboții, să urmăriți cazurile de service și să răspundeți la întrebări generale legate de asistență.

Conectați-vă la [myur.universal-robots.com](http://myur.universal-robots.com) pentru a accesa portalul.

Pe portalul myUR, cazurile dvs. sunt gestionate fie de distribuitorul dvs. preferat, fie sunt trimise către echipele Serviciului pentru clienți Universal Robots.

De asemenea, vă puteți abona la monitorizarea robotului și puteți gestiona conturi de utilizator suplimentare pentru compania dvs.

---

**Suita pentru dezvoltatori** UR Developer Suite [universal-robots.com/products/ur-developer-suite](http://universal-robots.com/products/ur-developer-suite) este o colecție cu toate instrumentele necesare pentru a construi o soluție completă, inclusiv dezvoltarea URCaps, adaptarea atașamentelor finale și integrarea hardware-ului.

---

**Asistență** Site-ul de asistență [www.universal-robots.com/support](http://www.universal-robots.com/support) conține versiuni în alte limbi ale acestui manual

---

**Forumuri UR** Site-ul UR Forum [forum.universal-robots.com](http://forum.universal-robots.com) permite entuziaștilor în robotică cu orice nivel de calificare să se conecteze la UR și reciproc, să pună întrebări și să facă schimb de informații etc. Deși forumul UR a fost creat de UR+, iar administratorii noștri sunt angajați UR, marea majoritate a conținutului este creat de dvs., utilizatorii UR Forum.

---



# Cuprins

<b>1. Prefață</b>	<b>6</b>
<b>2. Răspundere și destinație de utilizare</b>	<b>13</b>
2.1. Limitarea responsabilității	13
2.2. Scopul utilizării	13
<b>3. Robotul dvs.</b>	<b>16</b>
3.1. Specificații tehnice UR30	17
3.2. Ce este în cutie	18
3.2.1. Braț robot	18
3.2.2. Caseta de comandă	21
3.2.3. Dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu trei poziții	22
3.2.4. Prezentare generală PolyScope X	25
<b>4. Siguranță</b>	<b>32</b>
4.1. Generalități	32
4.2. Tipuri de mesaje de siguranță	33
4.3. Avertismente și precauții generale	34
4.4. Integrare și responsabilitate	36
4.5. Categoriile de oprire	36
<b>5. Ridicare și manipulare</b>	<b>37</b>
5.1. Braț robot	39
5.1.1. Utilizarea unei chingi rotunde	39
5.2. Control Box and Teach Pendant	41
<b>6. Asamblarea și fixarea</b>	<b>42</b>
6.1. Fixarea sigură a brațului robot	43
6.2. Dimensionarea suportului	45
6.3. Descriere montaj	48
6.3.1. Montarea casetei de comandă	49
6.3.2. Spațiul liber în jurul casetei de comandă	50
6.4. Spațiul de lucru și Spațiul de operare	51
6.4.1. Singularitate	52
6.4.2. Instalarea fixă și instalarea mobilă	53
6.5. Conexiuni robot: Cablu flanșă de bază	54
6.6. Conexiuni robot: Cablu robot	55
6.7. Conexiuni principale	56
<b>7. Prima pornire</b>	<b>58</b>
7.1. Pornirea robotului	59
7.2. Introducerea numărului de serie	59

7.3. Pornirea brațului robot .....	60
7.4. Oprirea robotului .....	61
7.5. Fila Aplicație .....	63
7.5.1. Comunicare .....	64
<b>8. Instalarea .....</b>	<b>65</b>
8.1. Avertismente și precauții electrice .....	65
8.2. Porturi de conectare a casetei de comandă .....	67
8.3. Ethernet .....	69
8.4. Instalarea dispozitivului de învățare 3PE .....	70
8.4.1. Instalarea componentelor hardware .....	70
8.5. Controller I/O .....	73
8.5.1. Input și Output digital .....	75
8.5.2. Utilizarea filei I/O .....	76
8.5.3. Indicator de alimentare cu energie .....	77
8.6. Siguranță I/O .....	80
8.6.1. Configurare I/O .....	84
8.6.2. Utilizarea I/O pentru selectarea modului .....	87
8.6.3. Dispozitiv de activare cu trei poziții .....	89
8.6.4. Semnale I/O de siguranță .....	90
8.7. I/O digital scop general .....	95
8.7.1. Control PORNIT/OPRIT de la distanță .....	96
8.8. I/O analogic scop general .....	97
<b>9. Integrarea atașamentului final .....</b>	<b>99</b>
9.1. Sarcină utilă maximă .....	99
9.2. Securizarea sculei .....	102
9.3. I/O sculă .....	104
9.3.1. Specificații instalare I/O sculă .....	106
9.3.2. Alimentare sculă electrică .....	107
9.3.3. Intrări digitale sculă .....	107
9.3.4. Ieșiri digitale sculă .....	109
9.3.5. Intrări analogice sculă .....	110
9.4. Setați Sarcina utilă .....	111
9.4.1. Setarea în siguranță a sarcinii utile active .....	111
<b>10. Configurație .....</b>	<b>112</b>
10.1. Setări .....	112
10.1.1. Parolă .....	112
10.1.2. Acces prin Secure Shell (SSH) .....	118
10.1.3. Permiuni .....	119
10.1.4. Servicii .....	120

10.2. Funcții legate de siguranță și interfețe .....	120
10.2.1. Funcție de siguranță configurabile .....	121
10.2.2. Funcție de siguranță .....	122
10.3. Configurație de siguranță .....	122
10.4. Setarea unei parole pentru Siguranță software .....	122
10.5. Limite de siguranță în software .....	122
10.5.1. Limite Robot .....	123
10.5.2. Planuri de siguranță .....	125
<b>11. Evaluarea amenințărilor la adresa securității cibernetice .....</b>	<b>127</b>
11.1. Securitate cibernetică generală .....	127
11.2. Cerințe privind securitatea cibernetică .....	128
11.3. Ghid de consolidare a securității cibernetice .....	129
<b>12. Rețele de comunicații .....</b>	<b>130</b>
12.1. Profinet .....	131
12.2. Ethernet/IP .....	132
12.3. UR Connect .....	135
<b>13. Evaluarea riscului .....</b>	<b>139</b>
13.1. Pericol de înțepare .....	142
13.2. Timp și distanță de oprire .....	143
<b>14. Evenimente de urgență .....</b>	<b>150</b>
14.1. Oprise de urgență .....	150
14.2. Mișcarea cu și fără alimentare la motorul de antrenare .....	151
14.3. Conexiune clemă: Demontare .....	152
14.4. Mod de funcționare .....	155
<b>15. Transportul .....</b>	<b>158</b>
15.1. Păstrarea dispozitivului de învățare .....	159
<b>16. Mentenanța și reparațiile .....</b>	<b>160</b>
16.1. Testarea performanței la oprire .....	162
16.2. Curățarea și inspecția brațului robotului .....	162
<b>17. Dezafectarea și mediul .....</b>	<b>167</b>
<b>18. Declarații și certificări .....</b>	<b>169</b>
18.1. Declarație de încorporare (original) .....	170
18.2. Declarații și certificate .....	172
18.3. Certificări UR30 .....	173
18.4. Certificate UR30 .....	176
<b>19. Tabel cu funcții de siguranță .....</b>	<b>183</b>
19.1. Tabel 1a .....	189
19.2. Tabel 2 .....	190



## 2. Răspundere și destinație de utilizare

### 2.1. Limitarea responsabilității

**Descriere** Orice informație furnizată în acest manual nu trebuie interpretată ca o garanție, conform UR, că robotul industrial nu va cauza răni sau daune, chiar dacă robotul industrial respectă toate instrucțiunile de siguranță și informațiile de utilizare.

### 2.2. Scopul utilizării

**Descriere**



#### NOTIFICARE

Universal Robots nu va avea nicio responsabilitate și nu își asumă nicio răspundere pentru utilizările neaprobate ale roboților săi sau pentru utilizările pentru care roboții săi nu sunt destinați, iar Universal Robots nu va oferi suport pentru utilizări neintenționate.



#### CITIȚI MANUALUL

Utilizarea robotului fără a ține cont de utilizarea prevăzută poate duce la situații periculoase.

- Citiți și respectați recomandările pentru utilizarea prevăzută și specificațiile furnizate în Manualul de utilizare.

Roboții Universal Robots sunt destinați utilizării în mediu industrial, pentru a manipula scule/atașamente finale și echipamente, sau pentru a procesa sau transfera componente sau produse.

Toți roboții UR sunt echipați cu funcții de siguranță, ce au fost concepute special pentru a permite aplicațiile colaborative, în care aplicația robotului operează împreună cu un operator uman. Setările funcției de siguranță trebuie setate la valorile corespunzătoare determinate de evaluarea riscurilor aplicației robotului.

Robotul și caseta de comandă sunt destinate utilizării în interior, unde, în mod normal, are loc doar poluarea neconductivă, adică Medii cu grad de poluare 2.

Aplicațiile colaborative sunt destinate numai aplicațiilor nepericuloase, în care aplicația completă, inclusiv scula/atașamentul final, piesa de lucru, obstacolele și alte mașini prezintă un risc scăzut conform evaluării riscului aplicației specifice.


**AVERTISMENT**

Utilizarea roboților UR sau a produselor UR în alte scenarii decât cele dispuse în destinația de utilizare poate duce la răniri, deces și/sau daune materiale. Nu utilizați robotul sau produsele UR pentru niciuna dintre utilizările și aplicațiile neprevăzute de mai jos:

- Utilizare medicală, adică utilizări legate de boli, vătămări sau dizabilități la om, inclusiv următoarele scopuri:
  - Reabilitare
  - Evaluare
  - Compensare sau atenuare
  - Diagnostic
  - Tratament
  - Intervenție chirurgicală
  - Asistență medicală
  - Proteze și alte ajutoare pentru persoanele cu deficiențe fizice
  - Orice utilizare în apropierea pacientului/pacienților
- Manipularea, ridicarea sau transportul persoanelor
- Orice aplicație care necesită respectarea unor standarde specifice de igienă și/sau salubritate, cum ar fi proximitatea sau contactul direct cu produse alimentare, băuturi, produse farmaceutice și/sau cosmetice.
  - Vaselina de la o articulație UR se scurge și poate fi, de asemenea, eliberată sub formă de vapori în aer.
  - Vaselina pentru articulațiile UR nu este „de calitate alimentară”.
  - Roboții UR nu respectă niciun standard de alimentație, de la Fundația Națională de Igienizare (NSF), Administrația pentru Alimente și Medicamente (FDA) sau standarde de design igienic.

Standardele de igienă, de exemplu ISO 14159 și EN 1672-2, necesită efectuarea unei evaluări a riscurilor legate de igienă.
- Orice utilizare sau orice aplicație care se abate de la utilizarea prevăzută, specificațiile și certificările roboților sau produselor UR.
- Utilizarea necorespunzătoare este interzisă, deoarece poate conduce la deces, vătămare corporală și/sau pagube materiale

**UNIVERSAL ROBOTS DECLINĂ ÎN MOD EXPRES ORICE GARANȚIE EXPRESĂ SAU IMPLICITĂ PRIVIND CONFORMITATEA ÎN CAZ DE UTILIZARE ÎN SCOPURI NEPREVĂZUTE.**


**AVERTISMENT**

Nerespectarea riscurilor suplimentare din cauza razei de acțiune, a sarcinilor utile, a cuplurilor de funcționare și a vitezelor asociate cu aplicația robotului poate duce la vătămări corporale sau deces.

- Evaluarea riscului aplicației va include riscurile asociate cu raza de acțiune a aplicației, mișcarea, sarcina utilă și viteza robotului, atașamentului final și piesei de prelucrat.



# 3. Robotul dvs.

### 3.1. Specificații tehnice UR30

Tip robot	UR30
Sarcină utilă maximă	30 kg (66,1 lb) 35 kg (77,1 lb) cu condiții pentru limită conform manualului
REACH	1300 mm / 51,18 in
Grade de libertate	6 îmbinări rotative
Programare	GUI PolyScope 5 pe ecran tactil de 12" sau GUI PolyScope X pe ecran tactil de 12"
Consum de curent (mediu)	750 W (max.) Aprox. 300 W utilizând un program tipic
Interval temperatură ambientală	0-50 °C, cu performanțe reduse de la 35 °C în sus.
Funcții de siguranță	17 funcții de siguranță sofisticate. PLd Categoria 3 în conformitate cu: EN ISO 13849-1.
Clasificare IP	Braț robot: IP65, Casetă de comandă: IP44, Dispozitiv de învățare: IP54
Clasificarea camerelor curate	Braț robot: ISO Clasa 4, Casetă de comandă: ISO Clasa 4, Dispozitiv de învățare: ISO Clasa 1
Grad de poluare	2
Umiditate	90% fără condensare
Zgomot	Braț robot: sub 65 dB(A), Casetă de comandă: sub 50 dB(A)
Porturi I/O instrument	2 intrări digitale, 2 ieșiri digitale, 2 intrări analogice
Alimentare electrică instrument I/O & tensiune	2 A (pin dublu) 1 A (pin unic) & 12 V/24 V
Acuratețe senzor cuplu forță	10 N
Viteză	Toate articulațiile încheieturii: Max 210 °/s Articulația cotului: Max 150°/s Articulații bază și umăr: Max 120 °/s Sculă: Aprox. 2 m/s / Aprox. 78,7 in/s
Repetabilitate poziție	± 0,1 mm / ± 0,0039 in (3,9 mils) conf. ISO 9283
Intervale de îmbinare	± 360 ° pentru toate articulațiile, cu excepția cotului ± 160 °
Amprentă la sol	Ø245 mm / 9,65 in
Materiale	Aluminiu, plastic PC/ASA, oțel
Greutatea brațului robot	63,5 kg / 140 lb
Frecvență actualizări sistem	500 Hz
Dimensiune casetă de comandă (W × H × A)	460 mm x 449 mm x 254mm / 18,2 in x 17,6 in x 10 in
Greutate casetă de comandă	12 kg / 26,5 lb
Porturi I/O casetă de comandă	16 intrări digitale, 16 ieșiri digitale, 2 intrări analogice, 2 ieșiri analogice
Alimentare electrică I/O din caseta de comandă	24 V/2 A
Comunicare	MODBUS TCP & Adaptor EthernetNet/IP, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Alimentare electrică pentru caseta de comandă	100-240 VAC, 47-440 Hz
Curent nominal de scurtcircuit (SCCR)	200A
Dimensiune TP (W × H × A)	300 mm x 231 mm x 50 mm
Greutate TP	1,8 kg / 3,961 lb

Cablu CP: Dispozitiv de învățare la caseta de comandă	4,5 m / 177 in
Cablu robot: braț robot la caseta de comandă	High flex (PUR) 3 m/118 in x 12,1 mm High flex (PUR) 6 m/236 in x 12,1 mm High flex (PUR) 12 m/472,4 in x 12,1 mm

## 3.2. Ce este în cutie

### În cutii

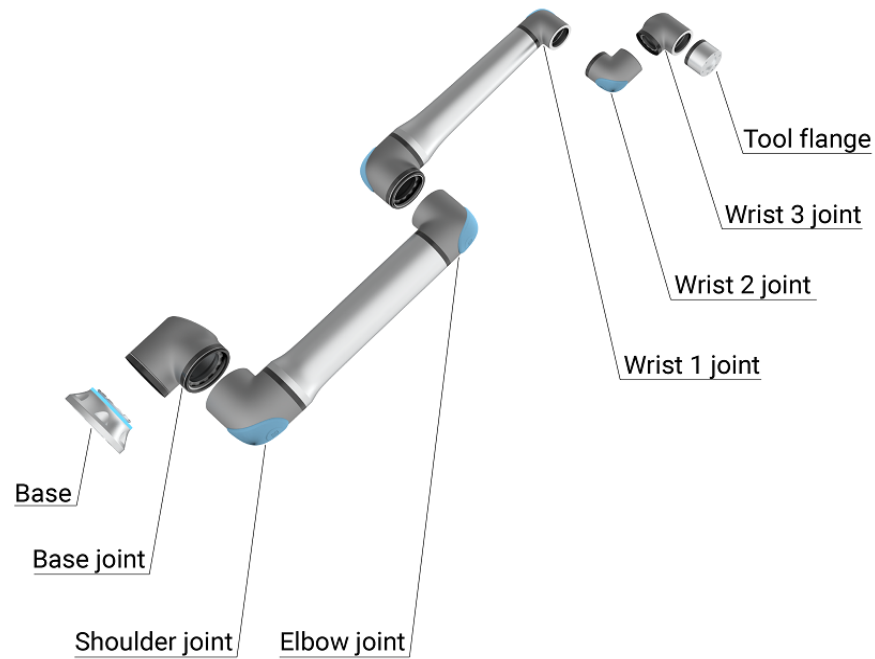
- Braț robot
- Caseta de comandă
- Dispozitiv de învățare sau Dispozitiv de învățare 3PE
- Suportul de montare pentru caseta de comandă
- Suportul de montare pentru Dispozitivul de Învățare 3PE
- Cheia pentru deschiderea casetei de comandă
- Cablu pentru conectarea brațului robot și a casetei de comandă (sunt disponibile mai multe opțiuni, în funcție de dimensiunea robotului)
- Cablu de alimentare compatibil cu regiunea dvs.
- Funie sau chingă de ridicare (în funcție de dimensiunea robotului)
- Adaptor cablu sculă (în funcție de versiunea robotului)
- Acest manual

### 3.2.1. Braț robot

#### Despre brațul robot

Articulațiile, baza și flanșa sculei sunt principalele componente ale brațului robot. Controlerul coordonează mișcarea articulațiilor pentru a deplasa brațul robot.

Montarea unui atașament final (sculă) la flanșa sculei de la capătul brațului robot permite robotului să manipuleze o piesă de prelucrat. Unele scule au un scop specific, dincolo de manipularea unei piese, de exemplu inspecția QC, aplicarea adezivilor și sudarea.



*Principalele componente ale brațului robot.*

- **Bază:** suportul pe care este fixat robotul.
- **Umăr și Cot:** articulații care pot face mișcări mai ample.
- **Încheietură 1 și Încheietură 2:** execută mișcări mai fine.
- **Încheietură 3:** articulația unde scula este atașată la flanșa sculei.

Robotul este un utilaj parțial finalizat, fiind furnizată o Declarație de încorporare în acest sens. Este necesară o evaluare a riscurilor pentru fiecare aplicație a robotului.

## Inel indicator luminos

### Descriere

Inelul luminos de la baza brațului robotului oferă indicații despre stare, așa cum este descris în tabelul de mai jos.



#### NOTIFICARE

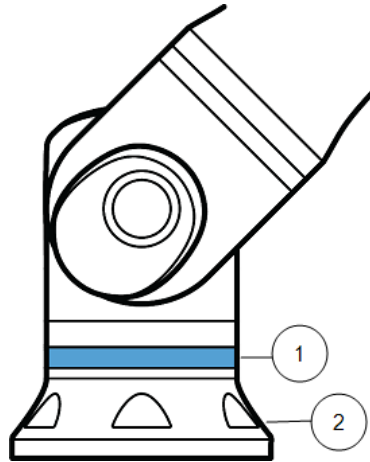
Configurația inelului luminos poate fi modificată și/sau dezactivată de către utilizator. Consultați Script Directory pentru informații suplimentare.



#### NOTIFICARE

Spectrul de culori al inelului luminos se poate modifica la temperatura ambiantă maximă.

## Bază robot



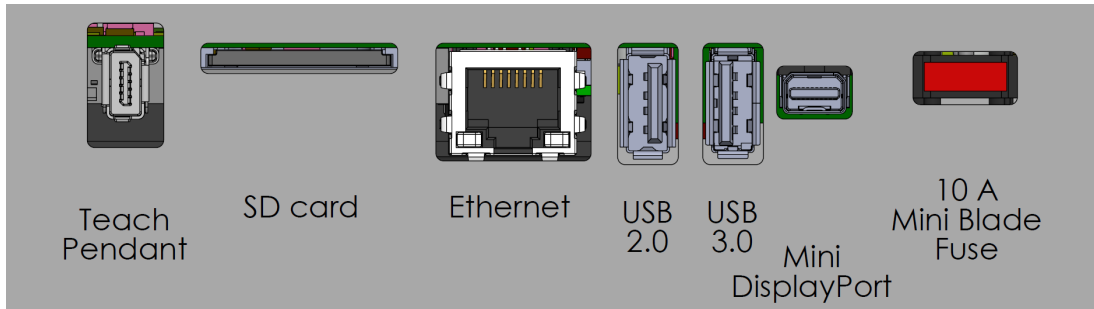
1	Inel indicator luminos
2	Bază

## Coduri de culori

Culoare	Mod	
	Aprins continuu	Clipește lent cu 0,5Hz
Roșu	Robotul nu se mișcă sau este în curs de oprire. 1. Oprire de urgență	
Galben	Robotul nu se mișcă sau este în curs de oprire. 1. Oprire robot (denumită anterior Oprire de protecție) 2. Recuperare 3. Oprire de siguranță (toate tipurile)	
Verde	Mod automat 1. Rulează	Mod automat 1. Funcționare la parametri reduși
Albastru	Modul Manual Nu este automat, nu este mutat 1. Procesul de pornire	Robotul poate fi mutat manual 1. Deplasare înapoi 2. Deplasare liberă
OPRIT	Nu există energie disponibilă pentru brațul robotului 1. Defecțiune 2. Încălcare 3. Se încarcă ecranul 4. Oprirea sistemului	

### 3.2.2. Caseta de comandă

**Despre caseta de comandă** Caseta de comandă găzduiește porturile de conectare și inputurile și outputurile controlerului (I/O) utilizate în programele și instalările brațului robot. Porturile de conectare sunt utilizate pentru conexiuni externe. I/O sunt grupuri de interfețe electrice utilizate pentru comunicare și configurare.



Porturi de conectare externe.

Safety		Remote		Power		Configurable Inputs		Configurable Outputs		Digital Inputs		Digital Outputs		Analog	
Emergency Stop	24V	12V		PWR	24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V	Analog Inputs	AG	
	EI0	GND		GND	CI0	CI4	CO0	CO4	DI0	DI4	DO0	DO4		AIO	
	24V	ON		24V	24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V		AG	
	EI1	OFF		0V	CI1	CI5	CO1	CO5	DI1	DI5	DO1	DO5		AI1	
Safeguard Stop	24V				24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V		AG	
	SI0				24V	24V	0V	0V	DI2	DI6	DO2	DO6		A00	
	24V				24V	24V	0V	0V	24V	24V	0V	0V		AG	
	SI1				CI2	CI6	CO2	CO6	DI3	DI7	DO3	DO7		A01	
					CI3	CI7	CO3	CO7					Analog Outputs		

Grupuri de inputuri și outputuri (I/O).

Pentru descrieri detaliate ale porturilor de conectare ale casetei de comandă și ale controlerului I/O, consultați secțiunea Instalare.

### 3.2.3. Dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu trei poziții

**Descriere**

În funcție de generația robotului, dispozitivul de învățare poate include un dispozitiv 3PE încorporat. Acesta se numește dispozitiv de învățare cu dispozitiv de activare cu 3 poziții (3PE TP).

Roboții cu sarcină utilă mai mare pot utiliza numai 3PE TP.

Dacă utilizați un dispozitiv 3PE TP, butoanele sunt situate pe partea inferioară a dispozitivului de învățare, așa cum este ilustrat mai jos. Puteți utiliza oricare dintre butoane, după preferințe.

Dacă dispozitivul de învățare este deconectat, trebuie să conectați și să configurați un dispozitiv 3PE extern. Funcționalitatea 3PE TP se extinde la interfața PolyScope, unde există funcții suplimentare în Antet.

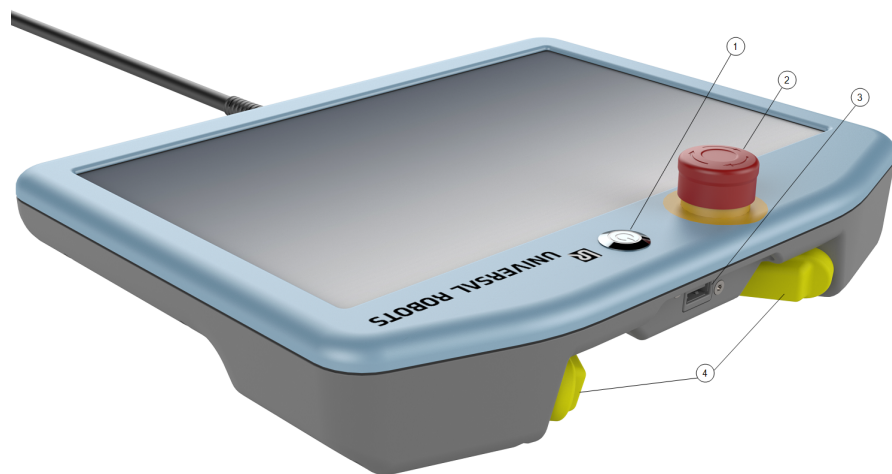


**NOTIFICARE**

- Dacă ați cumpărat un robot UR15, UR20 sau UR30, un dispozitiv de învățare fără dispozitivul 3PE nu va funcționa.
- Utilizarea unui robot UR15, UR20 sau UR30 necesită un dispozitiv extern de activare sau un dispozitiv de învățare 3PE atunci când programați sau învățați în raza de acțiune a aplicației robotului. Vezi ISO 10218-2.
- Dispozitivul de învățare cu 3PE nu este inclus la achiziționarea casetei de comandă OEM, prin urmare nu este prevăzută activarea funcționalității dispozitivului.

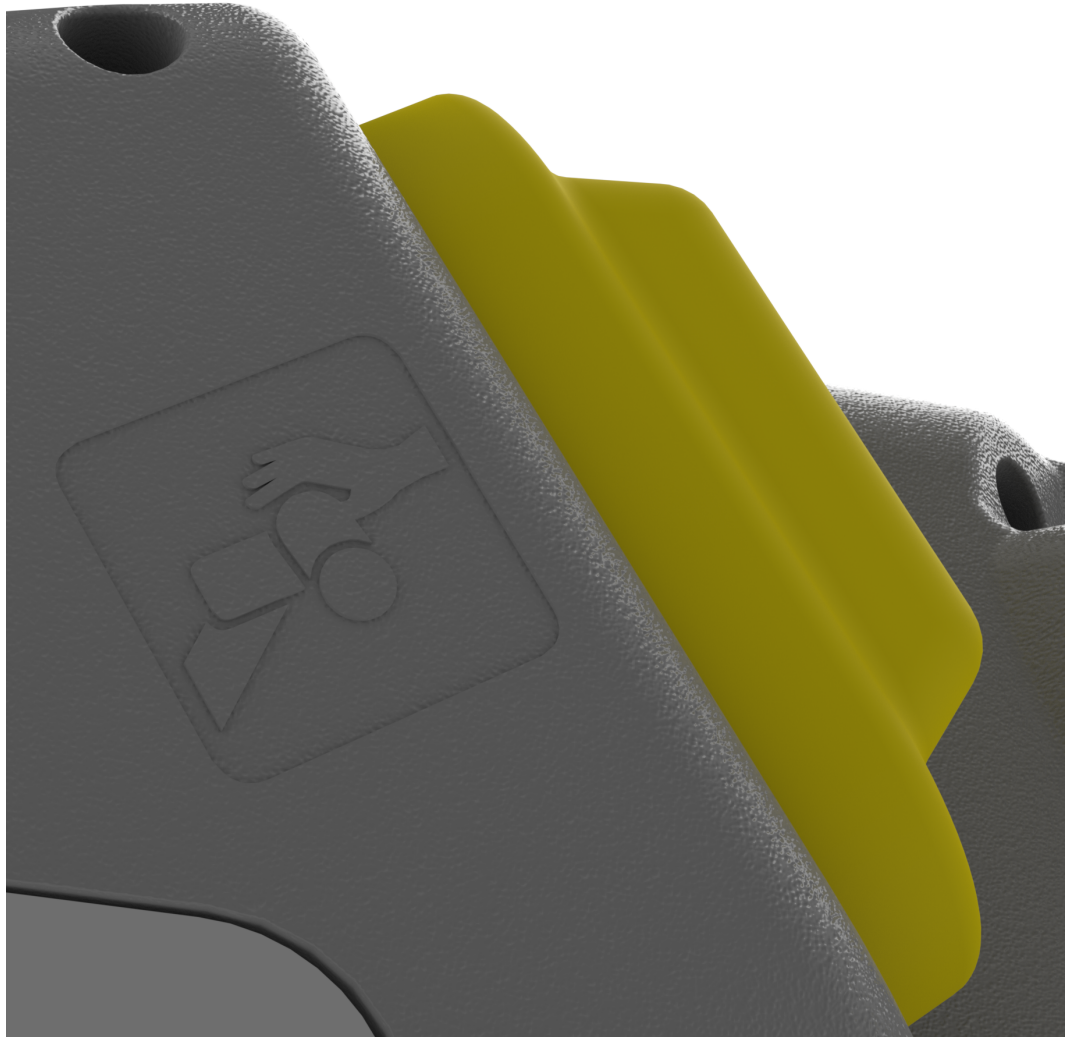
**Prezentare TP**

1. Buton de alimentare
2. Buton oprire de urgență
3. Port USB (echipat cu apărătoare de praf)
4. Butoane 3PE



**Deplasare  
liberă**

Sub fiecare buton se află un simbol cu modul Deplasare liberă robot, așa cum este ilustrat mai jos.



## Funcțiile oferite de butoanele dispozitivului de învățare 3PE

### Descriere

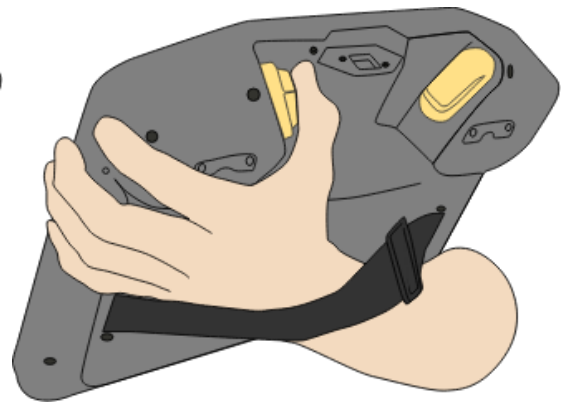
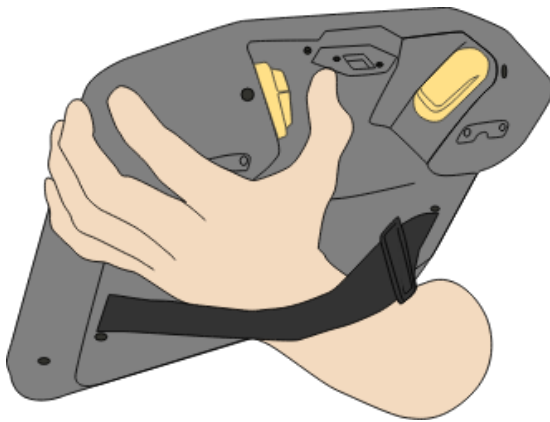


#### NOTIFICARE

Butoanele 3PE sunt active numai în modul Manual. În modul Automat, mișcarea robotului nu necesită acționarea butonului 3PE.

Următorul tabel conține funcțiile disponibile oferite de butoanele 3PE.

Poziție	Descriere	Acțiune
1	Eliberare	Fără apăsare pe butonul 3PE. Nu este apăsat.
2	Apăsare ușoară. (apucare ușoară)	Mișcarea robotului este oprită în modul Manual. Alimentarea nu a fost decuplată de la brațul robot și frânele rămân deblocate.
3	Apăsare completă (strâns tare)	Permite rularea programului dvs. când robotul este în modul Manual.
		Mișcarea robotului este oprită în modul Manual. Robotul este în Oprea 3PE.



Eliberare buton

Apăsare buton

## 3.2.4. Prezentare generală PolyScope X

### Prezentare

PolyScope X este interfața grafică cu utilizatorul (GUI) instalată pe dispozitivul de învățare care operează brațul robot prin intermediul ecranului tactil. PolyScope X Interfața vă permite să creați, să încărcați și să executați programe.

### Pentru a vizualiza ecranul principal



1. Atingeți pictograma 3D în bara de instrumente din stânga. Aceasta vă oferă o vedere tridimensională a brațului robot în coordonatele X-Y-Z.
2. Pentru a maximiza zona de vizualizare 3D, restrângeți sertarul din dreapta folosind bara de instrumente din dreapta:

- 

atingeți o dată pictograma Mișcare



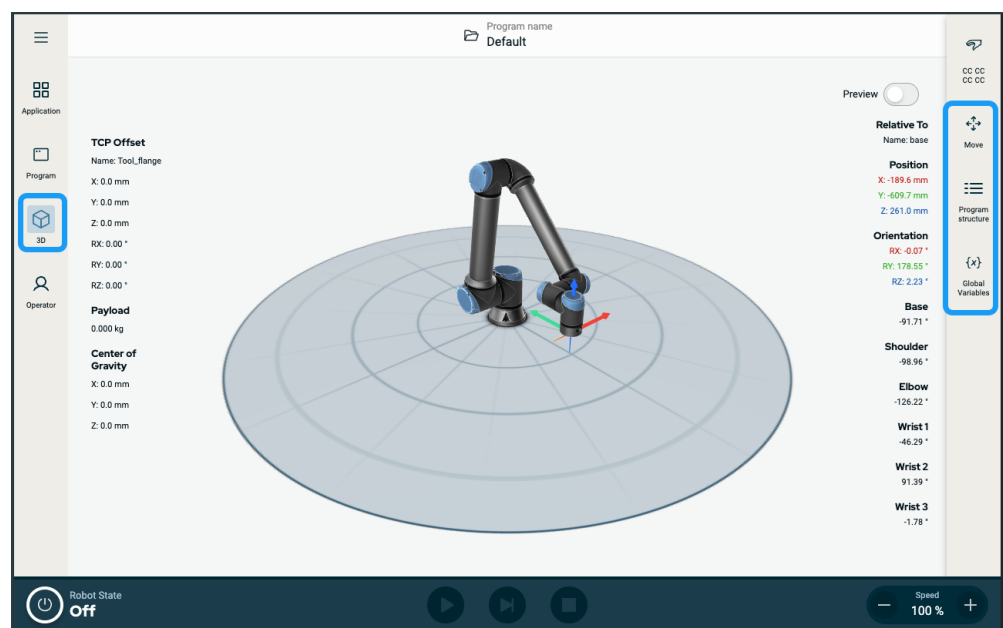
- 

atingeți de două ori pictograma Structură program



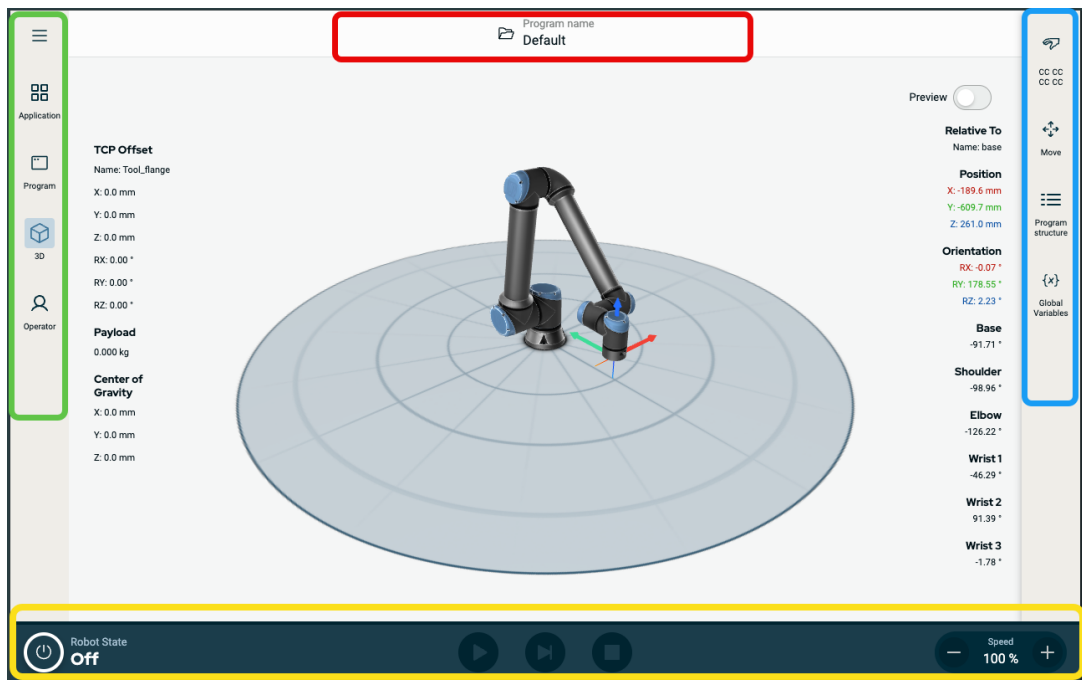
- 

atingeți de două ori pictograma Variabile globale



Ecran Aspect

Interfața grafică PolyScope X GUI este împărțită așa cum se arată în următoarea ilustrație:



- **Antet** - în caseta cu chenar roșu. De asemenea, numit și **manager de sistem**.  
 Conține un folder pentru încărcarea, crearea și editarea programelor și accesarea URCaps.
- **Bara de instrumente din stânga** - în caseta cu chenar verde. Numită și **centru de navigare**.  
 Conține pictograma/câmpurile pentru a selecta un ecran principal:
  - Pictograma hamburger
  - Aplicație
  - Program
  - Vizualizator 3D
  - Operator
- **Bara de instrumente din dreapta** - în caseta cu chenar albastru. Numită și **panou pentru multitasking**.  
 Conține pictograma/câmpurile pentru a selecta un ecran de multitasking:
  - Pictogramă Prezentare generală siguranță
  - Mutare
  - Structura programului
  - Variabile globale
- **Subsol** - în caseta cu chenar galben. Numită și **bara de control a robotului**.  
 Conține butoane pentru a controla starea robotului, viteza și rularea/redarea programului.

### Combinății de ecrane

Ecranul principal și ecranul de multitasking alcătuiesc combinația ecranului de operare pentru robot.

Ecranul de multitasking este independent de ecranul principal, astfel încât să puteți efectua sarcini separate. De exemplu, puteți configura un program pe ecranul principal, în timp ce deplasați brațul robot din ecranul de multitasking. De asemenea, puteți ascunde ecranul de multitasking, dacă nu este necesar.

- **Ecran principal**

Conține câmpuri și opțiuni pentru gestionarea și monitorizarea acțiunilor robotului.

- **Ecran de multitasking**

Conține câmpuri și opțiuni care se referă adesea la ecranul principal.

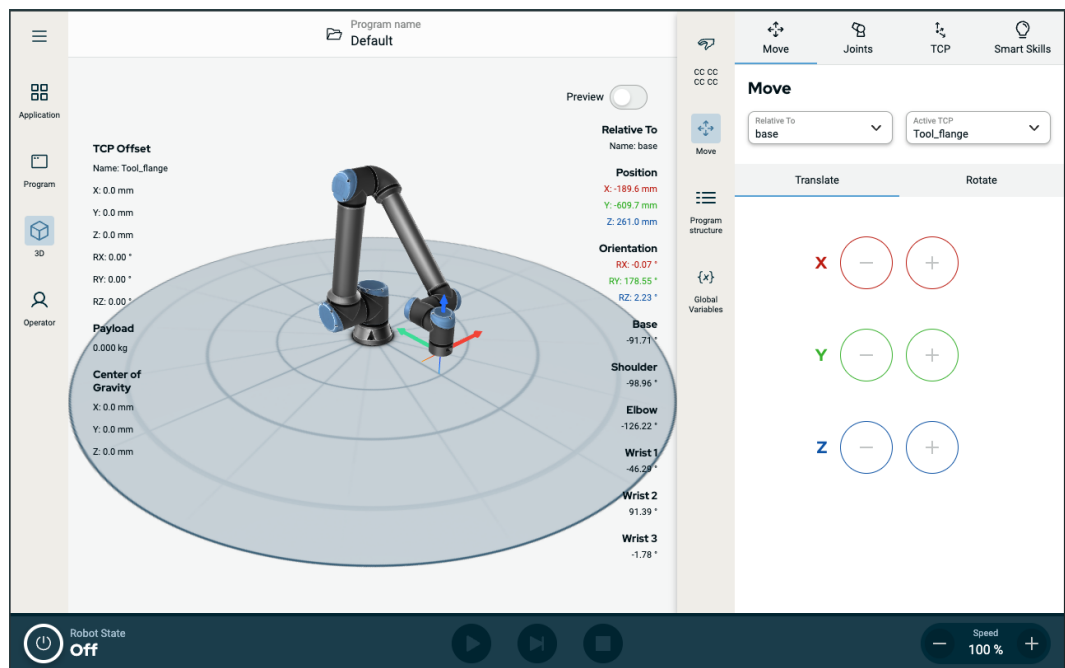


Figura 1.1: Ecran principal și ecran de multitasking

### Pentru a afișa/ascunde ecranul de multitasking


1. În bara de instrumente din dreapta, atingeți orice câmp pentru a afișa ecranul de multitasking.  
Bara de instrumente din dreapta se extinde către mijlocul ecranului, astfel încât ecranul de multitasking devine vizibil.
2. Atingeți câmpul selectat în mod curent în bara de instrumente din dreapta pentru a ascunde ecranul de multitasking.

## Ecran tactil





<b>Descriere</b>	<p><b>Ecranul tactil de la dispozitivul de învățare</b> este optimizat pentru utilizare în medii industriale. Spre deosebire de produsele electronice de larg consum, sensibilitatea ecranului tactil de la dispozitivul de învățare este, prin design, mai rezistentă la factori de mediu precum:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Picături de apă și/sau picături de lichid de răcire pentru mașini</li> <li>• Emisii de unde radio</li> <li>• Alte zgomote provenite din mediul de operare</li> </ul>
<b>Utilizarea ecranului tactil</b>	<p>Sensibilitatea la atingere este concepută pentru a evita selecțiile false pe PolyScope X și pentru a preveni mișcarea neașteptată a robotului. Pentru cele mai bune rezultate, utilizați vârful degetului pentru a face o selecție pe ecran. În acest manual/ghid de utilizare, această acțiune este denumită <b>atingere</b>. Poate fi folosit un stylus disponibil comercial pentru a face selecții pe ecran, dacă se dorește. Secțiunea precedentă listează și definește pictogramele/filele și butoanele din interfața PolyScope X.</p>

## Pictograme

### Pictograma Antet

Pictogramă	Titlu	Descriere
	Nume program	Oferă acces la Managerul de sistem. Vă permite să creați, să modificați, să adăugați programe și fișiere URCaps.

### Pictogramele barei de instrumente din stânga






Pictogramă	Titlu	Descriere
	Mai multe	Acces la informații despre versiunea robotului, numărul de serie și setări.
	Aplicație	Configurează și stabilește setările brațului robot și de siguranță, inclusiv pentru atașamentele finale și comunicații.
	Program	Oferă acces la programele robotice de bază și avansate.
	3D	Permite controlul și reglarea mișcării robotului pe coordonatele X, Y, Z.







Operator

Operează robotul folosind programe pre-scrite și arată starea acestuia.











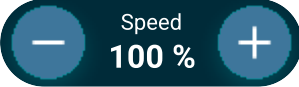
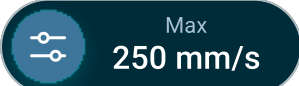
### Pictograme din interiorul pictogramei Mai multe/Hamburger

Pictogramă	Titlu	Descriere
	Manager de sistem	Oferă acces la Managerul de sistem. Vă permite să creați, să modificați, să adăugați programe și fișiere URCaps.
	Despre	Afișează informații despre versiunea robotului și numărul de serie.
	Setări	Configurează setările sistemului, cum ar fi limba, unitățile de măsură, parola și securitatea.
	Reîncărcare	O funcție de siguranță pentru aplicarea setărilor implicite definite în aplicație.
	Oprire	Pentru a reporni, porni și opri robotul.

### Pictogramele barei de instrumente din dreapta










Pictogramă	Titlu	Descriere
	Prezentare siguranță	Oferă acces la suma de verificare a siguranței active și parametrii detaliați ai fiecărei părți a brațului robot, precum și la modificarea modului de funcționare.
	Mutare	Funcție cuprinzătoare pentru mișcarea robotului, ce oferă detalii despre articulații, TCP, flanșă, bază.
	Structura programului	Oferă o structură ordonată a programelor create. Oferă acces la adăugarea modulelor.
	Variabile globale	Oferă acces la numele și valorile programelor create.

### Pictograme/butoane din Subsol

Pictogramă	Titlu	Descriere
		
	Inițializare	<p>Gestionează starea robotului. Când este ROȘU, apăsați-l pentru a face robotul operațional.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Negru, Oprit. Brațul robot este în stare oprit.</li> <li>Portocaliu, Inactiv. Brațul robot este pornit, dar nu e gata de funcționare normală.</li> <li>Portocaliu, Blocat. Brațul robot este blocat.</li> <li>Verde, Normal. Brațul robot este pornit și gata de funcționare normală.</li> <li>Roșu, Eroare. Robotul este într-o stare de avarie, cum ar fi un e-stop.</li> <li>Albastru, Tranziție. Robotul își schimbă starea, cum ar fi eliberarea frânei.</li> </ul>
		
		
		
		
		
	Play	Începe programul încărcat curent.
	Pas	Permite rularea unui program pas cu pas.
	Stop	Oprește programul încărcat curent.
	Glisor viteză	<p>Gestionează starea robotului. Când este ROȘU, apăsați-l pentru a face robotul operațional.</p> <p>Glisorul manual de mare viteză este accesibil numai în modul manual atunci când este configurat un dispozitiv de activare cu trei poziții. Modul manual de mare viteză permite vitezei uneltei și vitezei cotelui să depășească temporar limita de viteză implicită.</p>
	Viteză mare manual	

### Pictogramele ecranului principal

Pictogramă	Titlu	Descriere
------------	-------	-----------

	Mutare în sus	Pentru a muta în sus un nod de comandă într-un arbore de programe.
	Mutare în jos	Pentru a muta în jos un nod de comandă într-un arbore de programe.
	Revenire	Pentru a readuce o mutare recentă a unui nod de comandă la poziția inițială într-un arbore de programe.
	Anulare revenire	Pentru a anula readucerea unei mutări recente a unui nod de comandă la poziția inițială într-un arbore de programe.
	Suprimare/Anulare suprimare	Pentru a suprima și a anula suprimarea unui nod de comandă dintr-un arbore de programe.
	Copiere	Pentru a copia un nod de comandă într-un alt arbore de programe.
	Lipire	Pentru a lipi un nod de comandă într-un alt arbore de programe.
	Tăiere	Pentru a decupa un nod de comandă dintr-un arbore de programe.
	Șterge	Pentru a șterge un nod de comandă într-un arbore de programe.

