



UNIVERSAL ROBOTS

# Návod na používanie

## UR7e PolyScope X







744-689-00



Informácie obsiahnuté v tomto dokumente sú majetkom spoločnosti Universal Robots A/S a nesmú sa reprodukovať ako celok alebo po častiach bez predchádzajúceho písomného súhlasu spoločnosti Universal Robots A/S. Informácie obsiahnuté v tomto dokumente podliehajú zmenám bez upozornenia a nemožno ich vykladať ako záväzok spoločnosti Universal Robots A/S. Tento dokument sa pravidelne kontroluje a reviduje.

Universal Robots A/S nepreberá žiadnu zodpovednosť za žiadne chyby či opomenutia v tomto dokumente.

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

Logo Universal Robots je registrovanou ochrannou známkou spoločnosti Universal Robots A/S.

# 1. Úvod

---

## Úvod

Blahoželáme vám k zakúpeniu vášho nového robota Universal Robots, ktorý sa skladá z robotického ramena (manipulátora), riadiacej skrinky a prenosného terminálu.

Robotické rameno, pôvodne navrhnuté tak, aby napodobňovalo rozsah pohybu ľudskej ruky, sa skladá z hliníkových rúrok, ktoré sú kĺbovo spojené šiestimi kĺbmi, čo umožňuje vysokú flexibilitu vašej automatizačnej inštalácie.

Patentované programovacie rozhranie Universal Robots, PolyScope, umožňuje vytvárať, načítať a spúšťať automatizačné aplikácie.

---

## O tejto príručke

Táto príručka obsahuje bezpečnostné informácie, pokyny na bezpečné používanie a pokyny na montáž ramena robota, riadiacej skrinky a prenosného terminálu. Nájdete tu aj pokyny, ako začať inštalovať a ako začať programovať robota.

Prečítajte si informácie o účele použitia a dodržiavajte ich. Vykonajte hodnotenie rizík. Inštalujte a používajte v súlade s elektrickými a mechanickými špecifikáciami uvedenými v tejto používateľskej príručke.

Posúdenie rizík si vyžaduje pochopenie nebezpečenstiev, rizík a opatrení na zníženie rizík pre aplikáciu robota. Integrácia robota si môže vyžadovať základnú úroveň mechanického a elektrického vzdelania.

---

## Vylúčenie zodpovednosti za obsah

Universal Robots A/S naďalej zlepšuje spoľahlivosť a výkonnosť svojich produktov, a preto si vyhradzuje právo aktualizovať produkty a produktovú dokumentáciu bez predchádzajúceho upozornenia. Universal Robots A/S dbá na to, aby bol obsah používateľskej príručky/príručiek presný a správny, ale nenesie žiadnu zodpovednosť za prípadné chyby alebo chýbajúce informácie.

Táto príručka neobsahuje informácie o záruke.

---

## Online príručky

Príručky, návody a manuály si môžete prečítať online. Veľké množstvo dokumentov sme zhromaždili na <https://www.universal-robots.com/manuals>

- Príručka softvéru PolyScope s popisom a pokynmi pre softvér
  - Servisná príručka s pokynmi na riešenie problémov, údržbu a opravy
  - Adresár skriptov so skriptovaním pre hĺbkové programovanie
-

- 
- UR+** Online showroom UR+ [www.universal-robots.com/plus](http://www.universal-robots.com/plus) poskytuje špičkové produkty na prispôsobenie vašej aplikácie robota UR. Všetko, čo potrebujete, na jednom mieste: od nástrojov a príslušenstva až po softvér.
- Produkty UR+ sa pripájajú k robotom UR a spolupracujú s nimi, aby sa zabezpečilo jednoduché nastavenie a celkovo bezproblémové používanie. Všetky produkty UR+ sú testované spoločnosťou UR.
- Prostredníctvom našej softvérovej platformy [plus.universal-robots.com](http://plus.universal-robots.com) môžete tiež získať prístup k partnerskému programu UR+ a navrhovať používateľsky prívetivejšie produkty pre roboty UR.
- 
- Akadémia** Stránka UR Academy [academy.universal-robots.com](http://academy.universal-robots.com) ponúka rôzne možnosti školenia.
- 
- myUR** Portál myUR vám umožňuje registrovať všetkých vašich robotov, sledovať servisné prípady a odpovedať na všeobecné otázky podpory.
- Prihláste sa na [myur.universal-robots.com](http://myur.universal-robots.com) a získajte prístup na portál.
- Na portáli myUR sa vaše prípady riešia buď u vášho preferovaného distribútora, alebo sa eskalujú k tímom zákazníckeho servisu spoločnosti Universal Robots. Môžete si tiež predplatiť monitorovanie robotov a spravovať ďalšie používateľské účty vo vašej spoločnosti.
- 
- Balík pre vývojárov** UR Developer Suite [universal-robots.com/products/ur-developer-suite](http://universal-robots.com/products/ur-developer-suite) je súbor všetkých nástrojov potrebných na vytvorenie celého riešenia vrátane vývoja URCaps, prispôsobenia koncových efektorov a integrácie hardvéru.
- 
- Podpora** Stránka podpory [www.universal-robots.com/support](http://www.universal-robots.com/support) obsahuje iné jazykové verzie tejto príručky
- 
- Fóra UR** Stránka fóra UR [forum.universal-robots.com](http://forum.universal-robots.com) umožňuje nadšencom robotov všetkých úrovní zručností prepojiť sa s UR a navzájom, klásť otázky, vymieňať si informácie. Hoci fórum UR vytvorila spoločnosť UR+ a naši administrátori sú zamestnancami spoločnosti UR, väčšinu obsahu vytvárate vy, používatelia fóra UR.
-



# Obsah

<b>1. Úvod</b>	<b>6</b>
<b>2. Zodpovednosť a zamýšľané použitie</b>	<b>13</b>
2.1. Obmedzenie zodpovednosti	13
2.2. Určené použitie	13
<b>3. Váš robot</b>	<b>16</b>
3.1. Technické špecifikácie UR7e	17
3.2. Obsah balenia	18
3.2.1. Rameno robota	18
3.2.2. Riadiaca skrinka	19
3.2.3. Prenosný terminál s trojpolohovým pomocným zariadením	20
3.2.4. Prehľad systému PolyScope X	24
<b>4. Bezpečnosť</b>	<b>31</b>
4.1. Všeobecné	31
4.2. Typy bezpečnostných správ	32
4.3. Všeobecné výstrahy a upozornenia	33
4.4. Integrácia a zodpovednosť	35
4.5. Kategórie zastavenia	35
<b>5. Zdvíhanie a manipulácia</b>	<b>36</b>
5.1. Rameno robota	36
5.2. Control Box and Teach Pendant	36
<b>6. Montáž a upevnenie</b>	<b>37</b>
6.1. Zabezpečenie ramena robota	38
6.2. Dimenzovanie stojana	40
6.3. Montážne pokyny	43
6.3.1. Montáž riadiacej skrinky	44
6.3.2. Voľný priestor riadiacej skrinky	45
6.4. Pracovný a prevádzkový priestor	46
6.4.1. Singularita	47
6.4.2. Pevná a pohyblivá inštalácia	48
6.5. Pripojenie robota: Kábel príruby podstavy	49
6.6. Pripojenie robota: Kábel robota	50
6.7. Pripojenie k sieti	51
<b>7. Prvé spustenie</b>	<b>53</b>
7.1. Zapnutie robota	54
7.2. Vloženie sériového čísla	54
7.3. Spustenie ramena robota	55

7.4. Vypnutie robota .....	56
7.5. Karta aplikácie .....	57
7.5.1. Komunikácia .....	58
<b>8. Inštalácia .....</b>	<b>59</b>
8.1. Elektrické výstrahy a upozornenia .....	59
8.2. Pripojovacie porty ovládacej skrinky .....	61
8.3. Ethernet .....	62
8.4. Inštalácia Prenosného terminálu 3PE .....	63
8.4.1. Inštalácia hardvéru .....	63
8.5. Vstupy a výstupy ovládača .....	65
8.5.1. Digitálny vstup a výstup .....	67
8.5.2. Používanie karty V/V .....	68
8.5.3. Indikátor napájania pohonu .....	69
8.6. Bezpečnostné V/V .....	71
8.6.1. Nastavenie V/V .....	75
8.6.2. Použitie V/V pre výber režimu .....	78
8.6.3. Trojpolohové pomocné zariadenie .....	80
8.6.4. Bezpečnostné signály V/V .....	81
8.7. Univerzálne digitálne V/V .....	86
8.7.1. Diaľkové ovládanie ZAP/VYP .....	87
8.8. Univerzálne analógové V/V .....	88
<b>9. Integrácia koncového efektu .....</b>	<b>90</b>
9.1. Maximálne zaťaženie .....	90
9.2. Zabezpečenie nástroja .....	92
9.3. I/O nástroja .....	93
9.3.1. Špecifikácie inštalácie V/V nástroja .....	95
9.3.2. Zdroj napájania nástroja .....	96
9.3.3. Digitálne vstupy nástroja .....	96
9.3.4. Digitálne výstupy nástroja .....	98
9.3.5. Analógové vstupy nástroja .....	99
9.4. Nastaviť zaťaženie .....	100
9.4.1. Bezpečné nastavenie aktívneho užitočného zaťaženia .....	100
<b>10. Konfigurácia .....</b>	<b>101</b>
10.1. Nastavenie .....	101
10.1.1. Heslo .....	101
10.1.2. Zabezpečený prístup cez rozhranie SSH (Secure Shell) .....	107
10.1.3. Oprávnenia .....	108
10.1.4. Služby .....	109
10.2. Bezpečnostné funkcie a rozhrania .....	109

10.2.1. Konfigurovateľné bezpečnostné funkcie .....	110
10.2.2. Bezpečnostná funkcia .....	111
10.3. Bezpečnostná konfigurácia .....	111
10.4. Nastavenie bezpečnostného hesla .....	111
10.5. Bezpečnostné limity softvéru .....	111
10.5.1. Limity robota .....	112
10.5.2. Bezpečnostné roviny .....	114
<b>11. Hodnotenie hrozieb kybernetickej bezpečnosti .....</b>	<b>116</b>
11.1. Všeobecná kybernetická bezpečnosť .....	116
11.2. Požiadavky na kybernetickú bezpečnosť .....	117
11.3. Usmernenia na posilnenie kybernetickej bezpečnosti .....	118
<b>12. Komunikačné siete .....</b>	<b>119</b>
12.1. Ethernet/IP .....	119
12.2. Profinet .....	120
12.3. UR Connect .....	123
<b>13. Hodnotenie rizika .....</b>	<b>127</b>
13.1. Nebezpečenstvo zovretia .....	131
13.2. Čas zastavenia a vzdialenosť zastavenia .....	132
<b>14. Núdzové udalosti .....</b>	<b>137</b>
14.1. Núdzové zastavenie .....	137
14.2. Pohyb bez pohonu .....	138
14.3. Prevádzkový režim .....	139
<b>15. Preprava .....</b>	<b>142</b>
15.1. Skladovanie prenosného terminálu .....	143
<b>16. Údržba a oprava .....</b>	<b>144</b>
16.1. Testovanie výkonu zastavenia .....	145
16.2. Čistenie a kontrola ramena robota .....	145
<b>17. Likvidácia a životné prostredie .....</b>	<b>151</b>
<b>18. Vyhlásenia a certifikácie .....</b>	<b>153</b>
18.1. Vyhlásenie o začlenení (originál) .....	154
18.2. Vyhlásenia a certifikáty .....	156
18.3. Certifikácie UR7e .....	157
18.4. Certifikáty UR7e .....	160
<b>19. Tabuľky s bezpečnostnými funkciami .....</b>	<b>162</b>
19.1. Tabuľka 1a .....	168
19.2. 2. tabuľka .....	169



## 2. Zodpovednosť a zamýšľané použitie

### 2.1. Obmedzenie zodpovednosti

**Popis** Žiadne informácie uvedené v tejto príručke sa nesmú chápať ako záruka spoločnosti UR, že priemyselný robot nespôsobí zranenie alebo škodu, a to ani v prípade, že priemyselný robot dodržiava všetky bezpečnostné pokyny a informácie na používanie.