## 4. Siguranță

**Descriere** Citiți informațiile despre siguranță de aici pentru a înțelege indicațiile cheie legate de siguranță, mesajele de siguranță importante și responsabilitățile dvs. atunci când lucrați cu robotul. Proiectarea sistemului și instalarea nu sunt descrise aici.

### 4.1. Generalități

**Descriere** Citiți informațiile generale privind siguranța și instrucțiunile și îndrumările referitoare la evaluarea riscurilor și utilizarea prevăzută. Secțiunile următoare descriu și definesc funcțiile de siguranță relevante în special pentru aplicațiile colaborative.



#### AVERTISMENT

Pentru siguranța personalului și a echipamentelor, trebuie efectuată o evaluare a riscurilor aplicației.

Citiți și înțelegeți datele tehnice specifice relevante despre montare și instalare, pentru a înțelege integrarea roboților UR înainte de prima pornire.

Este esențial să respectați și să urmați toate instrucțiunile de asamblare din următoarele secțiuni ale acestui manual.



#### NOTIFICARE

Universal Robots nu își asumă nicio responsabilitate dacă robotul (caseta de comandă a brațului robot, cu sau fără dispozitiv de învățare) sunt deteriorate, modificate sau schimbate în orice fel. Universal Robots nu poate fi trasă la răspundere pentru daunele cauzate robotului sau oricărui alt echipament din cauza erorilor de programare, accesului neautorizat la robotul UR și conținutul acestuia sau funcționării defectuoase a robotului.

## 4.2. Tipuri de mesaje de siguranță

### Descriere

Mesajele de siguranță sunt utilizate pentru a evidenția informații importante. Citiți toate mesajele pentru a contribui la asigurarea siguranței și pentru a preveni rănirea personalului și deteriorarea produsului. Tipurile de mesaje de siguranță sunt definite mai jos.



#### AVERTISMENT

Indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, poate duce la deces sau vătămare corporală gravă.



#### AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Indică o situație de pericol electric iminent care, dacă nu este evitat, poate duce la deces sau vătămare corporală gravă.



#### AVERTISMENT: SUPRAFAȚĂ FIERBINTE

Indică o suprafață fierbinte periculoasă prin care pot apărea vătămări din cauza contactului și a proximității fără contact.



#### ATENȚIE

Indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, ar putea duce la vătămări corporale.



#### ÎMPĂMÂNTARE

Indică împământarea.



#### ÎMPĂMÂNTARE DE PROTECȚIE

Indică împământarea de protecție.



#### NOTIFICARE

Indică riscul de deteriorare a echipamentului și/sau informații care trebuie reținute în mod special.



#### CITIȚI MANUALUL

Indică informații mai detaliate care trebuie consultate în manual.

## 4.3. Avertismente și precauții generale

**Descriere**

Următoarele mesaje de avertizare pot fi repetate, explicate sau detaliate în secțiunile ulterioare.


**AVERTISMENT**

Nerespectarea practicilor de siguranță generale enumerate mai jos poate duce la vătămări corporale sau deces.

- Verificați dacă brațul robotului și scula/atașamentul final sunt fixate adecvat și asigurate.
- Verificați dacă aplicația robotului are spațiu suficient să se miște liber.
- Verificați dacă personalul este protejat pe toată durata de viață a aplicației robotului, inclusiv la transport, instalare, punere în funcțiune, programare/ învățare, operare și utilizare, demontare și eliminare.
- Verificați dacă parametrii configurației de siguranță a robotului sunt setați pentru a proteja personalul, inclusiv pe cei care se pot afla în raza de acțiune a aplicației robotului.
- Evitați utilizarea robotului dacă este defect.
- Evitați să purtați haine largi sau bijuterii atunci când lucrați cu robotul. Legați-vă la spate părul lung.
- Evitați plasarea degetelor în spatele capacului intern al casetei de comandă.
- Informați utilizatorii cu privire la orice situații periculoase și despre protecția oferită, explicați orice limitări ale protecției și riscurile reziduale.
- Informați utilizatorii cu privire la locația butonului (butoanelor) de oprire de urgență și cum să activeze oprirea de urgență în caz de urgență sau de situație anormală.
- Avertizați oamenii să nu stea în raza de operare a robotului, inclusiv atunci când aplicația robotului este pe punctul de a porni.
- Fiți atenți la orientarea robotului pentru a înțelege direcția de mișcare atunci când utilizați dispozitivul de învățare.
- Respectați cerințele ISO 10218-2.


**AVERTISMENT**

Manipularea sculelor/atașamentelor finale cu margini ascuțite și/sau puncte ascuțite poate duce la vătămări corporale.

- Asigurați-vă că uneltele/atașamentele finale nu au margini ascuțite sau puncte de prindere.
- Pot fi necesare mănuși de protecție și/sau ochelari de protecție.

**AVERTISMENT: SUPRAFAȚĂ FIERBINTE**

Contactul prelungit cu căldura generată de brațul robotului și de caseta de comandă, în timpul funcționării, poate genera disconfort, ducând la vătămări corporale.

- Nu manipulați și nu atingeți robotul în timpul funcționării sau imediat după utilizare.
- Verificați temperatura pe ecranul jurnal înainte de a manipula sau atinge robotul.
- Lăsați robotul să se răcească oprindu-l și așteptând o oră.

**ATENȚIE**

Neefectuarea unei evaluări a riscurilor înainte de integrare și operare poate crește riscul de rănire.

- Efectuați o evaluare a riscurilor și reduceți riscurile înainte de operare.
- Dacă a fost determinat în timpul evaluării riscurilor, nu intrați în zona de deplasare a robotului și nu atingeți robotul când este în funcțiune. Instalați dispozitive de protecție.
- Citiți informațiile din evaluarea riscurilor.

**ATENȚIE**

Utilizarea robotului cu utilaje externe netestate sau într-o aplicație netestată poate crește riscul de vătămare a personalului.

- Testați separat toate funcțiile și programul robotului.
- Citiți informațiile privind punerea în funcțiune.

**NOTIFICARE**

Câmpurile magnetice foarte puternice pot deteriora robotul.

- Nu expuneți robotul la câmpuri magnetice permanente.

**CITIȚI MANUALUL**

Verificați dacă toate echipamentele mecanice și electrice sunt instalate în conformitate cu specificațiile și avertismentele relevante.

## 4.4. Integrare și responsabilitate

### Descriere

Informațiile din acest manual nu acoperă modul de proiectare, instalare și operare a aplicației robotice complete și nici toate echipamentele periferice ce pot influența siguranța aplicației. Aplicația robotică trebuie să fie proiectată și instalată în conformitate cu cerințele de siguranță stabilite de standardele și reglementările relevante ale țării în care este instalat robotul.

Persoanele care integrează robotul UR sunt responsabile pentru a se asigura că reglementările aplicabile în țara în cauză sunt respectate și că orice riscuri induse de aplicația robotului sunt reduse în mod adecvat. Aceasta include, dar nu se limitează la:

- Efectuarea unei evaluări de risc pentru întreg sistemul robotului
- Interfața cu alte utilaje și dispozitive de siguranță suplimentare, dacă sunt necesare conform analizei riscurilor
- Configurarea corectă a setărilor de siguranță în software
- Asigurarea faptului că măsurile de siguranță nu sunt modificate
- Validarea faptului că aplicația robotului este proiectată, instalată și integrată
- Specificarea instrucțiunilor de folosire
- Marcarea instalării robotului cu simbolurile necesare și cu informațiile de contact ale integratorului
- Păstrarea întregii documentații; inclusiv evaluarea riscului aplicației, acest manual și documentația suplimentară relevantă.

## 4.5. Categoriile de oprire

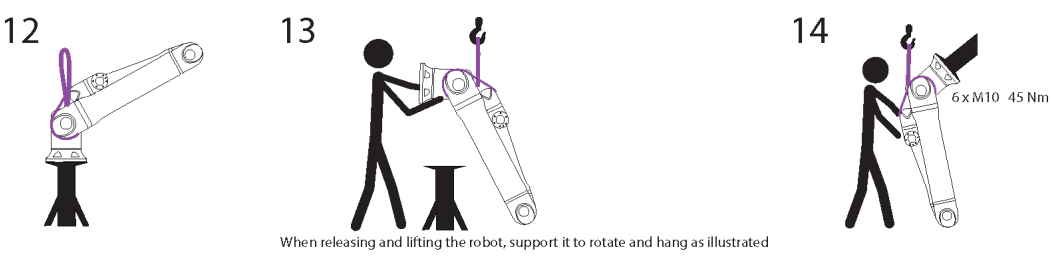
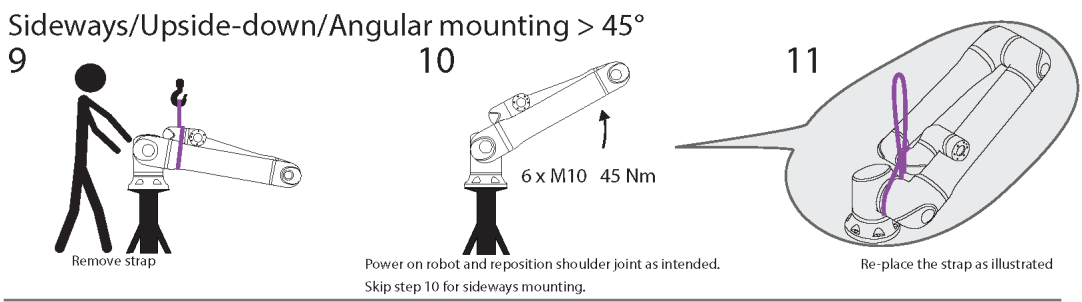
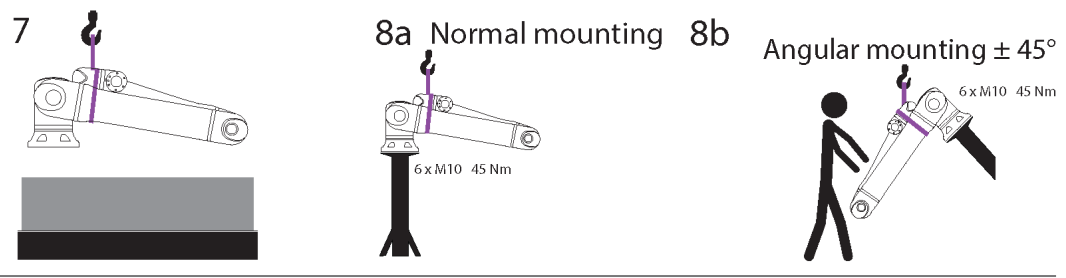
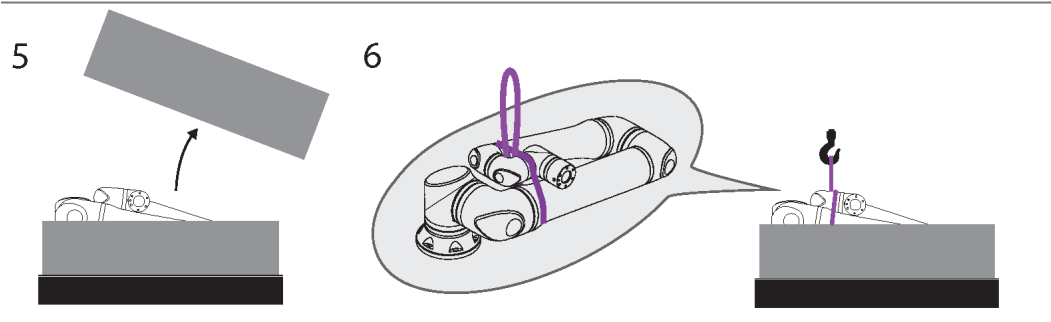
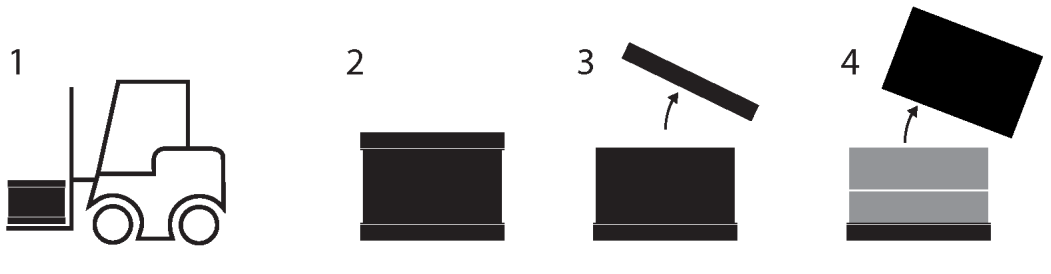
### Descriere

În funcție de circumstanțe, robotul poate iniția trei tipuri de categorii de oprire definite în conformitate cu IEC 60204-1). Aceste categorii sunt definite în tabelul următor.

Categoriile de oprire	Descriere
0	Opriți robotul prin decuplarea imediată a alimentării.
1	Opriți robotul într-un mod normal, controlat. Curentul este îndepărtat după ce robotul este oprit.
2	*Opriți robotul cu puterea disponibilă la motoare, menținând traiectoria. Puterea la motoare este menținută după ce robotul este oprit.

\*Opririle din categoria 2 pentru roboții Universal Robots sunt descrise ca opriri de tipul SS1 sau SS2, în conformitate cu IEC 61800-5-2.

# 5. Ridicare și manipulare



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

	Descriere	Acțiune	Detalii
1	Transportul		
2	Deschiderea cutiei		
3			
4			
5	Scoaterea brațului robotului din cutie folosind chinga		
6			
7	Ridicarea brațului robotului cu ajutorul chingii și unui cârlig		Când lăsați jos și ridicați robotul, sprijiniți-l să se rotească și să atârne așa cum este ilustrat.
8a	Montarea	a. Fixare normală	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Strângeți bine chinga când o utilizați.</li> <li>• Scoateți și depozitați chinga atunci când nu o utilizați.</li> </ul>
8b		b. Fixare înclinată la +/- 45 de grade	
9	Pregătirea pentru fixare	Fixare laterală/invers/înclinată la 45 de grade	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Îndepărtați chinga</li> <li>2. Alimentați robotul și re poziționați articulația umărului așa cum este prevăzut.</li> <li>3. Omiteți pasul 10 la montarea laterală.</li> <li>4. Înlocuiți chinga așa cum este ilustrat.</li> <li>5. Mutați în poziția de fixare.</li> <li>6. Strângeți pentru asigurare.</li> <li>7. Scoateți și depozitați chinga.</li> </ol>
10			
11			
12	Executarea operației de fixare	Fixare laterală/invers/înclinată la 45 de grade	Când lăsați jos și ridicați robotul, sprijiniți-l să se rotească și să atârne așa cum este ilustrat.
13			
14			

**AVERTISMENT**

Ridicarea sau deplasarea pieselor grele poate provoca vătămări corporale.

- Poate fi necesar un echipament de ridicare/ajutor la ridicare.
- Despachetați brațul robot în spațiul de lucru dorit pentru a minimiza ridicarea și mișcarea pieselor grele.

**AVERTISMENT**

Asamblarea incorectă a componentelor și/sau cablajelor poate duce la răni.

- Pot fi necesare echipamente individuale de protecție (încălțăminte, ochelari, mănuși).

**ATENȚIE**

Neutilizarea unui dispozitiv de ridicare adecvat pentru greutatea robotului poate duce la vătămări corporale și pagube materiale.

Pentru UR20 și UR30:

- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica 64 kg - doar robotul.
- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica 84 kg - robotul cu sarcină utilă.

Pentru UR15:

- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica 41 kg - doar robotul.
- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica 58,5 kg - robotul cu sarcină utilă.

Pentru [[[Undefined variable prod-ur8L.name]]]:

- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica 44,7 kg - doar robotul.
- Dispozitivul de ridicare trebuie să poată ridica **TBD** - robotul cu sarcină utilă.

**NOTIFICARE**

În regiunea dvs. pot exista reglementări specifice legate de ridicarea ansamblului.

- Respectați reglementările și liniile directoare locale pentru ridicare.

Pentru descrieri detaliate ale montajului, consultați secțiunea Asamblare.

## 5.1. Braț robot

**Descriere**

Brațul robot, în funcție de greutate, poate fi transportat de una sau două persoane, cu excepția cazului în care este prevăzută o chingă. Dacă chinga este furnizată în pachet, este necesar un echipament pentru ridicare și transport.

### 5.1.1. Utilizarea unei chingi rotunde

**Descriere**

Chinga rotundă este furnizată de UR și inclusă în pachet la roboții UR15, UR20 și UR30. Conform producătorului, chinga rotundă este conformă cu următoarele standarde:

- EN 1492-1 :2000+A1 :2008 Chingi textile - Siguranță - Chingi împletite plate, fabricate din fibre împletite manual, pentru uz general.
- EN 1492-2 :2000+A1 :2008 Chingi textile - Siguranță - Chingi împletite rotunde, fabricate din fibre împletite manual, pentru uz general.


**AVERTISMENT**

Utilizarea chingii rotunde fără a o inspecta în prealabil poate duce la răniri.

- Verificați chinga înainte și după fiecare utilizare.
- Inspectați chinga în timpul utilizării, dacă este posibil.


**AVERTISMENT**

Utilizarea unei chingi rotunde deteriorate poate duce la răniri.

- Examinați vizual cu atenție chinga înainte de fiecare utilizare.
- Nu utilizați chinga dacă este fisurată, ruptă sau dacă cusătura este slăbită.
- Nu utilizați chinga dacă există semne de deteriorare din cauza căldurii.


**ATENȚIE**

Depozitarea și/sau manipularea incorectă pot provoca deteriorarea chingii rotunde.



- Feriți chinga de contactul cu acizi și baze.
- Protejați chinga de marginile ascuțite și evitați frecările.
- Nu faceți noduri pe chingă.


**NOTIFICARE**

În regiunea dvs. pot exista reglementări specifice legate de inspecția echipamentului de ridicat.

- Respectați reglementările locale privind inspecția echipamentelor ce vor fi ridicate.
- Respectați reglementările locale privind frecvența inspecțiilor echipamentelor ce vor fi ridicate.

**Tabel**

Descriere chingă rotundă			
Articol	Curea rotundă 1T x 1M/2M		
Culoare	Violet (conform EN 1492-2)		
Material	Poliester		
Factor WLL	1,0 (1000 KG)	Ridicare pe verticală	
	0,8 (800 KG)	Ochet	

## 5.2. Control Box and Teach Pendant

---

**Descriere**

Caseta de control și dispozitivul de învățare pot fi transportate fiecare de o singură persoană.

În timpul utilizării, toate cablurile trebuie să fie înfășurate și fixate pentru a preveni pericolele de împiedicare.

---

## 6. Asamblarea și fixarea

**Descriere** Instalați și porniți brațul robotului și cutia de control pentru a începe să utilizați PolyScope.

**Asamblarea robotului** Pentru a putea continua, trebuie să asamblați brațul robotului, caseta de comandă și dispozitivul de învățare.

1. Despachetați brațul robot și caseta de comandă.
2. Montați brațul robotului pe o suprafață robustă, fără vibrații.  
Verificați dacă suprafața poate rezista la un cuplu de cel puțin 10 ori mai mare decât cuplul complet al articulației de bază și la o greutate de cel puțin 5 ori mai mare decât cea a brațului robotului.
3. Așezați cutia de comandă pe picior.
4. Conectați cablul robotului la brațul robotului și la cutia de comandă.
5. Conectați mufa sau cablul de alimentare principal al cutiei de comandă.



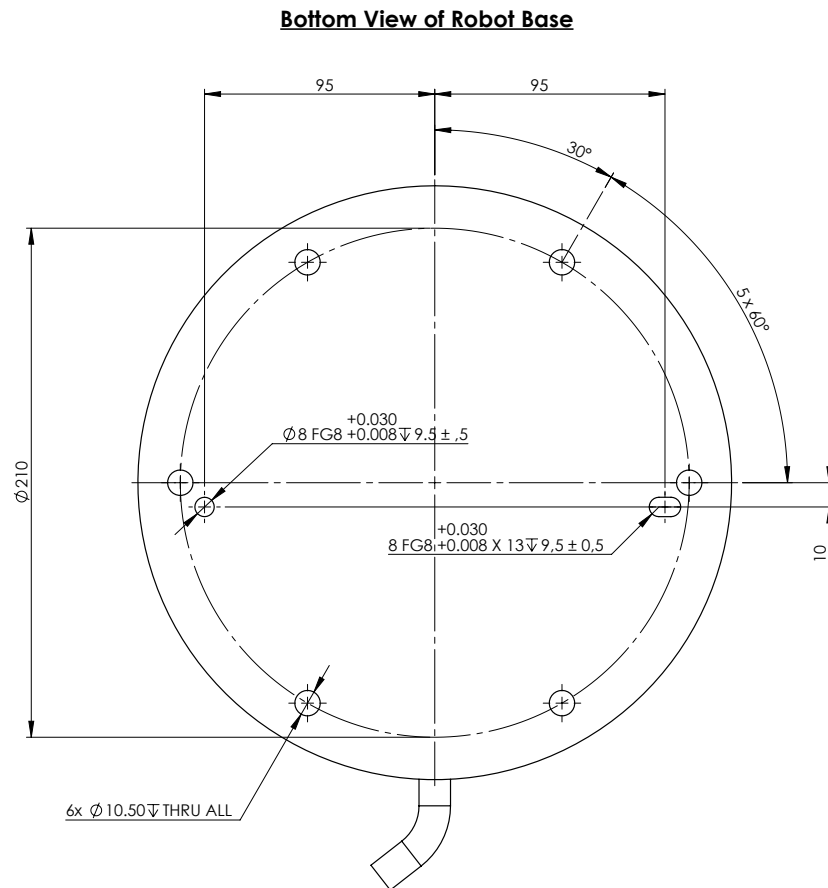
### AVERTISMENT

Nefixarea brațului robot pe o suprafață robustă poate duce la vătămări cauzate de căderea robotului.

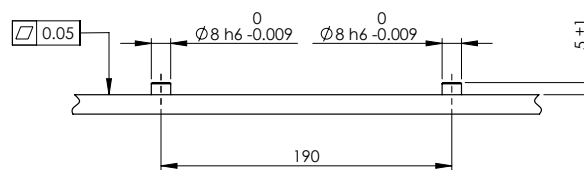
- Asigurați-vă că brațul robot este fixat pe o suprafață solidă

## 6.1. Fixarea sigură a brațului robot

### Descriere



### Mounting Plate with Pins for Robot Base



*Dimensiunile și șablonul pentru găurile de fixare a robotului.*

**Pentru a opri  
alimentarea  
brațului robot****AVERTISMENT**

Pornirea și/sau mișcarea neașteptată poate duce la vătămări corporale

- Opriți alimentarea brațului robotului pentru a evita o pornire neașteptată în timpul montajului și dezasamblării acestuia.

1. În partea stângă a subsolului, atingeți pictograma **Stare robot** pentru a opri brațul robot.  
Culoarea pictogramei se schimbă din verde în alb.
2. Apăsați butonul de pornire de pe dispozitivul de învățare pentru a opri caseta de comandă.
3. Dacă se afișează o casetă de dialog pentru oprire, atingeți **Oprește**.

În acest moment, puteți continua să:

- Deconectați cablul principal / cablul de alimentare din priză de pe perete.
- Așteptați 30 de secunde pentru ca robotul să se descarce de energia înmagazinată.

**Pentru a  
securiza  
brațul robot**

1. Așezați brațul robot pe suprafața pe care urmează să fie montat.  
Suprafața trebuie să fie uniformă și curată.
2. Strângeți cele șase șuruburi M10 cu duritate 8.8 la un cuplu de 45 Nm.  
(Valorile cuplului au fost actualizate în SW 5.18. Versiunea anterioară tipărită va afișa valori diferite)
3. Dacă este necesară remontarea precisă a robotului, utilizați orificiul de Ø8 mm și fanta Ø8x13 mm cu știfturile de poziționare ISO 2338 Ø8 h6 aferente din placa de montare.

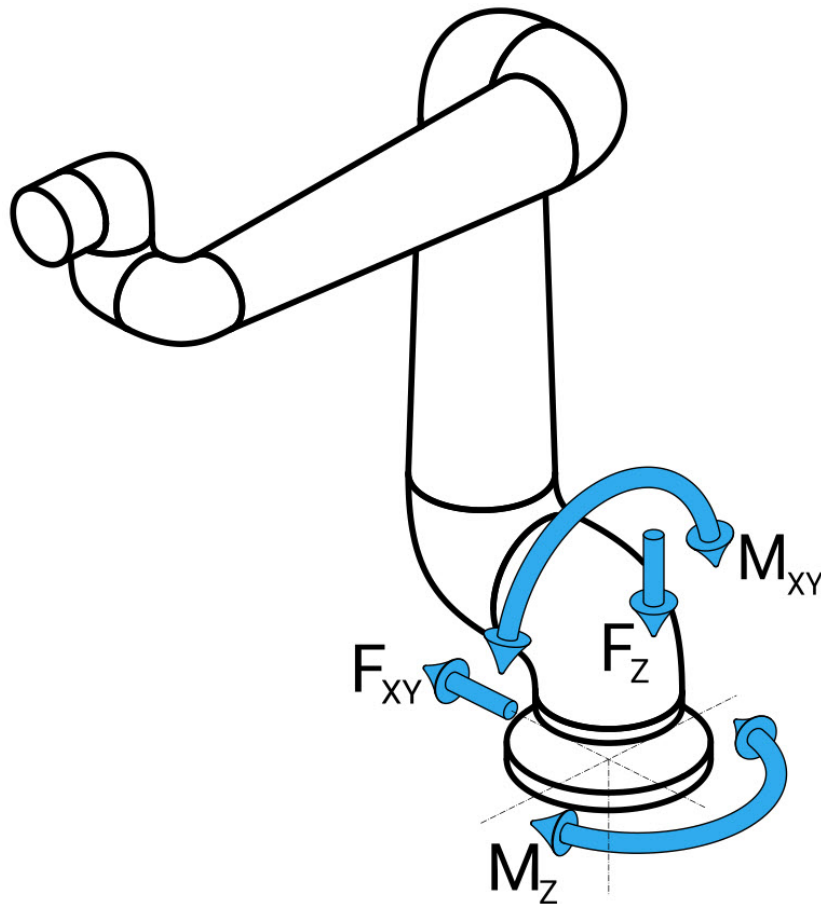
## 6.2. Dimensionarea suportului

### Descriere

Structura (suportul) pe care este montat brațul robot este o parte esențială a instalării robotului. Suportul trebuie să fie robust și să nu fie expus la vibrații din surse externe.

Fiecare articulație a robotului produce un cuplu care mișcă și oprește brațul robot. În timpul funcționării normale neîntrerupte și în timpul mișcării de oprire, cuplurile articulației sunt transferate către suportul robotului ca:

- $M_z$ : Cuplu în jurul axei  $z$  a bazei.
- $F_z$ : Forțe de-a lungul axei  $z$  a bazei.
- $M_{xy}$ : Cuplu de înclinare în orice direcție a planului  $xy$  al bazei.
- $F_{xy}$ : Forța în orice direcție a planului  $xy$  al bazei.



Forța și momentul la definirea flanșei de bază.

**Dimensionare a suportului**

Magnitudinea sarcinilor depinde de modelul robotului, de program și de mai mulți alți factori.

Dimensionarea suportului trebuie să țină cont de sarcinile pe care brațul robot le generează în timpul funcționării normale neîntrerupte și în timpul mișcării de oprire de categorie 0, 1 și 2.

În timpul mișcării de oprire, articulațiile pot depăși cuplul nominal de operare maxim.

Sarcina în timpul mișcării de oprire este independentă de tipul categoriei de oprire.

Valorile indicate în tabelele următoare sunt sarcini nominale maxime la mișcări în scenariul cel mai defavorabil, înmulțite cu un factor de siguranță de 2,5. Sarcinile reale nu vor depăși aceste valori.

Model robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M <sub>xy</sub> [Nm]	F <sub>xy</sub> [N]
UR30	2220	3520	2700	2370

*Cuplurile maxime la articulații în timpul opririlor din categoriile 0, 1 și 2.*

Model robot	Mz [Nm]	Fz[N]	M <sub>xy</sub> [Nm]	F <sub>xy</sub> [N]
UR30	1850	2690	1890	2080

*Cupluri maxime la articulații în timpul funcționării normale.*

Sarcinile normale de funcționare pot fi, în general, reduse prin scăderea limitelor pentru accelerație ale articulațiilor. Sarcinile reale de operare depind de aplicația și programul robotului. Puteți utiliza URSim pentru a evalua sarcinile preconizate din aplicația dvs. specifică.

**Marje de siguranță**

Puteți încorpora marje de siguranță suplimentare, ținând cont de următoarele considerente de proiectare:

- **Rigiditate statică:** un suport care nu este suficient de rigid va devia de la poziție în timpul mișcării robotului, ceea ce va împiedica brațul robot să ajungă în punctul de trecere sau calea dorită. Lipsa rigidității statice poate duce, de asemenea, la o experiență redusă de învățare în modul deplasare liberă sau la opriri de protecție.
- **Rigiditate dinamică:** dacă frecvența proprie a suportului este identică cu frecvența de mișcare a brațului robot, întregul sistem poate rezona, creând impresia că brațul robot vibrează. Lipsa rigidității dinamice poate duce, de asemenea, la opriri de protecție. Suportul trebuie să aibă o frecvență de rezonanță minimă de 45 Hz.
- **Oboseală:** suportul trebuie dimensionat pentru a corespunde duratei de funcționare preconizate și ciclurilor de sarcină ale întregului sistem.


**AVERTISMENT**

- Potențial de pericol de răsturnare.
- Sarcinile operaționale ale brațului robot pot provoca răsturnarea platformelor mobile, cum ar fi mesele sau roboții mobili, ducând la posibile accidente.
- Acordați prioritate siguranței prin implementarea unor măsuri adecvate pentru a preveni în orice moment răsturnarea platformelor mobile.


**ATENȚIE**

- Dacă robotul este montat pe o axă externă, accelerațiile acestei axe nu trebuie să fie prea mari.  
Puteți lăsa software-ul robotului să compenseze accelerația axelor externe utilizând scriptul de comandă:  
`set_base_acceleration()`
- O accelerație mare poate face robotul să efectueze opriri de siguranță.

## 6.3. Descriere montaj

**Descriere**

Braț robot (bază)	Montat cu șase șuruburi M10, clasa de rezistență 8.8. Șuruburile M10 se vor strânge cu 45Nm. Pentru o re poziționare precisă a bazei, utilizați două știfturi de Ø8mm în găurile de poziționare.
Tool Flange	Cele șase găuri filetate M8 sunt pentru atașarea unei scule la flanșa sculei robotului. Șuruburile M8 din clasa de rezistență 8.8 se vor strânge cu 16Nm. Pentru o re poziționare precisă a sculei, utilizați un știft în gaura de Ø8 mm furnizată.
Caseta de comandă	Caseta de comandă poate fi agățată pe un perete sau amplasată pe podea.
Dispozitiv de învățare	Dispozitivul de învățare poate fi fixat pe perete sau pe caseta de comandă. Verificați dacă cablul nu induce pericol de împiedicare. Puteți cumpăra suporturi suplimentare pentru montarea casetei de comandă și a dispozitivului de învățare.


**AVERTISMENT**

Montarea și operarea robotului în medii care depășesc valoarea clasificării IP recomandate poate duce la vătămări corporale.

- Montați robotul într-un mediu adecvat pentru clasificarea IP. Robotul nu trebuie utilizat în medii ce depășesc cele corespunzătoare clasificărilor IP ale brațului robot (IP65), dispozitivului de învățare (IP54) și casetei de comandă (IP44)


**AVERTISMENT**

Montarea instabilă poate duce la răniri.

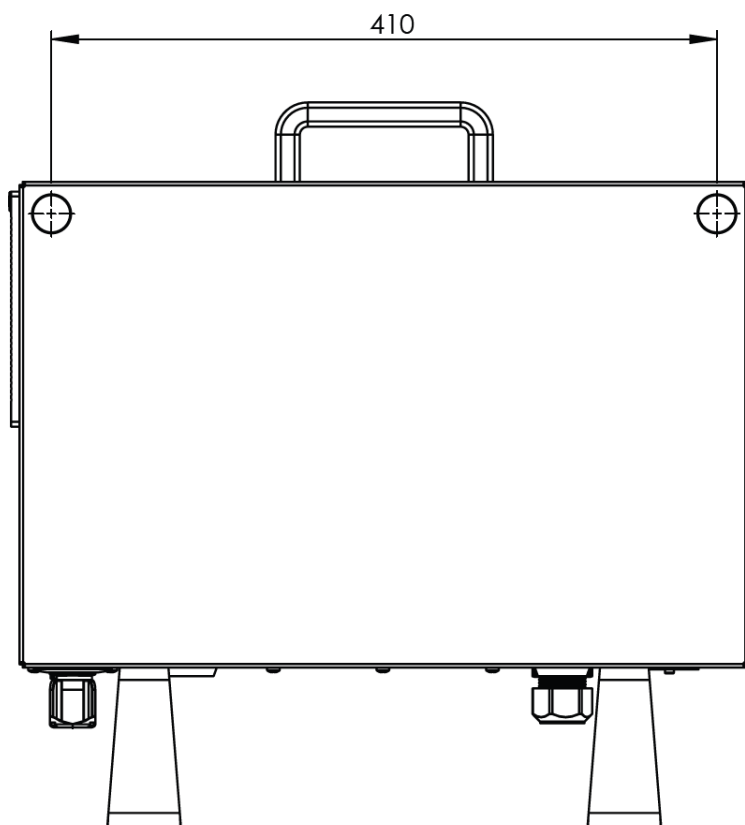
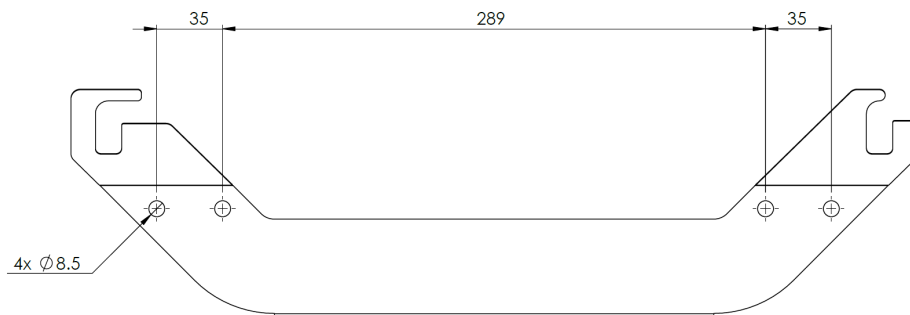
- Asigurați-vă întotdeauna că piesele robotului sunt montate și fixate adecvat și asigurat la poziție.

### 6.3.1. Montarea casetei de comandă

**Pentru a  
monta o CB  
pe un perete**

Utilizați consola, prezentată mai jos, inclusă împreună cu robotul pentru a monta caseta de comandă.

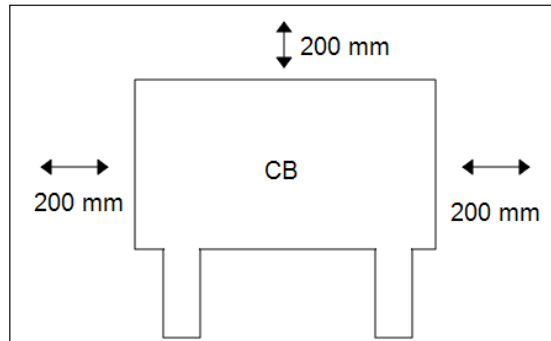
Montați consola pe un perete, apoi atârnați caseta de comandă pe consolă utilizând știfturile de montare.



### 6.3.2. Spațiul liber în jurul casetei de comandă

**Descriere**

Fluxul de aer fierbinte din caseta de comandă poate duce la funcționarea defectuoasă a echipamentului. Pentru un flux de aer suficient de rece, distanța recomandată pentru caseta de comandă este de 200 mm pe fiecare parte.


**AVERTISMENT**

O casetă de comandă udă poate duce la accidente mortale.

- Asigurați-vă că atât caseta de comandă, cât și cablurile nu intră în contact cu lichide.
- Amplasați caseta de comandă (IP44) într-un mediu adecvat pentru clasificarea IP.

## 6.4. Spațiul de lucru și Spațiul de operare

### Descriere

Spațiul de lucru este zona acoperită de brațul robotului complet extins, pe orizontală și verticală. Spațiul de operare este locația preconizată pentru funcționarea robotului.



#### NOTIFICARE

Nerespectarea spațiului de lucru și a spațiului de operare al robotului poate duce la deteriorarea proprietății.

Este important să luați în calcul volumul cilindric de deasupra și dedesubtul bazei robotului la alegerea locului de montare a robotului. Trebuie evitată deplasarea sculei aproape de volumul cilindric, deoarece determină mișcarea rapidă a articulațiilor, chiar și atunci când scula se mișcă lent. Acest lucru poate face ca robotul să funcționeze ineficient și poate face dificilă efectuarea unei evaluări a riscurilor.



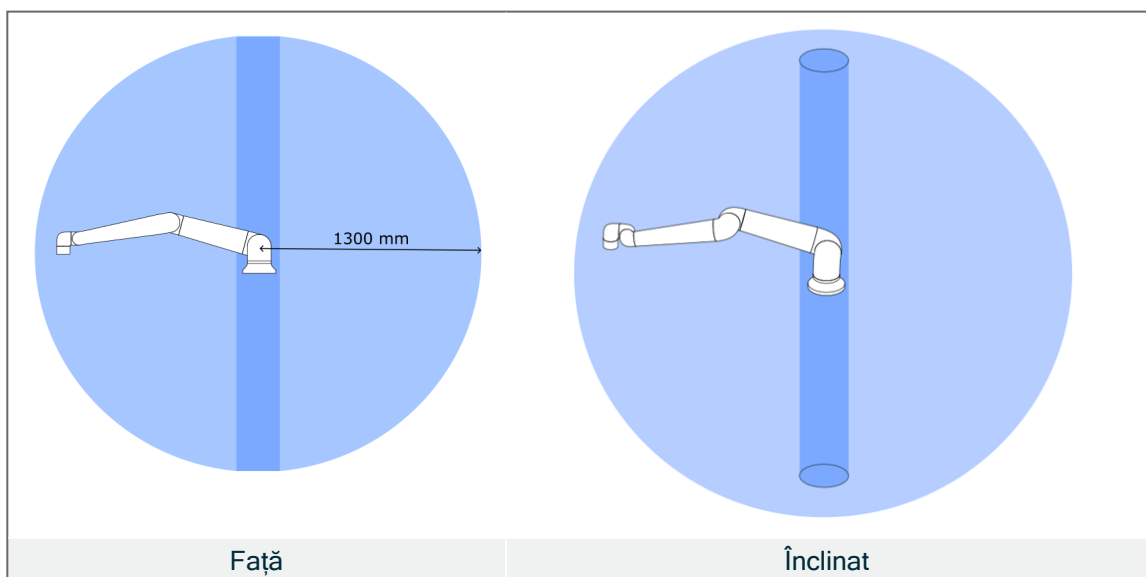
#### NOTIFICARE

Deplasarea sculei aproape de volumul cilindric poate determina mișcarea prea rapidă a articulațiilor, ceea ce duce la pierderea funcționalității și deteriorarea bunurilor.

- Nu aduceți scula aproape de volumul cilindric, chiar și atunci când aceasta se mișcă lent.

### Spațiu de lucru

- Robotul se extinde cu 1300 mm de la articulația de bază.
- Volumul cilindric este direct atât deasupra, cât și sub baza robotului.
- Scula nu trebuie adusă aproape de volumul cilindric, deoarece articulațiile se vor mișca prea repede, chiar și atunci când scula se mișcă încet. Acest lucru poate prezenta un risc pentru proprietate și funcționalitate.



## 6.4.1. Singularitate

### Descriere

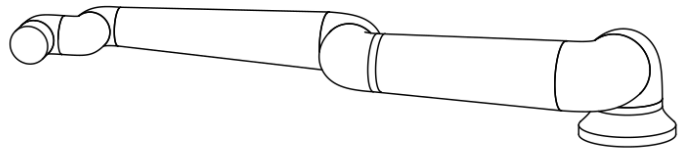
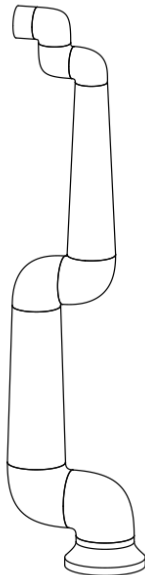
O singularitate este o poziție care restricționează mișcarea și capacitatea de a poziționa robotul. Brațul robot se poate opri din mișcare sau poate efectua mișcări foarte bruște și rapide când se apropie și se depărtează de o singularitate. În timpul amplasării robotului în spațiul de lucru și a definirii spațiului de operare, este important să se ia în considerare poziția de singularitate detaliată mai jos.



### AVERTISMENT

Asigurați-vă că mișcarea robotului în apropierea unei singularități nu creează pericole pentru nimeni din raza de acțiune a brațului robot, a atașamentului final și a piesei de prelucrat.

- Setati limite de siguranță pentru viteza și accelerația articulației cotului.



Următoarele cauze conduc la singularități pentru brațul robot:

- Limita exterioară a spațiului de lucru
- Limita interioară a spațiului de lucru
- Alinierea încheieturii

### Limita exterioară a spațiului de lucru

Singularitatea are loc deoarece robotul nu poate ajunge suficient de departe sau ajunge în afara zonei de lucru maxime.

De evitat: Aranjați echipamentul în jurul robotului pentru a evita ca acesta să ajungă în afara spațiului de lucru recomandat.

**Limita interioară a spațiului de lucru** Singularitatea apare deoarece mișcările sunt direct deasupra sau direct sub baza robotului. Acest lucru face ca multe poziții/orientări să fie inaccesibile.

Pentru a evita situațiile: Programați sarcina robotului astfel încât să nu fie necesar să lucrați în sau aproape de cilindrul central. De asemenea, puteți lua în considerare montarea bazei robotului pe o suprafață orizontală pentru a roti cilindrul central de la o orientare verticală la una orizontală, îndepărtându-l potențial de zonele critice ale sarcinii.

---

**Alinierea încheieturii** Această singularitate apare deoarece articulația încheieturii 2 se rotește în același plan cu articulația umărului, cotului și încheieturii 1. Acest lucru limitează raza de mișcare a brațului robot, indiferent de spațiul de lucru.

Pentru a evita situațiile: Aranjați sarcina robotului astfel încât să nu fie necesară alinierea articulațiilor încheieturii robotului în acest mod. De asemenea, puteți decala direcția sculei, astfel încât scula să poată fi îndreptată orizontal fără alinierea problematică a încheieturii.

---

## 6.4.2. Instalarea fixă și instalarea mobilă

---

**Descriere** Indiferent dacă brațul robot este fix (montat pe un suport, perete sau podea) sau face parte dintr-o instalație mobilă (axă liniară, cărucior de împingere sau bază robot mobilă), acesta trebuie instalat în siguranță pentru a asigura stabilitatea în cazul tuturor tipurilor de mișcări.

Proiectarea sistemului de fixare trebuie să asigure stabilitatea atunci când există mișcări ale:

- brațului robot
  - bazei robotului
  - atât ale brațului robotului, cât și ale bazei robotului
-

## 6.5. Conexiuni robot: Cablu flanșă de bază

**Descriere** Această subsecțiune descrie conexiunea pentru un braț robot configurat cu un conector pentru cablul flanșei de bază.

**Conector cablu flanșă de bază** Cablul de la flanșa de bază stabilește conexiunea dintre brațul robot și caseta de comandă. Cablul robotului interconectează conectorul din flanșa bazei și conectorul din caseta de comandă.  
 Puteți bloca fiecare conector atunci când este stabilită conexiunea robotului.



### ATENȚIE

Conectarea necorespunzătoare a robotului poate duce la pierderea alimentării în brațul robot.

- Este interzisă prelungirea unui cablu pentru robot de 12 m.



### NOTIFICARE

Conectarea cablului de pe flanșa de bază direct la orice cutie de control poate duce la deteriorarea echipamentului sau la pagube materiale.

- Nu conectați cablul de la flanșa de bază direct la caseta de comandă.

## 6.6. Conexiuni robot: Cablu robot

**Descriere** Această subsecțiune descrie conexiunea pentru un braț robot configurat cu un Cablu robot fix de 12 metri.

**Conectați brațul și caseta de comandă** Efectuați conectarea robotului prin conectarea brațului robot la caseta de comandă cu cablul robotului.  
Conectați și blocați cablul de la robot în conectorul din partea de jos a casetei de comandă (vezi ilustrația de mai jos). Răsuciți conectorul de două ori pentru a vă asigura că este blocat adecvat înainte de a porni brațul robot.  
Rotiți conectorul la dreapta pentru a fi mai ușor de blocat după conectarea cablului.