### 2.2. Určené použitie

**Popis**



#### UPOZORNENIE

Spoločnosť Universal Robots nenesie žiadnu zodpovednosť za neschválené použitie svojich robotov alebo použitie, na ktoré nie sú určené, a spoločnosť Universal Robots neposkytuje žiadnu podporu pre neúmyselné použitie.



#### PREČÍTAJTE SI V NÁVODE

Ak sa robot nepoužíva v súlade s jeho určením, môže dôjsť k nebezpečným situáciám.

- Prečítajte si a dodržiavajte odporúčania pre zamýšľané použitie a špecifikácie uvedené v používateľskej príručke.

Roboty Universal Robots sú priemyselné roboty určené na manipuláciu s nástrojmi/koncovými efektormi a pevnými súčasťami, alebo na spracovanie či prepravu komponentov alebo produktov.

Všetky roboty UR sú vybavené bezpečnostnými funkciami, ktoré sú zámerne navrhnuté tak, aby umožňovali aplikácie na spoluprácu, kde robotická aplikácia pracuje spolu s človekom. Nastavenia bezpečnostných funkcií musia byť nastavené na vhodné hodnoty podľa posúdenia rizika aplikácie robota.

Robot a ovládacia skrinka sú určené na použitie vo vnútri, kde zvyčajne dochádza len k nevodivému znečisteniu, t. j. Prostredia so stupňom znečistenia 2.

Spolupracujúce aplikácie sú určené len pre aplikácie, ktoré nie sú nebezpečné, ak je celá aplikácia vrátane nástroja/koncového efektora, obrobku, prekážok a iných strojov nízko riziková podľa posúdenia rizika konkrétnej aplikácie.


**VAROVANIE**

Používanie robotov UR alebo výrobkov UR mimo určených účelov môže mať za následok zranenia, smrť a/alebo škody na majetku. Nepoužívajte robot alebo výrobky UR na žiadne z nižšie uvedených neúmyselných použití a aplikácií:

- Lekárske použitie, t. j. použitie súvisiace s chorobou, zranením alebo postihnutím u ľudí vrátane týchto účelov:
    - Rehabilitácia
    - Hodnotenie
    - Kompenzácia alebo zmiernenie následkov
    - Diagnostika
    - Liečba
    - Chirurgické
    - Zdravotná starostlivosť
    - Protézy a iné pomôcky pre telesne postihnutých
    - Akékoľvek použitie v blízkosti pacienta/pacientov
  - Manipulácia, zdvíhanie alebo preprava osôb
  - Akékoľvek použitie, ktoré si vyžaduje dodržiavanie špecifických hygienických a/alebo sanitačných noriem, ako je blízkosť alebo priamy kontakt s potravinami, nápojmi, farmaceutickými a/alebo kozmetickými výrobkami.
    - Mazivo pre spoje UR uniká a môže sa uvoľňovať aj vo forme pary do ovzdušia.
    - Kĺbové mazivo UR nie je „potravinárske“.
    - Roboty UR nespĺňajú žiadne normy pre potraviny, Národnú nadáciu pre sanitáciu (NSF), Úrad pre potraviny a liečivá (FDA) ani hygienické normy.
- Hygienické normy, napríklad ISO 14159 a EN 1672-2, vyžadujú vykonanie hodnotenia hygienických rizík.
- Akékoľvek použitie alebo akákoľvek aplikácia, ktorá sa odchyľuje od zamýšľaného použitia, špecifikácií a certifikácií robotov UR alebo výrobkov UR.
  - Nesprávne používanie je zakázané, pretože výsledkom môže byť smrť, zranenie osôb a/alebo poškodenie majetku

**SPOLOČNOSŤ UNIVERSAL ROBOTS VÝSLOVNE ODMIETA AKÚKOL'VEK VÝSLOVNÚ ALEBO PREDPOKLADANÚ ZÁRUKU VHODNOSTI NA AKÉKOL'VEK KONKRÉTNÉ POUŽITIE.**

**VAROVANIE**

Nezohľadnenie dodatočných rizík vyplývajúcich z dosahu, užitočného zaťaženia, prevádzkových krútiacich momentov a rýchlostí spojených s použitím robotov môže mať za následok zranenie alebo smrť.

- Hodnotenie rizík vašej aplikácie musí zahŕňať riziká spojené s dosahom, pohybom, užitočným zaťažením a rýchlosťou robota, koncového efektora a obrobku.

**VAROVANIE**

Koncové uzávery robotov série e neupravujte ani nemeňte. Úprava môže spôsobiť nepredvídané nebezpečenstvo. Všetky autorizované demontáže a opätovné montáže musia byť vykonané v servisnom stredisku UR alebo ich môžu vykonať kvalifikované osoby podľa najnovšej verzie všetkých príslušných servisných príručiek.

# 3. Váš robot

### 3.1. Technické špecifikácie UR7e

Typ robota	UR7e
Maximálne užitočné zaťaženie	7,5 kg / 16,5 lb
Dosah	850 mm / 33.5 in
Stupne voľnosti	6 rotačných kĺbov
Programovanie	PolyScope 5 GUI na 12-palcovej dotykovej obrazovke alebo grafické rozhranie PolyScope X na 12" dotykovej obrazovke
Spotreba energie (priemerná)	570 W (max.) Približne 250 W pri použití typického programu
Rozsah okolitej teploty	0 - 50 °C. Pri teplotách okolia nad 35 °C môže robot pracovať so zníženou rýchlosťou a výkonom.
Bezpečnostné funkcie	17 sofistikovaných bezpečnostných funkcií. PLD kategórie 3 v súlade s: EN ISO 13849-1.
Klasifikácia IP	IP54
Hluk	Rameno robota: menej ako 60 dB(A) Riadiaca skrinka: menej ako 50 dB(A)
Porty V/V nástroja	2 digitálne vstupy, 2 digitálne výstupy, 2 analógové vstupy
Napájanie V/V nástroja a napätie	1,5 A (dvojkolíkový) 1 A (jednokolíkový) & 12 V/24 V
Presnosť snímača núteného krútiaceho momentu	4 N
Rýchlosť	Kíby: max 180 °/s . Nástroj: Približne 1 m/s / približne 39,4 in/s.
Opakovateľnosť pozície	± 0,03 mm / ± 0.0011 in (1.1 mils) podľa ISO 9283
Rozsahy spojov	± 360 ° pre všetky kĺby okrem kĺbu ± 160 °
Stopa	Ø151 mm / 5.9 in
Materiály	Hliník, PC/ASA plast
Hmotnosť ramena robota	20,7 kg / 45.7 lb
Frekvencia aktualizácie systému	500 Hz
Rozmery riadiacej skrinky (Š × V × H)	460 mm × 449 mm × 254 mm / 18,2 palca × 17,6 palca × 10 palcov
Porty V/V riadiacej skrinky	16 digitálnych vstupov, 16 digitálnych výstupov, 2 analógové vstupy, 2 analógové výstupy
Napájanie V/V riadiacej skrinky	24 V 2 A v ovládacej skrinke
Komunikácia	MODBUS TCP & Ethernet/IP adaptér, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0
Komunikácia o nástroji	RS
Zdroj napájania riadiacej skrinky	100-240 VAC, 47-440 Hz
Menovitý skratový prúd (SCCR)	200 A
Kábel TP: prenosný terminál k riadiacej skrinke	4,5 m / 177 palcov

Kábel robota: rameno robota na ovládaciú skrinku (možnosti)	Štandard (PVC) 1 m/39 palcov x 12,1 mm Štandard (PVC) 3 m/118 palcov x 12,1 mm Štandard (PVC) 6 m/236 palcov x 12,1 mm Štandard (PVC) 12 m/472,4 palcov x 12,1 mm Vysoká flexibilita (PUR) 6 m/236 palcov x 13,4 mm Vysoká flexibilita (PUR) 12 m/472,4 palcov x 13,4 mm Vysoká flexibilita (PUR) 6 m/236 palcov x 14,6 mm Vysoká flexibilita (PUR) 12 m/472,4 palcov x 14,6 mm
---	--

## 3.2. Obsah balenia

### V krabiciach

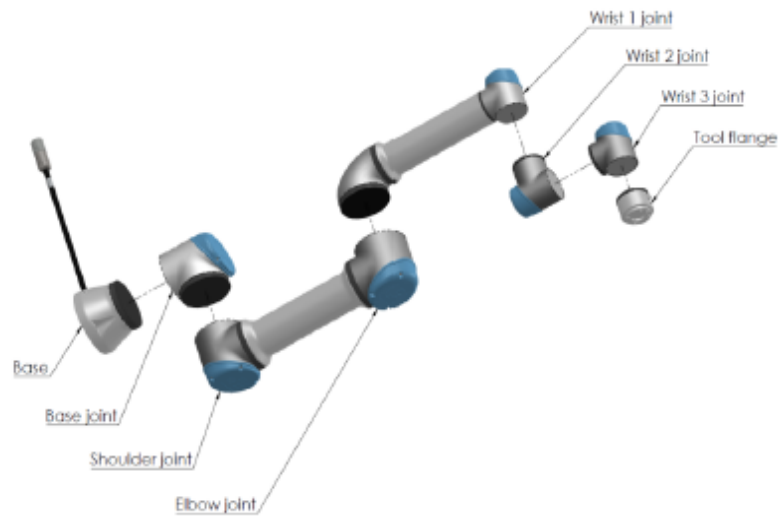
- Rameno robota
- Riadiaca skrinka
- Prenosný terminál alebo 3PE Prenosný terminál
- montážnu konzolu na riadiacu skrinku,
- Montážny držiak pre Prenosný terminál 3PE
- kľúč na otvorenie riadiacej skrinky,
- Kábel na pripojenie ramena robota a ovládacej skrinky (v závislosti od veľkosti robota je k dispozícii viacero možností)
- Sieťový kábel alebo napájací kábel kompatibilný s vaším regiónom
- Okrúhly popruh alebo zdvíhací popruh (v závislosti od veľkosti robota)
- Adaptér kábla nástroja (v závislosti od verzie robota)
- tento návod.

### 3.2.1. Rameno robota

#### O ramene robota

Kíby, základňa a príruha nástroja sú hlavné komponenty robotického ramena. Riadiaca jednotka koordinuje pohyb kíbov na pohyb ramena robota.

Pripojenie koncového efektora (nástroja) k príruhe nástroja na konci ramena robota umožňuje robotovi manipulovať s obrobkom. Niektoré nástroje majú špecifický účel okrem manipulácie s dielom, napríklad kontrola kvality, nanášanie lepidiel a zváranie.



*Hlavné komponenty ramena robota.*

- **Základňa:** kde je rameno robota namontované.
- **Rameno a kĺb:** vykonávajú väčšie pohyby.
- **Zápästie 1 a Zápästie 2:** vykonávajú jemnejšie pohyby.
- **Zápästie 3:** kde je nástroj pripevnený k príruce nástroja.

Robot je čiastočne skompletizovaný stroj, a preto je k nemu priložený Certifikát o založení spoločnosti. Pre každú aplikáciu robota sa vyžaduje posúdenie rizika.

### 3.2.2. Riadiaca skrinka

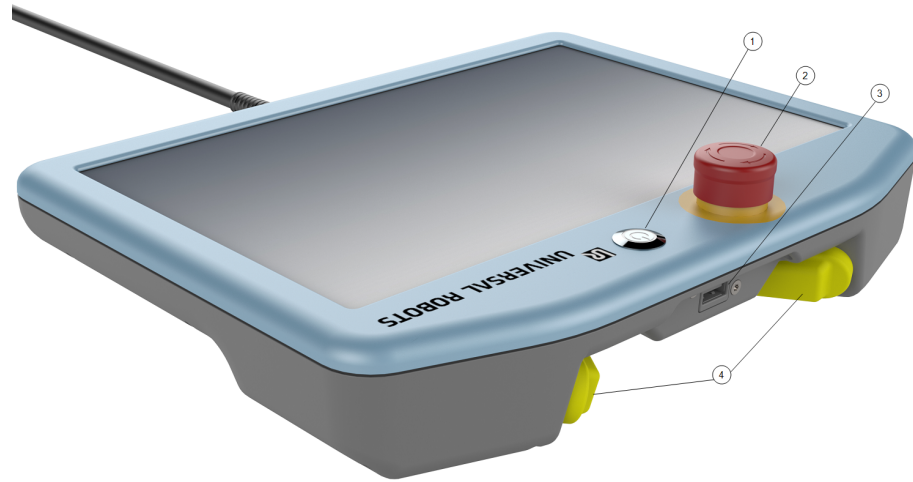
#### **O riadiacej skrinke**

Riadiaca skrinka obsahuje pripojovacie porty a vstupy a výstupy ovládača (V/V) používané v programoch a inštaláciách ramien robota. Pripojovacie porty sa používajú na externé pripojenia. V/V sú skupiny elektrických rozhraní používaných na komunikáciu a konfiguráciu.



**Prehľad TP**

1. Tlačidlo napájania
2. Tlačidlo núdzového zastavenia
3. Port USB (s krytom proti prachu)
4. Tlačidlá 3PE



**Voľný chod** Pod oboma tlačidlami 3PE je znázornený symbol voľného chodu robota, ako je uvedené na obrázku nižšie.



## Funkcie tlačidiel prenosného terminálu 3PE

### Popis

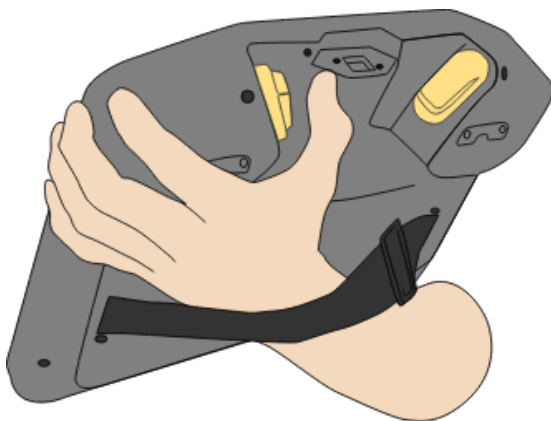


#### UPOZORNENIE

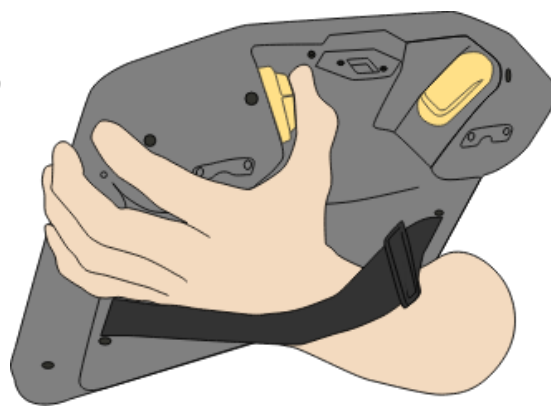
Tlačidlá 3PE sú aktívne len v manuálnom režime. V automatickom režime pohyb robota nevyžaduje akciu tlačidla 3PE.

V nasledujúcej tabuľke sú opísané funkcie tlačidiel 3PE.

Poloha	Popis	Akcia	
1	Uvoľnené	Na tlačidlo 3PE nepôsobí žiadny tlak. Nie je stlačené.	Pohyb robota sa zastaví v manuálnom režime. Napájanie nebude od robota odpojené a brzdy zostanú uvoľnené.
2	Jemné stlačenie (jemné uchopenie)	Na tlačidlo 3PE pôsobí slabý tlak. Je stlačené do strednej polohy.	Keď je robot v manuálnom režime, umožňuje prehranie vášho programu.
3	Silné stlačenie (silné uchopenie)	Na tlačidlo 3PE pôsobí plný tlak. Je stlačené úplne dovnútra.	Pohyb robota sa zastaví v manuálnom režime. Robot vykonal zastavenie 3PE.



Uvoľnenie tlačidla




Stlačenie tlačidla




### 3.2.4. Prehľad systému PolyScope X

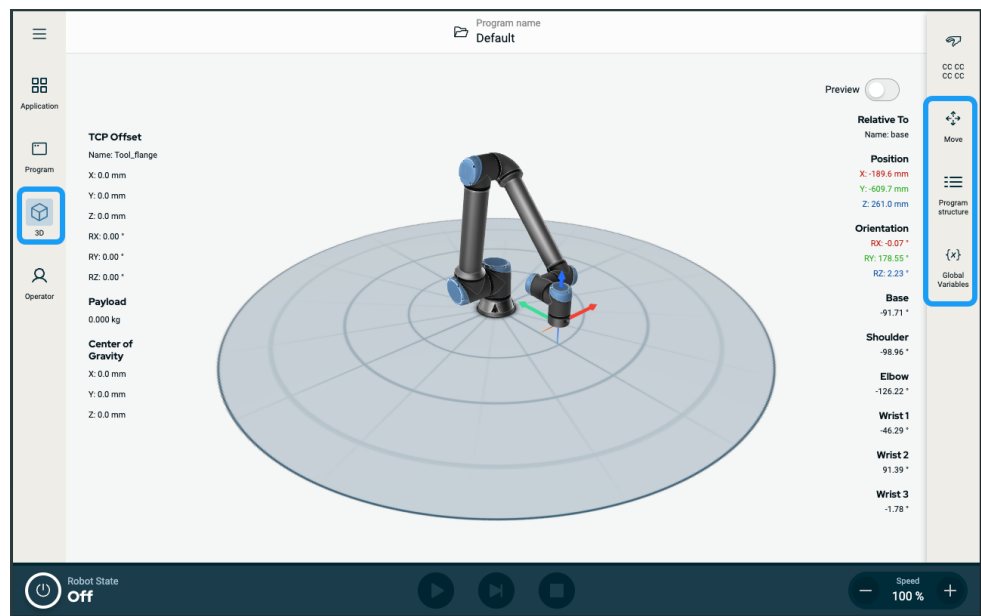
#### Prehľad

PolyScope X je grafické používateľské rozhranie (GUI) nainštalované na prenosnom termináli, ktoré ovláda rameno robota prostredníctvom dotykovej obrazovky. Rozhranie PolyScope X umožňuje vytvárať, načítavať a spúšťať programy.

#### Zobrazenie hlavnej obrazovky

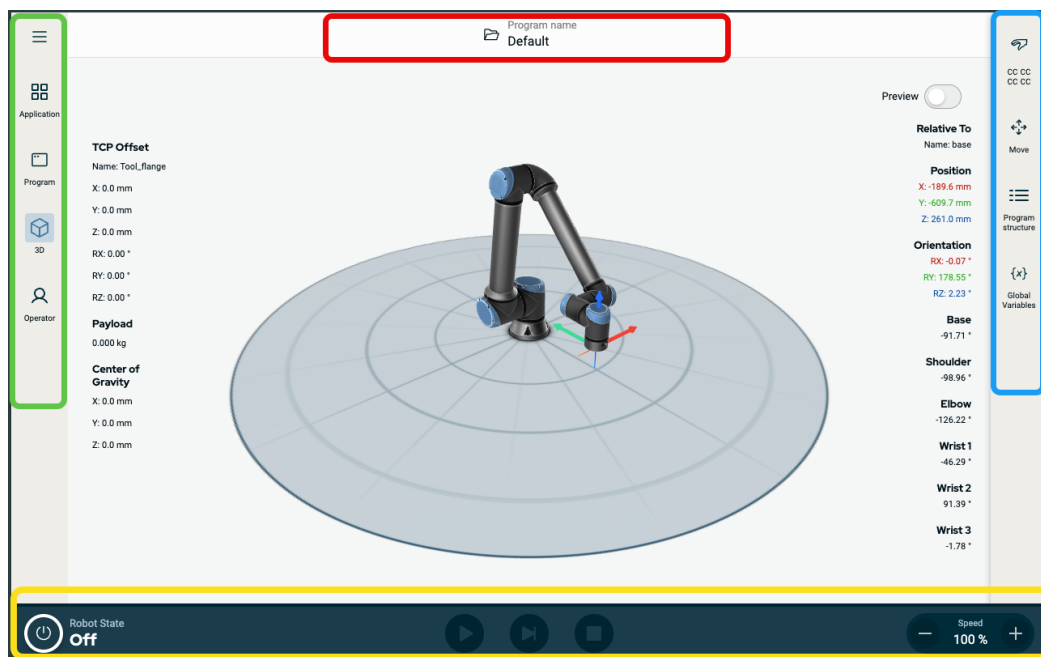
1. Ťuknite na ikonu 3D  na ľavom paneli s nástrojmi. Získate tak trojrozmerné zobrazenie ramena robota v súradniciach X-Y-Z.
2. Ak chcete maximalizovať plochu 3D zobrazenia, pravú zásuvku zrolujte pomocou pravého panela nástrojov:

- raz ťuknite na ikonu Pohyb 
- dvakrát ťuknite na ikonu štruktúry programu 
- dvakrát ťuknite na ikonu Globálne premenné 



## Obrazovka Rozloženie

Grafické používateľské rozhranie PolyScope X je rozdelené podľa nasledujúceho obrázku:



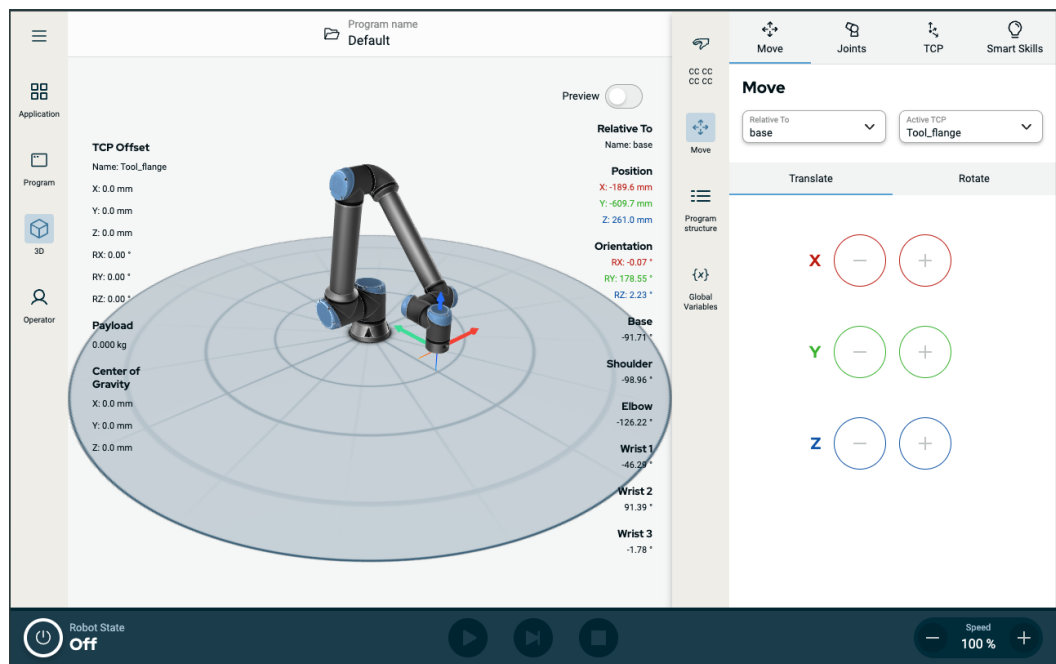
- **Záhlavie** - v červenom rámečku. Nazýva sa tiež **správca systému**.  
Obsahuje priečinok na načítanie, vytváranie a úpravu programov a prístup k URCaps.
- **Ľavý panel nástrojov** - v zelenom rámečku. Nazýva sa tiež **navigačné centrum**.  
Obsahuje ikonu/polia na výber hlavnej obrazovky:
  - Ikona hamburgera
  - Aplikácia
  - Program
  - Prehliadač 3D
  - Obsluha
- **Pravý panel nástrojov** - v modrom rámečku. Nazýva sa tiež **panel multitaskingu**.  
Obsahuje ikonu/polia na výber obrazovky s viacerými úlohami:
  - Ikona prehľadu bezpečnosti
  - Pohyb
  - Štruktúra programu
  - Globálne premenné
- **Pätička** - v žltom rámečku. Nazýva sa tiež **ovládací panel robota**.  
Obsahuje tlačidlá na ovládanie stavu robota, rýchlosti a spustenia/prehrávania programu.

### Kombinácie obrazoviek

Hlavná obrazovka a obrazovka multitaskingu tvoria kombináciu operačných obrazoviek robota.

Obrazovka multitaskingu je nezávislá od hlavnej obrazovky, takže môžete vykonávať samostatné úlohy. Môžete napríklad konfigurovať program na hlavnej obrazovke a zároveň pohybovať ramenom robota na obrazovke multitaskingu. Ak obrazovku multitaskingu nepotrebujete, môžete ju skryť.

- **Hlavná obrazovka**  
Obsahuje polia a možnosti na správu a monitorovanie činností robota.
- **Obrazovka multitaskingu**  
Obsahuje polia a možnosti, ktoré často súvisia s hlavnou obrazovkou.



Obrázok 1.1: Hlavná obrazovka a obrazovka multitaskingu

### Zobrazenie/skrytie obrazovky multitaskingu


1. Na pravom paneli nástrojov ťuknutím na ľubovoľné pole zobrazte obrazovku multitaskingu.  
Pravý panel nástrojov sa rozšíri do stredu obrazovky, takže sa zviditeľní obrazovka multitaskingu.
2. Ťuknutím na aktuálne vybrané pole na pravom paneli nástrojov skryjete obrazovku multitaskingu.

## Dotyková obrazovka






<b>Popis</b>	<p><b>Dotyková obrazovka prenosného terminálu</b> je optimalizovaná pre priemyslové prostredia. Na rozdiel od spotrebiteľskej elektroniky je citlivosť dotykovej obrazovky prenosného terminálu zámerne odolnejšia voči okolitým faktorom, ako napríklad:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Kvapky vody a/alebo Kvapky chladiacej kvapaliny</li> <li>• Vysielanie rádiových vln</li> <li>• Iný prevádzkový hluk z prevádzkového prostredia</li> </ul>
<b>Použitie dotykovej obrazovky</b>	<p>Citlivosť dotykovej obrazovky je navrhnutá tak, aby predchádzala falošným výberom v rozhraní PolyScope X, a aby sa predišlo neočakávaným pohybom robota. Pre výber na obrazovke je najlepšie použiť konček prsta. V tomto návode/príručke sa to označuje ako <b>ťuknutie</b>.</p> <p>V prípade potreby môžete pre výber na obrazovke použiť aj komerčne dostupný stylus. V predchádzajúcej časti sú uvedené a definované ikony/záložky a tlačidlá v rozhraní PolyScope X.</p>

## Ikony






### Ikona záhlavia

Ikona	Názov	Popis
	Názov programu	Umožňuje prístup k správcovi systému. Umožňuje vytvárať, upravovať, pridávať programy a súbory URCaps.





### Ikony ľavého panela s nástrojmi

Ikona	Názov	Popis
	Viac	Prístup k informáciám o verzii robota, sériovom čísle a nastaveniach.
	Aplikácia	Konfiguruje a nastavuje nastavenia a bezpečnosť ramena robota vrátane koncových efektorov a komunikácie.
	Program	Prístup k základným a pokročilým programom robota.
	3D	Umožňuje ovládanie a reguláciu pohybu robota v súradniciach X, Y, Z.
	Obsluha	Ovláda robota pomocou vopred napísaných programov a zobrazuje stav robota.

## Ikony vo vnútri ikony Viac/Rozbaľovacia ponuka

Ikona	Názov	Popis
	Správca systému	Umožňuje prístup k správcovi systému. Umožňuje vytvárať, upravovať, pridávať programy a súbory URCaps.
	Informácie	Zobrazuje informácie o verzii robota a sériovom čísle.
	Nastavenie	Konfiguruje systémové nastavenia, napríklad jazyk, jednotky, heslo a zabezpečenie.
	Znovu načítať	Bezpečná funkcia na použitie predvolených nastavení definovaných v aplikácii.
	Vypnutie	Ak chcete reštartovať, zapnite a vypnite robota.

## Ikony pravého panela nástrojov

Ikona	Názov	Popis
	Prehľad bezpečnosti	Prístup k aktívnemu bezpečnostnému kontrolnému súčtu a podrobným parametrom jednotlivých častí ramena robota a zmena prevádzkového režimu.
	Pohyb	Komplexná funkcia pre pohyb robota s podrobným popisom kĺbov, TCP, príruby, základne.
	Štruktúra programu	Poskytuje usporiadanú štruktúru vytvoreného programu (programov). Prístup k pridávaniu modulov.
	Globálne premenné	Prístup k vytvoreným názvom a hodnotám programov.

## Ikony/tlačidlá v pätičke

Ikona	Názov	Popis
		
		Spravuje stav robota. Ak je ČERVENÝ, stlačte ho, aby bol robot funkčný.
		
		
		
		
	Play	Spustí aktuálne načítaný program.
	Krok	Umožňuje programu bežať v jednom kroku.
	Zastaviť	Zastaví aktuálne načítaný program.
	Posuvník rýchlosti	Spravuje stav robota. Ak je ČERVENÝ, stlačte ho, aby bol robot funkčný.
	Manuálna vysoká rýchlosť	Posuvník manuálnej vysokej rýchlosti je k dispozícii len v Manuálnom režime s nakonfigurovaným Trojpolohovým pomocným zariadením. Manuálny režim vysokej rýchlosti umožňuje, aby rýchlosť nástroja a kĺbu dočasne prekročila predvolený limit rýchlosti.

## Ikony hlavnej obrazovky

Ikona	Názov	Popis
	Posunúť nahor	Posunutie uzla príkazu v strome programu nahor.
	Posunúť nadol	Posunutie uzla príkazu v strome programu smerom nadol.
	Vrátiť	Vrátenie nedávneho presunu príkazového uzla do stromu programov.
	Zrušiť vrátenie	Zrušenie vrátenia nedávneho presunu príkazového uzla v strome programu.
	Potlačiť/zrušiť potláčanie	Potlačenie a zrušenie potláčania príkazového uzla v stromovej štruktúre programu.
	Kopírovať	Kopírovanie príkazového uzla do iného stromu programov.
	Prilepiť	Prilepenie príkazového uzla do iného stromu programov.
	Vystrihnúť	Vystrihnutie príkazového uzla zo stromu programov.
	Odstrániť	Odstránenie príkazového uzla v strome programov.

## 4. Bezpečnosť

**Popis**

Tu si prečítajte bezpečnostné informácie, aby ste pochopili kľúčové bezpečnostné pokyny, dôležité bezpečnostné správy a svoje povinnosti pri práci s robotom. Návrh a inštalácia systému tu nie sú zahrnuté.

### 4.1. Všeobecné

**Popis**

Prečítajte si všeobecné bezpečnostné informácie a pokyny a usmernenia týkajúce sa hodnotenia rizík a zamýšľaného použitia. V ďalších častiach sú opísané a definované funkcie súvisiace s bezpečnosťou, ktoré sú obzvlášť dôležité pre spolupracujúce aplikácie.

**VAROVANIE**

V záujme bezpečnosti personálu a zariadení sa musí vykonať posúdenie rizika aplikácie.

Pred prvým zapnutím robota si prečítajte a pochopte špecifické technické údaje týkajúce sa montáže a inštalácie, aby ste porozumeli integrácii robotov UR.

Je nevyhnutné dodržiavať všetky montážne pokyny uvedené v nasledujúcich častiach tejto príručky.