### ATENȚIE

Conectarea necorespunzătoare a robotului poate duce la pierderea alimentării în brațul robot.

- Nu deconectați cablul robotului când brațul este pornit.
- Nu extindeți și nu modificați cablul original.

## 6.7. Conexiuni principale

### Descriere

Cablul de alimentare principal de la caseta de comandă are o fișă IEC standard la capăt. Conectați fișa sau cablul de alimentare specific țării la fișa IEC.



#### NOTIFICARE

- IEC 61000-6-4: Capitolul 1 domeniu de aplicare: "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: Capitolul 3.1.12 locația industrială: „Locații caracterizate printr-o rețea de alimentare separată, deservită de un transformator de înaltă sau medie tensiune, dedicată alimentării instalației”

### Conexiuni principale

Pentru a alimenta robotul, caseta de comandă va fi conectată la rețea prin cablul de alimentare furnizat. Conectorul IEC C13 de pe cablul de alimentare se conectează la intrarea aparatului IEC C14 din partea inferioară a casetei de comandă.



#### AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Plasarea incorectă a conexiunii la rețeaua de alimentare poate duce la răniri.

- Ștecherul de alimentare pentru conexiunea la rețea trebuie amplasat în afara razei de acțiune a robotului, astfel încât alimentarea să poată fi întreruptă fără a expune personalul la pericole potențiale.
- Dacă este implementată o protecție suplimentară, ștecherul de alimentare pentru conexiunea la rețea trebuie, de asemenea, amplasat în afara spațiului protejat, astfel încât alimentarea să poată fi întreruptă fără expunerea la pericole potențiale.



#### NOTIFICARE

Utilizați întotdeauna un cablu de alimentare cu un ștecher specific țării atunci când vă conectați la caseta de comandă. Nu folosiți un adaptor.

Ca parte a instalației electrice, furnizați următoarele:

- Conexiune de împământare
- Siguranță principală
- Dispozitiv pentru curent rezidual
- Un comutator blocabil (în poziția OPRIT )

Trebuie instalat un comutator principal pentru a opri toate echipamentele din aplicația robot ca o metodă facilă de blocare. Specificațiile electrice sunt prezentate în tabelul de mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune input	90	-	264	VAC
Siguranță externă (90-200 V)	15	-	16	A
Siguranță externă (200-264 V)	8	-	16	A
Frecvență de intrare	47	-	440	Hz
Putere standby	-	-	<1,5	W
Putere de funcționare nominală	90	300	750	W


**AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE**

Nerespectarea oricăreia dintre cele de mai jos poate duce la vătămări grave sau deces din cauza pericolelor electrice.

- Asigurați-vă că robotul este împământat corect (conexiune electrică la împământare). Utilizați șuruburile nefolosite cu simboluri de împământare din interiorul casetei de comandă pentru a crea o împământare comună pentru toate echipamentele din sistem. Conductorul de împământare trebuie să aibă cel puțin curentul cel mai mare indicat în sistem.
- Asigurați-vă că puterea de intrare la caseta de comandă este protejată cu un dispozitiv de curent rezidual (RCD) și o siguranță corectă.
- Blocați toate sursele de alimentare pentru instalarea completă a robotului în timpul service-ului.
- Asigurați-vă că alte echipamente nu vor alimenta I/O robotului atunci când robotul este blocat.
- Asigurați-vă că toate cablurile sunt conectate corect înainte de a alimenta caseta de comandă. Folosiți întotdeauna un cablu de alimentare original și adecvat.

# 7. Prima pornire

## Descriere

Prima pornire este secvența inițială de acțiuni pe care le puteți efectua cu robotul după asamblare.

Această secvență inițială necesită să faceți următoarele operații:

- Să porniți robotul
- Introduceți numărul de serie
- Inițializați brațul robot
- Opriți robotul



### ATENȚIE

Neverificarea sarcinii utile și a instalării înainte de pornirea brațului robot poate duce la rănirea personalului și/sau daune materiale.

- Verificați întotdeauna dacă sarcina utilă curentă și instalarea sunt corecte înainte de pornirea brațului robot.



### ATENȚIE

Setările incorecte ale sarcinii utile și ale instalării împiedică funcționarea corectă a brațului robot și a casetei de comandă.

- Verificați întotdeauna dacă sarcina utilă și setările de instalare sunt corecte.



### NOTIFICARE

Pornirea robotului la temperaturi mai scăzute decât cele indicate poate duce la performanțe mai scăzute sau la opriri din cauza creșterii vâscozității uleiului și vaselinei.

- Pornirea robotului la temperaturi scăzute poate necesita o fază de încălzire.

## 7.1. Pornirea robotului

### Pentru a porni robotul

Pornirea robotului pornește caseta de comandă și încarcă afișajul de pe ecranul TP.

1. Apăsați butonul de pornire de pe dispozitivul de învățare pentru a porni robotul.

## 7.2. Introducerea numărului de serie

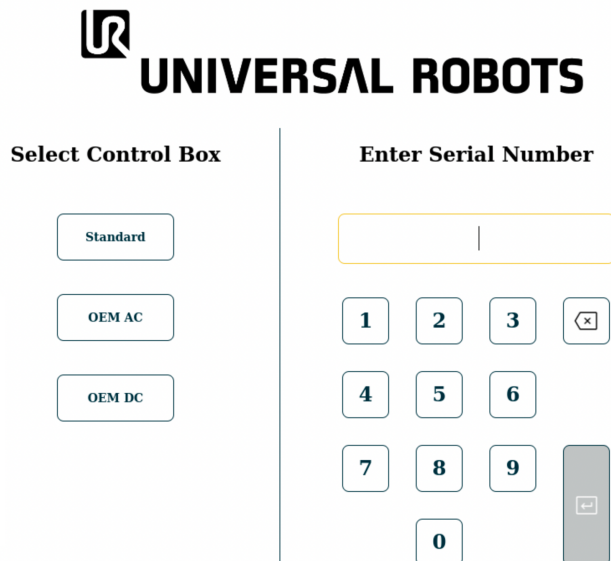
### Pentru a introduce numărul de serie

Instalarea robotului pentru prima dată necesită introducerea numărului de serie pe brațul robot.

Această procedură este, de asemenea, necesară atunci când reinstalați software-ul. De exemplu, atunci când instalați o actualizare de software.

1. Selectați caseta de comandă.
2. Adăugați numărul de serie, așa cum este scris pe brațul robot.
3. Atingeți **OK** pentru a încheia.

Încărcarea ecranului de pornire poate dura câteva minute.



The screenshot displays the Universal Robots control interface. At the top, the Universal Robots logo is visible. Below it, the interface is split into two main sections: 'Select Control Box' and 'Enter Serial Number'. The 'Select Control Box' section contains three buttons: 'Standard', 'OEM AC', and 'OEM DC'. The 'Enter Serial Number' section features a text input field at the top, followed by a numeric keypad with buttons for digits 1 through 9, 0, and a backspace key (indicated by an 'x' in a square). A vertical line separates the two sections.

## 7.3. Pornirea brațului robot

### Pentru a porni robotul

Pornirea brațului robot decuplează sistemul de frânare, permițându-vă să începeți mișcarea brațului robot și să începeți să utilizați PolyScope X.

1. În partea stângă a subsolului, atingeți butonul de alimentare sau pictograma **Stare robot**. Starea brațului robot este **Oprit**.
2. Când se afișează caseta Inițializare, atingeți **Pornire**. Starea brațului robot trece la **Se inițializează**.

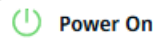
#### Initialize

##### Arm - OFF

Robot arm is currently off and not communicating with the controller.

Press "**Power On**" to send power to the arm in a locked state.

Active Payload 0.000 kg  Application Payload | 0 kg

 Power On



3. Atingeți **Deblocare** pentru a elibera frânele.

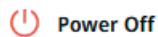
#### Initialize

##### Arm - LOCKED

The robot arm is powered but for safety has its brakes applied.

Confirm that the below payload is accurate before unlocking.

Active Payload 0.000 kg  Application Payload | 0 kg

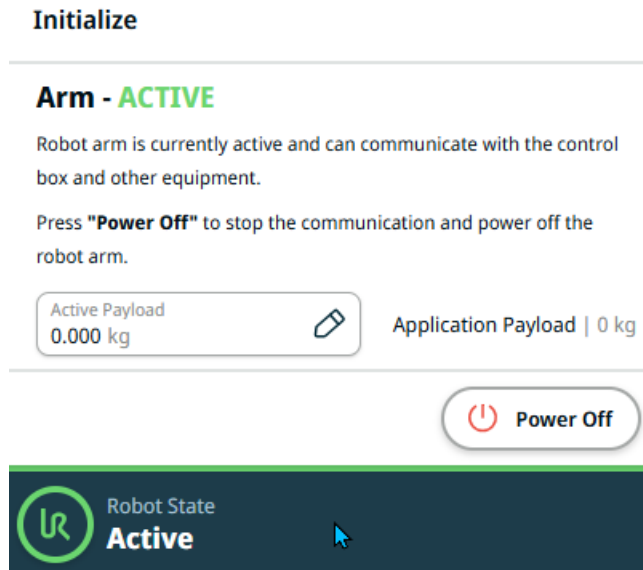
 Power Off

 Unlock



Inițializarea brațului robot este acompaniată de sunete și ușoare mișcări pe măsură ce frânele articulațiilor sunt eliberate.

4. Starea brațului robot este acum **Activ** și puteți începe să utilizați interfața.



5. Puteți atinge **Oprire** pentru a opri brațul robot.

Când starea brațului robot se schimbă de la **Inactiv** la **Normal**, datele senzorului sunt verificate în raport cu montarea configurată a brațului robot.

Dacă montarea este verificată, apăsați **START** pentru a continua eliberarea tuturor frânelor articulației, pregătind brațul robot pentru funcționare.

## 7.4. Oprirea robotului

Pentru a opri  
alimentarea  
brațului robot



#### AVERTISMENT

Pornirea și/sau mișcarea neașteptată poate duce la vătămări corporale

- Opriți alimentarea brațului robotului pentru a evita o pornire neașteptată în timpul montajului și dezasamblării acestuia.

1. În partea stângă a subsolului, atingeți pictograma **Stare robot** pentru a opri brațul robot.  
Culoarea pictogramei se schimbă din verde în alb.
2. Apăsați butonul de pornire de pe dispozitivul de învățare pentru a opri caseta de comandă.
3. Dacă se afișează o casetă de dialog pentru oprire, atingeți **Oprește**.

În acest moment, puteți continua să:

- Deconectați cablul principal / cablul de alimentare din priza de pe perete.
- Așteptați 30 de secunde pentru ca robotul să se descarce de energia înmagazinată.

## 7.5. Fila Aplicație

Meniul Aplicație vă permite să configurați setările ce afectează performanțele generale ale robotului și ale PolyScope X.

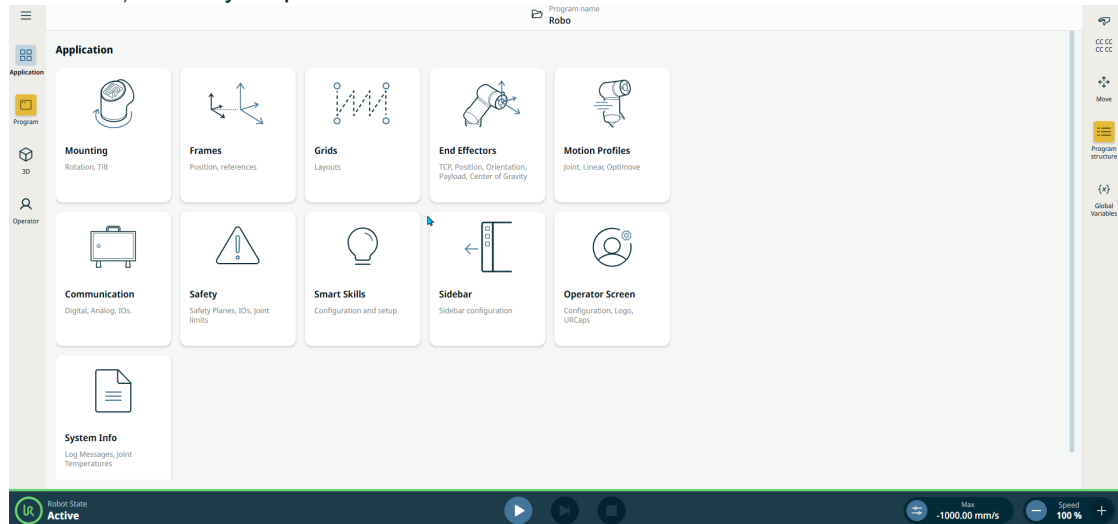


Figura 1.1: Ecranul aplicației afișând butoanele aplicației.

Utilizați meniul Aplicație pentru a accesa următoarele ecrane de configurare:

- Montarea
- Cadre
- Grile
- Atașamente finale
- Motion Profiles
- Comunicare
- Siguranță
- Abilități inteligente
- Sidebar
- Operator Screen
- Informații sistem

## 7.5.1. Comunicare

### Descriere

Ecranul Comunicare vă permite să monitorizați și să setați semnalele I/O în timp real de la/caseta de comandă a robotului. Ecranul afișează starea curentă a I/O, inclusiv în timpul executării programului. Dacă se modifică ceva în timpul execuției programului, programul se oprește. La oprirea programului, toate semnalele de output își păstrează starea.

Ecranul Comunicare se actualizează la 10Hz, astfel încât este posibil ca semnalele foarte rapide să nu se afișeze corect. Puteți rezerva I/O configurabile pentru setările speciale de siguranță definite în [8.6.4 Semnale I/O de siguranță on page 90](#). Cele care sunt rezervate vor avea numele funcției de siguranță în locul numelui prestabilit sau definit de utilizator. Outputurile configurabile rezervate pentru setările de siguranță nu pot fi selectate, acestea sunt afișate numai ca LED-uri.

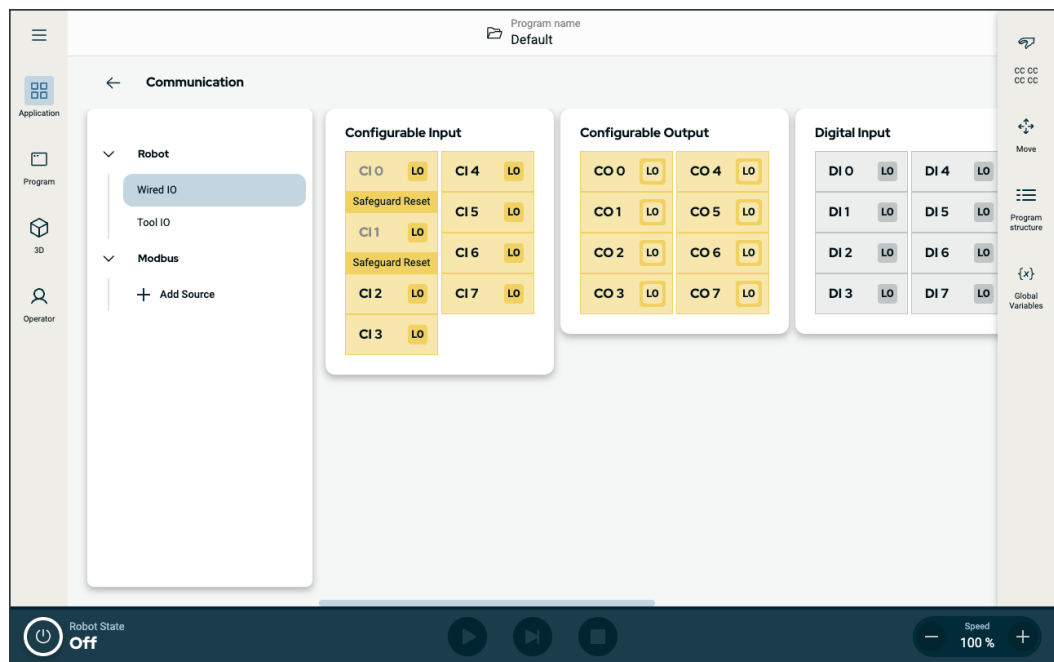


Figura 1.2: Ecranul Comunicare afișând I/O.

## 8. Instalarea

### Descriere

Instalarea robotului poate necesita configurarea și utilizarea semnalelor de intrare și ieșire (I/O). Aceste tipuri diferite de intrări/ieșiri și utilizările lor sunt descrise în secțiunile următoare.

## 8.1. Avertismente și precauții electrice

### Avertismente

Respectați următoarele avertismente pentru toate grupurile de interfață, inclusiv atunci când proiectați și instalați o aplicație.



#### AVERTISMENT

Nerespectarea oricăruia dintre avertismentele de mai jos poate duce la vătămare corporală gravă sau deces pentru că funcțiile de siguranță pot fi anulate.

- Nu conectați niciodată semnale de siguranță la un PLC care nu este un PLC de siguranță cu nivelul corect de siguranță. Este important să mențineți semnalele de interfață de siguranță separate de semnalele de interfață I/O normale.
- Toate semnalele legate de siguranță sunt construite redundant (două canale independente).
- Mențineți cele două canale independente separate astfel încât o singură avarie să nu poată duce la pierderea funcției de siguranță.



#### AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Nerespectarea oricăreia dintre cele de mai jos poate duce la vătămări grave sau deces din cauza pericolelor electrice.

- Asigurați-vă că toate echipamentele nerezistente la apă rămân uscate. Dacă apa pătrunde în produs, opriți și etichetați toate sursele de putere și apoi conectați partenerul de service Universal Robots pentru asistență.
- Utilizați doar cablurile originale, livrate odată cu robotul. Nu folosiți robotul pentru aplicații în care cablurile sunt supuse flexiunii.
- Trebuie avut grijă la instalarea cablurilor de interfață la I/O robot. Placa de metal din partea de jos este pentru cablurile de interfață și conectori. Îndepărtați placa înainte de a da găurile. Asigurați-vă că toate resturile metalice sunt îndepărtate înainte de a reinstala placa. Nu uitați să folosiți fascicule cu dimensiuni corecte.



### ATENȚIE

Semnale disturbante cu niveluri mai mari decât cele definite în standardele IEC specifice pot duce la comportamente neașteptate la robot. Aveți în vedere următoarele:

- Robotul a fost testat în conformitate cu standardele IEC internaționale pentru **EMC (compatibilitate electromagnetică)**. Nivelurile foarte mari de semnal sau expunerea excesivă poate defecta permanent robotul. Problemele EMC apar de obicei la procesele de sudură și sunt indicate de regulă de mesaje de eroare. Universal Robots nu poate fi făcută responsabilă pentru nicio pagubă cauzată de probleme EMC.
- Cablurile I/O ce merg de la caseta de comandă la alte utilaje și echipamente de fabrică nu trebuie să aibă peste 30m, decât dacă se fac teste extinse.



### ÎMPĂMÂNTARE

Conexiunile negative sunt denumite GND și sunt conectate la ecranarea robotului și caseta controler. Toate conexiunile GND menționate sunt doar pentru alimentare și semnalizare. Pentru împământare folosiți conexiunile înșurubate M6 marcate cu simboluri de împământare din caseta de comandă. Conductorul de împământare trebuie să aibă cel puțin curentul cel mai mare indicat în sistem.



### CITIȚI MANUALUL

Anumite I/O din interiorul casetei de comandă pot fi configurate pentru I/O normal sau de siguranță. Citiți și înțelegeți întregul capitol Interfață electrică.

## 8.2. Porturi de conectare a casetei de comandă

---

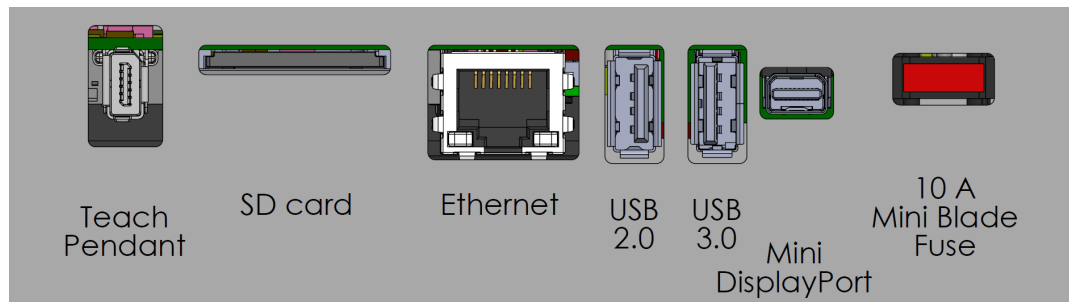
**Descriere**

Partea inferioară a grupurilor de interfețe I/O din caseta de comandă este echipată cu porturi de conectare externe și o siguranță fuzibilă, descrise mai jos. Există orificii cu capac în baza dulapului casetei de comandă pentru a trece cabluri de conectare externe către porturi.

### Porturi de conectare dispozitive externe

Porturile pentru conexiuni externe sunt următoarele:

- Portul dispozitivului de învățare - pentru a utiliza dispozitivul de învățare la controlarea sau programarea brațului robot.
- Portul pentru card SD - pentru a introduce un card SD.
- Port Ethernet - pentru a permite conexiuni de tip Ethernet.
- Mini DisplayPort - pentru monitoare care utilizează DisplayPort. Acest port necesită un convertor activ Mini Display la DVI sau HDMI. Convertoarele pasive nu funcționează cu porturi DVI/HDMI.
- Siguranța mini-lamă - este utilizată atunci când este conectată o sursă de alimentare externă.



#### NOTIFICARE

Conectarea sau deconectarea unui dispozitiv de învățare în timp ce caseta de comandă este alimentată poate provoca daune echipamentelor.

- Nu conectați un dispozitiv de învățare în timp ce caseta de comandă este pornită.
- Opriti caseta de comandă înainte de a conecta un dispozitiv de învățare.



#### NOTIFICARE

Neconectarea adaptorului activ înainte de a porni caseta de comandă poate afecta funcționarea afișajului.

- Conectați adaptorul activ înainte de a porni caseta de comandă.
- În unele cazuri, monitorul extern trebuie pornit înainte de Caseta de comandă.
- Utilizați un adaptor activ care acceptă revizuirea 1.2, deoarece nu toate adaptoarele funcționează așa cum sunt livrate.

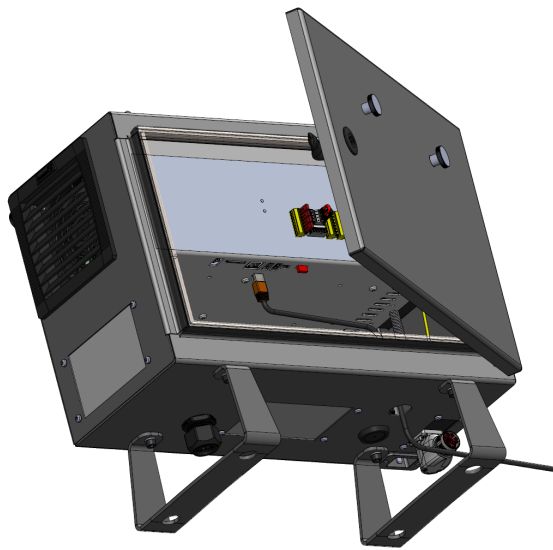
## 8.3. Ethernet

**Descriere** Interfața Ethernet poate fi folosită pentru următoarele:

- MODBUS, EtherNet/IP și PROFINET.
- Acces și control de la distanță.

Pentru a conecta cablul Ethernet prin trecerea acestuia prin gaura din baza casetei de comandă și inserarea în portul Ethernet de pe partea inferioară a suportului.

Înlocuiți capacul de la baza casetei de comandă cu o presetupă adecvată pentru trecerea cablului pentru portul Ethernet.



Specificațiile electrice sunt prezentate în tabelul de mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Viteză de comunicare	10	-	1000	Mb/s

## 8.4. Instalarea dispozitivului de învățare 3PE

### 8.4.1. Instalarea componentelor hardware

**Pentru a elimina un dispozitiv de învățare**



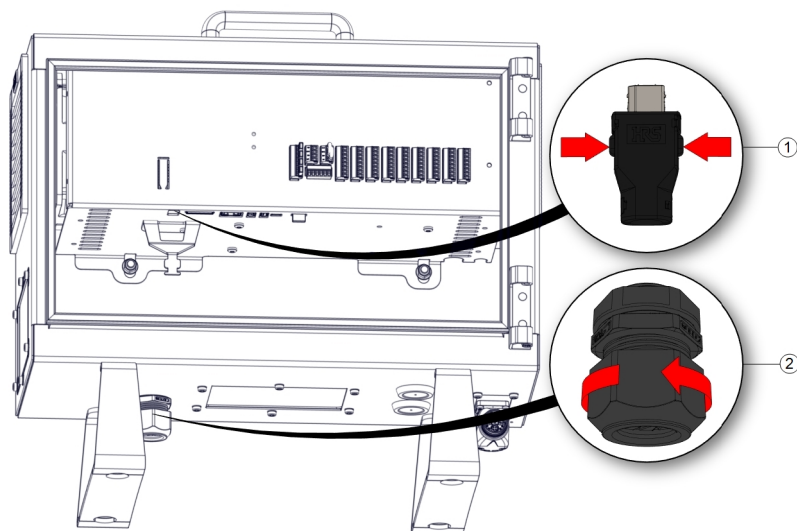
#### NOTIFICARE

Înlocuirea dispozitivului de învățare poate conduce la raportarea din partea sistemului a unei erori la pornire.

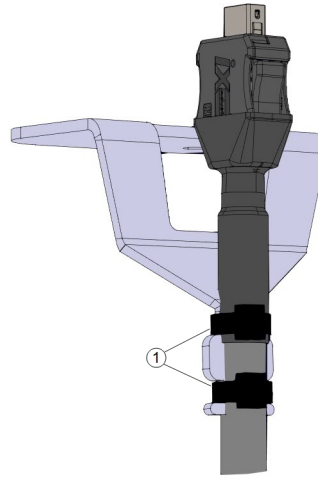
- Selectați întotdeauna configurația adecvată pentru fiecare tip de dispozitiv de învățare.

Pentru a elimina dispozitivul de învățare standard:

1. Opriți alimentarea de la caseta de comandă și deconectați cablul de alimentare principal de la sursa de alimentare.
2. Scoateți și aruncați cele două cleme de plastic utilizate la fixarea cablurilor pentru Dispozitivul de învățare.
3. Apăsați clemele de pe ambele părți ale mufei dispozitivului de învățare, așa cum este ilustrat în figură, apoi trageți în jos pentru a o deconecta de la portul de pe dispozitivul de învățare.
4. Deschideți/slăbiți complet garnitura de trecere din plastic din partea de jos a casei de comandă și scoateți ștecherul și cablul pentru dispozitivul de învățare.
5. Îndepărtați cu grijă cablul dispozitivului de învățare și dispozitivul de învățare.



1	Cleme	2	Bridă din plastic
---	-------	---	-------------------



1	Fașete pentru cabluri
---	-----------------------

**Pentru a  
instala un  
dispozitiv de  
învățare 3PE**

1. Introduceți ștecherul și cablul dispozitivului de învățare prin partea de jos a casetei de comandă și închideți/strângeți complet garnitura de trecere din plastic.
2. Împingeți conectorul dispozitivului de învățare în portul pentru dispozitivul de învățare pentru a-l conecta.
3. Utilizați două cleme de fixare noi pentru a fixa cablurile pentru Dispozitivul de învățare.
4. Conectați cablul de alimentare principal la sursa de alimentare și porniți alimentarea la caseta de comandă.

Cablul de la dispozitivul de învățare are o rezervă de lungime, care poate prezenta un pericol de împiedicare dacă nu este depozitat corespunzător.

- Depozitați întotdeauna corect dispozitivul de învățare și cablul pentru a evita pericolele de împiedicare.



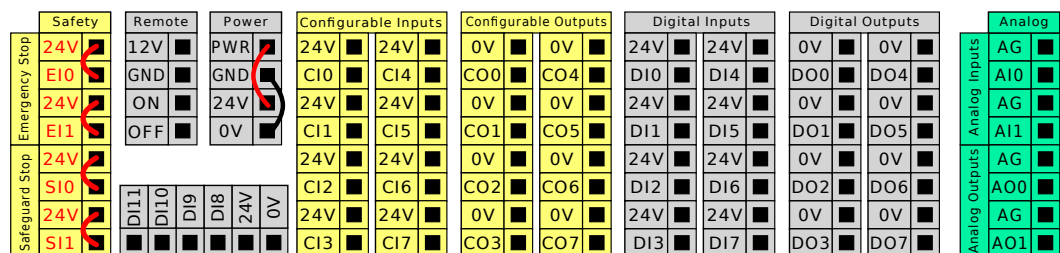
## 8.5. Controller I/O

### Descriere

Interfața electrică din interiorul casetei de comandă constă din grupuri de inputuri și outputuri I/O, care permit comunicarea și configurațiile între brațul robot și diferite tipuri de echipamente. Grupurile I/O includ:

- Digital (24V)
- Configurabil (24V)
- Analog
- Siguranță (24V)

Ilustrația de mai jos arată layoutul interfeței electrice din interiorul casetei de comandă. Respectați și mențineți scopul schemei de culori, așa cum este ilustrat mai jos.



Galben cu text roșu	Semnale de siguranță dedicate
Galben cu text negru	Configurabil pentru siguranță
Gri cu text negru	I/O digital scop general
Verde cu text negru	I/O analogic scop general

**Grupuri I/O** Instalați robotul în conformitate cu specificațiile electrice, ce sunt identice pentru toate cele trei inputuri listate.

- I/O de siguranță.
- I/O configurabil.
- I/O pentru uz general.



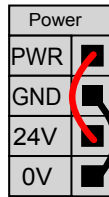
#### NOTIFICARE

I/O configurabile sunt I/O configurate fie ca I/O legate de siguranță, fie ca I/O normale. Acestea sunt terminale galbene cu text negru.

I/O digitale e pot alimenta de la o sursă internă de 24V, sau de la o sursă externă, prin configurarea blocului de terminale inscripționat **Power**. Blocul este alcătuit din patru terminale. Cele două superioare (PWR și GND) sunt 24V și se împământează de la sursa internă de 24V. Cele două terminale inferioare (24V și 0V) din bloc sunt inputul de 24V pentru alimentarea I/O. Configurația implicită folosește sursa de alimentare internă.

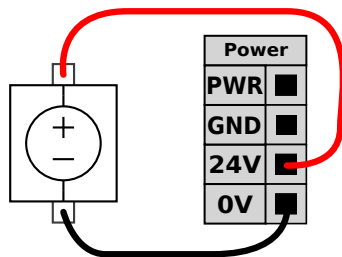
### Sursa de alimentare implicită

În acest exemplu, configurația implicită utilizează sursa de alimentare internă



### Sursă de alimentare externă

Dacă este necesar mai mult curent, puteți conecta o sursă externă, ca mai jos. Siguranța este de tip Mini Blade suportă un curent nominal maxim de 10 A și o tensiune nominală minimă de 32 V. Siguranța trebuie să fie marcată UL. Dacă siguranța este supraîncărcată, trebuie înlocuită.



În acest exemplu, configurația implicită utilizează o sursă de alimentare externă, ce oferă mai mult curent.

### Specificații sursă de alimentare

Specificațiile electrice pentru sursa internă și externă sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
<i>Sursă electrică internă de 24V</i>					
[PWR - GND]	Tensiune	23	24	25	V
[PWR - GND]	Curent	0	-	2*	A
<i>Cerințe pentru intrarea 24V externă</i>					
[24V - 0V]	Tensiune	20	24	29	V
[24V - 0V]	Curent	0	-	6	A

\*3,5A pentru 500ms sau ciclul de utilizare de 33%.

**Specificații I/O digitale** I/O digitale sunt construite în conformitate cu IEC 61131-2. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
<b>Outputuri digitale</b>					
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Curent*	0	-	1	A
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Cădere tensiune	0	-	0.5	V
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Curent de scurgere	0	-	0.1	mA
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Funcție	-	PNP	-	Tip
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	IEC 61131-2	-	1A	-	Tip
<b>Inputuri digitale</b>					
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Tensiune	-3	-	30	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Regiune OPRIT	-3	-	5	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Regiune PORNIT	11	-	30	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Curent (11-30V)	2	-	15	mA
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Funcție	-	PNP +	-	Tip
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	IEC 61131-2	-	3	-	Tip

\*Pentru sarcini rezistive sau inductive de maxim 1H.

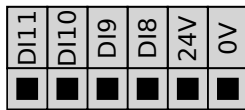
### 8.5.1. Input și Output digital

**Output sculă** Interfața de comunicare a sculei permite configurarea independentă a două outputuri digitale. În PolyScope X, fiecare pin are un meniu de selecție ce permite setarea modului de output. Sunt disponibile următoarele opțiuni:  
Output sculă conține două câmpuri de output digital, câmpurile pentru tensiunea de output a sculei și de alimentare și butonul de alimentare cu doi pini.

- **Output digital (DO)** - poate fi setat independent la High sau Low
- **Tensiunea de output a sculei** - variază între 4 și 20mA. Această setare este persistentă în cazul repornirii controlerului robotului
- **Sursa de alimentare** - curentul poate fi setat între 0-600mA
- **Alimentare cu doi pini** - este folosit ca sursă de alimentare pentru sculă. Activarea alimentării cu două pini dezactivează outputurile digitale implicite ale sculei (DO)

După selectarea unei noi configurații de ieșire, modificările intră în vigoare. Instalarea încărcată curent este modificată pentru a reflecta noua configurație. După ce verificați dacă outputurile pentru sculă funcționează cum trebuie, asigurați-vă că ați salvat instalarea, pentru a preveni pierderea modificărilor.

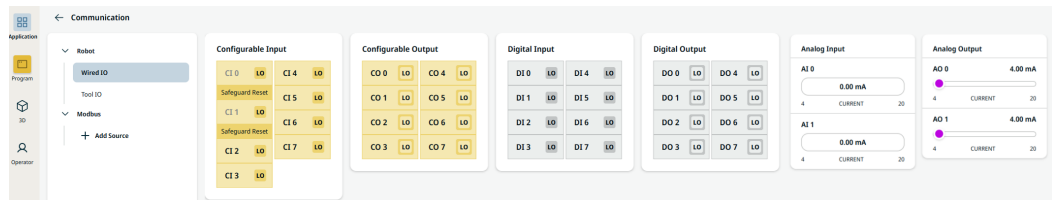
**Input digital** Puteți utiliza blocul orizontal de intrări digitale (DI8-DI11), ilustrat mai jos, pentru codificarea în cuadratura Urmărire bandă.



### 8.5.2. Utilizarea filei I/O

**Descriere** Utilizați ecranul cu fila I/O cablate pentru a monitoriza și a seta semnalele live I/O de la/către caseta de comandă.

Ecranul afișează starea curentă a I/O, inclusiv în timpul executării programului. Programul se oprește dacă se schimbă ceva în timpul execuției. La oprirea programului, toate semnalele de output își păstrează starea. Ecranul se actualizează la **10Hz**, așa că un semnal foarte rapid ar putea să nu fie afișat corect.



**I/O configurabile** I/O configurabile pot fi rezervate pentru setările speciale de siguranță definite în Configurare I/O din I/O de siguranță. Cele care sunt rezervate vor avea numele funcției de siguranță în locul numelui implicit sau definit de utilizator. Input-urile configurabile ce sunt rezervate pentru setările de siguranță nu pot fi activate/dezactivate și vor fi afișate doar ca LED-uri.

**I/O digitale** Toate cele opt DI-uri sunt setate independent, la High sau Low.

**I/O analogice** I/O analogice pot fi setate între 4-20mA. Aceste setări sunt persistente în cazul repornirii controlerului robotului și sunt salvate în instalare.

### 8.5.3. Indicator de alimentare cu energie

#### Descriere

Indicatorul de alimentare este o lampă care se aprinde atunci când brațul robot este pornit sau când există alimentare la cablul robotului. Când brațul robot este oprit, indicatorul de alimentare se stinge.

Indicatorul de alimentare este conectat prin outputurile digitale. Nu este o caracteristică de siguranță și nu utilizează I/O de siguranță.

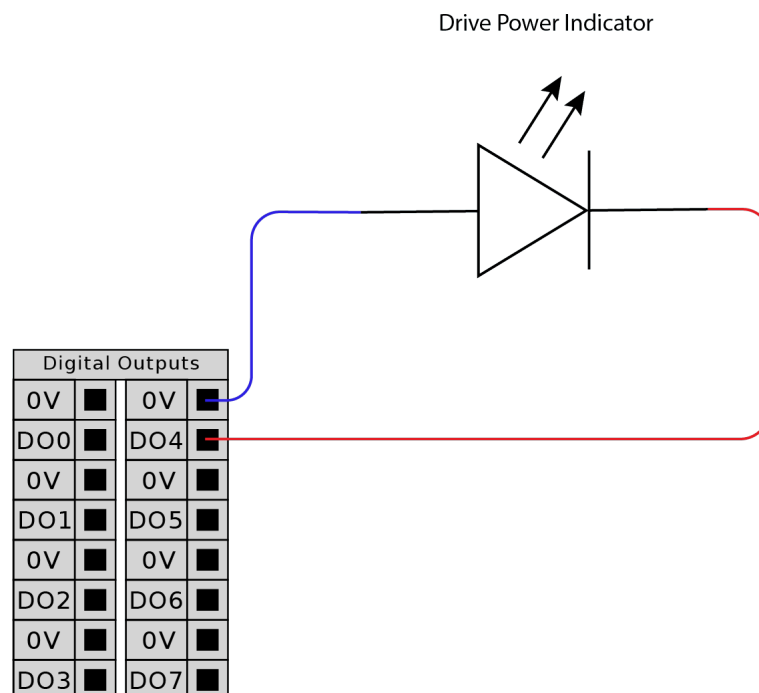
#### Indicator

Indicatorul de alimentare poate fi o lampă care poate funcționa la 24VDC.

#### Pentru a configura indicatorul

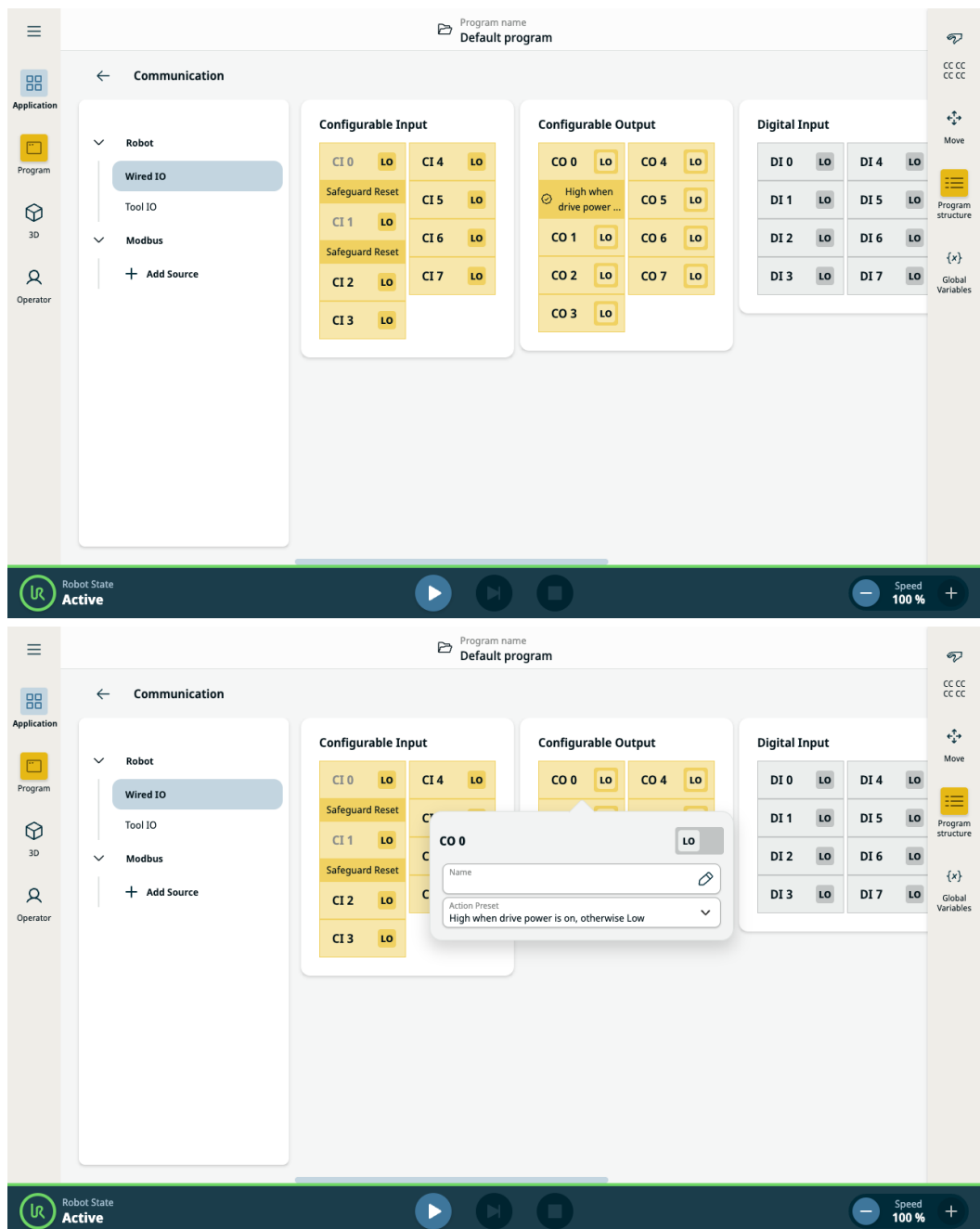
Configurarea indicatorului necesită o lampă și cabluri pentru outputuri.

1. Conectați indicatorul de alimentare la outputurile digitale, așa cum se arată în imaginea de mai jos.
2. Verificați dacă indicatorul de alimentare este conectat corect.
  - Puteți porni brațul robot și verifica dacă lampa se aprinde.
  - Puteți opri brațul robot și verifica dacă lampa se stinge.



**Pentru a configura indicatorul**

1. În meniul Navigare, atingeți **Aplicație**.
2. Selectați **Comunicații**.
3. În meniul lateral, selectați **IO prin cablu**.
4. Derulați până la tipul de output dorit și atingeți pentru a selecta una dintre următoarele opțiuni:
  - Output configurabil
  - Output digital
  - Output analogic
5. Selectați **Presetare acțiune**  
 Puteți denumi outputul selectat
6. În meniul derulant selectați **High când alimentarea acționării este pornită, în caz contrar Low**.





## 8.6. Siguranță I/O

**Siguranță I/O** Această secțiune descrie inputurile de siguranță dedicate (terminal galben cu text roșu) și I/O configurabile (terminale galbene cu text negru) când sunt configurate ca I/O de siguranță.

Dispozitivele de siguranță și echipamentele de siguranță trebuie instalate în conformitate cu instrucțiunile de siguranță și evaluarea de risc din capitolul Siguranță.

Toate I/O de siguranță sunt în pereche (redundante), deci o defecțiune la una din ele nu provoacă pierderea funcției de siguranță. Cu toate acestea, I/O de siguranță trebuie păstrate ca două ramuri separate.

Cele două tipuri de inputuri de siguranță permanente sunt:

- **Oprire de urgență robot** doar pentru echipamente de oprire de urgență
- **Oprire de siguranță** pentru dispozitive de protecție
- **3PE Stop** pentru dispozitive de protecție

**Tabel** Diferența funcțională este prezentată mai jos.

	Oprire de urgență	Oprire de siguranță	Oprire 3PE
Robotul nu se mai mișcă	Da	Da	Da
Executare program	Pauze	Pauze	Pauze
Puterea de antrenare	Oprit	Pornit	Pornit
Resetare	Manual	Automat sau manual	Automat sau manual
Frecvența de utilizare	Nefrecvent	La fiecare ciclu până la nefrecvent	La fiecare ciclu până la nefrecvent
Necesită reinițializarea	Doar eliberare frână	Nu	Nu
Categorie Oprire (IEC 60204-1)	1	2	2
Nivel de performanță al funcției de monitorizare (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

**Precauții de siguranță** Utilizați I/O configurabil pentru a seta funcționalități suplimentare de siguranță ale I/O, de ex. ieșire oprire de urgență. Utilizați interfața PolyScope pentru a defini un set configurabil de I/O pentru funcțiile de siguranță.



### ATENȚIE

Nerespectarea verificării și testării regulate a funcțiilor de siguranță poate duce la situații periculoase.

- Funcțiile de siguranță trebuie verificate înainte de punerea în funcțiune a robotului.
- Funcțiile de siguranță trebuie testate regulat.

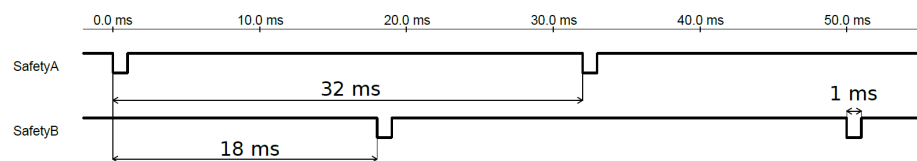
**Semnale OSSD**

Toate intrările de siguranță configurate și permanente sunt filtrate pentru a permite utilizarea echipamentului de siguranță OSSD cu impulsuri de durată mai scurtă de 3ms. Intrarea de siguranță este eşantionată la fiecare milisecundă, iar starea intrării este determinată de cel mai frecvent semnal de intrare observat în ultimele 7 milisecunde.

**Semnale de siguranță OSSD**

Puteți configura caseta de control pentru a emite impulsuri OSSD atunci când o ieșire de siguranță este inactivă/ridicată. Impulsurile OSSD detectează capacitatea casetei de control de a activa/reduce ieșirile de siguranță. Când impulsurile OSSD sunt activate pentru o ieșire, un impuls scăzut de 1 ms este generat pe ieșirea de siguranță o dată la fiecare 32 ms. Sistemul de siguranță detectează când o ieșire este conectată la o sursă de alimentare și oprește robotul.