**UPOZORNENIE**

Spoločnosť Universal Robots odmieta akúkoľvek zodpovednosť v prípade poškodenia, zmeny alebo úpravy robota (riadiaca jednotka ramena s Prenosným terminálom alebo bez neho). Spoločnosť Universal Robots nenesie zodpovednosť za žiadne škody spôsobené na robotovi alebo inom zariadení v dôsledku programovacích chýb, neoprávneného prístupu k robotovi UR a jeho obsahu alebo nesprávneho fungovania robota.

## 4.2. Typy bezpečnostných správ

### Popis

Bezpečnostné správy sa používajú na zdôraznenie dôležitých informácií. Prečítajte si všetky správy a pomôžte zaistiť bezpečnosť a zabrániť zraneniu personálu a poškodeniu výrobku. Typy bezpečnostných správ sú uvedené nižšie.



#### **VAROVANIE**

Označuje nebezpečenstvo, ktoré v prípade, že sa mu nevyhnete, môže spôsobiť smrť alebo vážne poranenie.



#### **VAROVANIE: ELEKTRINA**

Označuje nebezpečnú elektrickú situáciu, ktoré v prípade, že sa jej nevyhnete, môže spôsobiť smrť alebo vážne poranenie.



#### **VAROVANIE: HORÚCI POVRCH**

Označuje nebezpečný horúci povrch, kde môže dôjsť k zraneniu v dôsledku kontaktu a bezdotykovej blízkosti.



#### **POZOR**

Označuje nebezpečnú situáciu, ktorá, ak sa jej nevyhnete, môže mať za následok zranenie.



#### **UZEMNENIE**

Označuje uzemnenie.



#### **OCHRANNÝ PODKLAD**

Označuje ochranné uzemnenie.



#### **UPOZORNENIE**

Označuje riziko poškodenia zariadenia a/alebo informácie, ktoré by sa mali poznamenať.



#### **PREČÍTAJTE SI V NÁVODE**

Označuje podrobnejšie informácie, s ktorými by ste sa mali oboznámiť v príručke.

## 4.3. Všeobecné výstrahy a upozornenia

### Popis

Nasledujúce výstražné hlásenia sa môžu opakovať, vysvetľovať alebo upresňovať v ďalších častiach.



#### VAROVANIE

Nedodržanie všeobecných bezpečnostných postupov uvedených nižšie môže mať za následok zranenie alebo smrť.

- Skontrolujte, či rameno robota a nástroj/koncový efektor sú správne a bezpečne priskrutkované na svoje miesto.
- Skontrolujte, či má aplikácia robota dostatok priestoru pre bezproblémovú prevádzku.
- Overte, či je personál chránený počas celej životnosti robotičkej aplikácie vrátane prepravy, inštalácie, uvedenia do prevádzky, programovania/učenia, prevádzky a používania, demontáže a likvidácie.
- Overte, či sú parametre bezpečnostnej konfigurácie robota nastavené tak, aby chránili personál vrátane tých, ktorí môžu byť v dosahu aplikácie robota.
- Ak je robot poškodený, nepoužívajte ho.
- Keď pracujete s robotom, nenoste voľné oblečenie ani šperky. Zviažte si dlhé vlasy.
- Za vnútorný kryt riadiacej skrinky nestrkajte žiadne prsty.
- Informujte používateľov o akýchkoľvek nebezpečných situáciách a poskytovanej ochrane, vysvetlite akékoľvek obmedzenia ochrany a zvyškové riziká.
- Informujte používateľov o umiestnení tlačidla(tlačidiel) núdzového zastavenia a o tom, ako aktivovať núdzové zastavenie v prípade núdze alebo mimoriadnej situácie.
- Upozornite osoby, aby sa držali mimo dosahu robota, a to aj v prípade, že sa robotická aplikácia práve spúšťa.
- Pri používaní Prenosného terminálu si uvedomte orientáciu robota, aby ste porozumeli smeru pohybu.
- Dodržiavajte požiadavky uvedené v norme ISO 10218-2.



#### VAROVANIE

Manipulácia s nástrojmi/koncovými efektormi s ostrými hranami a/alebo prítlačnými bodmi môže mať za následok zranenie.

- Uistite sa, že nástroje/koncové efekторы nemajú ostré hrany alebo body zovretia.
- Môžu byť potrebné ochranné rukavice a/alebo ochranné okuliare.


**VAROVANIE: HORÚCI POVRCH**

Dlhodobý kontakt s teplom generovaným ramenom robota a riadiacou skrinkou počas prevádzky môže viesť k nepohodliu, čo môže viesť k zraneniu.

- Počas prevádzky alebo bezprostredne po nej s robotom nemanipulujte ani sa ho nedotýkajte.
- Pred manipuláciou alebo dotykom s robotom skontrolujte teplotu na obrazovke denníka.
- Nechajte robota vychladnúť tak, že ho vypnete a počkáte jednu hodinu.


**POZOR**

Ak pred integráciou a prevádzkou nevykonáte posúdenie rizík, môže sa zvýšiť riziko úrazu.

- Pred prevádzkou vykonajte hodnotenie rizík a znížte riziká.
- Ak to vyplýva z posúdenia rizika, počas prevádzky nevstupujte do rozsahu pohybu robota ani sa nedotýkajte aplikácie robota. Nainštalujte ochranné prvky.
- Prečítajte si informácie o hodnotení rizík.


**POZOR**

Používanie robota s nevyskúšanými externými strojmi alebo v nevyskúšanej aplikácii môže zvýšiť riziko zranenia personálu.

- Otestujte všetky funkcie a program robota samostatne.
- Prečítajte si informácie o uvedení do prevádzky.


**UPOZORNENIE**

Veľmi silné magnetické polia môžu poškodiť robot.

- Nevystavujte robot trvalým magnetickým poliam.


**PREČÍTAJTE SI V NÁVODE**

Skontrolujte, či sú všetky mechanické a elektrické zariadenia nainštalované v súlade s príslušnými špecifikáciami a upozoreniami.

## 4.4. Integrácia a zodpovednosť

### Popis

Informácie v tomto návode nezahŕňajú postup, ako navrhnuť, inštalovať, integrovať a riadiť prevádzku robota, ani nepokrývajú všetky periférne zariadenia, ktoré môžu mať vplyv na bezpečnosť aplikácie robota. Aplikácia robota sa musí navrhnuť a inštalovať podľa bezpečnostných požiadaviek uvedených v normách a v príslušných predpisoch krajiny, v ktorej sa robot inštaluje.

Osoba/osoby, ktoré robota UR integrujú, sú zodpovedné za to, aby sa dodržiavali platné predpisy v príslušnej krajine a aby sa primerane znížili všetky riziká pri použití robota. Toto okrem iného zahŕňa:

- vyhodnotenie rizík pre kompletný systém robota;
- Prepojenie s inými strojmi a dodatočné zabezpečenie, ak si to vyžaduje posúdenie rizík
- Konfigurácia správnych nastavení zabezpečenia v softvéri
- Zabezpečenie toho, aby sa bezpečnostné opatrenia nemenili
- Overenie navrhutej, nainštalovanej a integrovanej aplikácie robota
- určenie návodu na použitie;
- označenie inštalácie robota príslušnými značkami a kontaktnými informáciami integrátora;
- Uchovávanie všetkej dokumentácie vrátane hodnotenia rizík aplikácie, tejto príručky a ďalšej príslušnej dokumentácie.

## 4.5. Kategórie zastavenia

### Popis

V závislosti od okolností dokáže robot iniciovať tri typy kategórií zastavenia podľa definície v norme IEC 60204-1. Tieto kategórie sú zadefinované v nasledujúcej tabuľke.

Kategórie zastavenia	Popis
0	Zastavenie robota okamžitým odstavením napájania.
1	Zastavenie robota ukázneným a kontrolovaným spôsobom. Napájanie sa preruší až po zastavení robota.
2	*Zastavenie robota s napájaním dostupným pre hnacie mechanizmy za súčasného udržania trajektórie. Napájanie hnacích mechanizmov sa preruší až po zastavení robota.

\* Podľa normy IEC 61800-5-2 sa zastavenia 2. kategórie robotov značky Universal Robots ďalej popisujú ako zastavenia typu SS1 alebo SS2.

## 5. Zdvíhanie a manipulácia

---

**Popis**

Ramená robota majú rôzne veľkosti a hmotnosť, preto je dôležité používať vhodné techniky zdvíhania a manipulácie pre každý model. Tu nájdete informácie o bezpečnom zdvíhaní a manipulácii s robotom.

---

### 5.1. Rameno robota

---

**Popis**

Rameno robota môže v závislosti od hmotnosti prenášať jedna alebo dve osoby, pokiaľ nie je k dispozícii popruh. Ak je popruh k dispozícii, je potrebné vybavenie na zdvíhanie a prepravu.

---

### 5.2. Control Box and Teach Pendant

---

**Popis**

Ovládaciu skrinku a Prenosný terminál môže prenášať jedna osoba. Počas používania musia byť všetky káble navinuté a držané tak, aby sa zabránilo nebezpečenstvu zakopnutia.

---

## 6. Montáž a upevnenie

**Popis** Nainštalujte a zapnite rameno robota a ovládaci skrinku, aby ste mohli začať používať PolyScope.

**Zostavte robota** Skôr ako začnete, musíte zostaviť rameno robota, riadiacu skrinku a prenosný terminál.

1. Vybaľte rameno robota a Riadiacu skrinku.
2. Rameno robota namontujte na pevný povrch bez vibrácií.  
Skontrolujte, či povrch vydrží aspoň 10-násobok plného krútiaceho momentu základného kĺbu a aspoň 5-násobok hmotnosti ramena robota.
3. Umiestnite ovládaci skrinku na nohu.
4. Pripojte kábel robota k ramenu robota a ovládacej skrinke.
5. Zapojte sieť alebo hlavný napájací kábel Riadiacej skrinky.