Ilustrația de mai jos arată: timpul dintre impulsurile pe un canal (32 ms), lungimea impulsului (1 ms) și timpul de la un impuls pe un canal la un impuls pe celălalt canal (18 ms)


**Activarea OSSD pentru Ieșirea de Siguranță**

1. În **Antet**, atingeți **Instalare** și selectați **Siguranță**.
2. Sub **Siguranță**, selectați **I/O**.
3. Pe ecranul **I/O**, sub **Semnal de ieșire**, selectați caseta de validare OSSD dorită. Trebuie să atribuiți semnalul de ieșire pentru a activa casetele de selectare OSSD.

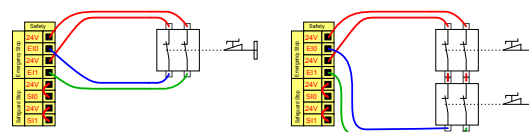
**Configurația de siguranță implicită**

Robotul este livrat cu o configurație implicită, ce permite operarea fără niciun echipament de siguranță suplimentar.

	Safety
Emergency Stop	24V E10
	24V E11
Safeguard Stop	24V S10
	24V S11

**Conectarea butoanelor de oprire de urgență**

Majoritatea aplicațiilor necesită unul sau mai multe butoane de oprire de urgență. Ilustrația de mai jos indică cum se pot conecta unul sau mai multe butoane de oprire de urgență.

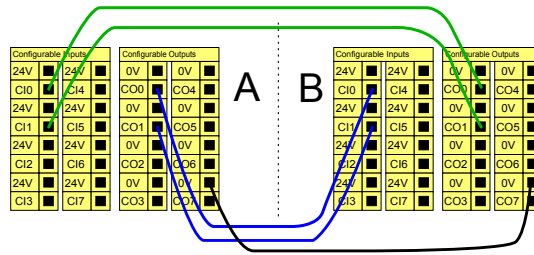


**Utilizarea în comun c opririi de urgență cu alte utilaje**

Puteți seta o funcție comună de oprire de urgență între robot și alte utilaje prin configurarea următoarelor funcții I/O prin GUI. Dacă inputul de oprire de urgență a robotului nu poate fi folosit în scopuri comune. Dacă trebuie conectați mai mult de doi roboți UR sau alte utilaje, este necesar un PLC de siguranță pentru a controla semnalele de oprire de urgență.

- Pereche de inputuri configurabile: Oprire de urgență externă.
- Pereche de outputuri configurabile: Oprire sistem.

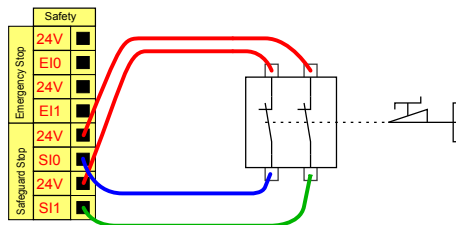
Ilustrația de mai jos arată cum roboții UR utilizează în comun funcțiile de oprire de urgență. În acest exemplu I/O-urile configurate folosite sunt CI0-CI1 și CO0-CO1.


**Oprire de siguranță cu repornire automată**

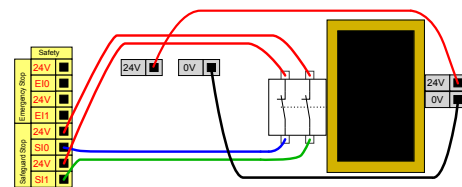
Această configurație este doar pentru aplicațiile în care operatorul nu poate trece de ușă și să o închidă în urma sa. I/O configurabil poate fi folosit pentru a configura un buton de resetare în afara ușii, pentru a reactiva mișcarea robotului. Robotul își reia mișcarea automat când semnalul de siguranță este restabilit.


**AVERTISMENT**

Nu folosiți această configurație dacă semnalul poate fi restabilit de la interiorul perimetrului de siguranță.



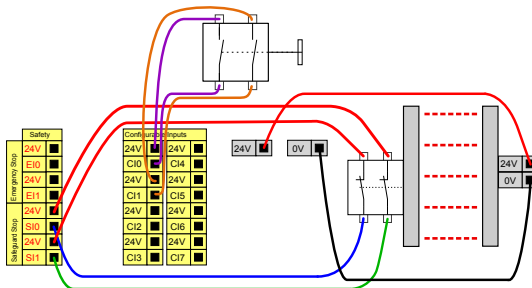
În acest exemplu este prezentat un comutator de ușă, care este un dispozitiv de protecție de bază; la acționarea sa, robotul este oprit atunci când ușa este deschisă.



În acest exemplu, un covoraș de siguranță este un dispozitiv de siguranță în cazul în care reluarea automată este adecvată. Acest exemplu este valabil și pentru un scanner de siguranță cu laser.

**Oprire de siguranță cu buton de resetare**

Dacă interfața de siguranță este folosită pentru a interfața o barieră fotoelectric, este necesară o resetare a perimetrului de siguranță. Butonul de resetare trebuie să aibă două canale. În acest exemplu, I/O configurat pentru resetare este CI0-CI1.

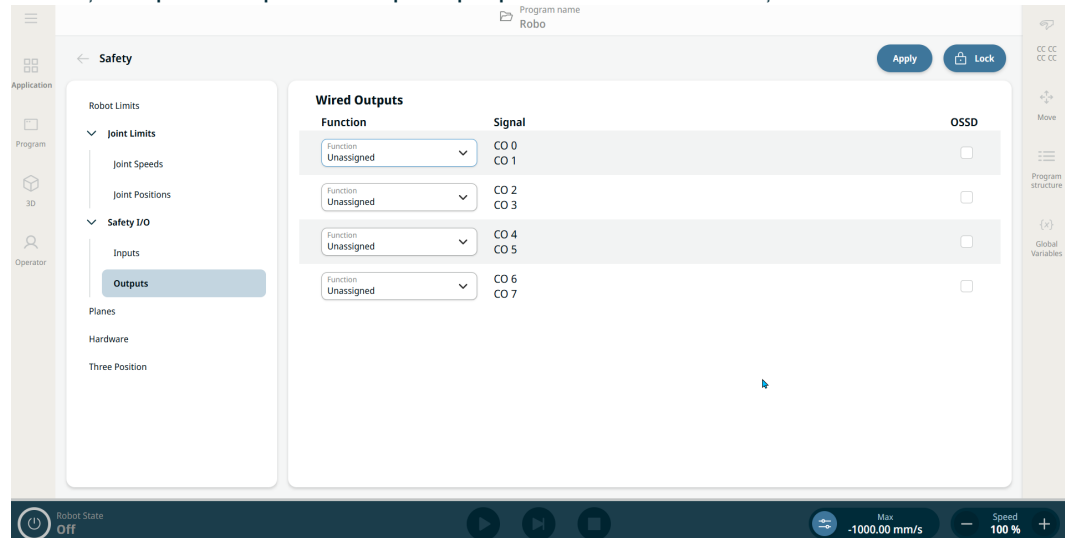


Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

## 8.6.1. Configurare I/O

### Descriere

Utilizați sub-meniul Siguranță I/O pentru a defini semnale I/O și a configura acțiuni cu ajutorul filei I/O. Tipurile de semnale I/O sunt listate sub **Inputuri** și **Outputuri**. Utilizați câmpurile de pe ecranul principal pentru a selecta o funcție de definit.



### NOTIFICARE

La pornirea programelor de la o intrare I/O sau fieldbus, robotul poate începe mișcarea din poziția în care se află, nu va fi necesară nicio deplasare manuală în primul punct de trecere cu ajutorul PolyScope.

### Resetare salvagardare

Pentru a limita numărul de semnale enumerate la **Intrare** și **Ieșire**, utilizați meniul derulant **View** pentru a modifica conținutul afișat în funcție de tipul de semnal.

### Atribuirea numelor definite de utilizator

Puteți numi semnalele de intrare și ieșire pentru a le identifica cu ușurință pe cele utilizate.

1. Selectați semnalul dorit.
2. Atingeți câmpul de text pentru a introduce un nume pentru semnal.
3. Pentru a reseta numele la valoarea implicită, atingeți **Ștergere**.

Trebuie să furnizați un nume definit de utilizator pentru un registru de uz general pentru a-l face disponibil în programul (adică pentru o comandă **Așteptați** sau expresia condițională a unei comenzi **Dacă**).

Comenzile **Wait** și **If** sunt descrise în (**Wait**) și respectiv (**If**). Puteți găsi registre de uz general denumite în selectorul **Intrare** sau **Ieșire** de pe ecranul **Editor de expresii**.

### Acțiuni I/O și controlul filei I/O

Puteți utiliza intrările/ieșirile digitale Fizice și Fieldbus pentru a declanșa acțiuni sau pentru a reacționa la starea unui program.

**Control filă I/O** Utilizați I/O Tab Control pentru a specifica dacă o ieșire este controlată pe fila I/O (fie de programatori, fie atât de operatori, cât și de programatori) sau dacă este controlată de programele robotului.

Mod de funcționare  
 Mod redus  
 Resetare salvagardare  
 Comutator cu 3 poziții  
 Input Deplasare liberă activat

**Ațiuni de intrare disponibile**

Comandă	Ațiune
Start	Pornește sau reia programul curent de pe o margine în creștere (activat doar în Control de la distanță)
Stop	Oprește programul curent pe o margine în creștere
Pauză	Înterupe programul curent pe o margine în creștere
Deplasare liberă	Când intrarea este ridicată, robotul intră în freedrive (similar cu butonul freedrive). Intrarea este ignorată dacă alte condiții nu permit acționarea liberă.



**AVERTISMENT**

Dacă robotul este oprit în timpul utilizării acțiunii de intrare Start, robotul se deplasează încet la primul punct de trecere al programului înainte de a executa programul respectiv. Dacă robotul este pus în pauză în timpul utilizării acțiunii de intrare Start, robotul se deplasează încet în poziția din care a fost pus în pauză înainte de a relua programul.

**Ațiuni de ieșire disponibile**

Ațiune	Stare ieșire	Starea programului
Scăzut atunci când nu funcționează	Scăzută	Oprit sau întrerupt
Ridicat atunci când nu rulează	Ridicată	Oprit sau întrerupt
Ridicat în timpul funcționării, scăzut în timpul opririi	Scăzută Ridicată	Rulează, Oprit sau întrerupt
Scăzut la oprirea neprogramată	Scăzută	Program încheiat neprogramat
Scăzut la oprirea neprogramată, în caz contrar Ridicat	Scăzută Ridicată	Program încheiat neprogramat Alergare, oprire sau pauză
Impuls continuu	Alternează între ridicat și scăzut	Rularea (întrerupeți sau opriți programul pentru a menține starea de puls)

**Cauză închidere program**

O încetare neprogramată a programului poate apărea din oricare dintre motivele enumerate mai jos:

- Oprește robot
- Defecțiune
- Încălcare
- Excepție privind timpul de funcționare

## 8.6.2. Utilizarea I/O pentru selectarea modului

### Descriere

Robotul poate fi configurat pentru a comuta între modurile de funcționare fără a utiliza Dispozitivul de învățare. Acest lucru înseamnă că utilizarea TP este interzisă atunci când treceți de la modul Automat la modul Manual, sau de la modul Manual la modul Automat.

Comutarea modurilor fără utilizarea dispozitivului de învățare necesită configurarea I/O de siguranță și un dispozitiv secundar ca selector de mod.

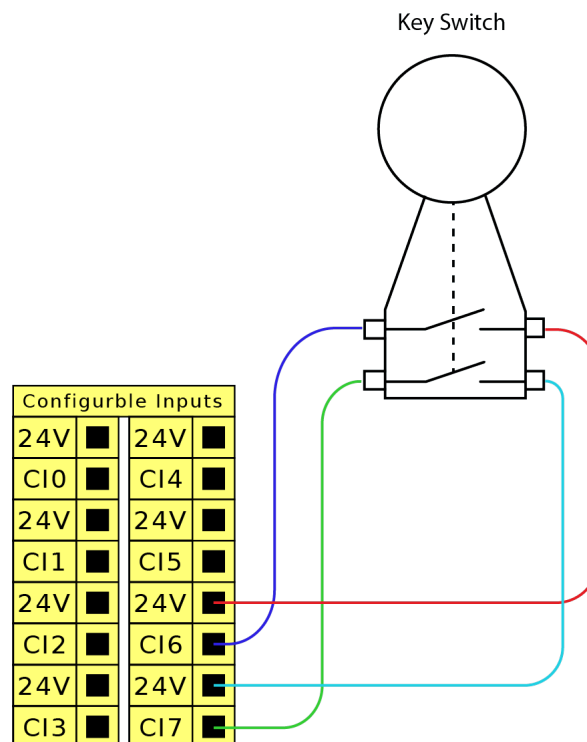
### Selector mod

Selectorul de mod poate fi un comutator cu cheie cu o amplasare electrică redundantă sau cu semnale de la un PLC de siguranță dedicat.

### Pentru a utiliza selectorul de mod

Utilizarea selectorului de mod, cum ar fi un comutator cu cheie, împiedică utilizarea TP pentru a comuta între moduri.

1. Conectați selectorul de mod la inputuri așa cum se arată în imaginea de mai jos.
2. Verificați dacă selectorul de mod este conectat și configurat corect.



**Pentru a configura inputurile de siguranță conectate**

Configurarea inputurilor de siguranță pentru conexiunea secundară a dispozitivului necesită deblocarea ecranului cu I/O de siguranță.

1. În meniul Navigare, atingeți **Aplicație**.
2. Selectați **Siguranță**.
3. În partea de jos a ecranului, apăsați **Deblocare**.  
Când vi se cere, introduceți parola pentru a debloca ecranul Siguranță.  
Dacă nu ați definit anterior o parolă, utilizați parola implicită: `ursafe`.
4. La I/O Siguranță, selectați **Inputuri**.
5. Selectați unul dintre semnalele de input atingând una dintre opțiunile derulante din Input.
6. În lista derulantă, selectați **Mod operațional**.
7. Atingeți **Aplicare** și permiteți repornirea robotului.
8. Apăsați **Confirmare Configurație de siguranță**.

Acum puteți utiliza doar dispozitivul secundar pentru a selecta și/sau comuta între modurile de funcționare.

Odată ce inputul este atribuit dispozitivului secundar, comutarea modurilor din TP este dezactivată. Dacă se încearcă utilizarea TP pentru a comuta modurile, apare un mesaj care confirmă că TP nu poate fi utilizat pentru a schimba modul de operare.

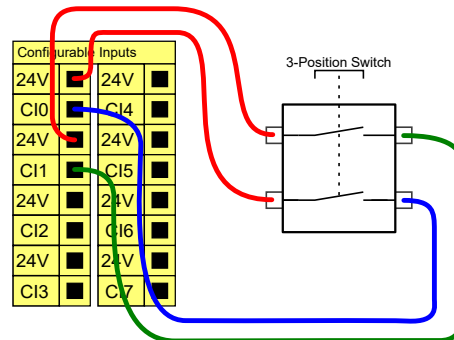
### 8.6.3. Dispozitiv de activare cu trei poziții

#### Descriere

Brațul robot este echipat cu un dispozitiv de activare sub forma 3PE TP. Caseta de comandă acceptă următoarele configurații de dispozitive de activare:

- Dispozitiv de învățare 3PE
- Dispozitiv de activare cu trei poziții extern
- Dispozitiv de activare cu trei poziții extern și 3PE TP

Ilustrația de mai jos arată cum se conectează un Dispozitiv de activare cu trei poziții.



Notă: Cele două canale de intrare pentru intrarea dispozitivului de activare cu trei poziții au o toleranță la deviație de 1 secundă.



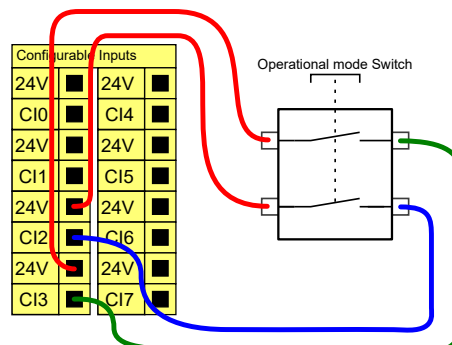
#### NOTIFICARE

Sistemul de siguranță de la roboții UR nu acceptă dispozitive de activare cu trei poziții externe multiple.

#### Comutator mod operațional

Utilizarea unui Dispozitiv de activare cu trei poziții necesită utilizarea unui comutator de Mod operațional.

Ilustrația de mai jos prezintă un comutator de mod operațional.



### 8.6.4. Semnale I/O de siguranță

**Descriere**

I/O sunt împărțite între inputuri și outputuri, ce sunt împerecheate astfel încât fiecare funcție asigură o capacitate PLd de Categoria 3.

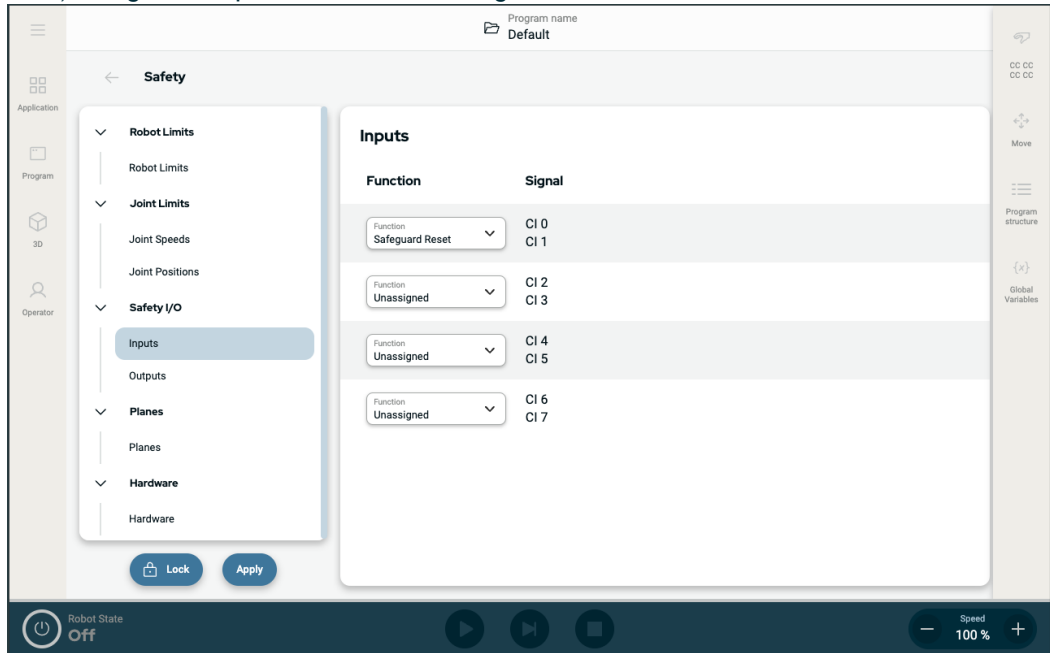
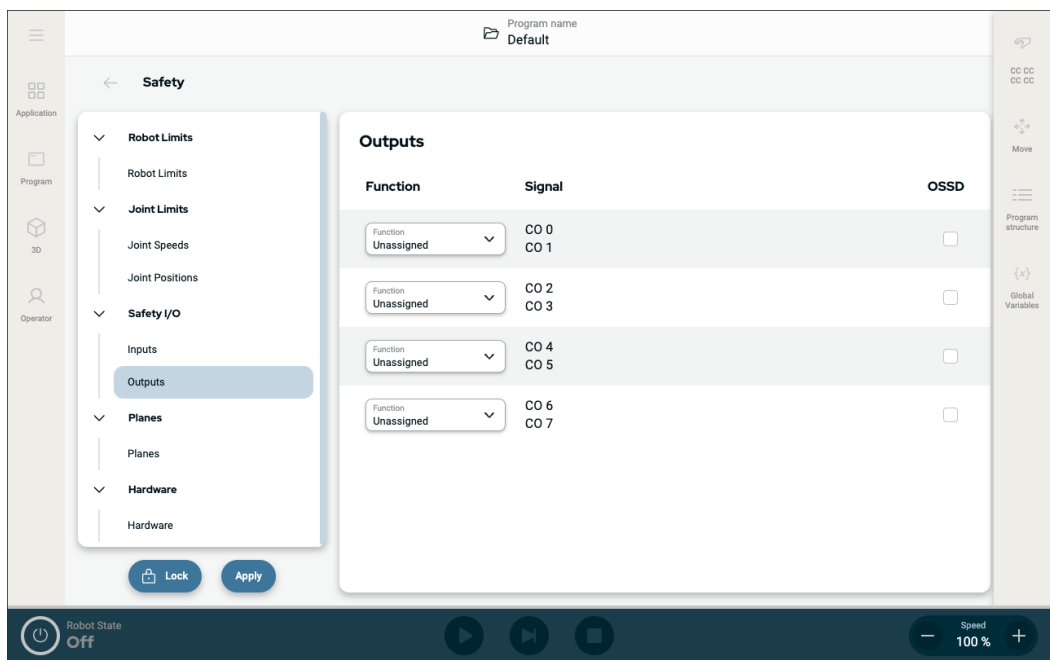


Figura 1.3: Ecranul PolyScope X afișând semnalele de input.



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

**Semnale input**      Inputurile sunt descrise în tabelele de mai jos:

Buton de oprire de urgență	Efectuează o Oprire de categoria 1 (IEC 60204-1), informând alte utilaje utilizând output-ul Oprire sistem, dacă acest output este definit. O oprire este inițiată în orice modul conectat la ieșire.
Oprire de urgență robot	Efectuează o Oprire Categoria 1(IEC 60204-1) prin intermediul inputului de la caseta de comandă, informând alte utilaje utilizând outputul Oprire de urgență a sistemului, dacă acest output este definit.
Oprire de urgență externă	Efectuează o Oprire de categoria 1 (IEC 60204-1) numai pe robot.
Redus	Toate limitele de siguranță pot fi aplicate în timp ce robotul utilizează o configurație de mod <b>Normal</b> sau o configurație de mod <b>Redus</b> . Când este configurat, un semnal low trimis la inputuri face ca sistemul de siguranță să treacă în configurația pentru modul Redus. Brațul robot decelerează pentru a respecta parametrii pentru modul Redus. Sistemul de siguranță garantează că robotul este în limitele modului Redus mai puțin de 0,5s după declanșarea semnalului pe input. Dacă brațul robot continuă să încalce oricare din limitele modului Redus, este declanșată o Oprire Categoria 0. Planurile de declanșare pot de asemenea provoca trecerea la configurația pentru modul Redus. Sistemul de siguranță trece la configurația pentru modul Normal în același mod.

**Semnale input**      Inputurile sunt descrise în tabelele de mai jos

Mod de funcționare	Atunci când este utilizată o selecție a modului extern, acesta comută între modul <b>Automat</b> și modul <b>Manual</b> . Robotul este în modul Automat atunci când intrarea este <i>low</i> și în modul Manual atunci când intrarea este <i>high</i> .
Resetare salvagardare	Revine dintr-o stare Oprere de siguranță când apare un front crescător pe inputul de Resetare de siguranță. Când survine o Oprere de siguranță, acest output asigură continuarea stării de Oprere de siguranță până la declanșarea unei resetări.
Siguranță	O oprire declanșată de un input de siguranță. Efectuează o Oprere de categoria 2 (IEC 60204-1) în toate modurile, atunci când este declanșată de o Protecție.
Oprere automată a protecției modului	Efectuează o Oprere de categoria 2 (IEC 60204-1) NUMAI în modul Automat. Oprere de siguranță în modul Automat poate fi selectată numai când un dispozitiv de activare cu trei poziții este configurat și instalat.
Resetare automată a protecției modului	Revine dintr-o stare Oprere de siguranță în modul Automat când apare un front crescător pe inputul de Resetare de siguranță în modul Automat.
Freedrive pe robot	Puteți configura inputul pentru Deplasare liberă pentru a activa și utiliza modul Deplasare liberă fără a apăsa butonul Freedrive de pe un TP standard, sau fără a fi nevoie să apăsați și să mențineți apăsat oricare dintre butoanele de pe 3PE TP în poziția de apăsare ușoară.



#### AVERTISMENT

Când resetarea de siguranță implicită este dezactivată, o resetare automată are loc atunci când protecția nu mai declanșează o oprire.

Acest lucru se poate întâmpla dacă o persoană trece prin câmpul de protecție.

Dacă o persoană nu este detectată de dispozitivul de protecție și persoana este expusă pericolelor, resetarea automată este interzisă de standarde.

- Utilizați resetarea externă pentru a asigura faptul că resetarea se poate face numai atunci când o persoană nu este expusă pericolelor.



#### AVERTISMENT

Când Oprere de siguranță în modul Automat este activată, oprirea de siguranță nu este declanșată în modul Manual.

**Semnale de output**

Toate outputurile de siguranță trec în low în cazul unei încălcări sau defecțiuni a sistemului de siguranță. Aceasta înseamnă că outputul Oprere sistem inițiază o oprire chiar și atunci când nu este declanșată o oprire de urgență E-stop.

Puteți aplica următoarele funcții de Siguranță pentru semnale de output. Toate semnalele revin la low când starea care a declanșat semnalul high s-a încheiat:

1Oprere sistem	Semnalul este <i>Low</i> când sistemul de siguranță a fost declanșat într-o stare de oprire de către inputul Oprere de urgență robot sau de butonul de Oprere de urgență. Pentru a evita blocajele, dacă starea Oprit de urgență este declanșată de inputul de Oprere sistem, semnalul low nu va fi emis.
Deplasarea robotului	Semnalul este <i>scăzut</i> dacă robotul se mișcă, în caz contrar ridicat.
Robotul nu se oprește	Semnalul este <i>ridicat</i> atunci când robotul este oprit sau în curs de oprire din cauza unei opriri de urgență sau a unei opriri de siguranță. Altfel logica va fi redusă.
Redus	Semnalul este <i>Low</i> atunci când parametrii reduși sunt activi sau dacă inputul de siguranță este configurat cu un input redus și semnalul este în prezent low. În celelalte cazuri, semnalul este high.
Neredus	Acesta este inversul modului Redus, definit mai sus.
Dispozitiv de activare cu 3 poziții	În modul Manual, pentru a deplasa robotul, trebuie apăsat butonul central de poziționare de pe un dispozitiv de activare extern cu 3 poziții și menținut în poziția intermediară. Dacă utilizați un dispozitiv de activare încorporat cu 3 poziții, butonul trebuie apăsat lung în poziția mediană pentru a muta robotul.
Locuință sigură	Semnalul este <i>High</i> dacă brațul robot este oprit în Poziția inițială de siguranță configurată. În caz contrar, semnalul este <i>scăzut</i> . Acest mod este adesea folosit atunci când roboții UR sunt integrați cu roboți mobili.


**NOTIFICARE**

Un utilaj extern ce primește starea Oprere de Urgență de la robot prin outputul de Oprere de Urgență Sistem trebuie să fie conform cu ISO 13850. Acest lucru este necesar în special în configurațiile în care intrarea de oprire de urgență a robotului este conectată la un dispozitiv extern de oprire de urgență. În astfel de cazuri, outputul de Oprere sistem devine high când se eliberează dispozitivul extern de Oprere de urgență. Acest lucru implică faptul că starea de oprire de urgență la utilajul extern va fi resetată fără a fi necesară nicio acțiune manuală din partea operatorului robotului. Prin urmare, pentru a respecta standardele de siguranță, utilajele externe trebuie să necesite acțiune manuală pentru a fi reluate.

<sup>1</sup>Oprere sistem a fost cunoscută anterior ca "Oprere de urgență sistem" pentru roboții Universal Robots. PolyScope poate afișa „Oprere de urgență sistem”.



## 8.7. I/O digital scop general

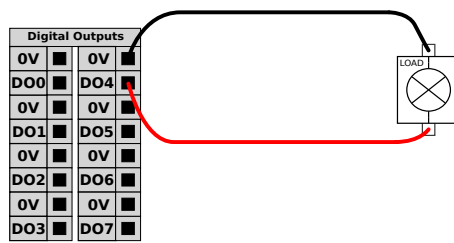
**Descriere** Ecranul de pornire conține setările pentru încărcarea și pornirea automată a unui program implicit, și pentru auto-inițializarea brațului robot la pornire.

**I/O digital scop general** Această secțiune descrie I/O 24V de scop general (terminale gri) și I/O configurabile (terminale galbene cu text negru) când nu sunt configurate ca I/O de siguranță.

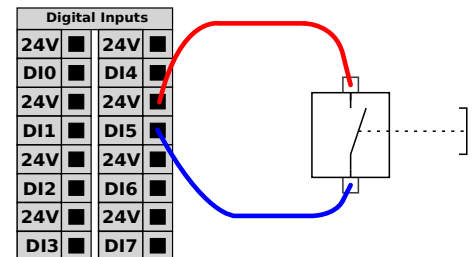
I/O de scop general poate fi folosit pentru a antrena echipamente precum releele pneumatice direct sau pentru comunicarea cu alte sisteme PLC. Toate outputurile digitale pot fi dezactivate automat când executarea programului este oprită.

În acest mod, ieșirea este întotdeauna scăzută când programul nu rulează. Exemplele sunt prezentate în următoarele sub-secțiuni.

Aceste exemple folosesc ieșiri digitale obișnuite însă se pot folosi și ieșiri configurabile dacă nu sunt configurate să efectueze o funcție de siguranță.



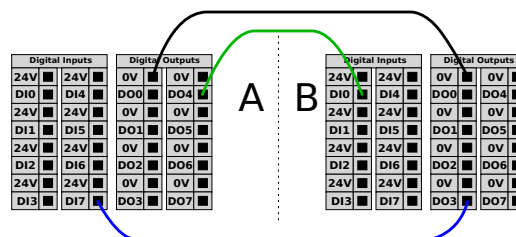
În acest exemplu se prezintă modul de controlare al sarcinii de la un output digital, dacă este conectat.



În acest exemplu, un buton simplu este conectat la un output digital.

**Comunicațiile cu celelalte utilaje sau PLC-uri**

I/O digital poate fi folosit pentru a comunica cu alte echipamente dacă s-a stabilit un GND comun (0V) și dacă utilajul folosește tehnologie PNP, vezi mai jos.



### 8.7.1. Control PORNIT/OPRIT de la distanță

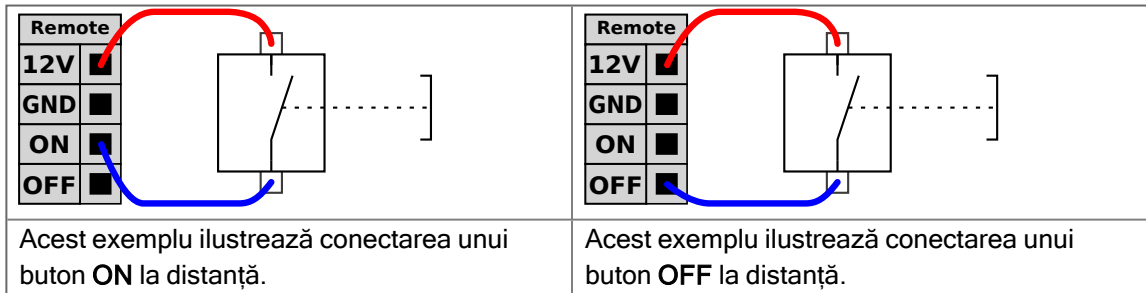
**Descriere** Folosiți controlul la distanță **PORNIT/OPRIT** pentru a porni și opri caseta de comandă fără a folosi dispozitivul de învățare. Este folosit de obicei:

- Când dispozitivul de învățare este inaccesibil.
- Când sistemul PLC trebuie să aibă control complet.
- Când mai mulți roboți trebuie porniți sau opriți simultan.

**Control la distanță** Controlul **PORNIT/OPRIT** de la distanță asigură o sursă suplimentară de 12V care este ținută activă când caseta de comandă este oprită. Inputul **PORNIT** are doar scopul unei activări de scurtă durată și funcționează în același mod ca și butonul **PUTERE**. Inputul **OPRIT** poate fi apăsat cât se dorește. Folosiți o caracteristică software pentru a încărca și a porni automat programele.

Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
[12V - GND]	Tensiune	10	12	13	V
[12V - GND]	Curent	-	-	100	mA
[PORNIT / OPRIT]	Tensiune inactivă	0	-	0.5	V
[PORNIT / OPRIT]	Tensiune activă	5	-	12	V
[PORNIT / OPRIT]	Curent intrare	-	1	-	mA
[ON]	Timp activare	200	-	600	ms



**ATENȚIE**

Menținerea apăsată a butonului de alimentare **OPREȘTE** caseta de comandă fără a salva.

- Nu apăsați și țineți apăsat inputul **PORNIT** sau butonul **PORNIRE** fără a salva.
- Trebuie să folosiți intrarea **OPRIT** pentru controlul de la distanță al opririi, pentru a permite casetei de comandă să salveze fișierele deschise și să realizeze oprirea corect.

## 8.8. I/O analogic scop general

### Descriere

Interfața I/O analogic este terminalul verde. Poate fi folosită pentru a seta sau măsura tensiunea (0-10V) sau curentul (4-20mA) de la și la alt echipament.

Pentru o precizie maximă, sunt recomandate următoarele direcții.

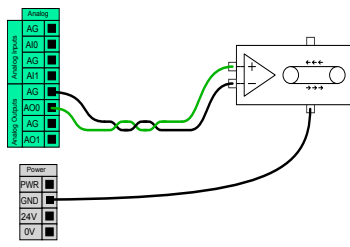
- Folosiți terminalul AG cel mai apropiat de I/O. Perechea utilizează un filtru de mod comun.
- Folosiți același GND (0V) pentru echipament și caseta de comandă. I/O analogic nu este izolat galvanic de caseta de comandă.
- Folosiți un cablu ecranat sau o pereche răsucită. Conectați ecranarea de la terminalul GND la terminalul denumit **Putere**.
- Folosirea echipamentului ce funcționează în modul curent. Semnalele curente sunt mai puțin sensibile la interferențe.

### Specificații electrice

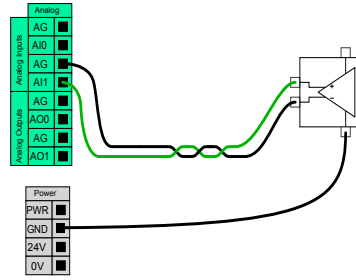
În interfața grafică (GUI) puteți selecta modurile de intrare. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos.

Terminale	Parametru	Min	Tip	Max	Unit
<i>Input analogic în modul curent</i>					
[AIx - AG]	Curent	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Rezistență	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Rezoluție	-	12	-	bit
<i>Input analogic în modul tensiune</i>					
[AIx - AG]	Tensiune	0	-	10	V
[AIx - AG]	Rezistență	-	10	-	Kohm
[AIx - AG]	Rezoluție	-	12	-	bit
<i>Output analogic în modul curent</i>					
[AOx - AG]	Curent	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Tensiune	0	-	24	V
[AOx - AG]	Rezoluție	-	12	-	bit
<i>Output analogic în modul tensiune</i>					
[AOx - AG]	Tensiune	0	-	10	V
[AOx - AG]	Curent	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Rezistență	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Rezoluție	-	12	-	bit

**Output  
analogic și  
Input  
analogic**



Acest exemplu ilustrează controlarea unei benzi transportoare cu un input de control analogic al vitezei.



Acest exemplu ilustrează conectarea unui senzor analogic.

## 9. Integrarea atașamentului final

**Descriere** Atașamentul final poate fi denumit și sculă sau piesa de prelucrat în acest manual.



### NOTIFICARE

UR furnizează documentație pentru integrarea atașamentului final cu brațul robotului.

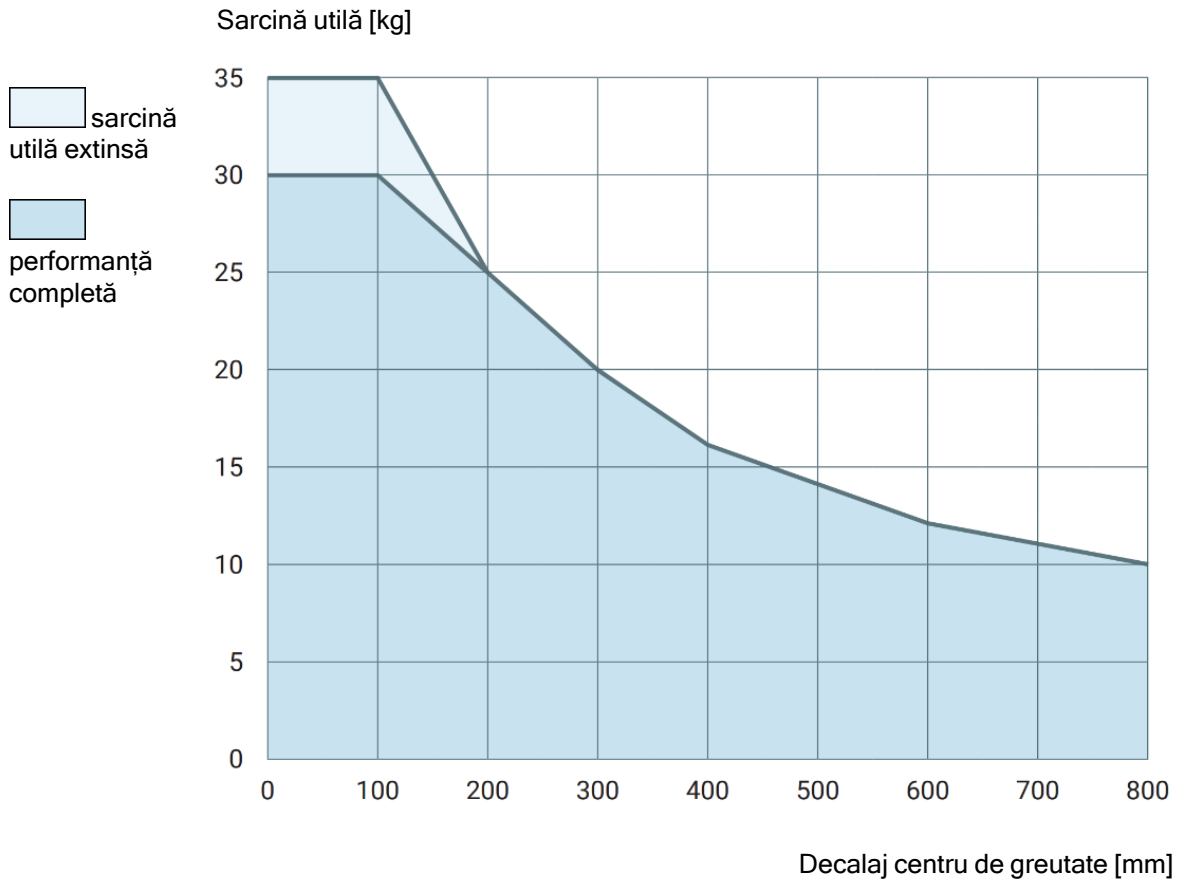
- Consultați documentația specifică atașamentului final/sculei/pieseii de prelucrat pentru montare și conectare.

### 9.1. Sarcină utilă maximă

**Descriere** Sarcina utilă nominală a brațului robotului depinde de offsetul centrului de greutate (CoG) al sarcinii utile, așa cum se arată mai jos. Offsetul centrului de greutate este definit ca distanța dintre centrul flanșei sculei și centrul de greutate al sarcinii utile atașate.

Brațul robot poate permite un offset lung al centrului de greutate dacă sarcina utilă este plasată sub flanșa sculei. De exemplu, atunci când calculați masa sarcinii utile într-o aplicație de preluare și plasare, luați în considerare atât dispozitivul de prindere, cât și piesa de prelucrat.

Capacitatea robotului de a accelera poate fi redusă dacă CoG al sarcinii utile depășește raza de acțiune și sarcina utilă a robotului. Puteți verifica raza de acțiune și sarcina utilă a robotului în Specificații tehnice.

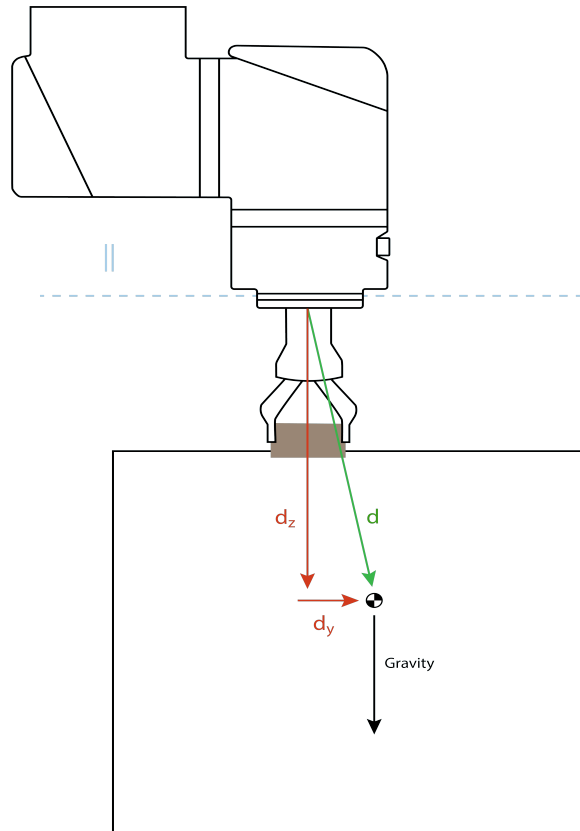


*Relația dintre sarcina utilă nominală și offsetul centrului de greutate.*

**Creșterea  
capacității  
sarcinii utile**

Brațul robot poate lucra cu sarcini utile mai mari și offseturi mai lungi ale CoG, dacă sarcina utilă este plasată sub flanșa sculei. Puteți crește capacitatea maximă a sarcinii utile a brațului robot, conform următoarelor criterii:

- Mișcarea cu sarcină utilă mare este realizată cu scula orientată vertical în jos, așa cum se întâmplă adesea în aplicațiile de paletizare.
- CoG pentru sarcina utilă se află în raza de acțiune orizontală nominală a robotului.
- Offsetul CoG în planul orizontal XY nu depășește curba sarcinii utile extinse (decalajele lungi pe axa Z, depășirea curbei sarcinii utile nu reprezintă o problemă).



*Exemplu de calcul al decalajului centrului de greutate pe orizontală.*

După cum este ilustrat mai sus, decalajul orizontal al sarcinii utile  $d_y$  trebuie să se încadreze în curba sarcinii utile.

Sarcina utilă extinsă este posibilă pentru orice orientare a montării robotului.

Creșterea capacității maxime a sarcinii utile poate face ca robotul să se miște cu viteze reduse și accelerație mai mică. Sarcina mai mare pe articulații poate limita unele mișcări în interiorul razei de lucru a robotului. Software-ul robotului asigură automat că limitele mecanice ale robotului nu sunt depășite.


**NOTIFICARE**

Utilizarea gamei extinse de sarcini utile nu anulează garanția pentru acest robot.

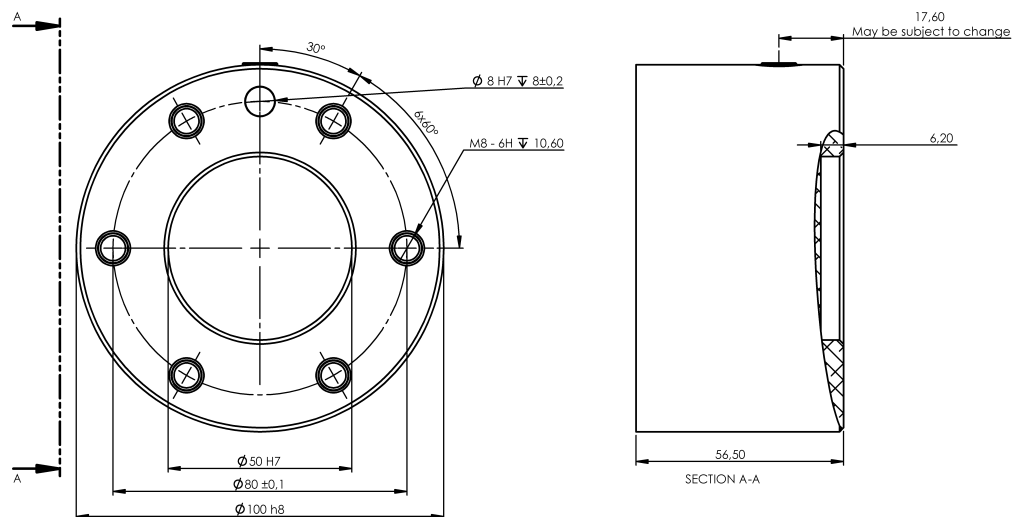
**Inerția sarcinii utile** Puteți configura sarcini utile cu inerție ridicată, dacă sarcina utilă este setată corect. Software-ul controlerului reglează automat accelerațiile atunci când sunt configurați următorii parametri:

- Masă sarcină utilă
- Centrul de greutate
- Inerția

Puteți utiliza URSim pentru a evalua accelerațiile și perioadele de ciclu ale mișcărilor robotului cu o sarcină utilă specifică.

## 9.2. Securizarea sculei

**Descriere** Scula sau piesa de prelucrat este montată pe flanșa de ieșire a sculei (ISO), la vârful robotului.



Dimensiunile și șablonul pentru găurile de pe flanșa sculei. Toate cotele sunt în milimetri.

**Flanșă sculă** Flanșa de ieșire a sculei (ISO 9409-1) este locul unde scula se montează la vârful robotului. Se recomandă folosirea unei găuri radiale pentru știftul de poziționare în scopul evitării supra-strângerii, menținând totodată precizia de poziționare.



### ATENȚIE

Șuruburile M8 foarte lungi pot apăsa pe fundul flanșei sculei provocând scurt-circuitarea robotului.

- Pentru montarea sculei, nu folosiți șuruburi mai lungi de 7 mm.

**AVERTISMENT**

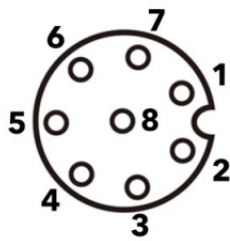
Strângerea necorespunzătoare a șuruburilor poate provoca vătămări corporale în cazul desprinderii flanșei adaptorului și/sau a atașamentului final.

- Asigurați-vă că scula este fixată adecvat și asigurată.
- Asigurați-vă că scula este construită astfel încât să nu genereze situații periculoase prin scăparea neașteptată a piesei.

### 9.3. I/O sculă

**Conector sculă**

Conectorul pentru sculă ilustrat mai jos asigură alimentarea și semnalele de comandă pentru dispozitivele de prindere și senzorii folosiți la o anumită sculă pentru robot. Conectorul pentru sculă este o mufă mamă cu opt pini și este situat lângă flanșa sculei de pe Încheietura 3. Cele opt fire din interiorul conectorului deserveșc diferite funcții, enumerate în tabelul de mai jos:

	Pin #	Semnal	Descriere
	1	AI3 / RS485-	Analogic în 3 sau RS485-
	2	AI2 / RS485+	Analogic în 2 sau RS485+
	3	TO0/PWR	Ieșiri digitale 0 sau 0V/12V/24V
	4	TO1/GND	Ieșiri digitale 1 sau Împământare
	5	Tensiune	0V/12V/24V
	6	TI0	Intrări digitale 0
	7	TI1	Intrări digitale 1
	8	GND	Împământare



**NOTIFICARE**

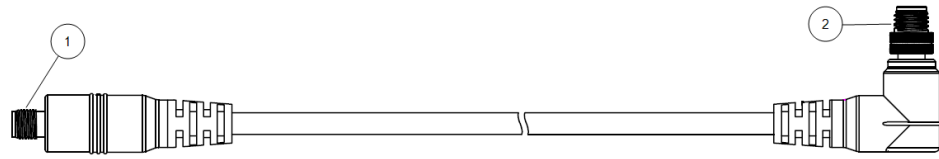
Conectorul pentru sculă trebuie strâns de mână, la maxim 0,4 Nm.

**Accesorii I/O pentru sculă**

I/O sculă pentru toți roboții Universal Robots poate necesita un accesoriu pentru a facilita conectarea cu sculele. Puteți utiliza un Adaptor pentru cablu sculă.

**Adaptor  
cablu  
sculă**

Adaptorul pentru cablu sculă este accesoriul electronic care asigură compatibilitatea între interfața I/O a sculei și scule.



1	Se conectează la scula/efectorul final.
2	Se conectează la robot.


**AVERTISMENT**

Conectarea adaptorului pentru cablului sculei la un robot sub tensiune poate duce la răniri.

- Conectați adaptorul la sculă/efectorul final înainte de a conecta adaptorul la robot.
- Nu alimentați robotul dacă adaptorul pentru cablu sculei nu este conectat la sculă/efectorul final.

Cele opt fire din interiorul adaptorului pentru cablu sculă deservește diferite funcții, enumerate în tabelul de mai jos:

	Pin #	Semnal	Descriere
	1	AI2 / RS485+	Analogic în 2 sau RS485+
	2	AI3 / RS485-	Analogic în 3 sau RS485-
	3	TI1	Intrări digitale 1
	4	TI0	Intrări digitale 0
	5	Tensiune	0V/12V/24V
	6	TO1/GND	Ieșiri digitale 1 sau Împământare
	7	TO0/PWR	Ieșiri digitale 0 sau 0V/12V/24V
	8	GND	Împământare


**ÎMPĂMÂNTARE**

Flanșa sculei este conectată la GND (împământare).

### 9.3.1. Specificații instalare I/O sculă

#### Descriere

Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos. Accesați I/O sculă în fila Instalare pentru a seta sursa de alimentare internă la 0V, 12V sau 24V.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune de alimentare în modul 24V	23,5	24	24,8	V
Tensiune de alimentare în modul 12V	11,5	12	12,5	V
Curent de alimentare (un singur pin)*	-	1000	2000**	mA
Curent de alimentare (dublu pin)*	-	2000	2000**	mA
Sarcină capacitivă de alimentare	-	-	8000***	uF

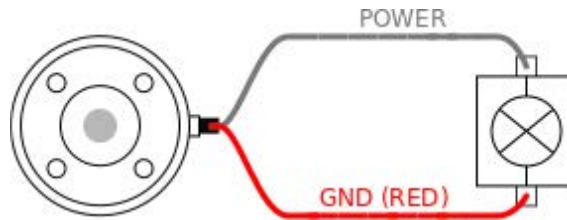
\* Se recomandă insistent utilizarea unei diode de protecție pentru sarcinile inductive.

\*\* Vârf pentru max 1 secundă, ciclul de funcționare max: 10%. Curentul mediu pe 10 secunde nu trebuie să depășească curentul tipic.

\*\*\* Când alimentarea cu energie electrică a sculei este activată, va exista un timp de pornire progresivă de 400 ms, permițând conectarea unei sarcini capacitive de 8000 uF la sursa de alimentare a sculei la pornire. Nu este permisă bransarea sarcinii capacitive la cald.

### 9.3.2. Alimentare sculă electrică

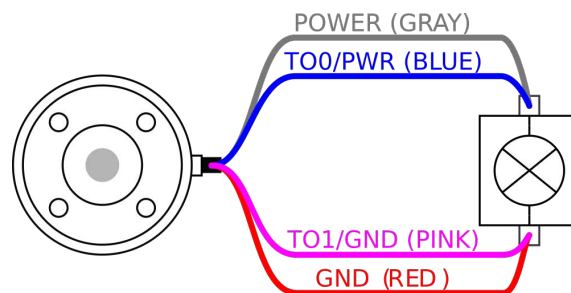
**Descriere** Accesați I/O sculă în fila Instalare



**Alimentare electrică pin dublu**

În modul de alimentare cu pin dublu, curentul de ieșire poate fi crescut conform listei din I/O sculă.

1. Din antet, atingeți **Instalare**.
2. În lista din stânga, apăsați **General**.
3. Apăsați **IO sculă** și selectați **Alimentare pe doi pini**.
4. Conectați firele Alimentare (gri) la TO0 (albastru) și Împământare (roșu) la TO1 (roz).



**NOTIFICARE**

Odată ce robotul efectuează o oprire de urgență, tensiunea este stabilită la 0 pentru ambii pini de alimentare (curentul este întrerupt).

### 9.3.3. Intrări digitale sculă

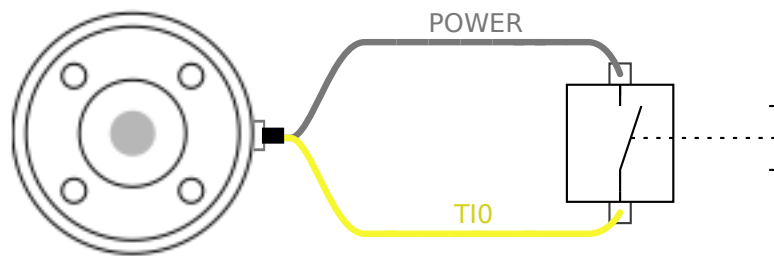
**Descriere** Ecranul de pornire conține setările pentru încărcarea și pornirea automată a unui program implicit, și pentru auto-inițializarea brațului robot la pornire.

**Tabel** Intrările digitale sunt implementate ca PNP cu rezistoare la masă. Aceasta înseamnă că o intrare flotantă va fi întotdeauna scăzută. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune input	-0,5	-	26	V
Tensiune logică scăzută	-	-	2,0	V
Tensiune logică crescută	5,5	-	-	V
Rezistență intrare	-	47k	-	$\Omega$

**Utilizarea  
Intrărilor digitale  
ale  
instrumentului**

Acest exemplu ilustrează conectarea unui simplu buton.



### 9.3.4. Ieșiri digitale sculă

**Descriere** Ieșirile digitale susțin trei moduri diferite:

Mod	Active (activ)	Inactive (Inactiv)
Sinking (NPN)	Scăzută	Deschidere
Sourcing (PNP)	Ridicată	Deschidere
Împinge / Trage	Ridicată	Scăzută

Accesați I/O sculă din tabul Instalare pentru a configura modul de ieșire al fiecărui pin. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos:

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune când e deschis	-0,5	-	26	V
Tensiune la coborâre 1A	-	0,08	0,09	V
Curent la debitare/absorbție	0	600	1000	mA
Curent prin GND	0	1000	3000*	mA



#### NOTIFICARE

Odată ce robotul efectuează o oprire de urgență, ieșirile digitale (DO0 și DO1) sunt dezactivate (Z ridicat).

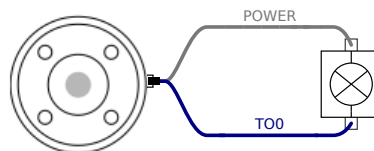


#### ATENȚIE

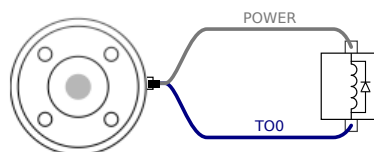
Ieșirile digitale din sculă nu sunt limitate ca curent. Depășirea datelor specificate poate cauza pagube permanente.

#### Folosirea ieșirilor digitale sculă

Exemplul de mai jos ilustrează modul de pornire și încărcare la utilizarea unei surse de alimentare interne de 12V sau 24V. Tensiunea de ieșire la tabul I/O trebuie să fie definită. Există tensiune între conexiunea PUTERE și ecranare/mpământare, chiar dacă sarcina este oprită.



Se recomandă utilizarea unei diode de protecție pentru sarcinile inductive, așa cum se arată mai jos.



### 9.3.5. Intrări analogice sculă

**Descriere**

Intrările analogice pentru sculă sunt nediferențiale și pot fi setate ca tensiune (0-10V) sau curent (4-20mA) din tablul I/O. Specificațiile electrice sunt prezentate mai jos.

Parametru	Min	Tip	Max	Unit
Tensiune de intrare în modul tensiune	-0,5	-	26	V
Rezistență de intrare @ intervalul 0V la 10V	-	10,7	-	kΩ
Rezoluție	-	12	-	bit
Tensiune de intrare în modul curent	-0,5	-	5,0	V
Curent de intrare în modul curent	-2,5	-	25	mA
Rezistență de intrare @ intervalul 4mA la 20mA	-	182	188	Ω
Rezoluție	-	12	-	bit

Două exemple despre cum se folosesc intrările analogice sunt prezentate în următoarele sub-secțiuni.

**Atenție**

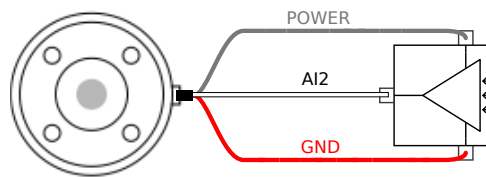


**ATENȚIE**

Intrările analogice nu sunt protejate împotriva supratensiunii în modul curent. Supracalibrarea limitei în specificația electrică poate produce pagube iremediabile la intrare.

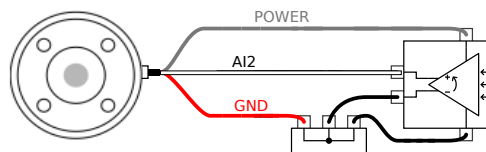
**Folosirea intrărilor analogice sculă, nediferențial**

Acest exemplu prezintă o conexiune la un senzor analogic cu o ieșire nediferențială. Ieșirea senzorului poate fi fie de curent, fie de tensiune, atâta timp cât modul de intrare al acelei intrări analogice este setat la același pe fila I/O.  
 Notă: Puteți verifica dacă un senzor cu ieșire de tensiune poate acționa rezistența internă a instrumentului sau dacă măsurarea ar putea fi nevalidă.



**Folosirea intrărilor analogice sculă, diferențial**

Acest exemplu prezintă o conexiune de senzor analogic cu o ieșire diferențială. Conectați partea de ieșire negativă la GND (0V) și funcționează în același mod ca și un senzor nediferențial.



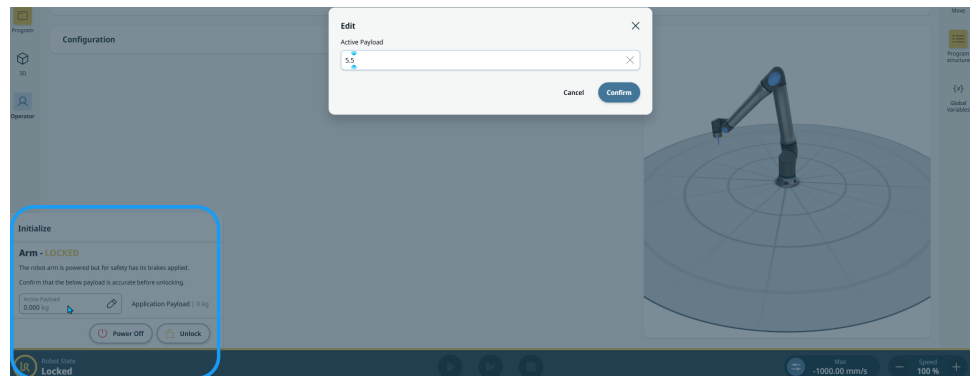
## 9.4. Setări Sarcina utilă

### 9.4.1. Setarea în siguranță a sarcinii utile active

#### Verify installation

Înainte de a folosi PolyScope X, verificați dacă brațul robot și caseta de comandă sunt instalate corect.

1. Pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul de oprire de urgență.
2. Pe ecran, atingeți **OK** când apare caseta Oprește de urgență robot.
3. Pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul de alimentare și lăsați sistemul să pornească și să încarce PolyScope X.
4. Atingeți butonul **Alimentare** din partea stânga jos a ecranului.
5. Țineți apăsat și răsucați butonul de oprire de urgență pentru a-l debloca.
6. În subsolul ecranului, verificați dacă **Starea robotului este Oprit**.
7. Ieșiți din zona de acțiune (spațiul de lucru) al brațului robot.
8. Atingeți butonul **Alimentare** de pe ecran.
9. În caseta Inițializare, atingeți **Pornire**, iar starea robotului este schimbată în **Blocat**.
10. În caseta Sarcină utilă activă, verificați masa sarcinii utile.  
Puteți verifica și dacă poziția de montare este corectă, în vizualizarea 3D.
11. Atingeți câmpul **Sarcină utilă activă** și pe ecranul principal va apărea un câmp **Editare**.
12. Introduceți sarcina activă și apăsați **Confirmare**.



13. Apăsați **Deblocare** pentru ca brațul robot să elibereze sistemul de frânare.

# 10. Configurație

---

**Descriere** Această secțiune descrie modul în care să începeți să utilizați robotul. Printre altele, prezintă pornirea ușoară a robotului, o prezentare generală a interfeței cu utilizatorul PolyScope și modul de configurare a primului dvs. program. În plus, acoperă modul de deplasare liberă și funcționarea de bază.

---

## 10.1. Setări

---

**Descriere** Setările din PolyScope X pot fi accesate prin intermediul meniului hamburger din colțul din stânga sus.

Puteți accesa următoarele secțiuni:

- Generalități
  - Parolă
  - Connection
  - Securitate
- 

**Setări generale** În setările generale, puteți schimba limba preferată, unitățile de măsură etc. De asemenea, puteți să actualizați software-ul din setările generale.

**Setări parolă** În setările parolei, puteți găsi parolele implicite și cum să le schimbați cu parolele preferate și sigure.

**Setări conexiune** În setările de conexiune, puteți seta setările de rețea, cum ar fi adresa IP, serverul DNS etc. Tot aici sunt și setările legate de UR Connect.

**Setări de securitate** Setările de securitate legate de SSH, permisiunile pentru parola de administrator și activarea/dezactivarea diferitelor servicii din software.

---

### 10.1.1. Parolă

---

**Descriere** În setările parolei din PolyScope X, puteți găsi trei tipuri diferite de parolă.

- Mod de funcționare
- Siguranță
- Admin

Este posibilă setarea aceleiași parole în toate cele trei cazuri, dar este posibilă și setarea a trei parole diferite pentru a separa accesul și opțiunile.

---

## Parola - Administrator

---

### Descriere

Toate opțiunile din secțiunea Securitate sunt protejate cu o parolă de administrator. Ecranele protejate cu parolă de administrator sunt blocate de o suprapunere transparentă, care face setările indisponibile. Accesarea secțiunii Securitate vă permite să configurați setările în următoarele ecrane:

- Secure Shell
- Permiuni
- Servicii

Setările pot fi modificate numai de administratorii desemnați. Deblocarea oricăreia dintre opțiunile din Securitate deblochează și celelalte opțiuni până când ieșiți din meniul Setări.

---

**Parola implicită** Parola implicită pentru parola de administrator este: easybot



#### NOTIFICARE

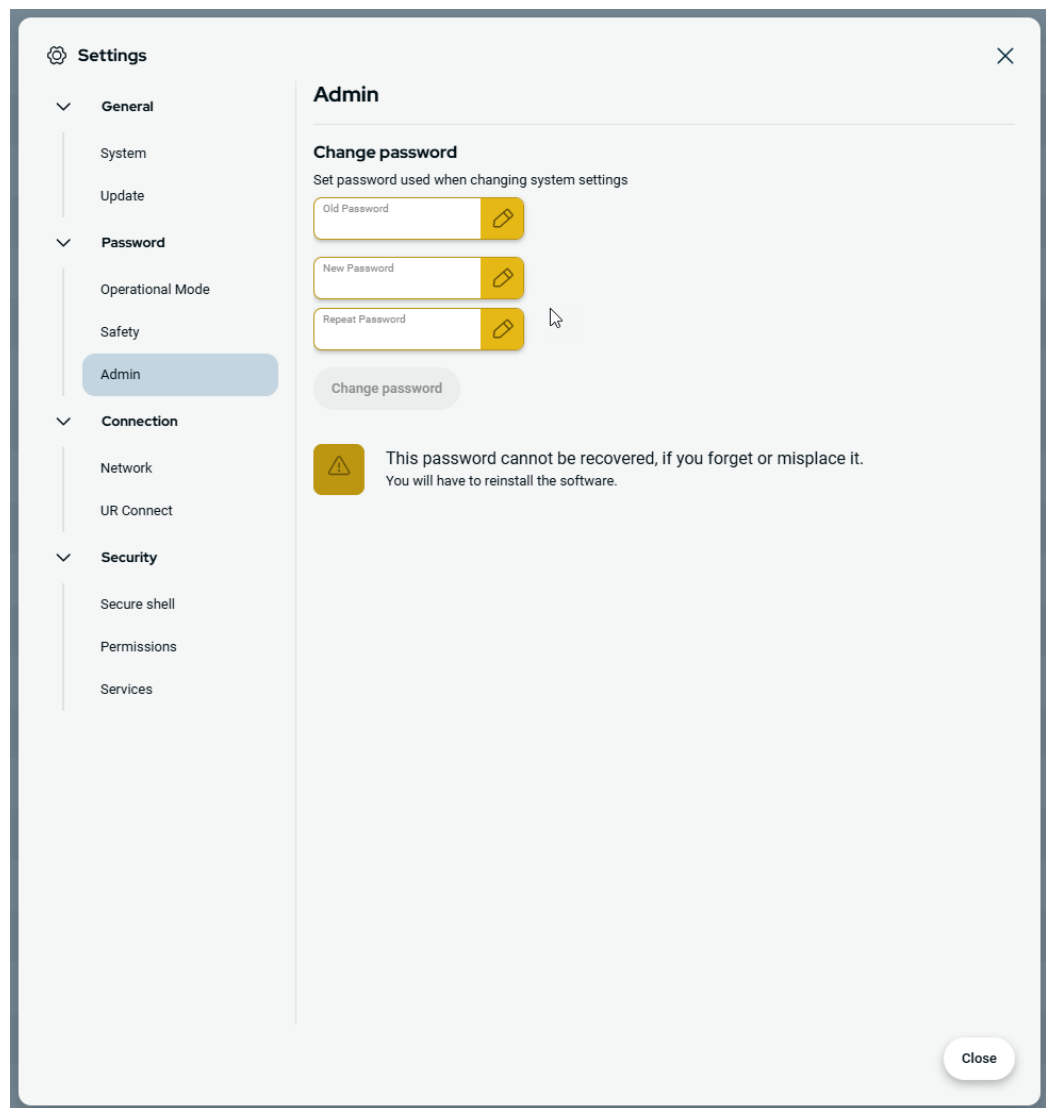
Dacă uitați parola de administrator, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată.

Va trebui să reinstalați software-ul.

### Pentru a seta parola de Administrator

Înainte de a putea utiliza parola de administrator pentru a debloca ecranele protejate, trebuie să schimbați parola implicită.

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**
2. La Parolă, atingeți **Administrator**.
3. Schimbați parola curentă de administrator cu una nouă.
  - Dacă aceasta este prima dată când accesați setarea, schimbați parola implicită de administrator de la „easybot” la o parolă nouă. Noua parolă trebuie să conțină cel puțin 8 caractere.
4. Utilizați noua parolă pentru a debloca meniul Setări și accesa opțiunile din secțiunea Securitate.



### Pentru a ieși din meniul Setări

Când una dintre opțiunile din Securitate este deblocată, butonul Închidere din partea dreaptă jos a meniului Setări se modifică. Butonul Închidere este înlocuit cu butonul Blocare și închidere, care indică deblocarea secțiunii Securitate.

1. În meniul Setări, localizați și atingeți butonul **Blocare și închidere**.

## Parolă - Mod operațional

---

### Parola implicită

Parola implicită pentru modul de funcționare: operator



#### NOTIFICARE

Dacă uitați parola, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată.  
Va trebui să reinstalați software-ul.

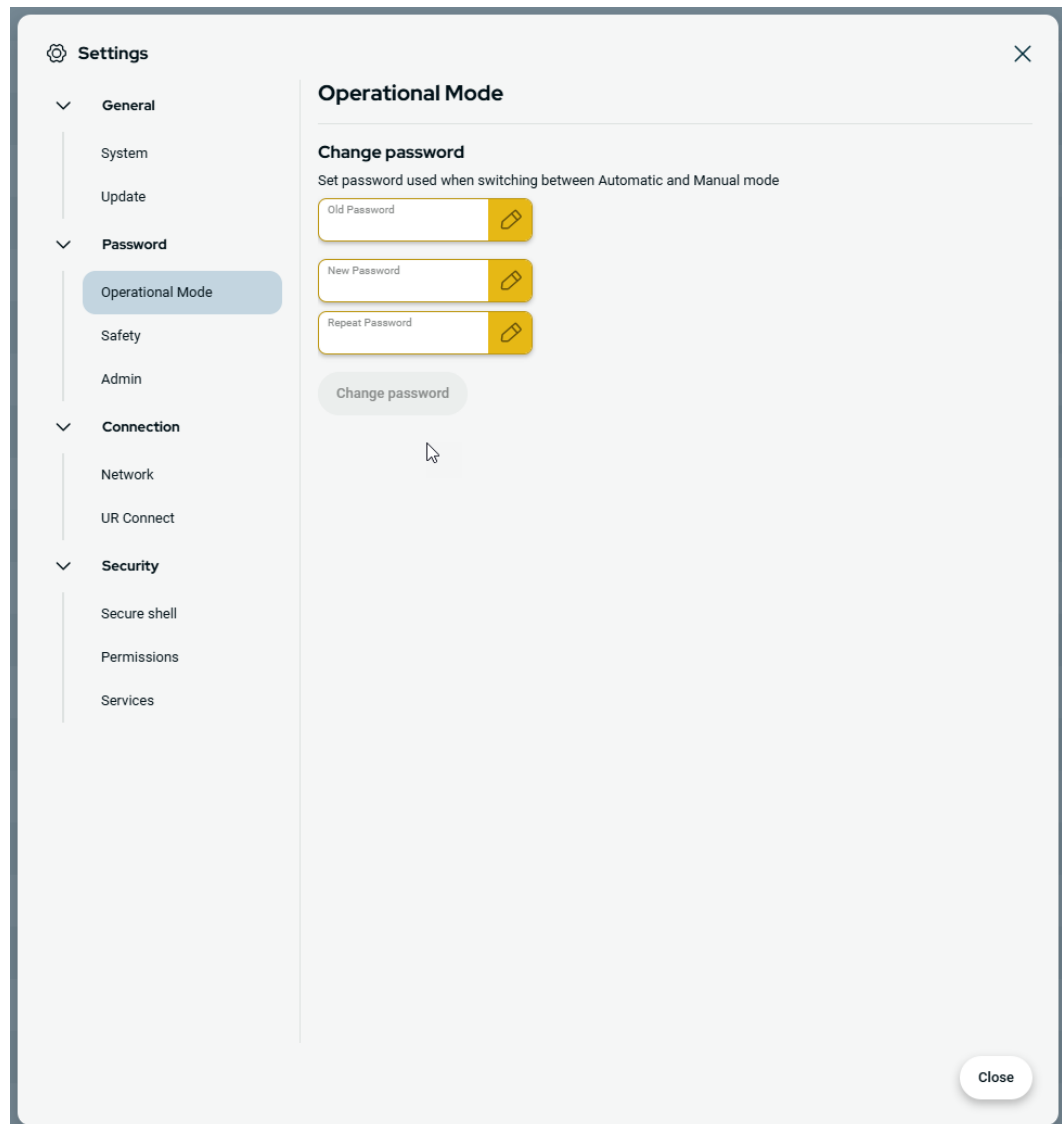
Trebuie să utilizați parola implicită atunci când schimbați parola pentru prima dată.

---

## Schimbare parolă mod operațional

Acesta este modul în care schimbați parola pentru modul operațional în setările PolyScope X.

1. Faceți clic pe meniul hamburger din colțul din stânga sus.
2. Faceți clic pe Setări.
3. Faceți clic pe Mod operațional în secțiunea Parolă.
4. Introduceți parola implicită, dacă schimbați parola pentru prima dată.
5. Adăugați parola preferată, din cel puțin 8 caractere.



## Parolă - Siguranță

---

### Parola implicită

Parola implicită pentru siguranță: ursafe



#### NOTIFICARE

Dacă uitați parola, aceasta nu poate fi înlocuită sau recuperată.  
Va trebui să reinstalați software-ul.

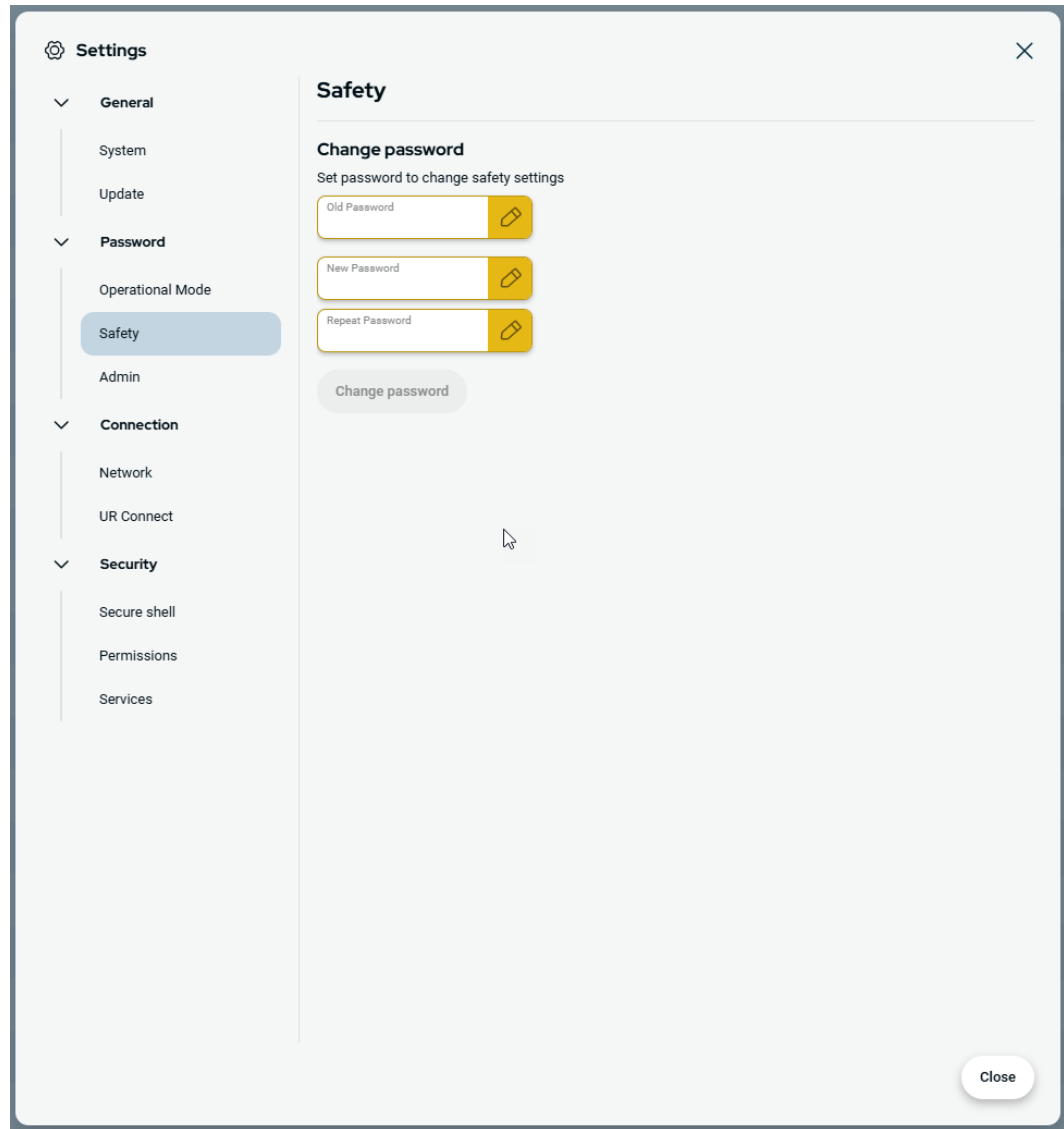
Trebuie să utilizați parola implicită atunci când schimbați parola pentru prima dată.

---

### Schimbare parolă de siguranță

Acesta este modul în care schimbați parola de siguranță în setările PolyScope X.

1. Faceți clic pe meniul hamburger din colțul din stânga sus.
2. Faceți clic pe Setări.
3. Faceți clic pe Siguranță în secțiunea Parolă.
4. Introduceți parola implicită, dacă schimbați parola pentru prima dată.
5. Adăugați parola preferată, din cel puțin 8 caractere.



## 10.1.2. Acces prin Secure Shell (SSH)

### Descriere

Puteți gestiona accesul de la distanță la robot utilizând protocolul Secure Shell (SSH). Ecranul cu setările de securitate Secure Shell permite administratorilor să activeze sau să dezactiveze accesul SSH la robot.

**Pentru a activa/dezactiva SSH**

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**.
2. În fila Securitate, apăsați **Secure Shell**.
3. Glisați **Activare acces SSH** în poziția pornit.

În extrema dreaptă a butonului de activare a accesului prin SSH, ecranul afișează portul utilizat pentru comunicarea SSH.

**Autentificare SSH**

Autentificarea se poate face cu o parolă și/sau cu o cheie pre-partajată, autorizată. Cheile de securitate pot fi adăugate atingând butonul **Adăugare cheie** și selectând un fișier cu cheia de securitate. Cheile disponibile sunt listate împreună. Utilizați pictograma coș de gunoi pentru a elimina o cheie selectată din listă.

### 10.1.3. Permisii

**Descriere**

Pentru a preveni modificările neautorizate ale sistemului, accesul la ecranele Rețelistică, Gestionare URCap și Actualizare PolyScope X este restricționat în mod implicit. Puteți modifica setările pentru permisiuni pentru a permite accesul la aceste ecrane. Este necesară o parolă de administrator pentru a accesa secțiunea Permisii.

**Pentru a accesa Permisii**

1. Accesați meniul Hamburger și selectați **Setări**.
2. Accesați secțiunea Securitate și atingeți **Permisii**.

**Permisii de sistem suplimentare**

De asemenea, puteți bloca câteva ecrane/funcționalități importante cu parola de administrator. În ecranul Permisii din secțiunea Securitate din meniul Setări, este posibil să specificați ce ecrane suplimentare trebuie protejate de parola de administrator și ce ecrane sunt disponibile tuturor utilizatorilor. Următoarele ecrane/funcționalități pot fi blocate opțional:

- Setările pentru rețea
- Setările pentru actualizări
- Secțiunea URCaps din Manager sistem

**Pentru a activa/dezactiva permisiunile de sistem**

1. Accesați secțiunea Permisii așa cum a fost descris anterior. Ecranele protejate sunt listate pe ecranul Permisii.
2. Pentru ecranul dorit, glisați comutatorul On/Off în poziția On pentru a-l activa.
3. Pentru a dezactiva ecranul dorit, glisați comutatorul On/Off în poziția Off.

Ecranul se blochează din nou odată ce comutatorul este în poziția Off.

## 10.1.4. Servicii

**Descriere** Serviciile permit administratorilor să activeze sau să dezactiveze accesul de la distanță la serviciile UR standard care rulează pe robot, cum ar fi interfețele Client principal/secundar, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 etc.

Utilizați ecranul Servicii pentru a restricționa accesul de la distanță la robot, permițând doar accesul extern la serviciile oferite de robot pe care aplicația specifică a robotului le utilizează efectiv. Pentru a oferi securitate maximă, toate serviciile sunt dezactivate în mod implicit. Porturile de comunicații pentru fiecare serviciu se află în dreapta butonului de comutare On/Off din lista de servicii.

**Activare ROS2** Când serviciul ROS2 este activat pe acest ecran, puteți specifica ID-ul de domeniu ROS (valorile 0-9). După modificarea ID-ului de domeniu, sistemul repornește pentru a aplica modificarea.

## 10.2. Funcții legate de siguranță și interfețe

Roboții Universal Robots sunt echipați cu o gamă de funcții de siguranță integrate, precum și cu I/O de siguranță, semnale de control digitale și analogice spre sau dinspre interfața electrică, pentru a se conecta cu alte utilaje și dispozitive de protecție suplimentare. Fiecare funcție de siguranță și I/O este construită conform EN ISO13849-1 cu Nivel de Performanță d (PLd), ce utilizează o arhitectură din categoria 3.



### AVERTISMENT

Utilizarea de parametri de configurare de siguranță diferiți față de cei definiți conform necesității pentru reducerea riscurilor poate duce la pericole ce nu sunt eliminate rezonabil sau riscuri ce nu sunt reduse suficient.

- Asigurați-vă că uneltele și dispozitivele de prindere sunt conectate corect pentru a evita pericolele cauzate de întreruperea alimentării.



### AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE

Erorile programatorului și/sau ale cablajului pot determina modificarea tensiunii de la 12 V la 24 V, ducând la deteriorarea echipamentului în caz de incendiu.

- Verificați utilizarea la 12 V și procedați cu prudență.

**NOTIFICARE**

- Utilizarea și configurația funcțiilor de siguranță și a interfețelor trebuie să respecte procedurile de evaluare a riscului pentru fiecare aplicație a robotului.
- Timpul de oprire trebuie luat în considerare ca parte a evaluării de risc pentru aplicație
- Dacă robotul detectează o avarie sau o încălcare a sistemului de siguranță (de ex. unul dintre firele din circuitul de oprire de urgență este tăiat sau o limită a unei funcții de siguranță a fost depășită), se inițiază o Opreire de categoria 0.

**NOTIFICARE**

Efectorul final nu este protejat de sistemul de siguranță UR. Funcționarea efectorului final și-sau cablului de conexiune nu este monitorizată

### 10.2.1. Funcție de siguranță configurabile

Funcțiile de siguranță pentru roboții Universal Robots, așa cum apar în lista de mai jos, sunt incluse în robot, însă au scopul de a proteja întregul sistem al robotului, adică robotul cu scula/atașamentul final atașat.

Funcțiile de siguranță robot sunt folosite pentru a reduce riscurile sistemului robot determinate de evaluarea de risc. Poyițiile și vitezele sunt relative la baya robotului.

Funcție de siguranță	Descriere
Limită poziție articulație	Setează limita inferioară și superioară pentru pozițiile permise ale articulațiilor.
Limită viteză articulație	Setează o limită superioară pentru viteza articulației.
Planuri de siguranță	Definește planuri, în spațiu, ce limitează poziția robotului. Planurile de siguranță limitează fie doar scula/efectorul final fie scula/efectorul final și cotul.
Orientarea instrumentului	Definește limitele de orientare admise pentru sculă.
Limită de viteză	Limitează viteza maximă a robotului. Viteza este limitată la cot, la flanșa sculei/efectorului final și la pozițiile sculei/efectorului final definite de utilizator.
Limită de forță	Limitează forța maximă aplicată de scula robotului/efectorul final și cot în situațiile de prindere. Forța este limitată la sculă/efector final, flanșa cotului și la centrul pozițiilor sculei/efectorului final definite de utilizator.
Limită impuls	Limitează impulsul maxim al robotului.
Limită putere	Limitează lucrul mecanic efectuat de robot.
Limită de timp de oprire	Limitează timpul maxim folosit de robot pentru oprire după inițierea unei opriri de protecție.
Limită distanță de oprire	Limitează distanța maximă parcursă de robot după inițierea unei opriri de protecție.

## 10.2.2. Funcție de siguranță

La efectuarea unei evaluări de risc pentru aplicație, este necesar să se ia în calcul mișcarea robotului după inițierea unei opriri. Pentru a ușura acest proces, pot fi folosite funcțiile de siguranță *Limită timp oprire* și *Limită distanță oprire*.

Funcțiile de siguranță reduc dinamic viteza mișcării robotului astfel încât poate fi oprit întotdeauna în limite. Limitele de poziție ale articulațiilor, planurile de siguranță și limitele de orientare a sculei/atașamentului final iau în considerare distanța de oprire preconizată, adică mișcarea robotului va încetini înainte de atingerea limitei.

## 10.3. Configurație de siguranță



### NOTIFICARE

Setările de siguranță sunt protejate prin parolă.

1. În antetul din stânga al PolyScope X, atingeți pictograma Aplicație.
2. Pe ecranul Celulă de lucru, atingeți pictograma Siguranță.
3. Observați că se afișează ecranul Limite Robot, însă setările sunt inaccesibile.
4. Introduceți parola de siguranță și atingeți DEBLOCARE pentru a face setările accesibile. Notă: După deblocarea setărilor de siguranță, toate setările sunt acum active.
5. Apăsăți BLOCARE sau părăsiți meniul Siguranță pentru a bloca din nou toate setările elementelor de Siguranță.

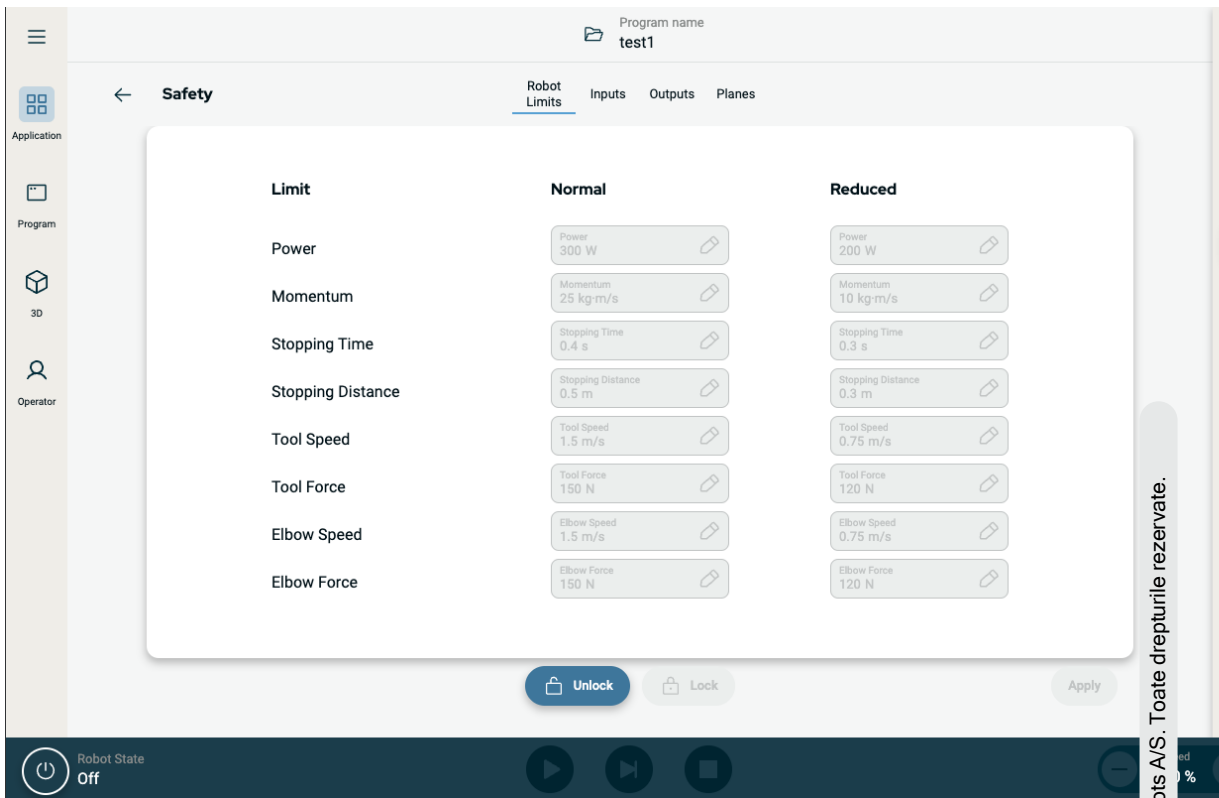
## 10.4. Setarea unei parole pentru Siguranță software

1. În colțul din stânga al antetului PolyScope X, atingeți meniul Hamburger și apoi atingeți Setări.
2. În partea stângă a ecranului, în meniul albastru, atingeți Parolă de siguranță.
3. La Parola veche, introduceți parola de siguranță curentă.
4. La Parolă nouă, scrieți o parolă.
5. La Repetare parolă, tastați aceeași parolă și atingeți Schimbare parolă.
6. În dreapta sus a meniului, apăsați ÎNCHIDERE pentru a reveni la ecranul anterior.

## 10.5. Limite de siguranță în software

Limitele sistemului de siguranță sunt definite în Configurația de siguranță. Sistemul de siguranță primește valorile de la câmpurile de input și detectează orice depășire a acestor valori. Controlerul robotului previne orice încălcare prin efectuarea unei opriri a robotului sau prin reducerea vitezei.

## 10.5.1. Limite Robot

**Limite**


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

Limită	Descriere
Putere	limitează lucrul mecanic maxim produs de robot în mediu. Această limită consideră sarcina utilă o parte a robotului și nu a mediului.
Impuls	limitează impulsul maxim al robotului.
Timp de oprire	limitează timpul maxim pentru oprirea robotului, de ex. când se activează o oprire de urgență
Distanța de oprire	limitele distanței maxime pe care o poate parcurge unealta sau cotul robotului în timpul opririi.
Viteză unealtă	limitează viteza maximă a uneltei robotului.
Forța uneltei	limitează forța maximă exercitată de scula robotului în situații de prindere
Viteză cot	limitează viteza maximă a cotului robotului
Forța cotului	limitează forța maximă pe care cotul o exercită asupra mediului

**Modul de siguranță****NOTIFICARE**

Restricționarea timpului de oprire și a distanței afectează viteza generală a robotului. De exemplu, dacă timpul de oprire este setat la 300 ms, viteza maximă a robotului este limitată, permițând robotului să se oprească în decurs de 300 ms.

**NOTIFICARE**

Viteza și forța sculei sunt limitate la flanșa sculei și centrul celor două poziții pentru sculă definite de utilizator

În condiții normale, adică atunci când nu este în vigoare o oprire a robotului, sistemul de siguranță operează în Mod de siguranță asociat cu un set de limite de siguranță <sup>1</sup>:

Modul de siguranță	Efect
<b>Normal</b>	Această configurație este activă în mod implicit.
<b>Redus</b>	Această configurație se activează atunci când punctul central al sculei (TCP) este poziționat dincolo de un plan de declanșare a modului Redus, sau atunci când acesta este declanșat utilizând un input configurabil.

<sup>1</sup>Oprire robot era denumită anterior "Oprire de protecție" la roboții Universal Robots.

## 10.5.2. Planuri de siguranță

**Descriere**

Planurile de siguranță restricționează spațiul de lucru al robotului, scula și cotul.

**AVERTISMENT**

Definirea planurilor de siguranță limitează numai sferele și cotul sculei definite, nu limita generală pentru brațul robotului.

Definirea planurilor de siguranță nu garantează faptul că alte părți ale brațului robot vor respecta acest tip de restricție.