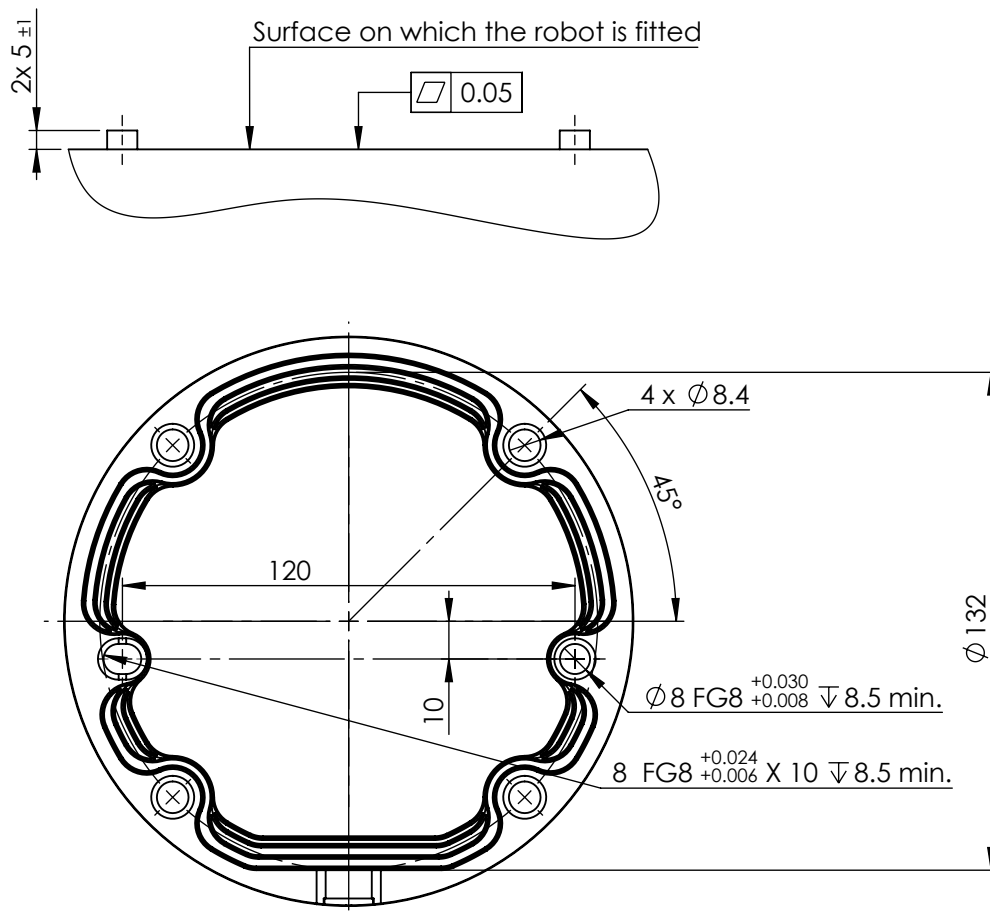
### VAROVANIE

Neschopnosť upevniť rameno robota na pevný povrch môže viesť k zraneniu spôsobenému pádom robota.

- Uistite sa, že rameno robota je pripevnené k pevnému povrchu

## 6.1. Zabezpečenie ramena robota

Popis



Rozmery a vzor otvoru pre montáž robota.

**Vypnutie  
ramena  
robota**



### VAROVANIE

Neočakávané spustenie a/alebo pohyb môže viesť k poraneniu

- Rameno robota vypnite, aby ste zabránili nečakanému spusteniu počas montáže a demontáže.

1. Na ľavej strane pätičky ťuknite na ikonu **Stav robota** a vypnite rameno robota. Farba ikony sa zmení zo zelenej na bielu.
2. Stlačte tlačidlo napájania na prenosnom termináli, čím vypnete riadiacu skrinku.
3. Ak sa zobrazí dialógové okno Vypnutie, ťuknite na položku **Vypnutie**.

V tomto momente môžete pokračovať v:

- Odpojte napájací kábel zo zásuvky.
- Počkejte 30 sekúnd, kým sa robot zbaví akejkoľvek nahromadenej energie.

**Zabezpečenie  
ramena robota**

1. Umiestnite rameno robota na povrch, na ktorý sa má namontovať. Povrch musí byť rovný a čistý.
  2. Utiahnite štyri skrutky M8 s pevnosťou 8,8 na krútiaci moment 20 Nm. (Hodnoty ťahovacieho momentu boli aktualizované SW 5.18. Staršia tlačaná verzia bude zobrazovať rôzne hodnoty)
  3. Ak je potrebná presná opätovná montáž robota, použite otvor  $\varnothing 8$  mm a drážku  $\varnothing 8 \times 13$  mm s príslušnými polohovacími kolíkmi ISO 2338  $\varnothing 8$  h6 v montážnej doske.
-

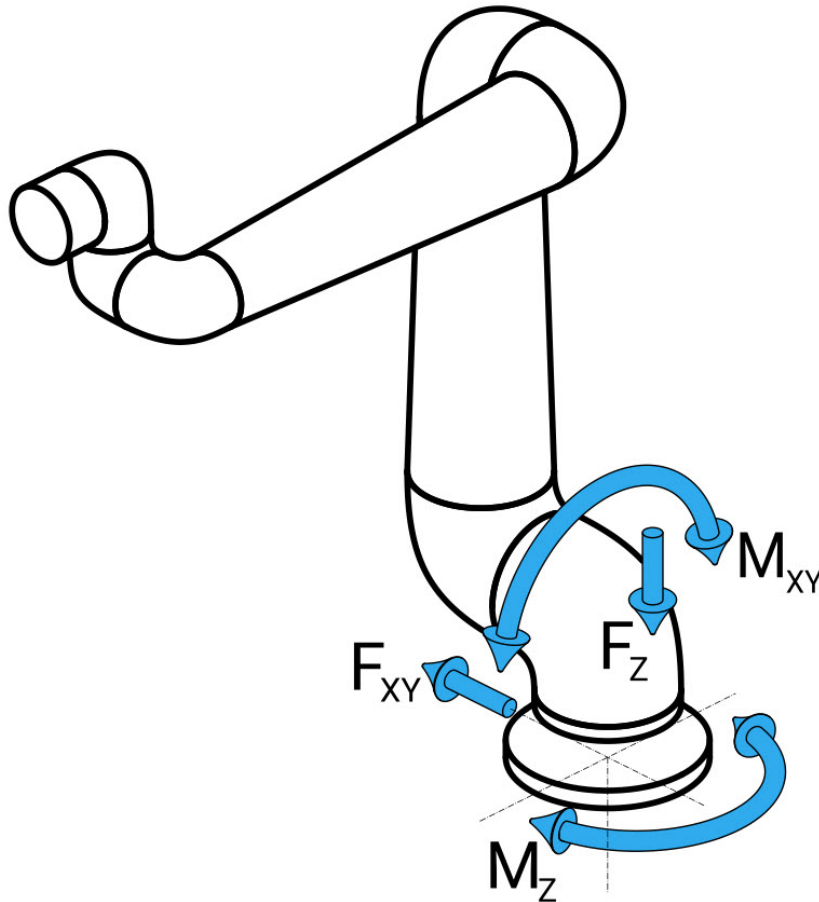
## 6.2. Dimenzovanie stojana

### Popis

Konštrukcia (stojan), na ktorej je rameno robota namontované, je dôležitou súčasťou inštalácie robota. Stojan musí byť stabilný a bez akýchkoľvek vibrácií z vonkajších zdrojov.

Každý kĺb robota vytvára krútiaci moment, ktorý pohybuje a zastavuje rameno robota. Počas bežnej neprerušovanej prevádzky a pri zastavení pohybu sa krútiace momenty kĺbov prenášajú na stojan robota ako:

- $M_z$ : Krútiaci moment okolo osi základne z.
- $F_z$ : Sily pozdĺž osi základne z.
- $M_{xy}$ : Naklonenie krútiaceho momentu v ľubovoľnom smere základnej roviny xy.
- $F_{xy}$ : Sila v ľubovoľnom smere v základnej rovine xy.



*Sila a moment pri definícii základnej príruby.*

**Dimenzovanie stojana** Veľkosť zaťaženia závisí od modelu robota, programu a viacerých ďalších faktorov. Dimenzovanie stojana musí zohľadňovať zaťaženie, ktoré rameno robota vytvára počas bežnej neprerušovanej prevádzky a počas zastavenia kategórie 0, 1 a 2.

Počas pohybu pri zastavení môžu kĺby prekročiť maximálny menovitý prevádzkový krútiaci moment. Zaťaženie počas zastavovacieho pohybu je nezávislé od typu kategórie zastavenia.

Hodnoty uvedené v nasledujúcich tabuľkách sú maximálne menovité zaťaženia pri najhorších pohyboch vynásobené bezpečnostným faktorom 2,5. Skutočné zaťaženie neprekročí tieto hodnoty.

Model robota	Mz [Nm]	Fz[N]	M <sub>xy</sub> [Nm]	F <sub>xy</sub> [N]
UR7e	450	1090	750	910

*Maximálne krútiace momenty kĺbov pri zastavení kategórie 0, 1 a 2.*

Model robota	Mz [Nm]	Fz[N]	M <sub>xy</sub> [Nm]	F <sub>xy</sub> [N]
UR7e	380	950	630	750

*Maximálne krútiace momenty kĺbov počas bežnej prevádzky.*

Bežné prevádzkové zaťaženie možno vo všeobecnosti znížiť znížením medzných hodnôt zrýchlenia kĺbov. Skutočné prevádzkové zaťaženie závisí od aplikácie a programu robota. Pomocou programu URSim môžete vyhodnotiť očakávané zaťaženie vo vašej konkrétnej aplikácii.

**Bezpečnosť** Do konštrukcie môžete zahrnúť dodatočné bezpečnostné rezervy, pričom zohľadníte nasledujúce aspekty:

**é**

**rezervy**

- **Statická tuhosť:** Stojan, ktorý nie je dostatočne tuhý, sa počas pohybu robota vychýli, čo spôsobí, že rameno robota nedosiahne zamýšľaný traťový bod alebo dráhu. Nedostatočná statická tuhosť môže mať za následok aj zlé skúsenosti s výučbou voľného chodu alebo ochranné zastávky.
- **Dynamická tuhosť:** Ak sa frekvencia stojana zhoduje s frekvenciou pohybu ramena robota, celý systém môže rezonovať, čo vytvára dojem, že rameno robota vibruje. Nedostatočná dynamická tuhosť môže mať za následok aj ochranné zarážky. Stojan by mal mať minimálnu rezonančnú frekvenciu 45 Hz.
- **Únava:** Stojan musí byť dimenzovaný tak, aby zodpovedal očakávanej životnosti a zaťažovacím cyklom celého systému.



#### VAROVANIE

- Potenciál nebezpečenstva prevrátenia.
- Prevádzkové zaťaženie ramena robota môže spôsobiť prevrátenie pohyblivých platforiem, ako sú stoly alebo mobilné roboty, čo môže viesť k nehodám.
- Uprednostnite bezpečnosť zavedením primeraných opatrení, aby ste vždy zabránili prevráteniu pohyblivých plošín.



#### POZOR

- Ak je robot namontovaný na vonkajšej osi, zrýchlenie tejto osi nesmie byť príliš vysoké.  
Softvér robota môžete nechať kompenzovať zrýchlenie externých osí pomocou príkazu skriptu:  
`set_base_acceleration()`
- Vysoké zrýchlenie môže spôsobiť, že robot vykoná bezpečnostné zastavenie.

## 6.3. Montážne pokyny

### Popis

Tool Flange	Používa štyri otvory so závitom M6 na pripevnenie nástroja k prírubu nástroja. Skrutky M6 pevnostnej triedy 8.8 sa musia utiahnuť silou 8 Nm. Na presné polohovanie nástroja použite kolík v otvore Ø6.
Riadiaca skrinka	Riadiaca skrinka sa môže zavesiť na stenu alebo položiť na zem.
Prenosný terminál	Prenosný terminál sa môže zavesiť na stenu alebo na riadiacu skrinku. Overte, či kábel nepredstavuje riziko vypnutia napájania. Na montáž riadiacej skrinky a prenosného terminálu môžete kúpiť špeciálne konzoly.