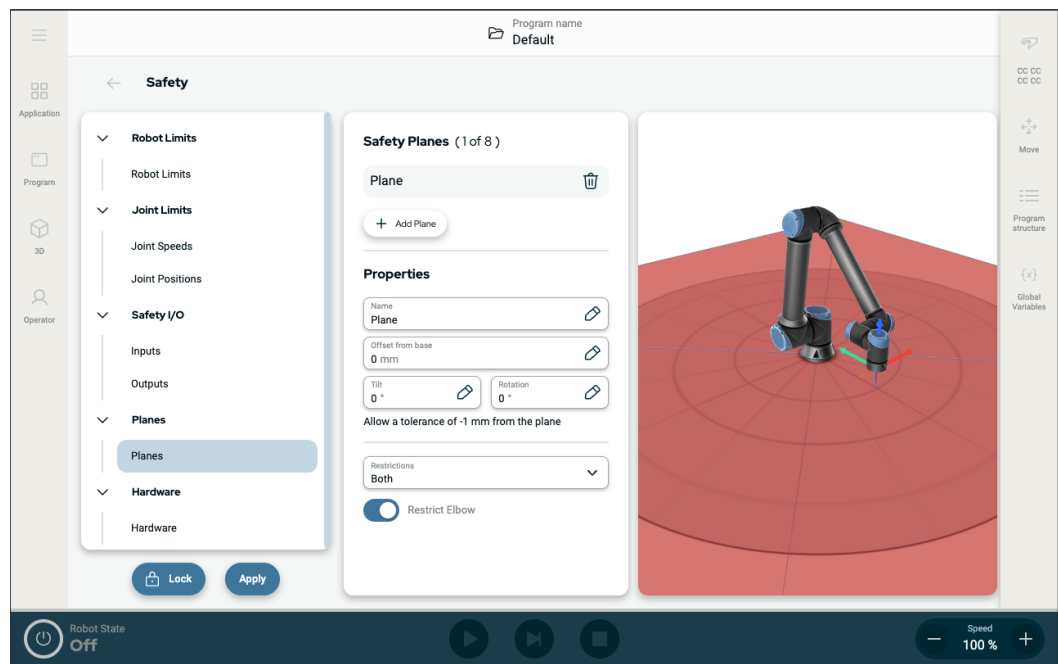


Figura 1.4: Ecranul PolyScope X care afișează planurile de siguranță.

**Configurarea unui plan de siguranță**

Puteți configura planuri de siguranță cu proprietățile enumerate mai jos:

- **Nume** Acesta este numele utilizat pentru a identifica planul de siguranță.
- **Decalaj față de bază** Aceasta este înălțimea planului față de bază, măsurată în direcția -Y.
- **Înclinare** Aceasta este înclinarea planului, măsurată de la cablul de alimentare.
- **Rotație** Aceasta este rotația planului, măsurată în sensul acelor de ceasornic.

Puteți configura fiecare plan cu restricțiile enumerate mai jos:

- **Normal** Când sistemul de siguranță este în modul Normal, un plan normal este activ și acționează ca o limită strictă pe poziție.
- **Redus** Când sistemul de siguranță este în modul Redus, un plan de mod redus este activ și acționează ca o limită strictă pe poziție.
- **Ambele** Când sistemul de siguranță este în modul Normal sau Redus, un plan de mod normal și redus este activ și acționează ca o limită strictă pe poziție.
- **Declanșare mod Redus** Planul de siguranță face ca sistemul de siguranță să comute la modul Redus dacă scula sau cotul robotului este poziționat dincolo de acesta.

**Restricționarea articulației cotului**

Puteți împiedica articulația cotului robotului să treacă prin oricare dintre planurile dvs. definite.

Dezactivați Restricționați cotul pentru ca cotul să treacă prin planuri.

# 11. Evaluarea amenințărilor la adresa securității cibernetice

## Descriere

Această secțiune oferă informații pentru a vă ajuta să protejați robotul împotriva potențialelor amenințări la adresa securității cibernetice. Prezintă cerințele pentru abordarea amenințărilor la adresa securității cibernetice și oferă orientări de întărire a securității.

## 11.1. Securitate cibernetică generală

### Descriere

Conectarea unui robot Universal Robots la o rețea poate introduce riscuri de securitate cibernetică.

Aceste riscuri pot fi atenuate prin utilizarea de personal calificat și implementarea de măsuri specifice de protecție a securității cibernetice a robotului.

Implementarea măsurilor de securitate cibernetică necesită efectuarea unei evaluări a amenințărilor la adresa securității cibernetice.

Scopul este de a:

- Identifică amenințările
- Definiți zone de încredere și comportamente
- Specificați cerințele fiecărei componente din aplicație



#### AVERTISMENT

Neefectuarea unei evaluări a riscurilor privind securitatea cibernetică poate pune robotul în pericol.

- Integratorul sau personalul competent și calificat va efectua o evaluare a riscurilor de securitate cibernetică.



#### NOTIFICARE

Numai personalul competent și calificat va fi responsabil pentru determinarea necesității unor măsuri specifice de securitate cibernetică și pentru furnizarea măsurilor de securitate cibernetică necesare.

## 11.2. Cerințe privind securitatea cibernetică

### Descriere

Configurarea rețelei și securizarea robotului necesită implementarea măsurilor de evitare a amenințărilor de securitate cibernetică.

Respectați toate cerințele înainte de a începe configurarea rețelei, apoi verificați dacă configurația robotului este sigură.

### Securitate cibernetică

- Personalul operator trebuie să aibă o înțelegere aprofundată a principiilor generale de securitate cibernetică și a tehnologiilor avansate, așa cum sunt utilizate în robotul UR.
- Trebuie implementate măsuri de securitate fizice, pentru a permite numai personalului autorizat accesul fizic la robot.
- Trebuie să existe un control adecvat al tuturor punctelor de acces. De exemplu: încuietori pe uși, ecusoane, control fizic al accesului în general.



#### AVERTISMENT

Conectarea robotului la o rețea care nu este securizată adecvat poate introduce riscuri de securitate și siguranță.

- Conectați-vă robotul numai la o rețea de încredere și securizată corespunzător.

### Cerințe de configurare a rețelei

- Numai dispozitivele de încredere trebuie conectate la rețeaua locală.
- Nu trebuie să existe conexiuni de intrare de la rețelele adiacente la robot.
- Conexiunile de ieșire de la robot trebuie să fie restricționate, pentru a permite cel mai mic set relevant de porturi, protocoale și adrese specifice.
- Numai URCap-urile și scripturile magice de la parteneri de încredere pot fi folosite, dar numai după verificarea autenticității și integrității acestora

### Cerințe de securitate pentru configurarea robotului

- Schimbați parola implicită cu o parolă nouă, puternică.
- Dezactivați „Fișiere magice” atunci când nu sunt utilizate în mod activ (PolyScope 5).
- Dezactivați accesul SSH atunci când nu este necesar. Autentificarea bazată pe chei este de preferat față de autentificarea bazată pe parolă
- Setati firewall-ul robotului la cele mai restrictive setări utilizabile și dezactivați toate interfețele și serviciile neutilizate, închideți porturile și restricționați adresele IP
-

## 11.3. Ghid de consolidare a securității cibernetice

### Descriere

Deși PolyScope include multe funcții pentru menținerea securității conexiunii de rețea, puteți întări securitatea respectând următoarele instrucțiuni:

- Înainte de a conecta robotul la orice rețea, schimbați întotdeauna parola implicită cu o parolă puternică.



#### NOTIFICARE

Nu puteți recupera sau reseta o parolă uitată sau pierdută.

- Stocați toate parolele în siguranță.

- Utilizați setările încorporate pentru a restricționa cât mai mult accesul în rețea către robot.
- Unele interfețe de comunicare nu au nicio metodă de autentificare și criptare a comunicării. Acesta este un risc de securitate. Luați în considerare măsuri adecvate de evitare, pe baza evaluării amenințărilor la adresa securității cibernetice.
- Trebuie utilizat modul tunneling SSH (redirecționarea locală a porturilor) pentru a accesa interfețele robotului de pe alte dispozitive dacă conexiunea depășește limita zonei de încredere.
- Eliminați datele sensibile din robot înainte de a fi dezafectat. Acordați o atenție deosebită URCaps și a datelor din folderul programului.
  - Pentru a asigura eliminarea în siguranță a datelor extrem de sensibile, ștergeți definitiv sau distrugeți cardul SD.

## 12. Rețele de comunicații

---

### Fieldbus

Puteți utiliza opțiunile pentru Fieldbus pentru a defini și configura familia de protocoale de rețea pentru calculatoare industriale utilizate pentru controlul distribuit în timp real acceptat de PolyScope:

- Ethernet/IP
  - PROFINET
-

## 12.1. Profinet

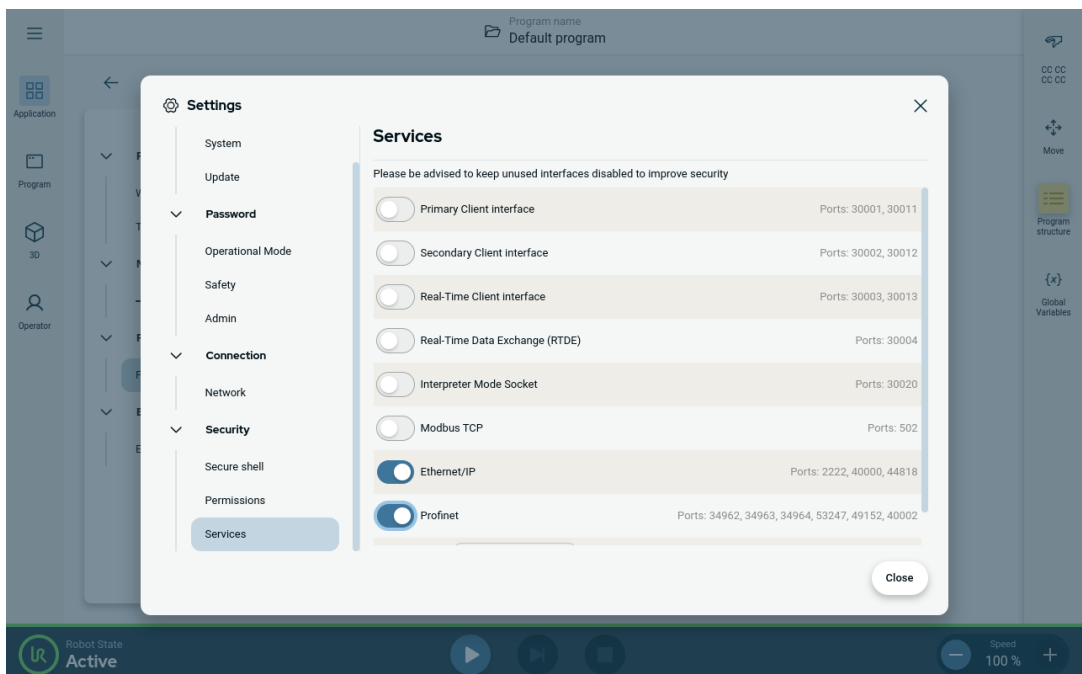
### Descriere

Protocolul de rețea PROFINET activează sau dezactivează conexiunea robotului la un controler IO PROFINET industrial. Dacă conexiunea este activată, puteți selecta acțiunea care are loc atunci când un program pierde conexiunea PROFINET IO-Controller.

### Activare Profinet

Acesta este modul în care activați funcția Profinet în PolyScope X.

1. În partea dreapta sus a ecranului, apăsați pe meniul Hamburger, apoi pe Setări.
2. În meniul din stânga, la Securitate, apăsați Servicii.
3. Atingeți butonul Profinet pentru a activa protocolul Profinet.



**Utilizare Profinet**

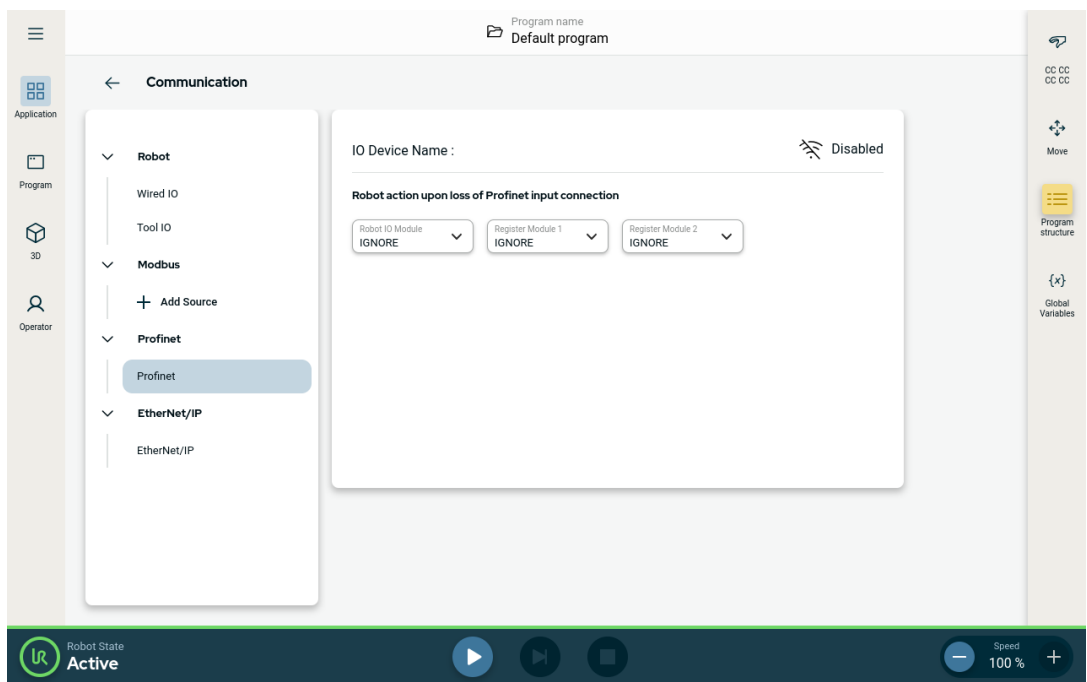
Găsiți funcțiile Profinet în PolyScope X:

În antetul din stânga al PolyScope X.

1. Atingeți pictograma Aplicație.
2. Selectați Profinet din meniul din stânga.

Selectați acțiunea relevantă din listă:

Ignorare	PolyScope X va ignora pierderea conexiunii Profinet și va continua să ruleze programul.
Pauză	PolyScope X va întrerupe programul curent. Programul se reia de unde s-a oprit.
Stop	PolyScope X oprește programul curent.



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

## 12.2. Ethernet/IP

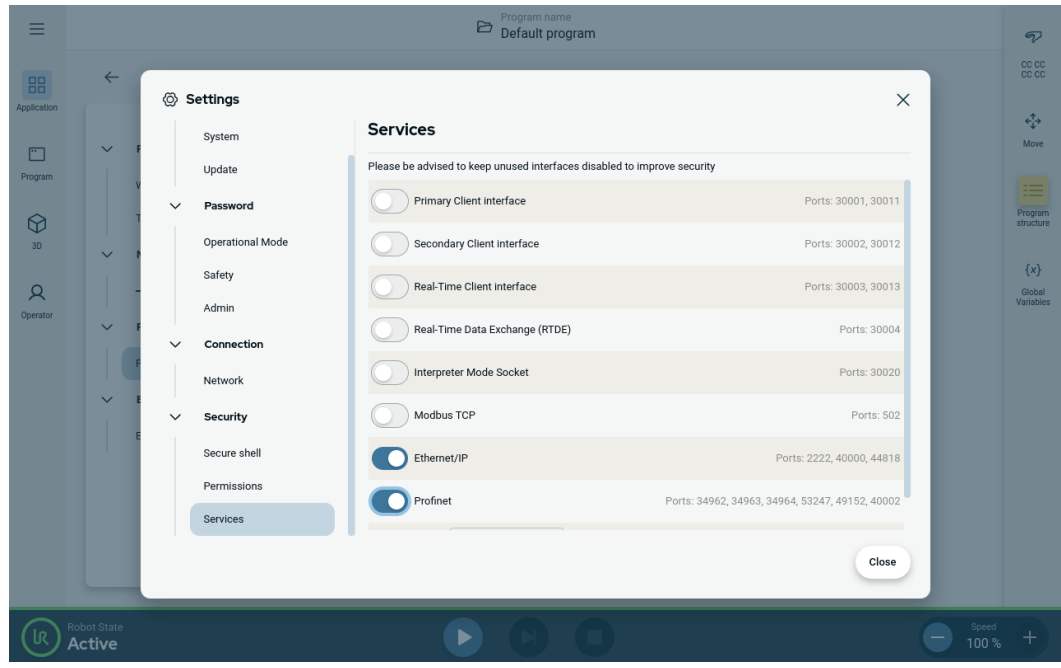
**Descriere**

EtherNet/IP este un protocol de rețea care permite conectarea robotului la un dispozitiv de scanare industrial EtherNet/IP. Dacă conexiunea este activată, puteți selecta acțiunea care are loc atunci când un program pierde conexiunea cu dispozitivul de scanare EtherNet/IP.

## Activare Ethernet/IP

Acesta este modul în care activați funcția Ethernet/IP în PolyScope X.

1. În partea dreapta sus a ecranului, apăsați pe meniul Hamburger, apoi pe Setări.
2. În meniul din stânga, la Securitate, apăsați Servicii.
3. Atingeți butonul Profinet pentru a activa protocolul Profinet.



**Utilizarea Ethernet/IP**

Găsiți funcțiile Ethernet/IP în PolyScope X:

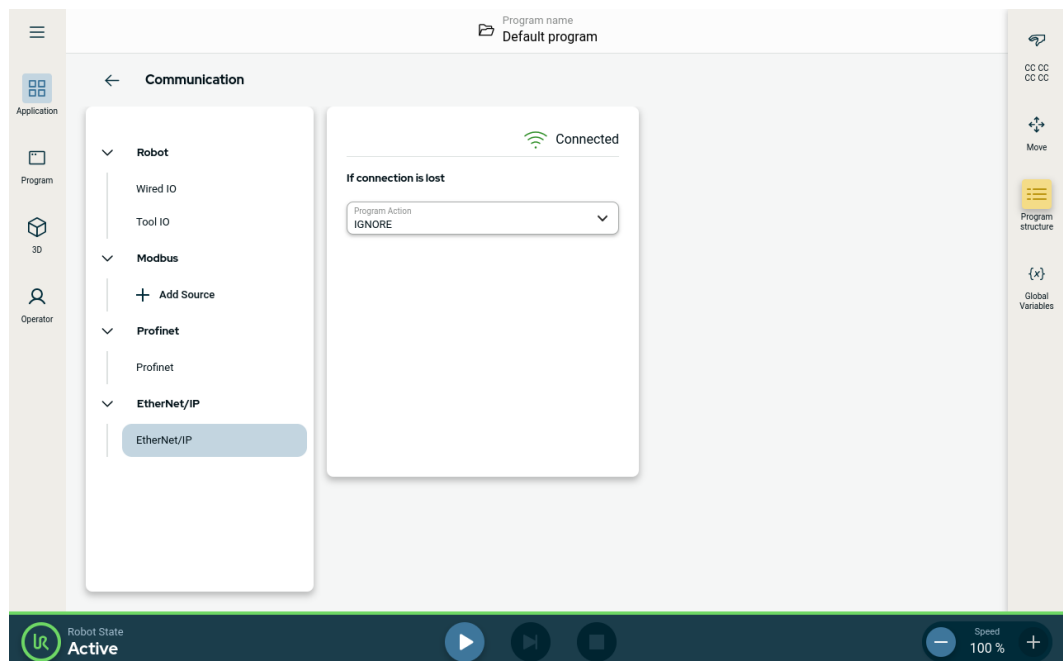
În antetul din stânga al PolyScope X.

1. Atingeți pictograma Aplicație.
2. Selectați acțiunea relevantă din listă.

**Ignorare** PolyScope X va ignora pierderea conexiunii EtherNet/IP și va continua să ruleze programul.

**Pauză** PolyScope X va întrerupe programul curent. Programul se reia de unde s-a oprit.

**Stop** PolyScope X oprește programul curent.



În colțul din dreapta sus al acestui ecran, puteți vedea starea conexiunii Ethernet/IP.

**Conectat** Robotul este conectat la dispozitivul de scanare Ethernet/IP.

**Niciun scaner** Ethernet/IP rulează, dar niciun dispozitiv nu este conectat la robot prin Ethernet/IP.

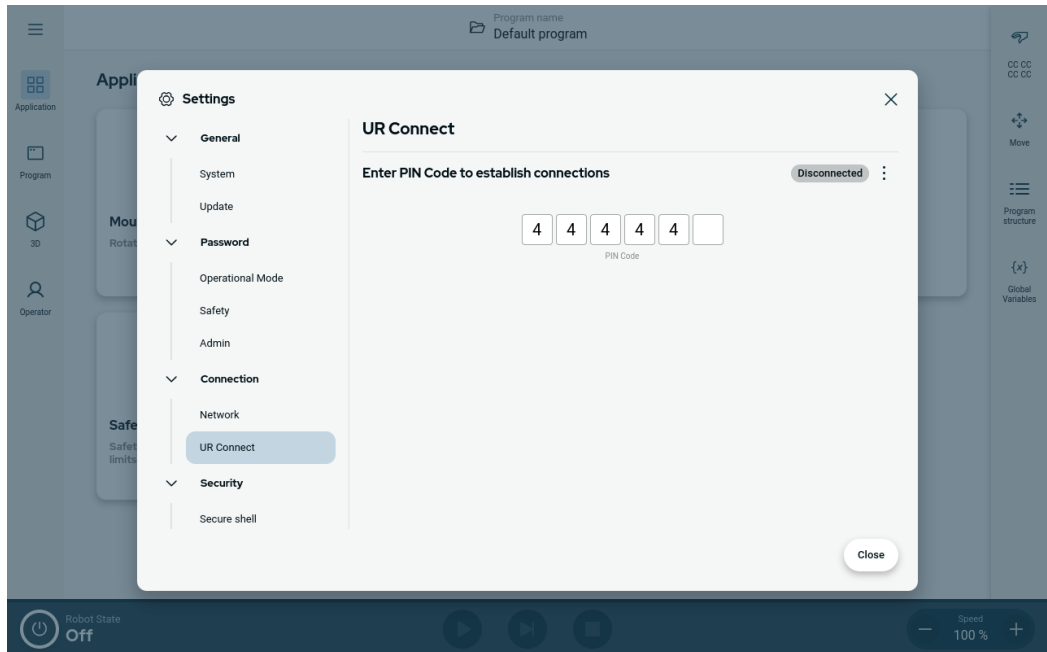
**Dezactivat** Ethernet/IP nu este activată.

## 12.3. UR Connect

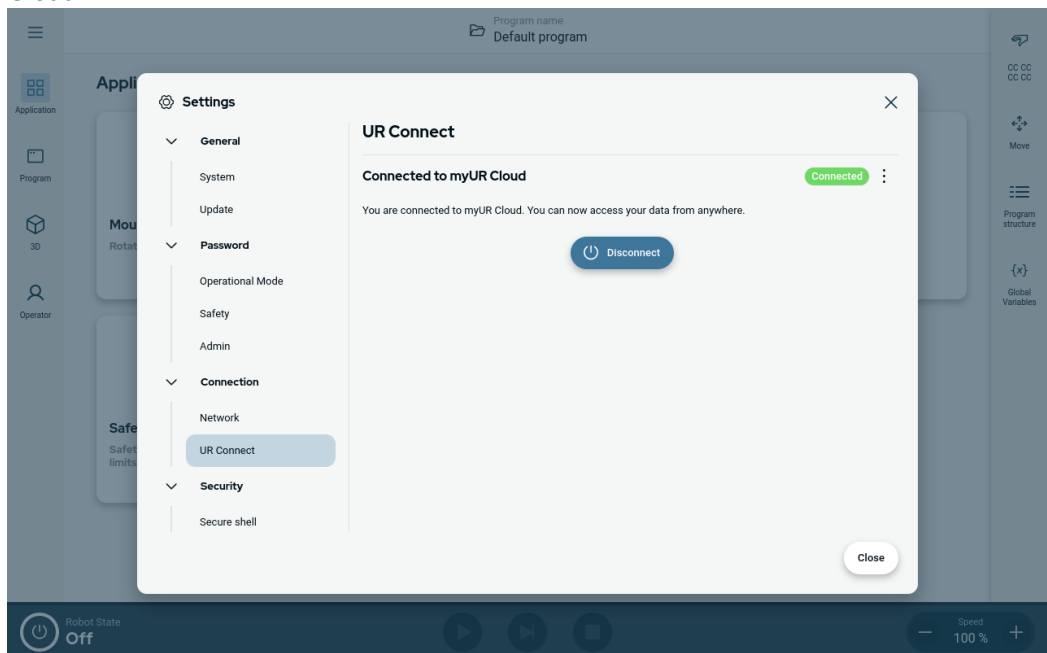
### **Conectare PolyScope X la myUR Cloud**

Trebuie să conectați software-ul PolyScope X la serviciul myUR Cloud. Trebuie să găsiți codul PIN în contul dvs. myUR.

1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apăsați butonul „Conectare” de pe pagina principală UR Connect.
4. Adăugați codul dvs. PIN din myUR.

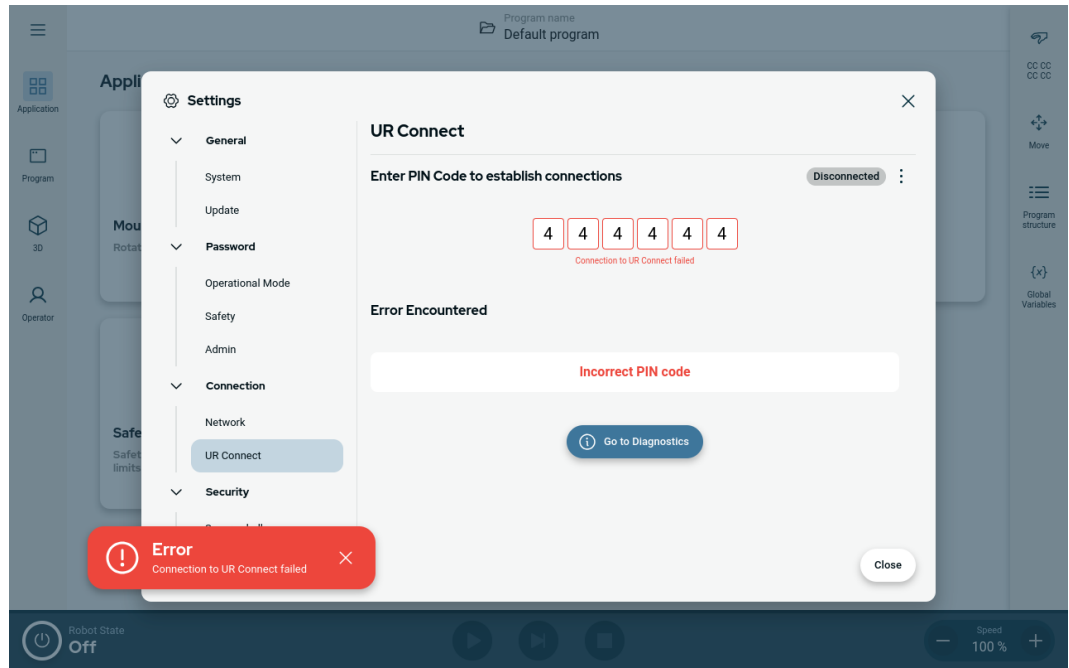


Când pictograma verde apare în colțul din dreapta al ferestrei, sunteți conectat la myUR Cloud.



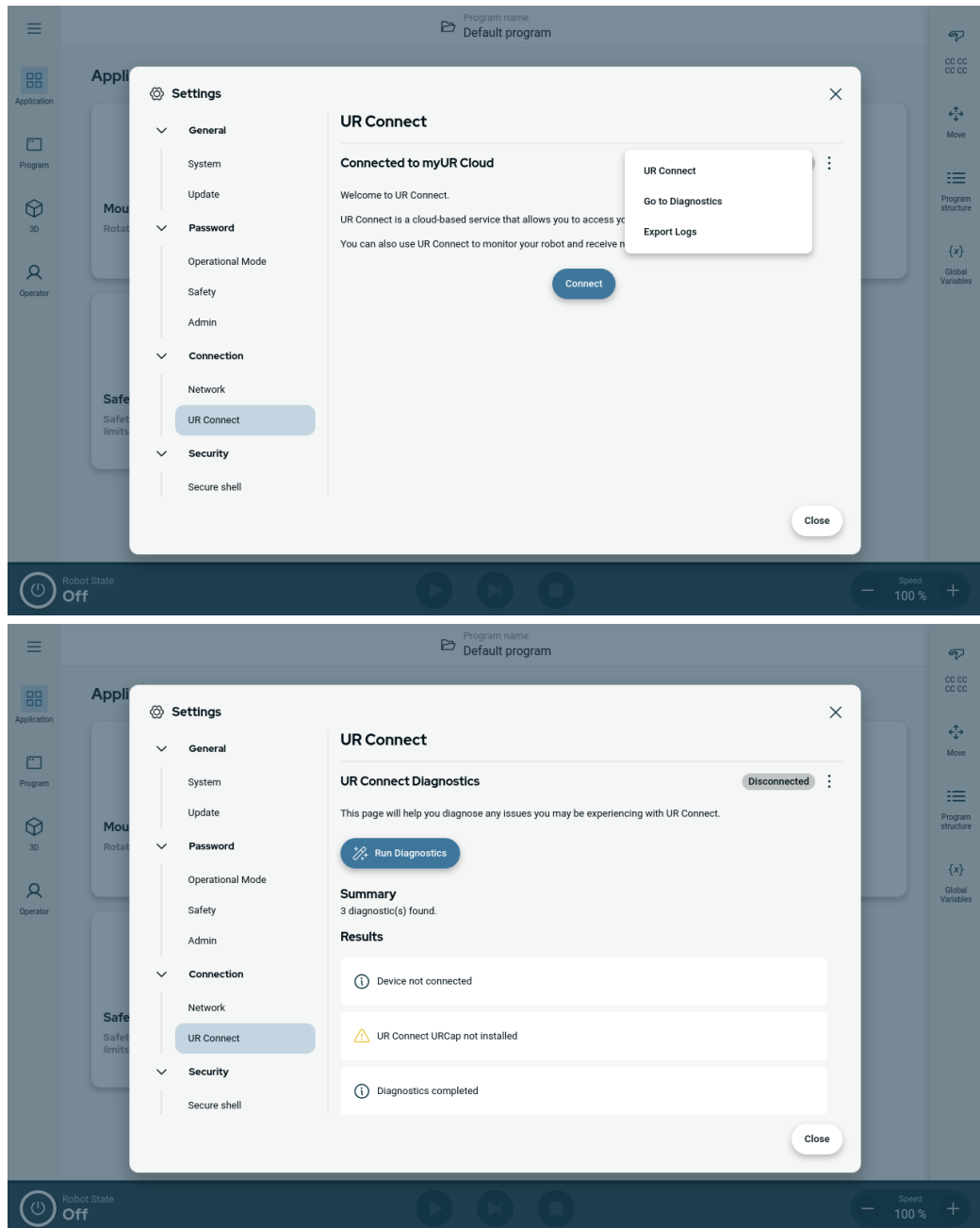
**Conectare nereușită**

Dacă vedeți mesajul „Cod PIN incorect”, vă rugăm să reverificați codul PIN din myUR.



**Diagnosticare** Dacă vă confrunțați cu situații neașteptate atunci când UR Connect este activ, puteți accesa secțiunea Diagnosticare.

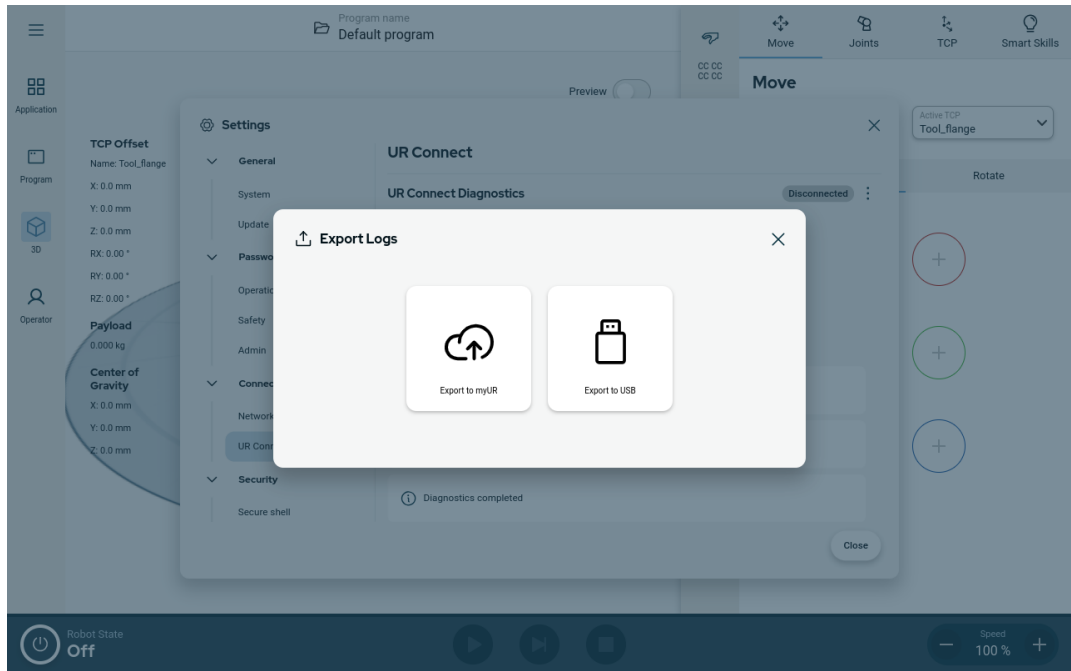
1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apasă pe meniul Hamburger din colțul din dreapta sus.
4. Selectați „Diagnosticare”.



**Exportare  
jurnale**

Este posibil să exportați jurnalele UR Connect din software-ul PolyScope X.

1. Mergeți la Setări.
2. Mergeți la UR Connect.
3. Apasă pe meniul Hamburger din colțul din dreapta sus.
4. Selectați „Exportare jurnale”
5. Selectați „Export în myUR” sau „Export pe USB”.



# 13. Evaluarea riscului

---

## Descriere

Evaluarea riscurilor este o cerință care va fi efectuată obligatoriu pentru aplicație. Evaluarea riscurilor aplicației este responsabilitatea integratorului. Utilizatorul poate fi și integrator.

Robotul este o mașină parțial finalizată, astfel încât siguranța aplicației robotului depinde de scula/atașamentul final, obstacole și alte mașini. Partea care efectuează integrarea trebuie să respecte ISO 12100 și ISO 10218-2 la evaluarea riscurilor. Specificația tehnică ISO/TS 15066 poate oferi îndrumări suplimentare pentru aplicațiile colaborative.

Evaluarea riscurilor trebuie să analizeze sarcinile de lucru pe toată durata de viață a aplicației robotului, inclusiv dar fără a se limita la:

- Învățarea robotului în timpul configurării și dezvoltării aplicației robotice
- Depanarea și întreținerea
- Operarea normală a aplicației robotice

O evaluare de risc trebuie efectuată **înainte** ca brațul robot să fie pornit pentru prima dată. Evaluarea riscurilor este un proces iterativ. După instalarea fizică a robotului, verificați conexiunile, apoi finalizați integrarea. O parte a evaluării riscurilor este determinarea configurației setărilor de siguranță, precum și necesitatea unor opriri de urgență suplimentare și/sau a altor măsuri de protecție necesare pentru aplicația specifică a robotului.

---

### Configurarea setărilor de siguranță

Identificarea setărilor de siguranță corecte este extrem de importantă în cadrul dezvoltării de aplicații robot. Accesul neautorizat la configurația de siguranță trebuie împiedicat prin activarea și setarea protecției prin parolă.



#### AVERTISMENT

Ignorarea setării protecției prin parolă poate duce la vătămări corporale sau deces din cauza modificărilor intenționate sau accidentale ale setărilor de configurare.

- Setati întotdeauna protecția prin parolă.
- Configurați un program pentru gestionarea parolelor, astfel încât accesul să fie permis doar persoanelor care înțeleg efectul modificărilor.

Anumite funcții de siguranță au fost concepute special pentru aplicații robot colaborative. Acestea pot fi configurate din setările configurației de siguranță. Ele sunt utilizate pentru a aborda riscurile identificate în evaluarea riscurilor aplicației.

Următoarele setări limitează robotul și, ca atare, pot afecta transferul de energie către o persoană de către brațul robot, atașamentul final și piesa de prelucrat.

- **Limitare de forță și putere:** folosită pentru reducerea forțelor de prindere și a presiunilor exercitate de robot în direcția de mișcare în caz de coliziuni între robot și operator.
- **Limitare a momentului:** utilizată pentru a reduce energia tranzientă mare și forțele de impact în caz de coliziuni între robot și operator prin reducerea vitezei robotului.
- **Limitare viteză:** utilizată pentru a asigura faptul că viteza este mai mică decât limita configurată.

Următoarele setări de orientare sunt utilizate pentru a evita mișcările și pentru a reduce expunerea unei persoane la margini sau proeminențe ascuțite.

- **Limitarea poziției articulației, cotului și sculei/atașamentului final:** utilizată pentru a reduce riscurile asociate cu anumite părți ale corpului; evită mișcarea spre cap și gât.
- **Limitarea orientării sculei/atașamentului final:** utilizată pentru a reduce riscurile asociate cu anumite zone și caracteristici ale sculei/atașamentului final și ale piesei de prelucrat; evită ca marginile ascuțite să fie îndreptate spre operator, prin rotirea marginilor ascuțite spre interior, spre robot.

**Riscuri de performanță la oprire**

Anumite funcții de siguranță au fost concepute special pentru orice aplicație a robotului. Aceste funcții pot fi configurate din setările configurației de siguranță. Ele sunt utilizate pentru a aborda riscurile asociate cu performanța la oprire a aplicației robotului.

Următoarele setări limitează timpul de oprire și distanța de oprire a robotului pentru a asigura oprirea înainte de a atinge limitele configurate. Ambele setări afectează automat viteza robotului pentru a se asigura că limita nu este depășită.

- **Limitarea timpului de oprire:** utilizată pentru a limita timpul de oprire al robotului.
- **Limitarea distanței de oprire:** utilizată pentru a limita distanța de oprire a robotului.

Dacă se utilizează oricare dintre setările de mai sus, nu este necesară testarea periodică a performanței de oprire manual. Sistemul de control de siguranță al robotului efectuează o monitorizare continuă.

Dacă robotul este instalat într-o aplicație pentru robot în care pericolele nu pot fi eliminate în mod rezonabil sau riscurile nu pot fi reduse suficient prin utilizarea funcțiilor încorporate legate de siguranță (de ex. când se utilizează o sculă/atașament final periculos, sau un proces periculos), atunci sunt necesare apărători de protecție.


**AVERTISMENT**

Neefectuarea unei evaluări a riscului aplicației poate crește riscurile.

- Efectuați întotdeauna o evaluare a riscurilor aplicației pentru a detecta riscurile previzibile și utilizarea necorespunzătoare previzibilă în mod rezonabil.

În cazul aplicațiilor colaborative, evaluarea riscurilor include riscurile previzibile datorate coliziunilor și utilizării necorespunzătoare previzibile în mod rezonabil.

Evaluarea riscurilor trebuie să abordeze:

- Gravitatea vătămării
- Probabilitatea de apariție
- Posibilitatea de a evita situația periculoasă

**Pericole  
potențiale**

Universal Robots a identificat potențialele pericole semnificative, enumerate mai jos, ce trebuie luate în considerare de către integrator. Alte pericole semnificative pot fi asociate cu o anumită aplicație pentru robot.

- Penetrarea pielii de către muchiile și punctele ascuțite de pe sculă/efectorul final sau de pe conectorul sculei/efectorului final.
- Penetrarea pielii de muchii ascuțite și puncte ascuțite de pe obstacolele din apropiere.
- Vânătași în urma contactului.
- Entorsă sau fractură osoasă din cauza impactului.
- Accidente din cauza șuruburilor slăbite de la brațul robot sau scula/efectorul final.
- Elemente care cad sau zboară de pe sculă/atașamentul final, de exemplu din cauza unei fixări slabe sau a întreruperii alimentării.
- Înțelegerea greșită a ceea ce este controlat din butoane de oprire de urgență multiple.
- Setarea incorectă a parametrilor configurației de siguranță.
- Setări incorecte ca urmare a modificărilor neautorizate a parametrilor configurației de siguranță.

## 13.1. Pericol de înțepare

**Descriere**

Pericolele de înțepare pot fi evitate prin îndepărtarea obstacolelor din aceste zone, prin plasarea robotului în mod diferit sau prin utilizarea unei combinații de planuri de siguranță și limite pentru articulații pentru a elimina pericolele prin împiedicarea mișcării robotului în această zonă din spațiul său de lucru.

**ATENȚIE**

Plasarea robotului în anumite zone poate crea pericole de prindere care pot duce la răniri.

*Datorită proprietăților fizice ale brațului robot, anumite zone din spațiul de lucru necesită atenție din cauza riscurilor de ciupire. O zonă (în stânga) este definită pentru mișcări radiale, când articulația încheieturii 1 este la o distanță de cel puțin 1650 mm față de baza robotului. Cealaltă zonă (în dreapta) este la cel mult 400 mm de baza robotului când se mișcă în direcție tangențială.*

## 13.2. Timp și distanță de oprire

### Descriere

Datele grafice furnizate pentru **Articulația 0 (bază)**, **Articulația 1 (umăr)** și **Articulația 2 (cot)** sunt valabile pentru distanța și durata de oprire:

- Categoria 0
- Categoria 1
- Categoria 2

Testul pentru **Articulația 0** a fost efectuat prin realizarea unei mișcări orizontale, la care axa de rotație a fost perpendiculară pe sol. În timpul testelor pentru **Articulația 1** și **Articulația 2**, robotul a urmat o traiectorie verticală, la care axele de rotație au fost paralele cu solul, iar oprirea s-a efectuat în timp ce robotul se mișca în jos.

Pe axa Y este distanța dintre punctul în care a fost inițiată oprirea și poziția finală de oprire.

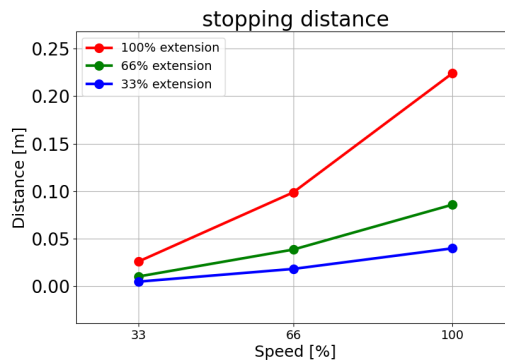


### NOTIFICARE

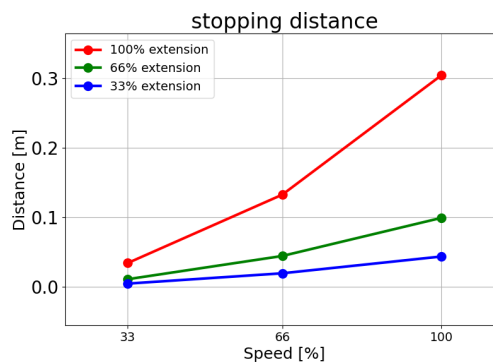
Puteți seta timpi și distanțe maxime de oprire definite de utilizator. Dacă se utilizează setări definite de utilizator, viteza programului este ajustată dinamic pentru a respecta întotdeauna limitele selectate.

### Îmbinarea 0 (BAZĂ)

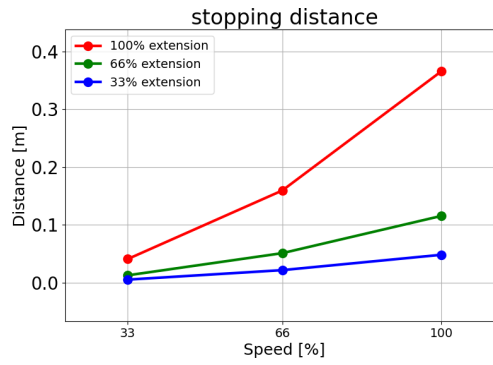
Distanța de  
oprire în metri  
la 33% din  
30 kg



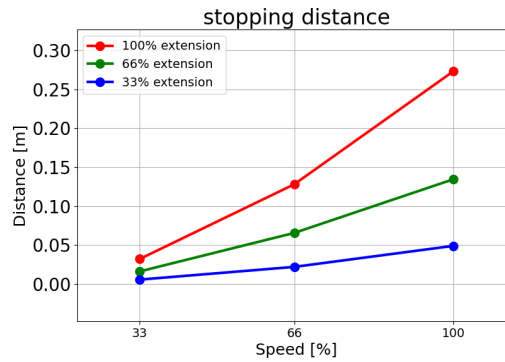
Distanța de  
oprire în metri  
la 66% din  
30 kg



Distanța de  
oprire în metri  
la sarcina  
utilă maximă  
de 30 kg

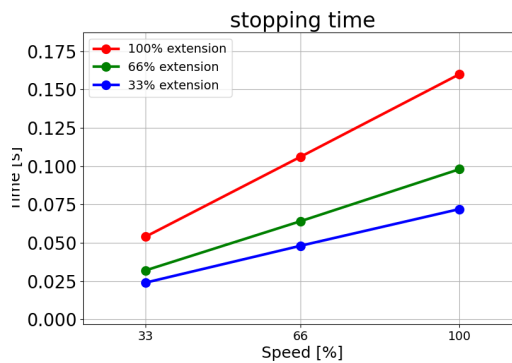


Distanța de  
oprire în metri  
la sarcina  
utilă extinsă  
de 35 kg

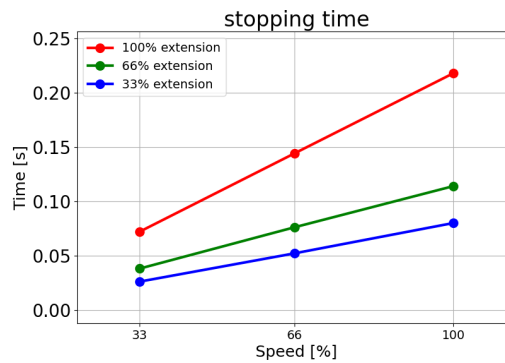


### Îmbinarea 0 (BAZĂ)

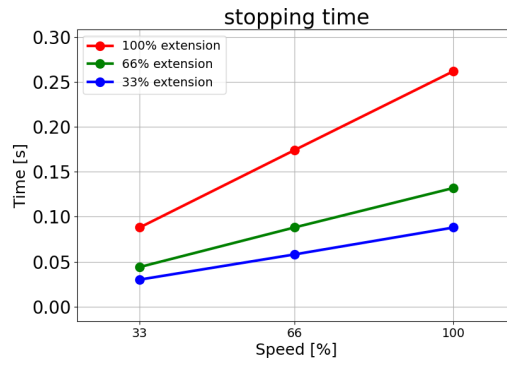
Timp de oprire  
în secunde la  
33% din 30 kg



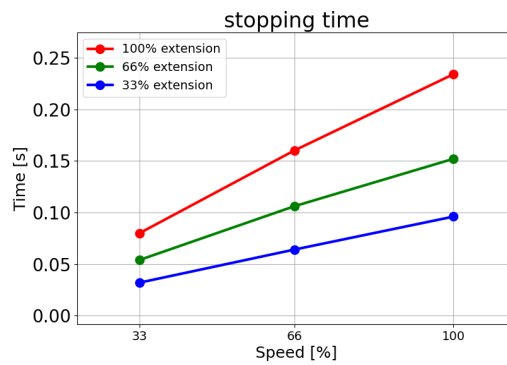
Timp de  
oprire în  
secunde la  
66% din  
30 kg



Timp de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 30 kg

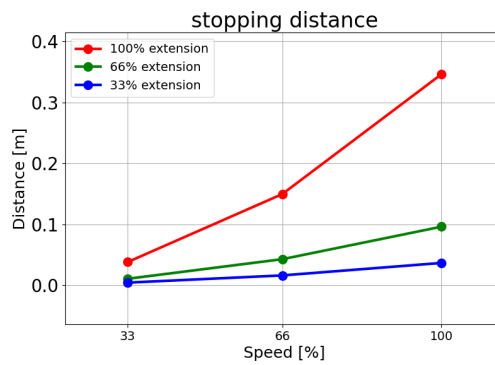


Timp de oprire în secunde la sarcina utilă extinsă de 35 kg

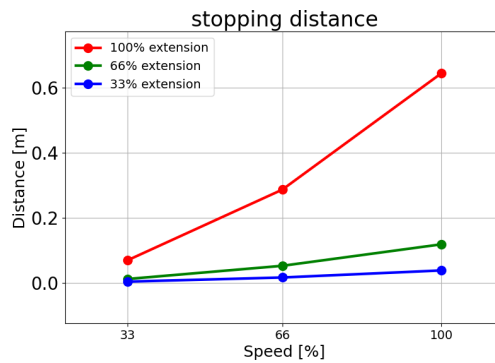


**Articulația 1 (UMĂR)**

Distanța de oprire în metri la 33% din 30 kg



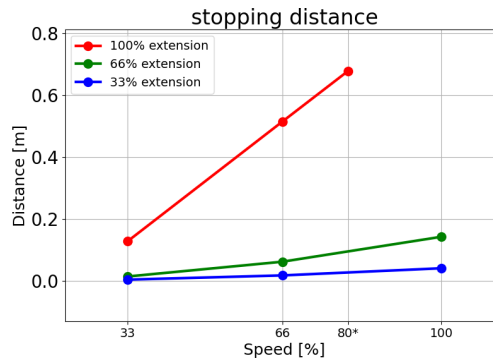
Distanța de oprire în metri la 66% din 30 kg



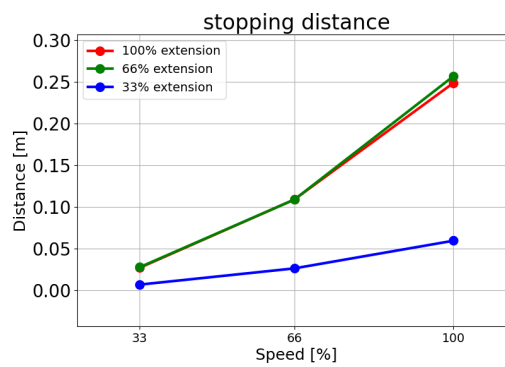
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Distanța de oprire în metri la sarcina utilă maximă de 30 kg

În acest test de mișcare specific, se poate atinge numai 80% din viteza maximă nominală.

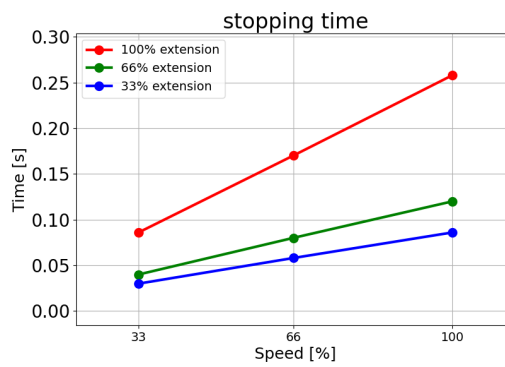


Distanța de oprire în metri la sarcina utilă extinsă de 35 kg

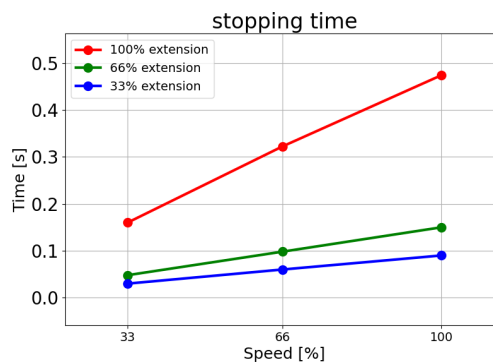


### Articulația 1 (UMĂR)

Timp de oprire în secunde la 33% din 30 kg

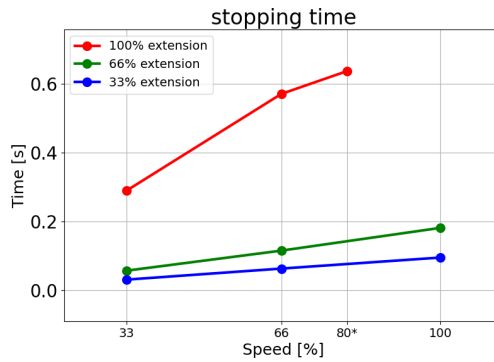


Timp de oprire în secunde la 66% din 30 kg

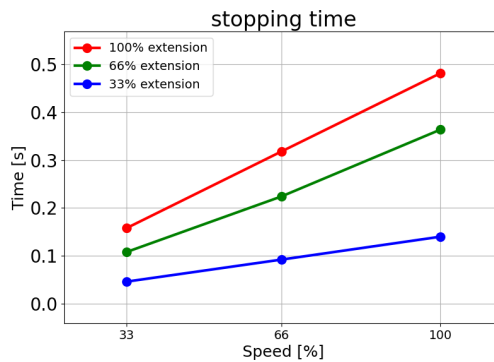


Timp de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 30 kg

În acest test de mișcare specific, se poate atinge numai 80% din viteza maximă nominală.

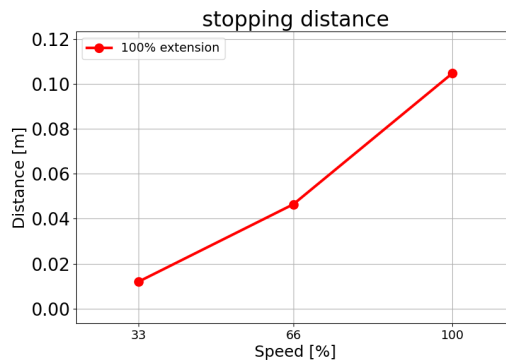


Timp de oprire în secunde la sarcina utilă maximă de 35 kg

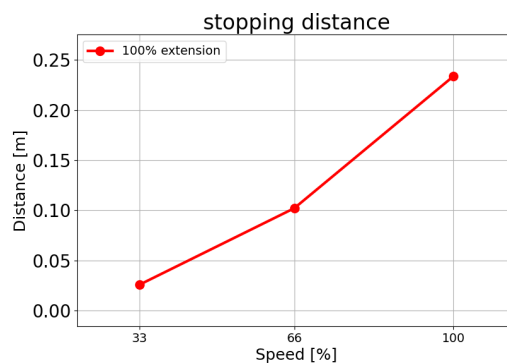


### Articulația 2 (COT)

Distanța de oprire în metri la 33% din 30 kg

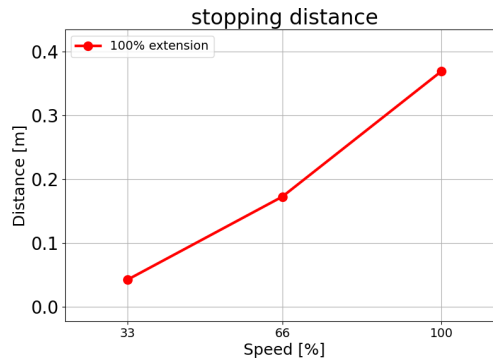


Distanța de oprire în metri la 66% din 30 kg

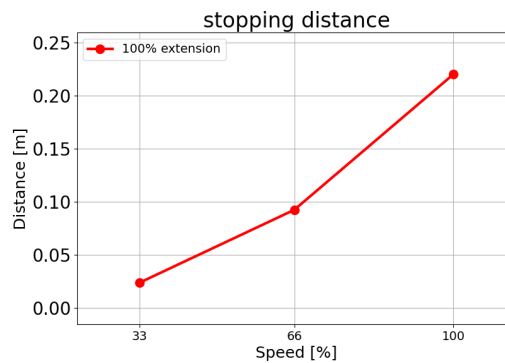


Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

Distanța de  
oprire în metri  
la sarcina  
utilă maximă  
de 30 kg

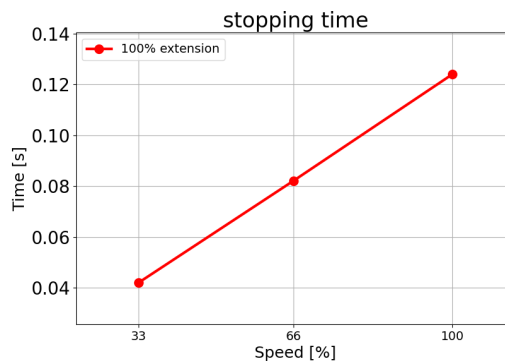


Distanța de  
oprire în metri  
la sarcina  
utilă extinsă  
de 35 kg

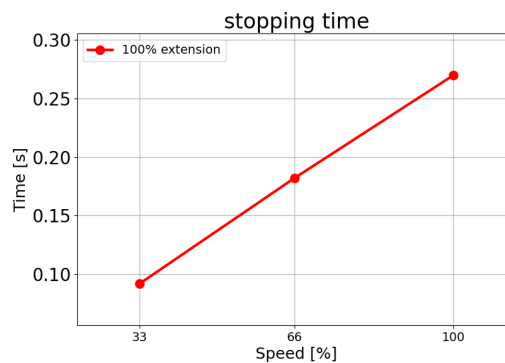


## Articulația 2 (COT)

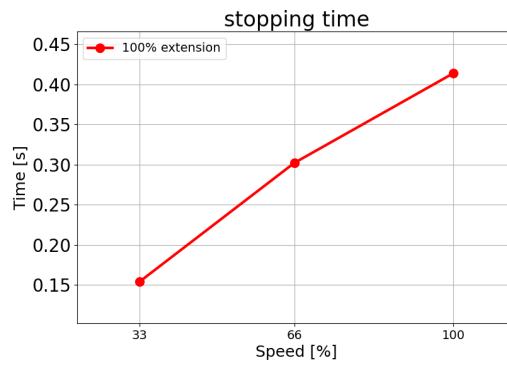
Țimp de oprire  
în secunde la  
33% din 30 kg



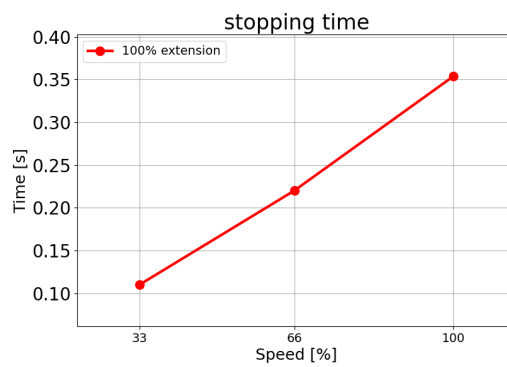
Țimp de  
oprire în  
secunde la  
66% din  
30 kg



Timp de  
oprire în  
secunde la  
sarcina utilă  
maximă de  
30 kg



Timp de  
oprire în  
secunde la  
sarcina utilă  
extinsă de  
35 kg



# 14. Evenimente de urgență

---

**Descriere** Urmați instrucțiunile de aici pentru a gestiona situațiile de urgență, cum ar fi activarea opririi de urgență utilizând butonul roșu. Această secțiune descrie, de asemenea, modul de deplasare manuală a sistemului fără alimentare.

---

## 14.1. Oprire de urgență

---

**Descriere** Oprire de urgență sau E-stop este butonul roșu situat pe dispozitivul de învățare. Apăsați butonul de oprire de urgență pentru a opri imediat toate mișcările robotului. Activarea butonului de oprire de urgență determină o oprire de categoria unu (IEC 60204-1). Opririle de urgență nu sunt măsuri de protecție (ISO 12100).

Opririle de urgență sunt măsuri de protecție complementare, dar care nu au scopul de a preveni vătămările corporale. Evaluarea de risc a aplicației robotului va concluziona dacă sunt necesare butoane de oprire de urgență suplimentare. Funcția de oprire de urgență și dispozitivul de acționare trebuie să respecte ISO 13850.

După activarea unei opriri de urgență, butonul se blochează în poziția respectivă. Ca atare, de fiecare dată când este activată o oprire de urgență, aceasta trebuie resetată manual de la butonul care a inițiat oprirea.

Înainte de a reseta butonul de oprire de urgență, trebuie să identificați vizual și să evaluați motivul pentru care a fost activată în primul rând o oprire E-stop. Este necesară evaluarea vizuală a tuturor echipamentelor folosite în aplicație. După ce ați remediat problema, resetați butonul de oprire de urgență.

### Pentru a reseta butonul de oprire de urgență

1. Apucați butonul și răsușiți-l în sensul acelor de ceasornic până când dispozitivul de blocare se decuplează.  
Ar trebui să simțiți când sistemul de blocare este decuplat, indicând faptul că butonul a fost resetat.
  2. Verificați situația și dacă este cazul să resetați oprirea de urgență.
  3. După resetarea opririi de urgență, restabiliți alimentarea robotului și reluați operarea.
-

## 14.2. Mișcarea cu și fără alimentare la motorul de antrenare

### Descriere

În cazul unei situații de urgență, atunci când alimentarea robotului este fie imposibilă, fie nedorită, puteți utiliza mișcarea înapoi forțată pentru a deplasa brațul robot.

Deplasarea forțată înapoi necesită împingerea sau tragerea brațului robot pentru a mișca articulația. Brațele robot mai mari pot necesita mai mult de o persoană pentru a deplasa articulația.

Fiecare frână pentru articulație are un ambreiaj cu frecare, ce permite mișcarea la aplicarea unui cuplu ridicat. Deplasarea forțată înapoi necesită o forță mare și pot fi necesare una sau mai multe persoane pentru a deplasa robotul.

În situațiile în care apar blocaje, sunt necesare două sau mai multe persoane pentru a efectua deplasarea înapoi forțată. În unele situații, sunt necesare două sau mai multe persoane pentru a demonta brațul robot.

Personalul care utilizează robotul UR trebuie să fie instruit pentru acțiunile în cazul unui eveniment de urgență. Se vor furniza informații suplimentare la momentul integrării.



#### AVERTISMENT

Riscurile datorate ruperii sau căderii unui braț robot neacceptat pot provoca vătămări corporale sau deces.

- Nu dezamblați robotul în timpul unui eveniment de urgență.
- Sprijiniți brațul robot înainte de a opri alimentarea.



#### NOTIFICARE

Mișcarea manuală a brațului robot este destinată doar situațiilor de urgență și operațiilor de service. Deplasarea inutilă a brațului robot poate duce la daune materiale.

- Nu deplasați articulația cu mai mult de 160 de grade, pentru a vă asigura că robotul își poate găsi poziția fizică inițială.
- Nu mișcați o articulație mai mult decât este necesar.

## 14.3. Conexiune clemă: Demontare

### Descriere



#### AVERTISMENT

Îmbinările nesprijinite pot cădea sau pot fi scăpate, ducând la răni.

- Susțineți îmbinările în timp ce clemele sunt îndepărtate.



#### NOTIFICARE

Nerespectarea indicațiilor cu privire la sprijinirea articulațiilor în timp ce clemele sunt îndepărtate poate conduce la deteriorarea echipamentului.

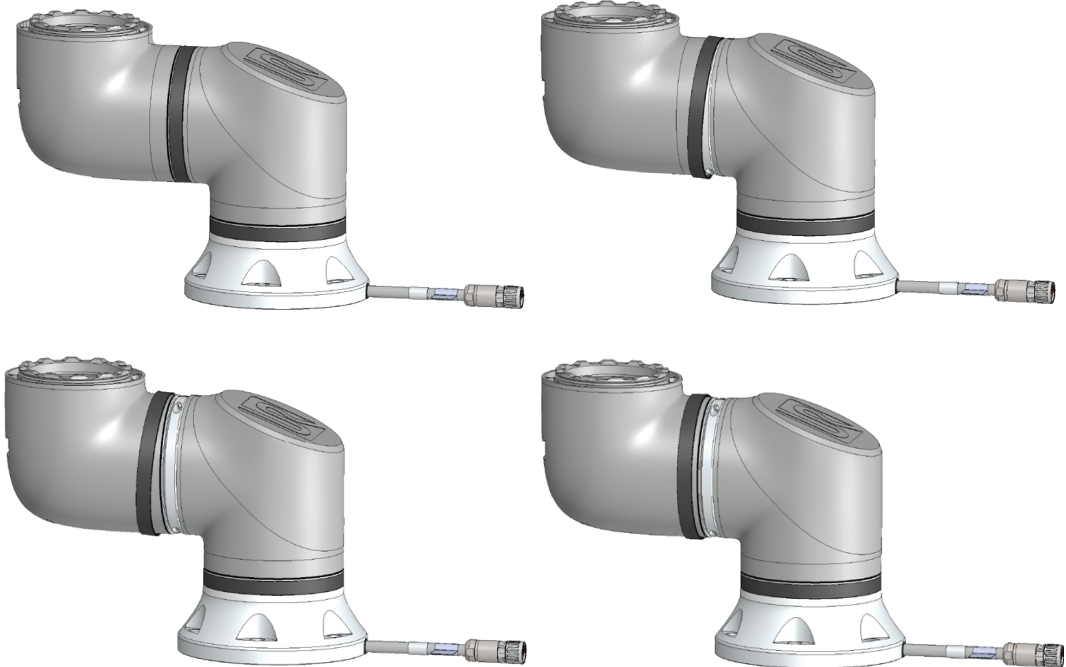
- Împiedicați căderea îmbinării/îmbinărilor în timp ce scoateți clema/clemele, folosind oricare dintre următoarele metode:
  - Utilizați un obiect pentru a sprijini partea care se desprinde.
  - Demontați articulația în timp ce este așezată în poziție orizontală.
  - Sprijiniți ansamblul cu un echipament de ridicare.

Ignorarea precauției de testare a articulației vechi înainte de înlocuire poate duce la deteriorarea bunurilor și/sau a echipamentelor.

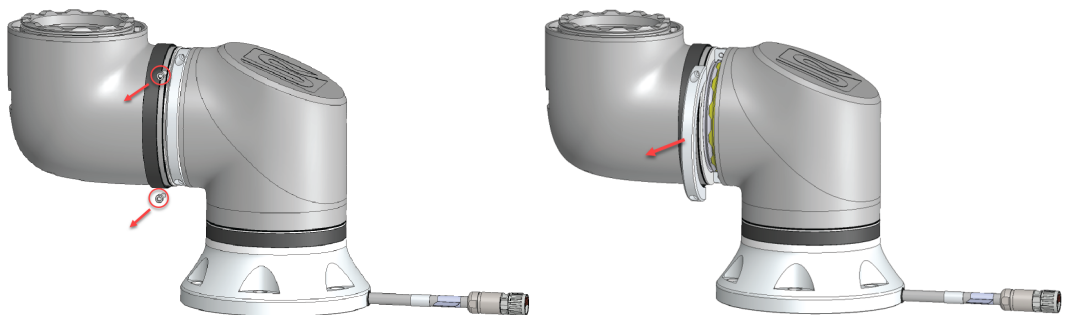
Efectuați întotdeauna un test de verificare a articulației înainte de a o înlocui. Consultați secțiunea Verificarea articulațiilor din Manualul de service pentru mai multe informații.

**Pentru  
dezasamblare**

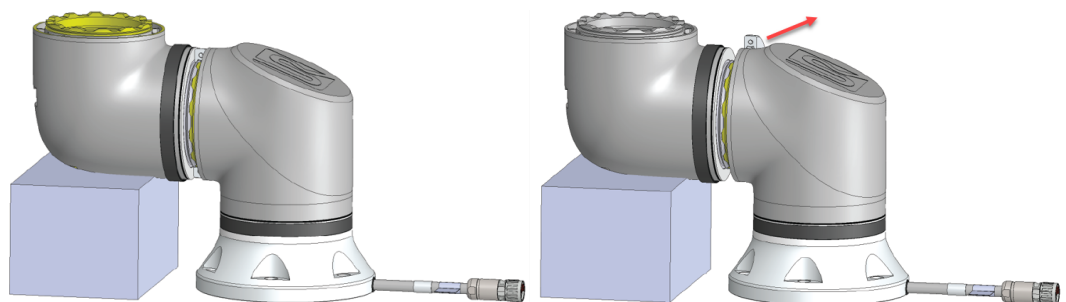
1. Atașați brățara ESD din pachetul cu piese de schimb sau trusa de scule la o suprafață împământată electric.
2. Scoateți inelul plat negru.  
Puteți utiliza o pereche de pensete ascuțite sau o șurubelniță mică cu cap plat.



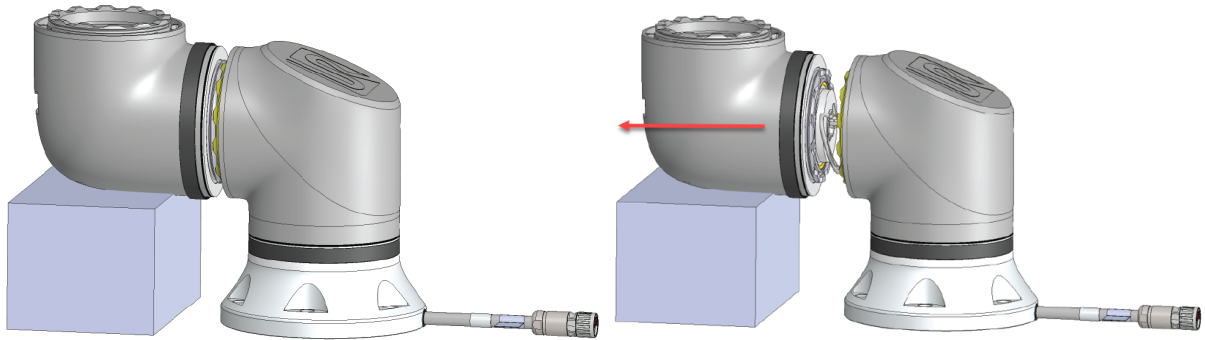
3. Scoateți șuruburile și clema de pe o parte.



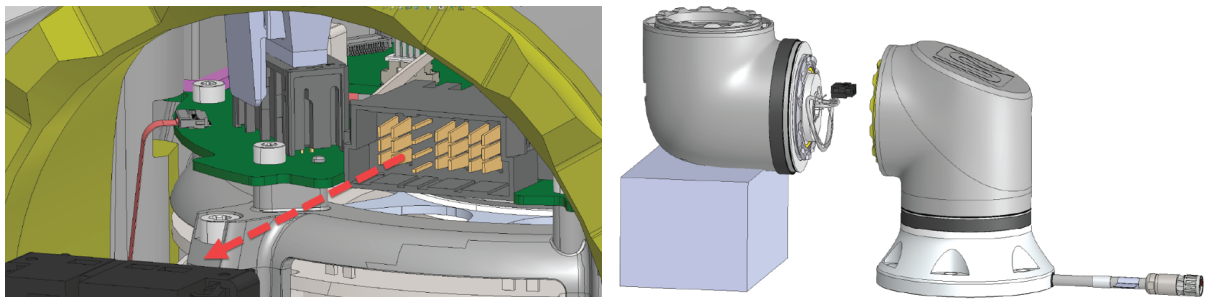
4. Sprijiniți articulația în timp ce scoateți a doua parte a clemei.



5. Articulația este acum desprinsă și poate fi îndepărtată.



6. Deconectați conectorul de la PCB-ul articulației.



7. Articulația a fost acum demontată.

## 14.4. Mod de funcționare

### Descriere

Accesați și activați diferite moduri utilizând Dispozitivul de învățare sau Serverul tabloului de bord. Dacă este integrat un selector de mod extern, acesta controlează modurile - nu și PolyScope sau Serverul tabloului de bord.

**Modul Automat** Când acest mod este activat, robotul poate executa doar un program cu sarcini predefinite. Nu puteți modifica sau salva programe și instalații.

**Modul Manual** Când acest mod este activat, puteți programa robotul. Puteți modifica și salva programe și instalații. Vitezele utilizate în modul Manual trebuie să fie limitate pentru a preveni rănirea. Când robotul funcționează în Modul manual, o persoană ar putea fi poziționată în raza de acțiune a robotului. Viteza trebuie limitată la valoarea adecvată pentru evaluarea riscului aplicației.



#### AVERTISMENT

Pot apărea vătămări corporale dacă viteza utilizată, în timp ce robotul funcționează în modul Manual, este prea mare.

**Modul Recuperare** Acest mod se activează când o limită de siguranță din setul de limite active este încălcată, iar brațul robot execută o Oprea Categoria 0. Dacă o limită de siguranță activă, cum ar fi o limită de poziție de articulație sau o limită de siguranță sunt încălcate deja când se pornește brațul robot, acesta pornește în modul Recuperare. Acest lucru face posibilă deplasarea brațului robotului înapoi în limitele de siguranță. În modul Recuperare, mișcarea brațului robot este restricționată de o limită fixă, pe care nu o puteți personaliza.

**Modul manual de mare viteză** Când acest mod este activat, puteți depăși temporar limitele de viteză implicite ale sculei și cotului.

Robotul efectuează o Oprea de siguranță în modul Manual, dacă este configurat un dispozitiv de activare cu trei poziții și fie este eliberat (nu este apăsat), fie este apăsat complet.

Trecerea între modurile automat și manual cere ca dispozitivul de activare cu trei poziții să fie complet eliberat și apăsat din nou pentru a permite robotului să se miște. Când utilizați modul Viteză mare manual, utilizați limitele de siguranță pentru articulații sau planurile de siguranță pentru a restricționa spațiul de mișcare al robotului.



#### NOTIFICARE

După cinci minute de inactivitate, limita de viteză se resetează la valoarea implicită.

### Pentru a activa modul Manual de mare viteză

1. Atingeți **Aplicație** și selectați **Siguranță**.
2. Accesați pagina Dispozitiv de activare cu trei poziții.
3. Pe pagină, glisați butonul pentru a activa modul manual de mare viteză.

Comutarea  
între moduri

Mod de funcționare	Manual	Automat
Glisor viteză	x	x
Mișcare robot cu +/- din fila Mișcare	x	
Deplasare liberă	x	
Executare programe	Viteză redusă* **	x
Editare & salvare program	x	

\*Când scula este sub tensiune, un timp de pornire progresivă de 400 ms începe să permită conectarea unei sarcini capacitive de 8000  $\mu$ F la alimentarea sculei la pornire. Nu este permisă branșarea sarcinii capacitive la cald.

\*\*Dacă este configurat un dispozitiv de învățare cu trei poziții, robotul funcționează la viteză redusă manuală, cu excepția cazului în care modul manual de mare viteză este activat



## AVERTISMENT

- Orice măsuri de protecție suspendate trebuie repuse complet în funcțiune înainte de selectarea modului Automat.
- Ori de câte ori este posibil, modul Manual va fi utilizat numai când nu există personal în interiorul spațiului protejat.
- Dacă se utilizează un selector de mod extern, acesta trebuie amplasat în afara spațiului protejat.
- Nimeni nu trebuie să intre sau să se afle în spațiul protejat în modul Automat, cu excepția cazului în care se utilizează metode de protecție sau aplicația colaborativă este validată pentru limitarea puterii și a forței (PFL).

Dispozitiv de  
activare cu  
trei poziții

Când se utilizează un dispozitiv de activare cu trei poziții și robotul este în modul Manual, mișcarea necesită apăsarea dispozitivului de activare cu trei poziții în poziția de centrare. Dispozitivul de activare cu trei poziții nu are nici un efect în modul Automat.



## NOTIFICARE

- Este posibil ca unele modele de roboți UR să nu fie echipate cu un dispozitiv de activare cu trei poziții. Dacă evaluarea riscurilor impune un dispozitiv de activare, trebuie utilizat un dispozitiv de învățare 3PE.

Pentru programare, este recomandată utilizarea unui dispozitiv de învățare 3PE (3PE TP). Dacă o altă persoană se poate afla în spațiul protejat când se utilizează modul Manual, poate fi integrat și configurat un dispozitiv suplimentar pentru utilizarea de către acea persoană.

**Comutarea  
între moduri**

Pentru a comuta între moduri, în antetul din dreapta, selectați pictograma profilului pentru a afișa secțiunea Mod.

- Automat indică faptul că modul operațional al robotului este setat la Automat.
- Manual indică faptul că modul operațional al robotului este setat la Manual.

PolyScope X intră automat în modul Manual când configurația de la I/O siguranță cu un dispozitiv de activare cu trei poziții este activată.

---

# 15. Transportul

**Descriere** Transportați robotul doar în ambalajul original. Păstrați ambalajele într-un loc uscat dacă intenționați să mutați robotul mai târziu. Când mutați robotul din ambalajul său spre locul de instalare, țineți simultan de ambele tuburi ale brațului robot. Sprijiniți robotul în timp ce plasați și strângeți toate bolțurile de montaj pentru baza robotului. Ridicați caseta de comandă de mâner.



## AVERTISMENT

Tehnicile de ridicare incorecte sau utilizarea unui echipament de ridicare necorespunzător pot duce la vătămări corporale.

- Evitați suprasolicitarea spatelui sau a altor părți ale corpului la ridicarea echipamentului.
- Utilizați echipamente de ridicare adecvate.
- Se vor respecta toate regulamentele naționale și regionale pentru ridicare.
- Asigurați-vă că montați robotul în conformitate cu instrucțiunile din capitolul Interfața mecanică.



## NOTIFICARE

Dacă robotul este transportat ca o aplicație asamblată cu orice echipament extern, se aplică următoarele:

- Transportul robotului fără ambalajul său original va anula toate garanțiile de la Universal Robots A/S.
- Dacă robotul este transportat atașat la o aplicație/instalație a unui terț, urmați recomandările pentru transportul robotului fără ambalajul original de transport.

## Precizări legale

Universal Robots nu poate fi făcută responsabilă pentru niciun fel de deteriorări survenite în timpul transportării echipamentului.

Consultați recomandările pentru transport fără ambalaj pe: [universal-robots.com/manuals](https://universal-robots.com/manuals)

**Descriere**

Universal Robots recomandă ca transportul robotului să se facă întotdeauna în ambalajul original.

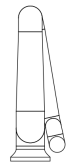
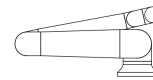
Aceste recomandări sunt oferite pentru a reduce vibrațiile nedorite în articulații și sistemele de frânare și pentru a reduce rotația articulațiilor.

Dacă robotul este transportat fără ambalajul său original, consultați următoarele instrucțiuni:

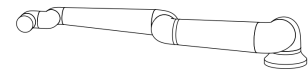
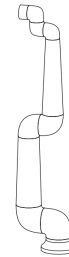
- Pliati robotul cât mai mult posibil - nu transportați robotul în poziția de singularitate.
- Mutați centrul de greutate al robotului cât mai aproape de bază.
- Fixați fiecare conductă de o suprafață solidă, în două puncte diferite de pe fiecare.
- Fixați rigid orice atașament final atașat pe 3 axe.

**Transportul**

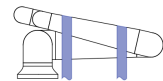
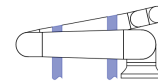
Pliati robotul cât mai mult posibil.



Nu-l transportați desfășurat.  
(poziție de singularitate)



Fixați conductele pe o suprafață solidă.  
Fixați atașamentul final atașat pe 3 axe.



## 15.1. Păstrarea dispozitivului de învățare

**Descriere**

Operatorul trebuie să înțeleagă clar ce afectează apăsarea butonului e-Stop de pe dispozitivul de învățare. De exemplu, pot exista confuzii în cazul unei instalări multi-robot. Ar trebui să fie clar dacă butonul e-Stop de pe dispozitivul de învățare oprește întreaga instalație sau numai robotul la care este conectat.

Dacă pot exista confuzii, depozitați dispozitivul de învățare astfel încât butonul e-Stop să nu fie vizibil sau utilizabil.

# 16. Mentenanța și reparațiile

**Descriere** Orice lucrări de întreținere, inspecție și calibrare trebuie efectuate în conformitate cu toate instrucțiunile de siguranță din acest manual, site-ul URService Manual și în conformitate cu cerințele locale. Lucrările de reparații trebuie efectuate de Universal Robots. Persoanele desemnate și instruite aparținând clientului pot efectua lucrări de reparații, cu condiția să respecte Manualul de service.

## Siguranța pentru întreținere

Scopul lucrărilor de întreținere și reparație este de a se asigura că sistemul funcționează conform așteptărilor. Când lucrați la brațul robot sau la caseta de comandă, trebuie să respectați procedurile și avertismentele de mai jos.



### AVERTISMENT

Nerespectarea oricăreia dintre practicile de siguranță enumerate mai jos poate duce la vătămări corporale.

- Deconectați cablul de alimentare din partea de jos a casetei de comandă pentru a vă asigura că este complet scos de sub tensiune. Opriti orice altă sursă de energie conectată la brațul robot sau la caseta de comandă. Luați măsurile necesare pentru a preveni alte persoane să alimenteze sistemul în timpul reparațiilor.
- Verificați împământarea înainte de a reporni sistemul.
- Respectați regulamentele ESD când părți ale brațului robot sau ale casetei de comandă se dezassemblează.
- Preveniți pătrunderea apei și a prafului în brațul robot sau în caseta de comandă.

**Siguranța  
pentru  
întreținere**

**AVERTISMENT**

Nerespectarea cerinței de a lăsa spațiu pentru deschiderea completă a ușii de la caseta de comandă poate conduce la răniri.

- Asigurați cel puțin 915 mm de spațiu liber, pentru a permite ușii casei de comandă să se deschidă complet pentru acces și service.


**AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE**

Demontarea sursei de alimentare a casei de comandă imediat după oprire poate duce la vătămări corporale din cauza pericolelor electrice.

- Evitați demontarea sursei de alimentare din interiorul casei de comandă, deoarece în interiorul acestor surse de alimentare pot fi tensiuni ridicate (până la 600 V) timp de câteva ore după oprirea casei de comandă.

După lucrările de depanare, întreținere și reparații, asigurați-vă că sunt îndeplinite cerințele de siguranță. Respectați reglementările naționale sau regionale privind siguranța muncii. Funcționarea corectă a tuturor setărilor funcției de siguranță trebuie, de asemenea, testată și validată.

**Blocare/etichetare**

Roboții UR pot fi de-energizați și blocați în starea de-energizată. Acest lucru este necesar pentru a controla energia periculoasă datorată sarcinilor asociate cu instalarea, întreținerea sau repararea robotului, a aplicației robotului sau a celulei robotului.

Pentru a efectua „Blocarea” sau „controlul energiei periculoase” a alimentării robotului, puteți utiliza o fișă de blocare alimentare pentru a preveni reatașarea cablului de alimentare la caseta de comandă, de exemplu Brady 148081 Fișă blocare pentru IEC.


**AVERTISMENT: PERICOL DE ELECTROCUTARE**

Expunerea la energie periculoasă sau eliberarea de energia periculoasă conținută poate duce la electrocutare și vătămări grave.

- Utilizați o fișă de blocare pentru a preveni reatașarea cablului de alimentare la caseta de comandă. De exemplu, consultați Brady 148081 Fișă blocare pentru fișe IEC sau echivalentă.

După lucrările de depanare, întreținere și reparații, asigurați-vă că sunt îndeplinite cerințele de siguranță. Respectați reglementările naționale sau regionale privind siguranța muncii. Funcționarea corectă a tuturor setărilor funcției de siguranță trebuie, de asemenea, testată și validată.

## 16.1. Testarea performanței la oprire

<b>Descriere</b>	Testați periodic pentru a determina dacă performanța de oprire s-a degradat. Timpii de oprire măriți pot necesita modificarea protecției, eventual cu modificări ale instalației. Dacă se utilizează funcțiile de siguranță pentru timpul de oprire și/sau distanța de oprire și acestea sunt factori pentru strategia de reducere a riscului, nu este necesară monitorizarea sau testarea performanței la oprire. Robotul efectuează o monitorizare continuă.
------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

## 16.2. Curățarea și inspecția brațului robotului

<b>Descriere</b>	Ca parte a întreținerii regulate, brațul robot poate fi curățat în conformitate cu recomandările din acest manual și cu cerințele locale.
------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

<b>Metode de curățare</b>	Pentru a îndepărta praful, murdăria sau uleiul de pe brațul robot și/sau de pe dispozitivul de învățare, pur și simplu utilizați o lavetă și unul dintre agenții de curățare furnizați mai jos.
---------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**Pregătirea suprafeței:** Înainte de a aplica soluțiile de mai sus, poate fi necesar ca suprafețele să fie pregătite prin îndepărtarea murdăriei sau a resturilor.

### Agenți de curățare:

- Apă
- Alcool izopropilic 70%
- Alcool etilic 10%
- Kerosen 10% (pentru a îndepărta grăsimea.)

**Aplicare:** Soluția este aplicată de obicei pe suprafața care necesită curățare folosind o sticlă cu pulverizator, o perie, un burete sau o lavetă. Poate fi aplicată direct sau diluată mai mult, în funcție de nivelul de contaminare și de tipul de suprafață care trebuie curățată.

**Agitare:** Pentru petele persistente sau zonele foarte murdare, soluția poate fi agitată folosind o perie, burete rugos sau alte mijloace mecanice pentru a ajuta la desprinderea contaminanților.

**Perioada de aplicare:** Dacă este necesar, soluția poate fi lăsată aplicată pe suprafață timp de până la 5 minute pentru a penetra și dizolva contaminanții în mod eficient.

**Clătire:** După ce perioada de aplicare s-a încheiat, suprafața va fi clătită bine cu apă pentru a îndepărta contaminanții dizolvați și orice reziduu de agent de curățare rămas. Este esențial să se asigure o clătire temeinică, pentru a evita ca reziduurile să provoace daune sau să prezinte un pericol pentru siguranță.

**Uscarea:** La final, suprafața curățată poate fi lăsată să se usuce liber sau să fie ștersă cu laveta.



### AVERTISMENT

NU FOLOSIȚI ÎNĂLBITOR în nicio soluție de curățare diluată.

**AVERTISMENT**

Unsoarea este un produs iritant și poate provoca o reacție alergică. Contactul, inhalarea sau ingestia acesteia poate provoca afecțiuni medicale sau răni. Pentru a preveni îmbolnăvirea sau rănirea, respectați următoarele:

- **PREGĂTIREA:**
  - Asigurați-vă că zona este bine ventilată.
  - Nu există alimente sau băuturi în apropierea robotului și a agenților de curățare.
  - Asigurați-vă că în apropiere există o unitate de spălare a ochilor.
  - Procurați EPP-ul necesar (mănuși, protecție pentru ochi)
- **PURTAȚI:**
  - Mănuși de protecție: Mănuși rezistente la ulei (nitril) impermeabile și rezistente la produs.
  - Este recomandată purtarea echipamentelor de protecție pentru ochi pentru a preveni contactul accidental al unsoarei cu ochii.
- **NU INGERAȚI.**
- În cazul
  - contactului cu pielea, se spală cu apă și un agent de curățare ușor
  - apariției unei reacții cutanate, solicitați asistență medicală
  - contactului cu ochii, folosiți o stație de spălare a ochilor, solicitați asistență medicală.
  - inhalării vaporilor sau ingestiei de unsoare, solicitați asistență medicală
- După ce ați lucrat cu unsoare
  - curățați suprafețele de lucru contaminate.
  - eliminați în mod responsabil orice lavetă sau hârtie folosite la curățare.
- Contactul cu copiii și animalele este interzis.

### Planul de inspecție a brațului robotului

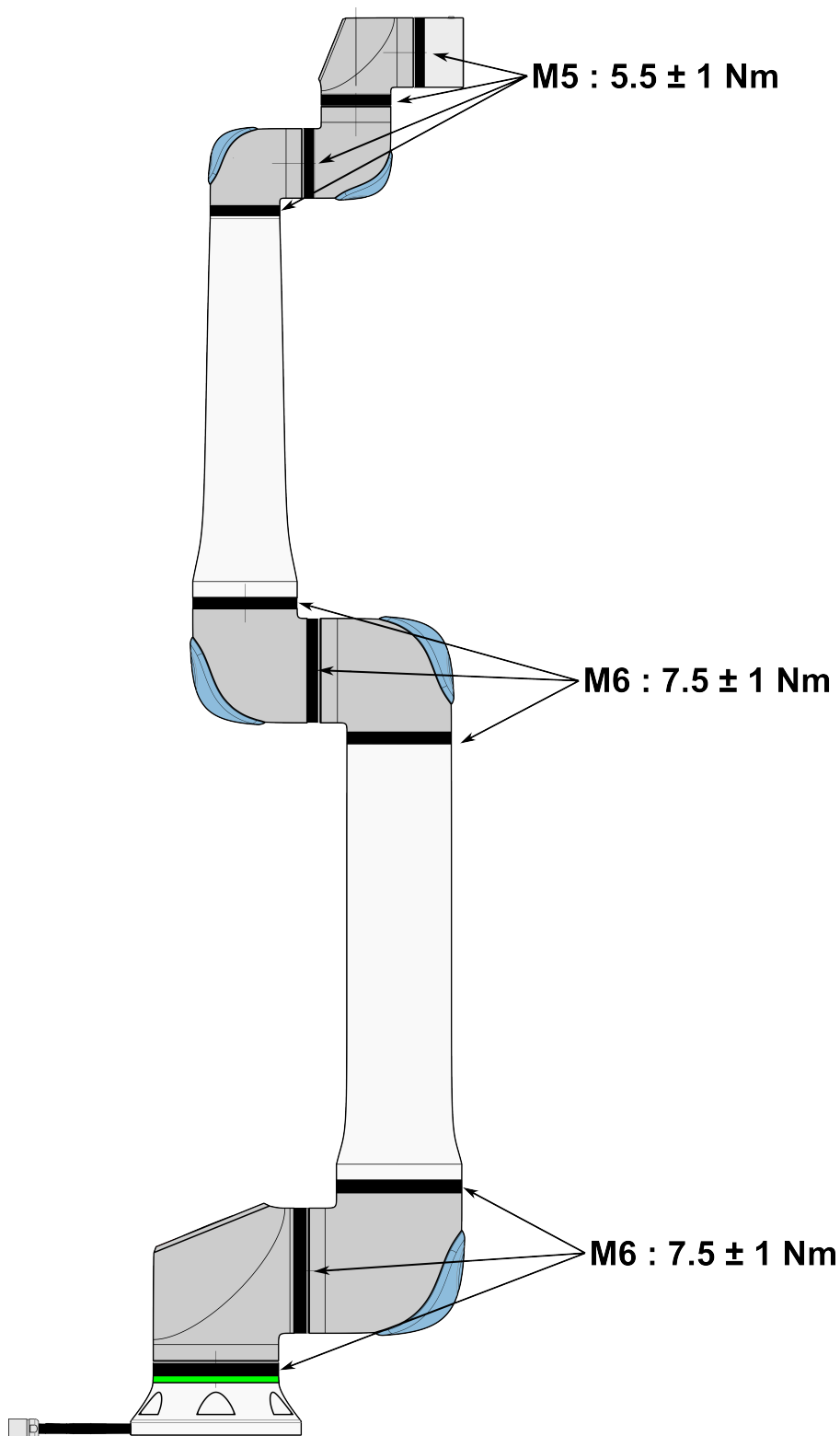
Tabelul de mai jos conține o listă de verificare pentru tipurile de inspecții recomandate de Universal Robots. Efectuați inspecțiile în mod regulat, așa cum este indicat în tabel. Orice componentă listată considerată a fi într-o stare inacceptabilă trebuie remediată sau înlocuită.

Tipul acțiunii efectuate la inspecție			Interval de timp		
			Lunar	Bianual	Anual
1	Verificare inele plate de teflon	V		X	
2	Verificare cablu robot	V		X	
3	Verificare conexiune cablu robot	V		X	
4	Verificați șuruburile de montare ale brațului robotului *	F	X		
5	Verificați șuruburile de montare ale sculei *	F	X		
6	Chingă rotundă	F			X

**Planul de  
inspecție a  
brațului  
robotului****NOTIFICARE**

Utilizarea aerului comprimat pentru a curăța brațul robotului poate deteriora componentele acestuia.

- Nu folosiți niciodată aer comprimat pentru a curăța brațul robotului.



### Planul de inspecție a brațului robotului

1. Mutați brațul robotului în poziția ZERO, dacă este posibil.
2. Opriți și deconectați cablul de alimentare de la caseta de comandă.
3. Inspectați cablul dintre caseta de comandă și brațul robotului pentru urme de deteriorare.
4. Verificați dacă șuruburile de montare ale bazei sunt strânse adecvat.
5. Verificați dacă șuruburile flanșei sculei sunt strânse adecvat.
6. Verificați dacă inelele plate de teflon prezintă urme de uzură sau deteriorare.
  - Înlocuiți inelele plate dacă sunt uzate sau deteriorate.