#### VAROVANIE

Montáž a prevádzka robota v prostredí, ktoré presahuje odporúčané krytie IP, môže viesť k zraneniu.

- Namontujte robota do prostredia vhodného pre stupeň krytia IP. Robot sa nesmie prevádzkovať v prostredí, ktoré presahuje Klasifikáciu IP robota (IP54), Prenosného terminálu (IP54) a Riadiacej skrinky (IP44)



#### VAROVANIE

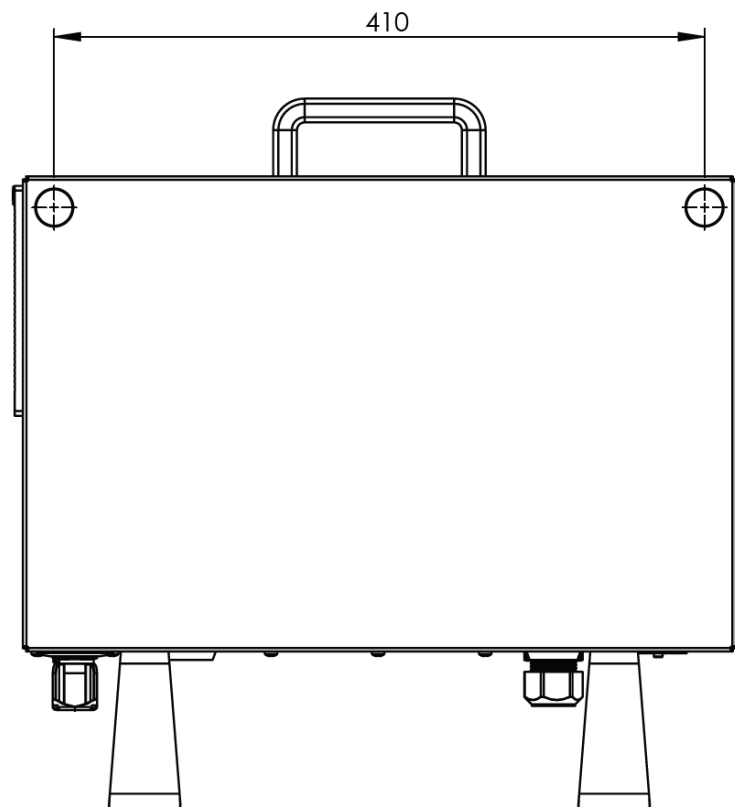
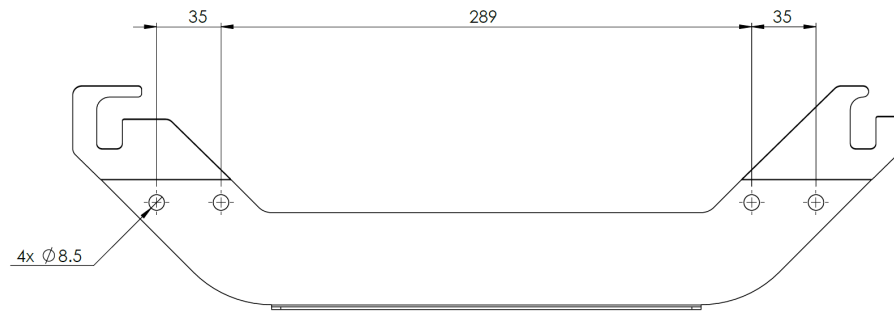
Nestabilná montáž môže viesť k poraneniu.

- Vždy sa uistite, že sú časti robota správne a bezpečne namontované a priskrutkované.

### 6.3.1. Montáž riadiacej skrinky

#### Pripevnenie RS na stenu

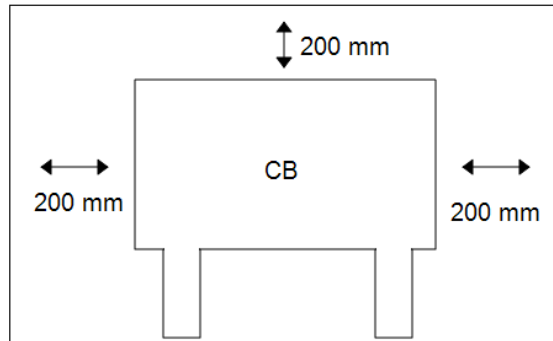
Na montáž riadiacej skrinky použite konzolu znázornenú nižšie, ktorá je súčasťou balenia robota.  
Namontujte konzolu na stenu a potom zaveste riadiacu skrinku na konzolu pomocou montážnych kolíkov.



### 6.3.2. Voľný priestor riadiacej skrinky

**Popis**

Prúdenie horúceho vzduchu v riadiacej skrinke môže spôsobiť poruchu zariadenia. Odporúčaná vzdialenosť od riadiacej skrinky je 200 mm na každej strane pre dostatočné prúdenie chladného vzduchu.

**VAROVANIE**

Mokrý ovládač môže spôsobiť smrteľné zranenie.

- Dbajte na to, aby sa riadiaca jednotka a káble nedostali do kontaktu s kvapalinami.
- Ovládací box (IP44) umiestnite do prostredia vhodného pre stupeň krytia IP.

## 6.4. Pracovný a prevádzkový priestor

**Popis**

Pracovný priestor je rozsah úplne vysunutého ramena robota v horizontálnom a vertikálnom smere. Pracovný priestor je miesto, kde má robot fungovať.



**UPOZORNENIE**

Nedodržiavanie pracovného a prevádzkového priestoru robota môže mať za následok poškodenie majetku.

Pri výbere miesta na montáž robota je dôležité zohľadniť valcový objem priamo nad a priamo pod základňou robota. Pohybu nástroja v blízkosti valcového objemu by ste sa mali vyhnúť, pretože spôsobuje rýchly pohyb spojov, aj keď sa nástroj pohybuje pomaly. To môže spôsobiť neefektívnu prácu robota a môže to sťažiť vykonanie hodnotenia rizík.

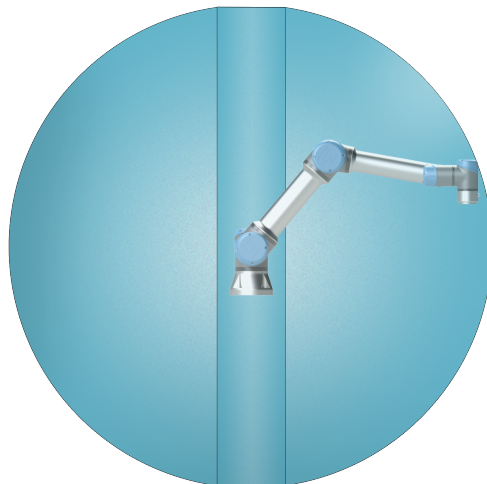


**UPOZORNENIE**

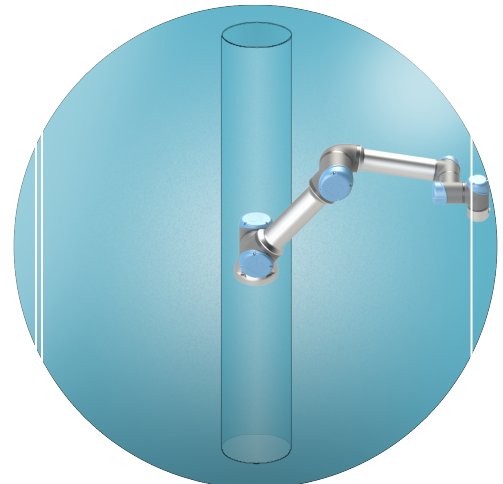
Pohyb nástroja v blízkosti valcového objemu môže spôsobiť, že sa kĺby budú pohybovať príliš rýchlo, čo povedie k strate funkčnosti a poškodeniu majetku.

- Nehýbte nástrojom v blízkosti valcového objemu, ani keď sa nástroj pohybuje pomaly.

Valcový objem sa nachádza priamo nad aj priamo pod základňou robota. Robot presahuje 850 mm od základného kĺbu.



Predná strana



Šikmo

## 6.4.1. Singularita

### Popis

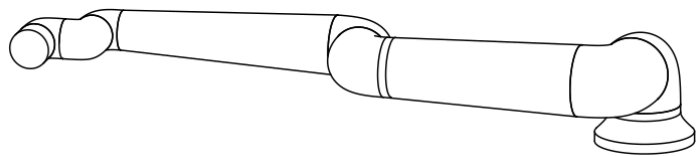
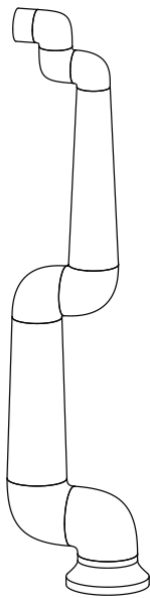
Singularita je pozícia, ktorá obmedzuje pohyb a možnosť polohovania robota. Rameno robota sa môže pri približovaní a opúšťaní singularity zastaviť alebo vykonávať veľmi prudké a rýchle pohyby. Pri umiestňovaní robota do pracovného priestoru a definovaní pracovného priestoru je dôležité brať do úvahy nižšie uvedenú polohu singularity.



### VAROVANIE

Uistite sa, že pohyb robota v blízkosti singularity nevytvára nebezpečenstvo pre osoby v dosahu ramena robota, koncového efektora a obrobku.

- Nastavte bezpečnostné limity pre rýchlosť a zrýchlenie laktového kĺbu.



Nasledujúce príčiny singularity v ramene robota:

- Obmedzenie vonkajšieho pracovného priestoru
- Obmedzenie vnútorného pracovného priestoru
- Zarovnanie zápästia

### Obmedzenie vonkajšieho pracovného priestoru

Singularita nastáva, pretože robot nemôže dosiahnuť dostatočne ďaleko alebo dosahuje mimo maximálnej pracovnej oblasti.

Ako tomu zabrániť: Usporiadajte zariadenie okolo robota, aby sa zabránilo jeho dosahu mimo odporúčaného pracovného priestoru.

**Obmedzenie vnútorného pracovného priestoru**

K singularite dochádza, pretože pohyby sú priamo nad alebo priamo pod základňou robota. To spôsobuje, že mnohé pozície/orientácie sú nedosiahnuteľné.

Ako tomu zabrániť: Naprogramujte úlohu robota tak, aby nebolo potrebné pracovať v centrálnom valci alebo v jeho blízkosti. Môžete tiež zvážiť montáž základne robota na horizontálny povrch, aby ste otočili stredný valec z vertikálnej do horizontálnej orientácie a potenciálne ho posunuli od kritických oblastí úlohy.

---

**Zarovnanie zápästia**

Táto singularita sa vyskytuje, pretože kĺb zápästia 2 sa otáča v rovnakej rovine ako kĺb ramena, lakťa a zápästia 1. To obmedzuje rozsah pohybu ramena robota bez ohľadu na pracovný priestor.

Ako tomu zabrániť: Usporiadajte úlohu robota tak, aby nebolo potrebné zarovnať kĺby zápästia robota týmto spôsobom. Môžete tiež posunúť smer nástroja tak, aby nástroj mohol smerovať horizontálne bez problematického zarovnania zápästia.