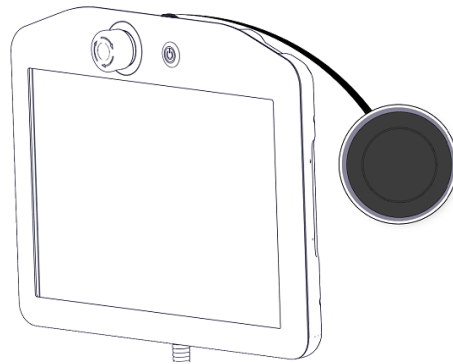


#### NOTIFICARE

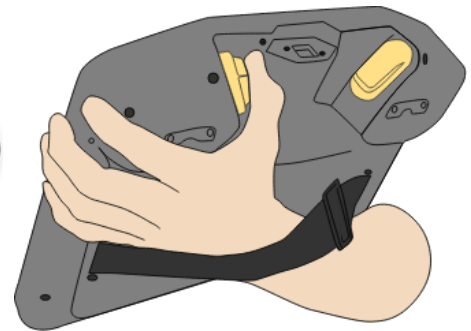
Dacă se observă defecțiuni la un robot în perioada de garanție, contactați distribuitorul de la care a fost achiziționat robotul.

### Inspecția

1. Demontați orice instrument sau atașament sau setați TCP/Sarcină utilă/CoG în conformitate cu specificațiile instrumentului.
2. Pentru a mișca brațul robotului în modul Freedrive:
  - Pe un dispozitiv de învățare 3PE, apăsați ușor, eliberați, apoi apăsați ușor și mențineți apăsat butonul 3PE în această poziție.

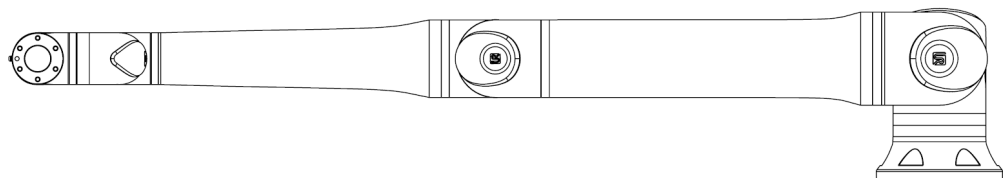


Buton de alimentare



Buton 3PE

3. Trageți/împingeți robotul într-o poziție alungită orizontal și eliberați.



4. Verificați dacă brațul robotului își poate menține poziția fără susținere și fără activarea deplasării libere.

## 17. Dezafectarea și mediul

---

### Descriere

Roboții Universal Robots trebuie dezafecțați în conformitate cu legile, regulamentele și standardele naționale aplicabile. această responsabilitate revine proprietarului robotului.

Roboții UR sunt fabricați ținând cont de restricțiile privind utilizarea substanțelor periculoase pentru a proteja mediul; așa cum sunt definite de directiva europeană RoHS 2011/65/UE. Dacă roboții (brațul robot, caseta de comandă, dispozitivul de învățare) sunt returnați către Universal Robots Denmark, atunci eliminarea va fi aranjată de Universal Robots A/S.

Taxa de eliminare pentru roboții UR vânduți pe piața din Danemarca este plătită în avans sistemului DPA de către Universal Robots A/S. Importatorii din țările acoperite de Directiva europeană WEEE 2012/19/UE trebuie să își facă singuri înregistrarea în registrul național WEEE din propria țară. Taxa este de regulă de sub 1€/robot.

Puteți găsi o listă a registrelor naționale aici: <https://www.ewrn.org/national-registers>.  
Căutați informații despre conformitate globală aici: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Substanțe  
conținute de  
robotul UR****Braț robot**

- Tuburi, flanșă de bază, suport de montare a sculei: aluminiu anodizat
- Carcase articulații: aluminiu acoperit cu pulberi
- Inele de etanșare cu bandă neagră: cauciuc AEM
  - inel suplimentar de alunecare sub banda neagră: plastic negru turnat
- Capace/clapete: plastic PC/ASA
- Componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)
- Mănunchiuri de cabluri cu conductor de cupru și componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)

**Articulații braț robot (intern)**

- Angrenaje: Oțel și vaselină (detalii în Manualul de service)
- Motoare: Miez de fier cu conductor de cupru
- Cablaje cu conductor de cupru, PCB-uri, diverse componente electronice și componente mecanice minore
- Garniturile pentru articulații și o-ringurile conțin o cantitate mică de PFAS, care este un compus derivat din PTFE (cunoscut sub denumirea de Teflon™).
- Vaselină: ulei sintetic + mineral cu un agent de îngroșare, fie cu săpun complex de litiu, fie cu uree. Conține molibden.
  - În funcție de model și de data de fabricație, culoarea vaselinei poate fi galben, magenta, roz închis, roșu, verde.
  - Manualul de service detaliază măsurile de precauție privind manipularea și fișele tehnice de securitate pentru vaselină

**Caseta de comandă**

- Dulap (carcasă): Oțel acoperit cu pulberi
  - Caseta de comandă standard
- Carcasă din tablă de aluminiu (în interiorul dulapului). Aceasta este și carcasa controlerului OEM.
  - Casetă de comandă standard și Controler OEM.
- Pachete de cabluri cu conductor de cupru, PCB-uri, diverse componente electronice, conectori din plastic și componente mecanice minore, de ex. șuruburi, piulițe, distanțiere (oțel, alamă și plastic)
- Pe PCB este montată o baterie cu litiu. Consultați Manualul de service pentru modul de înlocuire.

# 18. Declarații și certificări

## 18.1. Declarație de încorporare (original)



**EU Declaration of Incorporation (DOI)** (in accordance with 2006/42/EC Annex II B)

original: EN

<b>Manufacturer:</b>		<b>Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:</b>	
Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Denmark		David Brandt Technology Officer, R&D Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S	
<b>Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):</b>			
<b>Product and Function:</b>	Industrial robot multi-purpose multi-axis manipulator with control box & with or without a 3PE teach pendant. Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).		
<b>Model:</b>	UR20 and UR30: Below cited standards and this declaration include:		<b>NOTE:</b> This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See control box markings.
<b>Serial Number:</b>	Starting 2024 6 8 00252 and higher year ———— series ————		
		Sequential numbering, restarting at 0 each year 8 = UR20, 9 = UR30	
TÜV Rheinland certification & marking: UR20 on 11 March 2024 with #00252. UR30 was 14 March 2024.			
<b>Incorporation:</b>	Universal Robots UR20 & UR30 shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or robot cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.		
It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below: When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).			
<b>I. Machinery Directive 2006/42/EC</b>	<b>The following essential requirements have been fulfilled:</b> 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 with 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 2.2.1.1, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.4 (sling), 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.		
<b>II. Low-voltage Directive 2014/35/EU</b>	Reference the LVD and the harmonized standards used below.		
<b>III. EMC Directive 2014/30/EU</b>	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.		
<b>Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD &amp; LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:</b>			
(I) EN ISO 10218-1:2011 <i>Certification by TÜV Rheinland</i> (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13849-1:2023 (I) EN ISO 13849-2:2012	(I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13850:2015 (I) EN 60204-1:2018 (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 (III) EN 61000-3-3:2013 (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-4:2019 (II) EN 61140:2002/ A1:2006	Certified by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes
<b>Reference to other technical standards and technical specifications used:</b>			
(I) ISO 9409-1:2004 (I) ISO/TS 15066:2016 as applicable (III) EN 60068-2-1:2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2008 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60320-1:2021 (II) EN 60664-1:2007	(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 by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK015892 and ISO 45001 certificate #DK015891.			

Odense Denmark, 20 December 2024

  
 Roberta Nelson Shea, Global Technical Compliance Officer

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

Phone +45 8993 8989  
 Fax +45 3879 8989

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

Copyright © 2009–2025 by Universal Robots A/S. Toate drepturile rezervate.

## 18.2. Declarații și certificate

Traducerea instrucțiunilor originale

Declarația de Încorporare UE (DOI) (în conformitate cu 2006/42/CE Anexa II B)	
Producător	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Danemarca
Persoana din comunitate autorizată să compileze fișierul tehnic	David Brandt Ofițer cu tehnologia, departament Cercetare și Dezvoltare Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Descrierea și identificarea utilajului(elor) parțial complet(e)	
Produs și funcție:	Funcționalitatea de robot industrial de tip manipulator multifuncțional multiaxial cu casetă de comandă & cu sau fără dispozitiv de învățare este determinată de mașina completă (aplicație robot sau celulă cu atașament final, utilizare prevăzută și program de aplicare).
Model:	UR20 și UR30: Certificările menționate mai jos și această declarație includ:
	Notă: Prezenta Declarație de încorporare NU se aplică atunci când se utilizează controlerul UR OEM.
Număr de serie:	Începând cu 20246800252 și mai mare an seria 8=UR20, 9=UR30 Certificare TÜV Rheinland și marcare: UR20 din 11 martie 2024 cu #00252. UR30 din 14 martie 2024.
Incorporare:	Roboții Universal Robots UR20 și UR30 trebuie să fie puși în funcțiune numai după ce sunt integrați într-o mașină completă finală (celulă sau aplicație robot), care este conformă cu prevederile Directivei pentru mașini-unelte și alte Directive aplicabile.
Se declară că produsele de mai sus îndeplinesc, pentru ceea ce este furnizat, următoarele directive detaliate mai jos. Când această mașină incompletă este integrată și devine o mașină completă, integratorul este responsabil pentru determinarea faptului că această mașină completă respectă toate directivele aplicabile, are aplicat marcajul CE și este furnizată o Declarație de conformitate (DOC).	
I. Directiva pentru mașini-unelte 2006/42/CE	Au fost îndeplinite următoarele cerințe esențiale: 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 cu 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 2.2.1.1, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.4 (chinga), 4.1.3, 4.3.3, Anexa VI. Se declară că documentația tehnică relevantă a fost compilată conform Părții B a Anexei VII a Directivei pentru mașini-unelte.
II. Directiva 2014/35/UE pentru joasă tensiune III. Directiva 2014/30/UE privind EMC	Consultați LVD și standardele armonizate folosite mai jos. Consultați Directiva EMC și standardele armonizate folosite mai jos.

Consultați standardele armonizate folosite la care se face referință în Articolul 7(2) din Directivele MD și LV, precum și în Articolul 6 din Directiva EMC:

(I) EN ISO 10218-1:2011 Certificare TÜV Rheinland (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13849-1:2023 (I) EN ISO 13849-2:2012 Certificat de TÜV Rheinland conform standardului din 2015; 2023 nu are modificări relevante	(I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13850:2015 (I) EN 60204-1:2018 (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 (III) EN 61000- 3-3:2013 (III) EN 61000-6- 2:2019 (III) EN 61000-6-4:2019 (II) EN 61140:2002/ A1:2006
Consultați celelalte standarde și specificații tehnice folosite:		
(I) ISO 9409-1:2004 (I) ISO/TS 15066:2016 dacă se aplică (III) EN 60068-2-1:2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2008 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60320-1:2021 (II) EN 60664-1:2007	(II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1 2017 [Locații industriale SIL 2]
Producătorul sau reprezentantul său autorizat trebuie să transmită informații relevante despre utilajul parțial finalizat ca răspuns la o cerere motivată din partea autorităților naționale. Aprobarea sistemului complet de asigurare a calității de către organismul notificat Bureau Veritas: certificat ISO 9001 #DK015892 și certificat ISO 45001 #DK015891.		








## 18.3. Certificări UR30

### Descriere


Certificarea de la terți este opțională. Totuși, pentru a oferi cele mai bune servicii integratorilor de roboți, Universal Robots a ales să își certifice roboții la următoarele instituții de testare recunoscute de mai jos.

Puteți găsi copii ale tuturor certificatelor în capitolul: Certificate.


**Certificare**

 <p>EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1</p> <p>www.tuv.com ID 0007000000</p>	TÜV Rheinland	Certificate emise de TÜV Rheinland conform EN ISO 10218-1 și EN ISO 13849-1. Certificarea TÜV Rheinland reprezintă siguranță și calitate în aproape toate domeniile de afaceri și de viață. Fondată în urmă cu 150 de ani, compania este unul dintre cei mai importanți furnizori de servicii de testare din lume.
 TÜVRheinland®	TÜV Rheinland America de Nord	În Canada, Codul electric canadian, CSA 22.1, articolul 2-024 impune ca echipamentele să fie certificate de o organizație de testare aprobată de Consiliul pentru standarde din Canada.
 <b>Fraunhofer</b> IPA	Fraunhofer IPA	Roboții Universal Robots UR Series sunt conformi cu testele Fraunhofer Institute for Manufacturing Engineering and Automation.
	CHINA RoHS	Roboții Universal Robots sunt conformi cu metodele de management CHINA RoHS pentru controlarea poluării emise de produsele electronice.
	Siguranța KCC	Roboții Universal Robots e-Series au fost evaluați și sunt conformi cu standardele de siguranță marca KCC.
	Înregistrare KC	Roboții Universal Robots e-Series au fost evaluați pentru conformitatea de utilizare în mediu profesional. Există prin urmare un risc de interferență radio atunci când este utilizat într-un mediu înconjurător casnic.
	Delta	Roboții Universal Robots e-Series sunt testați în privința performanțelor de către DELTA.

**Certificare  
furnizori de la  
terți**

	Mediu	Așa cum sunt livrați de furnizorii noștri, paletii de transport pentru roboții Universal Robots e-Series respectă cerințele standardului danez ISMPM-15 pentru producția de materiale de ambalare din lemn și sunt marcați în conformitate cu această schemă.
-------------------------------------------------------------------------------------	-------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**Certificare  
test  
producător**

	Universal Robots	Roboții Universal Robots e-Series sunt supuși unor teste interne continue și unor proceduri de testare la final de linie. Procesele de testare UR sunt revizuite și îmbunătățite permanent.
-------------------------------------------------------------------------------------	---------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**Declarații  
conform  
directivelor UE**

Deși directivele UE sunt relevante pentru Europa, anumite țări din afara Europei recunosc și/sau solicită declarații UE. Directivele europene sunt disponibile pe pagina de internet oficială: <http://eur-lex.europa.eu>.

În conformitate cu Directiva privind echipamentele tehnice, roboții Universal Robots sunt mașini parțial complete, drept urmare nu este necesară atașarea unei mărci CE.

Puteți găsi Declarația de încorporare (DOI) conform Directivei privind echipamentele tehnice în capitolul Declarații și certificate.

---

## 18.4. Certificate UR30

TÜV  
Rheinland

Page 1

# Certificate

---

**Certificate no.** T 72408049 0001

<p><b>License Holder:</b>                  Universal Robots A/S                  Energivej 25                  5260 Odense S                  Denmark</p>	<p><b>Manufacturing Plant:</b>                  Universal Robots A/S                  Energivej 25                  5260 Odense S                  Denmark</p>								
<p><b>Report Number:</b> 31875333 013</p>	<p><b>Client Reference:</b> Roberta Nelson Shea</p>								
<p><b>Certification acc. to:</b> EN ISO 10218-1:2011                  EN ISO 13849-1:2015</p>									
<p><b>Product Information</b></p>									
<p><b>Certified Product:</b> Industrial Robot</p>									
<p><b>Model Designation:</b> UR3, UR5, UR10, UR20, UR30, UR3e,                  UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e</p>									
<p><b>Technical Data:</b></p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%;">Rated Voltage:</td> <td>AC 100-200V, 50/60Hz or</td> </tr> <tr> <td></td> <td>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		AC 200-240V, 50/60Hz	Rated Current:	15A or 8A	Protection Class:	I
Rated Voltage:	AC 100-200V, 50/60Hz or								
	AC 200-240V, 50/60Hz								
Rated Current:	15A or 8A								
Protection Class:	I								

© TÜV, TÜV and TÜV are registered trademarks. Issuance 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  
America de  
Nord

# Certificate

Certificate no. CA 72405127 0001

<b>License Holder:</b> Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark	<b>Manufacturing Plant:</b> Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark
<b>Report Number:</b> 31875333 006	<b>Client Reference:</b> Roberta Nelson Shea
<b>Certification acc. to:</b> 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. Toate drepturile rezervate.



TÜV  
Rheinland  
North America  
UL1740

# Certificate

Certificate no.

CU 72501652 0001

**License Holder:**

Universal Robots A/S  
Energivej 51  
5260 Odense S  
Denmark

**Manufacturing Plant:**

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

Report Number: US25JQ7X 001

Client Reference: Roberta Nelson Shea

Certification acc. to: UL 1740:2018 R8.23

CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)

**Product Information**

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR15, UR20, UR30

Technical Data: Rated Voltage: a) AC 100-200V, 50/60Hz;  
b) AC 200-240V, 50/60Hz  
Rated Current: a) 15A; b) 8A  
Protection Class: I

Special Remarks: The following safety functions have been evaluated

and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:

- 1- Emergency Stop
- 2- Safeguard Stop
- 3- Joint Position Limit
- 4- Joint Speed Limit
- 5- Pose Limit
- 6- Cartesian Speed Limit
- 7- Force Limit
- 8- Momentum Limit
- 9- Power Limit
- 10- Stopping Time Limit
- 11- Stopping Distance Limit
- 12 -System Emergency Stop Output
- 13 -Robot Moving Digital Output
- 14 -Robot Not Stopping Digital Output
- 15 -Reduced Mode Digital Output
- 16- Not Reduced Mode Digital Output
- 17- 3 Position Enabling Device INPUT

Refer to product manual for additional information.  
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

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

TÜV 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



Fraunhofer  
Cleanroom



# Fraunhofer

## TESTED<sup>®</sup> DEVICE

Universal Robots A/S  
UR30

**Report No. UN 2301-1381**

### Single product Particle Emission

### Qualification Certificate

This is to certify that the product mentioned above, provided by

**Universal Robots A/S**  
Odense S, Denmark

has been awarded a Fraunhofer certificate TESTED DEVICE bearing the report number UN 2301-1381.

The robot UR30 (color: gray/blue) was assessed in compliance with ISO 14644-14. When operated under the specified test conditions, it is suitable for use in cleanrooms fulfilling the specifications of the following Air Cleanliness Classes according to ISO 14644-1:

Test parameter(s)	Air Cleanliness Class
40 % of maximum velocity Payload: 20 kg	4
80 % of maximum velocity Payload: 20 kg	4
<b>Overall result</b>	<b>4</b>

Please note: Transport damages, incorrect installation, oil leakage, aging behavior, corrosion etc. can influence the test result.

UN 2301-1381      Stuttgart, May 22, 2024  
Report No. first document      Place, date of first document issued

--      --  
Report No. current document      Place, current date

on behalf of   
Dr.-Ing. Frank Bürger, Project Manager Fraunhofer IPA



This document only applies to the named product in its original state and is valid for a period of 5 years from the date the first document was issued. The document can be verified under [www.tested-device.com](http://www.tested-device.com). Detailed information and parameters of the test environment can be found in the Fraunhofer IPA test report.

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

China  
RoHS

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

表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式



Product/Part Name 产品/部件名称	Toxic and Hazardous Substances and Elements 有毒有害物质或元素					
	铅 Lead (Pb)	汞 Mercury (Hg)	镉 Cadmium (Cd)	六价 Hexavalent Chromium (Cr+6)	多溴联苯 Polybrominated biphenyls (PBB)	多溴二苯醚 Polybrominated diphenyl ethers (PBDE)
UR Robots 机器人：基本系统 UR3 / UR5 / UR10 / UR3e / UR5e / UR7e/ UR10e/UR12e/ UR16e / UR15/ UR20 / UR30	X	O	X	O	X	X

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

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

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

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

Siguranța  
KC



### 자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	유니버설 로봇 에이에스 (Universal Robots A.S.)	사업장관리번호	807-84-000600
	사업자등록번호	807-84-00060	대표자 성명	JETTE BAY WITHERS(제트 베이 워더스)
	소재지	(13486) 경기도 성남시 분당구 판교로 253, 8동 302호(삼평동, 판교 이노밸리)		
자율안전인증대상 기계 · 기구명		산업용로봇		
형식(규격)	UR30	용량(등급)	6 axis	
자율안전확인번호	24-AH3EQ-00888			
제조사	UNIVERSAL ROBOTS			
소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark			

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

2024년 04월 08일

한국산업안전보건공단 이사장



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

Înregistrare KC



자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	유니버설 로봇 에이에스 (사업장관리번호 807-84-000600 Universal Robots A.S)	사업장관리번호	807-84-000600
	사업자등록번호	807-84-00060	대표자 성명	JETTE BAY WITHERS(제트 베이 워더스)
	소재지	(13486) 경기도 성남시 분당구 판교로 253, 8동 302호(삼평동, 판교 이노밸리)		
자율안전인증대상 기계 · 기구명		산업용로봇		
형식(규격)	UR30	용량(등급)	6 axis	
자율안전확인번호	24-AH3EQ-00888			
제조사	UNIVERSAL ROBOTS			
소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark			

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

2024년 04월 08일

한국산업안전보건공단 이사장



# 19. Tabel cu funcții de siguranță

## Descriere

Funcțiile de siguranță și I/O de siguranță de la roboții Universal Robots sunt PLd Categoria 3 (ISO 13849-1), unde fiecare funcție de siguranță are o valoare a PFH mai mică de 1.8E-07.

Valorile PFH sunt actualizate pentru a include o mai mare flexibilitate la proiectare și pentru reziliența lanțului de aprovizionare.

Pentru I/O de siguranță, funcția de siguranță rezultată, inclusiv dispozitivul sau echipamentul extern, este determinată de arhitectura generală și de suma tuturor valorilor PFH, incluzând indicele PFH al funcției de siguranță de la roboții UR.



### NOTIFICARE

Tabelele funcțiilor de siguranță prezentate în acest capitol sunt simplificate. Puteți găsi versiunile complete ale acestora aici: <https://www.universal-robots.com/support>

## SF1 Oprire de urgență (conform ISO 13850)

### Vezi notele de subsol

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Apăsarea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare <sup>1</sup> sau a unui buton Estop extern (dacă se folosește inputul de siguranță Estop) are ca rezultat o oprire de Cat 1 <sup>3</sup> cu oprirea alimentării cu energie de la actuatorii robotului și de la I/O sculă. Comandă <sup>1</sup> oprirea tuturor articulațiilor și, când toate articulațiile ajung într-o stare de oprire monitorizată, alimentarea este întreruptă. Pentru clasificarea de siguranță funcțională integrată cu un sistem de control extern legat de siguranță sau un dispozitiv extern de oprire de urgență care este conectat la intrarea Oprire de urgență, adăugați PFH al acestei intrări legate de siguranță la PFH al valorii PFH a acestei funcții de siguranță (mai puțin de 1.8E-07).	Oprire de Categorie 1 (IEC 60204-1)	--	Robotul, inclusiv I/O pentru scula robotului

## SF2 Oprire de siguranță 4 (Oprire de protecție conform ISO 10218-1)

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Această funcție de siguranță este inițiată de un dispozitiv de protecție extern folosind intrări de siguranță care inițiază o oprire Cat 2 <sup>3</sup> . I/O sculă nu este afectat de o oprire de siguranță. Sunt furnizate diverse configurații. Dacă este conectat un dispozitiv de activare, este posibil să configurați oprirea de siguranță pentru a funcționa DOAR în modul automat. Vezi funcțiile de siguranță Timp de oprire și Distanță de oprire <sup>4</sup> . Pentru siguranța funcțională a funcției de siguranță integrate complete, adăugați PFH de la dispozitivul de protecție extern la PFH de la Oprire de siguranță.	Oprire de Categorie 2 (IEC 60204-1) Oprire SS2 (așa cum este descris în IEC 61800-5-2)	--	Robot

### SF3 Limită poziție articulație (limitare axă software)

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Setează limita inferioară și superioară pentru pozițiile permise ale articulațiilor. Timpul și distanța de oprire nu sunt luate în considerare, deoarece limita(ele) nu va fi încălcată. Fiecare articulație poate avea propriile limite. Limitează direct setul de poziții permise în care articulațiile se pot deplasa. Este setată în partea de siguranță a interfeței cu utilizatorul. Este un mijloc de limitare software a axei și de limitare a spațiului, în conformitate cu ISO 10218-1:2011, 5.12.3.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza poate fi redusă, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite.	5°	Articulație (fiecare)

### SF4 Limită viteză articulație

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Setează o limită superioară pentru viteza articulației. Fiecare articulație poate avea propria limită. Această funcție de siguranță are cea mai mare influență asupra transferului de energie la contact (la prindere sau tranzitorie). Limitează direct setul de viteze ale articulației permise pe care acestea le pot efectua. Este setată în partea cu setări de siguranță a interfeței cu utilizatorul. Folosită pentru a limita mișcările rapide ale articulațiilor, de ex. riscuri legate de singularități.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza poate fi redusă, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite.	1,15 °/s	Articulație (fiecare)

### Limită cuplu articulație

Depășirea limitei de cuplu intern a articulației (la fiecare articulație) are ca rezultat o oprire Cat 0<sup>3</sup>. Aceasta nu este accesibilă utilizatorului; este o setare din fabrică. NU este afișată ca o funcție de siguranță a roboților e-Series, deoarece nu există setări ale utilizatorului și nici configurații ale utilizatorului.

### SF5 Denumită în mai multe feluri: Limită postură, Limită sculă, Limită orientare, Planuri de siguranță, Granițe de siguranță

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Monitorizează postura TCP (poziție și orientare) și va preveni depășirea unui plan de siguranță sau a limitei pentru Postură TCP. Sunt posibile limite de postură multiple (flanșa sculei, cot și până la 2 puncte de offset al sculei configurabile cu o rază) Orientare restricționată de abaterea de la direcția caracteristicii Z a flanșei sculei SAU a TCP-ului. Această funcție de siguranță constă din două părți. Una este legată de planurile de siguranță pentru limitarea posibilelor poziții ale TCP. A doua este legată de limita de orientare a TCP, care este introdusă ca direcție permisă și o toleranță. Aceasta oferă zone de includere/excludere pentru TCP și încheietură datorită planurilor de siguranță.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza sau cuplul pot fi reduse, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită.	3° 40 mm	TCP Flanșă sculă Cot

**SF6  
Limită  
viteză  
TCP &  
Cot**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Monitorizează viteza pentru TCP și cot pentru a preveni depășirea unei limite de viteză.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza sau cuplul pot fi reduce, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită.	50 mm/s	TCP

**SF7  
Limită  
forță (TCP  
& Cot)**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Limita de forță este forța exercitată de robot la TCP (punctul central al sculei) și la „cot”. Funcția de siguranță calculează continuu cuplurile permise la fiecare articulație, pentru a rămâne în limita de forță definită atât pentru TCP, cât și pentru cot. Articulațiile își controlează cuplul pentru a rămâne în intervalul de cuplu permis. Aceasta înseamnă că forțele la TCP sau cot vor rămâne în limita forței definite. Când o oprire monitorizată este inițiată de Limita de forță din SF, robotul se va opri, apoi se va „retrage” într-o poziție în care limita de forță nu a fost depășită. Apoi se va opri din nou.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza sau cuplul pot fi reduce, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită.	25N	TCP

**SF8 Limită  
impuls**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Limita de impuls este foarte utilă pentru limitarea impacturilor tranzitorii. Limită impuls afectează întregul robot.	Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită. Viteza sau cuplul pot fi reduce, astfel încât mișcarea să nu depășească nicio limită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea oricărei limite. Nu va permite ca mișcarea să depășească nicio setare de limită.	3kg m/s	Robot

**SF9  
Limită  
putere**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranță	Afectează
Această funcție monitorizează lucrul mecanic (suma cuplurilor articulațiilor înmulțită cu viteza unghiulară a articulațiilor) efectuat de robot, care afectează și curentul consumat de brațul robotului, precum și viteza robotului. Această funcție de siguranță limitează dinamic curentul/cuplul, dar menține viteza.	Limitarea dinamică a curentului/cuplului	10W	Robot

### SF10 Output Estop robot UR

Descriere	Ce se întâmplă	Afectează
<p>Când este configurată pentru un output Robot &lt;Estop&gt; și există o oprire a robotului, outputurile duale sunt LOW. Dacă nu a fost inițiată nicio oprire &lt;Estop&gt; robot, outputurile duale sunt HIGH. Pulsațiile nu sunt folosite, dar sunt tolerate.</p> <p>Aceste ieșiri duale schimbă starea pentru orice buton Estop extern care este conectat la inputuri de siguranță configurabile, unde acel input este configurat ca input pentru Oprire de urgență.</p> <p>Pentru clasificarea de siguranță funcțională integrată cu un sistem de control extern legat de siguranță, adăugați PFH-ul acestei ieșiri legate de siguranță la PFH-ul sistemului de control extern legat de siguranță.</p> <p>Pentru output-ul Estop, validarea este efectuată la echipamentul extern, deoarece output-ul UR este un input pentru această funcție Estop externă de siguranță de la echipamentul extern.</p> <p>NOTĂ: Dacă se utilizează IMMI (Interfața mașinii de turnare prin injecție), output-ul Estop de la robotul UR NU este conectat la IMMI. Nu există semnal pe output-ul Estop trimis de la robotul UR la IMMI. Aceasta este o funcție pentru a preveni o stare de oprire irecuperabilă.</p>	<p>Output-urile duale trec în low în cazul unei opriri Estop dacă sunt setate ca output-uri configurabile</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

Pentru SF11, SF12, SF13, SF14 și SF17: Performanța integrată de siguranță funcțională necesită adăugarea acestui PFH la indicele PFH al logicii externe (dacă există) și al componentelor sale.

### SF11 Deplasare Robot UR: Output digital

Descriere	Ce se întâmplă	Afectează
<p>Ori de câte ori robotul se mișcă (mișcare în derulare), output-urile digitale duale sunt LOW. Output-urile sunt HIGH atunci când nu există mișcare.</p> <p>Clasificarea de siguranță funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR.</p>	<p>Dacă sunt setate output-uri configurabile:</p> <p>Când robotul se mișcă (mișcare în derulare), output-urile digitale duale sunt LOW.</p> <p>- Output-urile sunt HIGH atunci când nu există mișcare.</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

### SF12 Robotul UR nu se oprește: Output digital

Descriere	Afectează
<p>Când robotul se OPREȘTE (în proces de oprire sau în stare de imobilitate) output-urile digitale duale sunt HIGH. Când output-urile sunt LOW, robotul NU se află în curs de oprire și NU se află într-o stare de staționare. Clasificarea de siguranță funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR.</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

### SF13 Robotul UR în mod Redus: Output digital

Descriere	Afectează
<p>Când robotul este în configurația pentru modul redus (sau configurația pentru modul redus este inițiată), ieșirile digitale duale sunt LOW. Vezi mai jos. Clasificarea de siguranță funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR. Performanța integrată de siguranță funcțională necesită adăugarea acestui PFH la PFH-ul logicii externe (dacă există) și al componentelor sale.</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

**SF14  
Robotul UR  
nu este în  
modul  
Redus:  
Output  
digital**

Descriere	Afectează
<p>Ori de câte ori robotul NU utilizează configurația pentru modul redus (sau configurația pentru modul redus nu este inițiată), ieșirile digitale duale sunt LOW. Clasificarea de siguranță funcțională este pentru ceea ce se află în interiorul robotului UR. Performanța integrată de siguranță funcțională necesită adăugarea acestui PFH la PFH-ul logicii externe (dacă există) și al componentelor sale.</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

**SF15  
Limită  
durată  
oprire**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranțe	Afectează
<p>Monitorizare în timp real a condițiilor astfel încât limita de timp pentru oprire să nu fie depășită. Viteza robotului este limitată pentru a se asigura că limita pentru durata de oprire nu va fi depășită.</p> <p>Capacitatea de oprire a robotului din mișcarea(mișcărilor) dată (e) este monitorizată continuu pentru a preveni mișcărilor care ar depăși limita de oprire. Dacă timpul necesar pentru oprirea robotului riscă depășirea limitei de timp, viteza de mișcare este redusă pentru a se asigura că limita nu este depășită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea limitei.</p> <p>Funcția de siguranță efectuează același calcul al timpului de oprire pentru mișcarea(mișcărilor) dată(e) și inițiază o oprire Cat 0 dacă limita duratei de oprire va fi sau este depășită.</p>	<p>Nu va permite ca timpul de oprire curent să depășească nicio setare de limită. Determină scăderea vitezei sau oprirea robotului pentru a NU depăși limita</p>	<p>50 ms</p>	<p>Robot</p>

**SF16  
Limită  
distanță de  
oprire**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranțe	Afectează
<p>Monitorizare în timp real a condițiilor astfel încât limita pentru distanța de oprire să nu fie depășită. Viteza robotului este limitată pentru a se asigura că limita pentru distanța de oprire nu va fi depășită.</p> <p>Capacitatea de oprire a robotului din mișcarea(mișcărilor) dată (e) este monitorizată continuu pentru a preveni mișcărilor care ar depăși limita de oprire. Dacă timpul necesar pentru oprirea robotului riscă depășirea limitei de timp, viteza de mișcare este redusă pentru a se asigura că limita nu este depășită. Va fi inițiată o oprire a robotului pentru a preveni depășirea limitei.</p> <p>Funcția de siguranță efectuează același calcul al distanței de oprire pentru mișcarea(mișcărilor) dată(e) și inițiază o oprire Cat 0 dacă limita duratei de oprire va fi sau este depășită.</p>	<p>Nu va permite ca timpul de oprire curent să depășească nicio setare de limită. Determină scăderea vitezei sau oprirea robotului pentru a NU depăși limita</p>	<p>40 mm</p>	<p>Robot</p>

**SF17 „Poziția  
monitorizată”  
pentru poziția  
Acasă în  
siguranță**

Descriere	Ce se întâmplă?	Toleranțe	Afectează
<p>Funcție de siguranță care monitorizează o ieșire nominală de siguranță, astfel încât să se asigure că ieșirea poate fi activată numai atunci când robotul se află în „poziția de parcare în siguranță” configurată și monitorizată.</p> <p>O oprire cat 0 este inițiată dacă ieșirea este activată când robotul nu este în poziția configurată.</p>	<p>ieșirea pentru poziția de parcare în siguranță poate fi activată numai când robotul este în poziția de „parcare de siguranță” configurată</p>	<p>1.7 °</p>	<p>Conexiune externă la logică și/sau echipament</p>

**Tabelul 1-  
Note de  
subsol**

<sup>1</sup>Comunicațiile între dispozitivul de învățare, controler și în interiorul robotului (între articulații) sunt SIL 2 pentru datele de siguranță, conform IEC 61784-3.

<sup>2</sup>Validare Opre de urgență: starea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare este evaluată de acesta, apoi comunicată<sup>1</sup> controlerului de siguranță prin comunicații SIL2. Pentru a valida funcționalitatea butonului Estop de pe dispozitivul de învățare, apăsați butonul Estop și verificați dacă rezultă o oprire de urgență. Acest lucru validează faptul că butonul Opre de urgență este conectat în dispozitiv, funcționează așa cum s-a prevăzut și că dispozitivul de învățare este conectat la controler.

<sup>3</sup>Categoriile de opriri conform IEC 60204-1 (NFPA79). Pentru funcția Opre de urgență, sunt permise numai opriri de categoria 0 și 1, conform IEC 60204-1.

- Categoriile de opriri 0 și 1 duc la decuplarea alimentării motorului, categoria de oprire 0 fiind de tip IMEDIAT și categoria de oprire 1 fiind o oprire controlată (de exemplu, decelerare până la oprire, apoi decuplarea alimentării motorului). La roboții UR, o oprire de categoria 1 este o oprire controlată, în care alimentarea este întreruptă atunci când este detectată o oprire monitorizată.
- O oprire de Categorie 2 este o oprire la care alimentarea motorului NU este decuplată. Oprirea de Categorie 2 este definită în IEC 60204-1. Descrierile STO, SS1 și SS2 sunt în IEC 61800-5-2. La roboții UR, o oprire de categorie 2 menține traiectoria, apoi lasă motoarele alimentate după oprire.

<sup>4</sup>Se recomandă utilizarea funcțiilor de siguranță Timp de oprire și Distanță de oprire la modelele UR. Aceste limite ar trebui utilizate pentru valorile timpului de oprire/distanței de siguranță în aplicația dvs.

## 19.1. Tabel 1a

**SF Mod Redus  
Modificarea  
setărilor  
parametrilor**

Descriere	Afectează
<p>Configurația pentru modul redus poate fi inițiată de un plan/limită de siguranță (începe la 2 cm de plan și setările modului redus sunt realizate în limita a 2 cm de plan) sau prin utilizarea unui input pentru inițiere (va realiza setări reduse în limita a 500 ms). Când conexiunile externe sunt Low, este inițiat Modul redus. Configurația pentru modul redus înseamnă că TOATE limitele modului redus sunt ACTIVE.</p> <p>Modul redus nu este o funcție de siguranță, ci mai degrabă o schimbare de stare care afectează setările următoarelor limite ale funcției de siguranță: poziția articulației, viteza articulației, limita de poziție TCP, viteza TCP, forța TCP, impulsul, puterea, timpul de oprire și distanța de oprire. O configurație redusă este un mijloc de parametrizare a funcțiilor de siguranță în conformitate cu ISO 13849-1. Toate valorile parametrilor trebuie verificate și validate pentru a stabili dacă sunt adecvate pentru aplicația robotului.</p>	Robot

**Resetare  
salvgardare**

Descriere	Afectează
<p>Când este configurat pentru Resetare de siguranță și conexiunile externe trec de la low la high, oprirea de siguranță se RESETEAZĂ. Intrarea de siguranță pentru a iniția o resetare a funcției de siguranță a opririi de siguranță.</p>	Robot

**Dispozitiv de  
activare cu 3  
poziții INPUT**

Descriere	Afectează
<p>Când conexiunile externe ale Dispozitivului de activare sunt low, este inițiată o Oprire de siguranță (SF2). Recomandare: utilizați cu un comutator de mod ca input de siguranță. Dacă nu este utilizat și conectat la intrările de siguranță un comutator de mod, modul robotului va fi stabilit de Interfața utilizatorului. Dacă interfața utilizatorului este în:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>„modul rulare”, dispozitivul de activare nu va fi activ.</li> <li>„modul programare”, dispozitivul de activare va fi activ. Este posibilă utilizarea protecției prin parolă pentru schimbarea modului din interfața cu utilizatorul.</li> </ul>	Robot

**INPUT  
comutator  
mod**

Descriere	Afectează
<p>Când conexiunile externe sunt low, modul Funcționare (rulare/funcționare automată în modul automat) este activat. Când nivelul este High, modul este programare/învățare. Recomandare: Utilizați cu un dispozitiv de activare, de exemplu un Dispozitiv de învățare UR pentru e-Series cu un dispozitiv de activare integrat cu 3 poziții.</p> <p>Când se află în modul de învățare/program, inițial atât viteza TCP, cât și viteza cotului, vor fi limitate la 250 mm/s. Viteza poate fi mărită manual prin utilizarea Interfeței utilizatorului „glisor viteză”, dar la activarea dispozitivului de activare, limita de viteză se va reseta la 250 mm/s.</p>	Robot

**INPUT  
Freedrive**

Descriere	Afectează
<p>Recomandare: Utilizați cu 3PE TP și/sau cu INPUT dispozitiv de activare cu 3 poziții. Când INPUT Freedrive este High, robotul va intra în modul Freedrive numai dacă sunt îndeplinite următoarele condiții:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Butonul 3PE TP nu este apăsat</li> <li>• INPUT-ul de pe dispozitivul de activare cu 3 poziții fie nu este configurat, fie nu este apăsat (INPUT Low)</li> </ul>	Robot

## 19.2. Tabel 2

**Descriere**

Roboții UR e-Series respectă ISO 10218-1:2011 și porțiunile aplicabile din ISO/TS 15066. Este important de reținut că majoritatea specificațiilor din ISO/TS 15066 este direcționată către integrator și nu către producătorul robotului. Clauza 5.10 - operarea colaborativă din ISO 10218-1:2011 detaliază 4 tehnici de operare colaborativă, așa cum este explicat mai jos. Este foarte important să înțelegeți că operarea colaborativă este parte a APLICAȚIEI atunci când se rulează în modul AUTOMAT.

**Operarea în  
colaborare  
Ediția 2011,  
clauza 5.10.2**

Tehnică	Explicație	UR e-Series
Oprire monitorizată în condiții de siguranță	<p>Stare de oprire, în care poziția este menținută la staționare și este monitorizată ca funcție de siguranță. Oprirea de categoria 2 este permisă pentru resetarea automată. În cazul resetării și repornirii operării după o oprire monitorizată în condiții de siguranță, a se vedea ISO 10218-2 și ISO/TS 15066, deoarece reluarea nu trebuie să provoace condiții periculoase.</p>	Oprirea de siguranță la roboții UR este o oprire monitorizată din punct de vedere al siguranței, vezi SF2 la pagina 1. Este probabil ca, în viitor, „oprirea monitorizată din punct de vedere al siguranței” să nu mai fie numită o formă de operare colaborativă.

**Operarea în  
colaborare  
Ediția 2011,  
clauza 5.10.3**

Tehnică	Explicație	UR e-Series
Ghidare manuală	<p>Acesta este, în esență, un mod de control personal individual și direct atunci când robotul este în modul automat. Echipamentul de ghidare manuală trebuie amplasat în apropierea atașamentului final și trebuie să includă:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• un buton de oprire de urgență</li> <li>• un dispozitiv de activare cu 3 poziții</li> <li>• o funcționalitate de oprire monitorizată în condiții de siguranță</li> <li>• o funcționalitate de viteză configurabilă monitorizată în condiții de siguranță</li> </ul>	Roboții UR nu oferă ghidare manuală pentru operarea colaborativă. Învățarea prin ghidare manuală (modul deplasare liberă) este furnizată la roboții UR, dar aceasta este pentru programarea în modul manual și nu pentru operarea colaborativă în modul automat.

**Operarea în  
colaborare  
Ediția 2011,  
clauza 5.10.4**

Tehnică	Explicație	UR e-Series
Funcții de siguranță pentru monitorizarea vitezei și separării (SSM)	<p>SSM este funcția prin care robotul menține o distanță de separare față de orice operator (uman). Acest lucru se realizează prin monitorizarea distanței dintre sistemul robotului și orice obiecte care ar putea intra în raza de acțiune pentru a se asigura că <b>DISTANȚA MINIMĂ DE PROTECȚIE</b> este asigurată. De obicei, acest lucru se realizează cu ajutorul echipamentului de protecție sensibilă (SPE), care în mod uzual constă dintr-un scanner cu laser de siguranță, ce detectează intruziunea (intruziunile) cu sistemul robotului.</p> <p>Acest SPE provoacă:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. modificarea dinamică a parametrilor pentru funcțiile de siguranță limitative; sau</li> <li>2. o condiție de oprire monitorizată de siguranță.</li> </ol> <p>La detectarea unei intruziuni care iese din zona de detectare a dispozitivului de protecție, robotului i se permite să:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. reia limitele „superioare” ale funcției normale de siguranță în cazul 1) de mai sus</li> <li>2. reia operarea în cazul 2) de mai sus</li> </ol> <p>În cazul 2) 2), repornirea operării după o oprire monitorizată de siguranță, vezi ISO 10218-2 și ISO/TS 15066 pentru cerințe.</p>	<p>Pentru a facilita SSM, roboții UR au capacitatea de a comuta între două seturi de parametri pentru funcțiile de siguranță cu limite configurabile (mod normal și redus). Operarea normală poate fi reluată atunci când nu este detectată nicio intruziune. De asemenea, poate fi declanșată de planurile de siguranță/limitele de siguranță. Pot fi utilizate cu ușurință zone de siguranță multiple la roboții UR. De exemplu, o zonă de siguranță poate fi utilizată pentru „setările în modul redus”, iar o altă limită a zonei este utilizată ca input la oprirea de siguranță de la robotul UR. Limitele pentru modul redus pot include, de asemenea, o setare pentru timpul de oprire și limitele distanței de oprire - pentru a reduce zona de lucru și spațiul pe podea.</p>

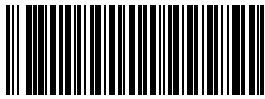
**Operare  
colaborativă  
ediția 2011,  
clauza 5.10.5**

Tehnică	Explicație	UR e-Series
Limitarea puterii și forței (PFL) prin proiectare sau control inerent	<p>Modul de obținere al PFL este lăsat la latitudinea producătorului robotului. Designul robotului și/sau funcțiile de siguranță vor limita transferul de energie de la robot la o persoană. Dacă orice limită de parametru este depășită, are loc o oprire a robotului. Aplicațiile PFL necesită luarea în considerare a <b>APLICAȚIEI ROBOTULUI</b> (inclusiv a efectorului final și a piesei(pieselor) de prelucrat, astfel încât orice contact să nu provoace vătămări. Studiul efectuat a evaluat presiunile de la DEBUTUL durerii, nu de la rănire. Vezi anexa A. Vezi ISO/TR 20218-1 Atașamente finale.</p>	<p>Roboții UR sunt roboți cu limitarea puterii și forței, special concepuți pentru a permite aplicațiile colaborative în care robotul ar putea intra în contact cu o persoană fără a-i provoca vătămări. Roboții UR au funcții de siguranță care pot fi utilizate pentru a limita mișcarea, viteza, impulsul, forța, puterea și alți parametri ai robotului. Aceste funcții de siguranță sunt utilizate în aplicația robotului pentru a reduce astfel presiunile și forțele induse de efectorul final și piesa(piese) în lucru.</p>





Nome software: PolyScope X  
Versione software: 10.10  
Versione document: 20.12.72



719-112-00