---

## 6.4.2. Pevná a pohyblivá inštalácia

---

**Popis**

Bez ohľadu na to, či je rameno robota upevnené (namontované na stojan, stenu alebo podlahu) alebo v pohyblivej inštalácii (lineárna os, tlačný vozík alebo základňa mobilného robota), musí byť bezpečne nainštalované, aby sa zabezpečila stabilita pri všetkých pohyboch.

Konštrukcia upevnenia musí zabezpečiť stabilitu pri pohyboch:

- ramena robota
  - základne robota
  - ramena robota aj základne robota
-

## 6.5. Pripojenie robota: Kábel príruby podstavy

**Popis** Táto časť popisuje pripojenie ramena robota s konfigurovaným konektorom kábla príruby podstavy.

**Konektor kábla príruby podstavy** Kábel základnej príruby vytvára pripojenie robota k ramenu robota k riadiacej skrinke. Kábel robota sa pripája ku konektoru kábla príruby podstavy a ku konektoru riadiacej skrinky. Každý konektor môžete po pripojení robota zamknúť.



### POZOR

Nesprávne pripojenie robota môže viesť k strate napájania ramena robota.

- Nepoužívajte jeden kábel robota na predĺženie iného kábla robota.



### UPOZORNENIE

Pripojenie kábla príruby podstavy priamo do akejkoľvek riadiacej skrinky môže spôsobiť poškodenie zariadenia alebo majetku.

- Kábel príruby podstavy nepripájajte priamo k riadiacej skrinke.

## 6.6. Pripojenie robota: Kábel robota

**Popis** Táto časť popisuje pripojenie ramena robota s konfigurovaným pevným 6-metrovým káblom robota.

### Pripojenie ramena a riadiacej skrinky

Konektor môžete otočiť doprava, aby sa dal po zastrčení kábla ľahšie zaistiť.

- Rameno robota pripojte k riadiacej skrinke pomocou kábla robota.
- Kábel z robota zastrčte do konektora v spodnej časti riadiacej skrinky znázornenej na obrázku nižšie a zaistite ho.
- Konektorom dvakrát otočte, aby ste sa pred zapnutím ramena robota uistili, že je správne zaistený.



### POZOR

Neprávné pripojenie robota môže spôsobiť stratu napájania ramena robota.

- Kábel robota neodpájajte, keď je rameno robota zapnuté.
- Originálny kábel robota nepredlžujte ani neupravujte.

## 6.7. Pripojenie k sieti

### Popis

Sieťový kábel k riadiacej skrinke má na konci štandardnú zástrčku IEC.



#### UPOZORNENIE

- IEC 61000-6-4:Rozsah pôsobnosti kapitoly 1: „Táto časť IEC 61000 pre požiadavky na emisie sa vzťahuje na elektrické a elektronické zariadenia určené na použitie v prostredí existujúcich priemyselných (3.1.12) lokalít.“
- IEC 61000-6-4:Kapitola 3.1.12 priemyselné umiestnenie: „Miesta charakterizované samostatnou elektrickou sieťou, napájanou z vysokonapäťového alebo strednonapäťového transformátora, určenou na napájanie zariadenia“

### Pripojenie k sieti

Na napájanie robota sa riadiaca skrinke pripojí k elektrickej sieti prostredníctvom dodaného napájacieho kábla. Konektor IEC C13 na napájacom kábli sa pripája k prívodu spotrebiča IEC C14 v spodnej časti riadiacej skrinky.



#### VAROVANIE: ELEKTRINA

Nesprávne umiestnenie sieťového pripojenia môže mať za následok zranenie.

- Zástrčka sieťovej prípojky musí byť umiestnená mimo dosahu robota tak, aby bolo možné odpojiť napájanie bez vystavenia personálu potenciálnemu nebezpečenstvu.
- Ak je zavedené dodatočné zabezpečenie, zástrčka sieťovej prípojky musí byť tiež umiestnená mimo zabezpečeného priestoru tak, aby bolo možné odpojiť napájanie bez vystavenia akémukoľvek potenciálnemu nebezpečenstvu.



#### UPOZORNENIE

Pri pripájaní k riadiacej skrinke vždy používajte napájací kábel so zástrčkou špecifickou pre danú krajinu. Nepoužívajte adaptér.

V rámci elektrickej inštalácie zabezpečte:

- Pripojenie k zemi
- Sieťovú poistku
- Dodatočné prúdové zariadenie
- Uzamykateľný spínač (v polohe VYPNUTÉ)

Hlavný vypínač pre vypnutie napájania všetkého zariadenia v rámci použitia robota, ktorý predstavuje jednoduchý spôsob uzamknutia. Elektrické špecifikácie sú uvedené v tabuľke nižšie.

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Vstupné napätie	90	-	264	VAC
Externá sieťová poistka (90 - 200 V)	8	-	16	A
Externá sieťová poistka (200 - 264 V)	8	-	16	A
Vstupná frekvencia	47	-	440	Hz
Pohotovostný výkon	-	-	<1,5	W
Menovitý prevádzkový výkon	90	150	325	W


**VAROVANIE: ELEKTRINA**

Nedodržanie ktoréhokoľvek z nižšie uvedených môže mať za následok vážne zranenie alebo smrť v dôsledku elektrických nebezpečenstiev.

- Uistite sa, že robot je správne uzemnený (elektrické spojenie so zemou). Použite nepoužitú skrutku so symbolmi uzemnenia vo vnútri riadiacej skrinky, aby ste vytvorili spoločné uzemnenie pre všetky zariadenia v systéme. Uzemňovací vodič musí mať minimálne prúdovú intenzitu najvyššieho prúdu v systéme.
- Uistite sa, či je napájanie vstupu do riadiacej skrinky chránené pomocou dodatočného prúdového zariadenia (RCD - Residual Current Device) a správnej poistky.
- Uzamknite všetky zdroje napájania pre celú inštaláciu robota počas servisu.
- Zabezpečte, aby iné zariadenia nenapájali V/V robota, keď je robot uzamknutý.
- Pred zapnutím riadiacej skrinky sa uistite, že sú všetky káble správne pripojené. Vždy používajte originálny napájací kábel.

## 7. Prvé spustenie

### Popis

Prvé spustenie znamená počiatočnú sekvenciu činností, ktoré môžete s robotom vykonať po jeho zostavení.

Táto počiatočná sekvencia vyžaduje:

- Zapnutie robota
- Vloženie sériového čísla
- Inicializácia ramena robota
- Vypnutie robota



#### POZOR

Neoverenie zaťaženia a inštalácie pred spustením ramena robota môže viesť k zraneniu personálu a/alebo poškodeniu majetku.

- Pred spustením ramena robota vždy overte, že skutočné užitočné zaťaženie a inštalácia sú správne.



#### POZOR

Nesprávne nastavenia zaťaženia a inštalácie zabraňujú správne fungovaniu ramena robota a Riadiacej skrinky.

- Vždy skontrolujte, či je zaťaženie a nastavenie inštalácie správne.



#### UPOZORNENIE

Spustenie robota pri nižšej teplote môže mať za následok nižší výkon alebo zastavenie v dôsledku viskozity oleja a maziva závislej od teploty.

- Spustenie robota pri nízkych teplotách môže vyžadovať zahrievaciu fázu.

## 7.1. Zapnutie robota

### Zapnutie robota

Zapnutím robota sa zapne riadiaca skrinka a načíta sa displej na obrazovke TP.

1. Stlačením tlačidla napájania na prenosný terminál zapnete robota.

## 7.2. Vloženie sériového čísla

### Vloženie sériového čísla

Pri prvej inštalácii robota je potrebné zadať sériové číslo na ramene robota. Tento postup je potrebný aj pri opätovnej inštalácii softvéru. Napríklad pri inštalácii aktualizácie softvéru.

1. Vyberte riadiacu skrinku.
2. Doplňte sériové číslo tak, ako je napísané na ramene robota.
3. Ukončíte ťuknutím na tlačidlo **OK**.

Načítanie úvodnej obrazovky môže trvať niekoľko minút.



#### Select Control Box

Standard

OEM AC

OEM DC

#### Enter Serial Number

\_\_\_\_\_

1 2 3 [X]

4 5 6

7 8 9

0 [OK]

## 7.3. Spustenie ramena robota

### Spustenie robota

Spustením robotického ramena sa odpojí brzdový systém, čo vám umožní začať pohybovať robotickým ramenom a začať používať systém PolyScope X.

1. V ľavej časti pätičky ťuknite na tlačidlo napájania alebo na ikonu **Stav robota**. Stav ramena robota je **vypnutý**.
2. Keď sa zobrazí okno inicializácie, ťuknite na položku **Vypnúť**. Stav ramena robota je **Spustenie**.

#### 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



Robot State

Off

3. Ťuknutím na možnosť **Odomknúť** uvoľníte brzdy.

#### 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

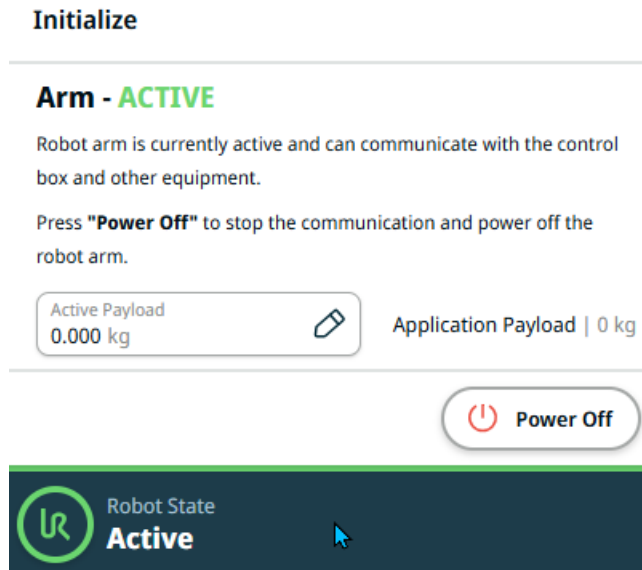


Robot State

Locked

Spustenie ramena robota sprevádza zvuk a mierne pohyby spôsobené uvoľnením brzd kĺbu.

4. Stav ramena robota je teraz **aktívny** a môžete začať používať rozhranie.



5. Ak chcete rameno robota vypnúť, môžete ťuknúť na možnosť **Vypnúť**.

Keď sa stav ramena robota zmení z **Nečinný** na **Normálny**, údaje snímača sa skontrolujú na základe nakonfigurovanej montáže ramena robota.

Ak je montáž potvrdená, ťuknutím na **START** pokračujte v uvoľňovaní všetkých kĺbových bŕzd a pripravte rameno robota na prevádzku.

## 7.4. Vypnutie robota

### Vypnutie ramena robota



#### VAROVANIE

Neočakávané spustenie a/alebo pohyb môže viesť k poraneniu

- Rameno robota vypnite, aby ste zabránili nečakanému spusteniu počas montáže a demontáže.

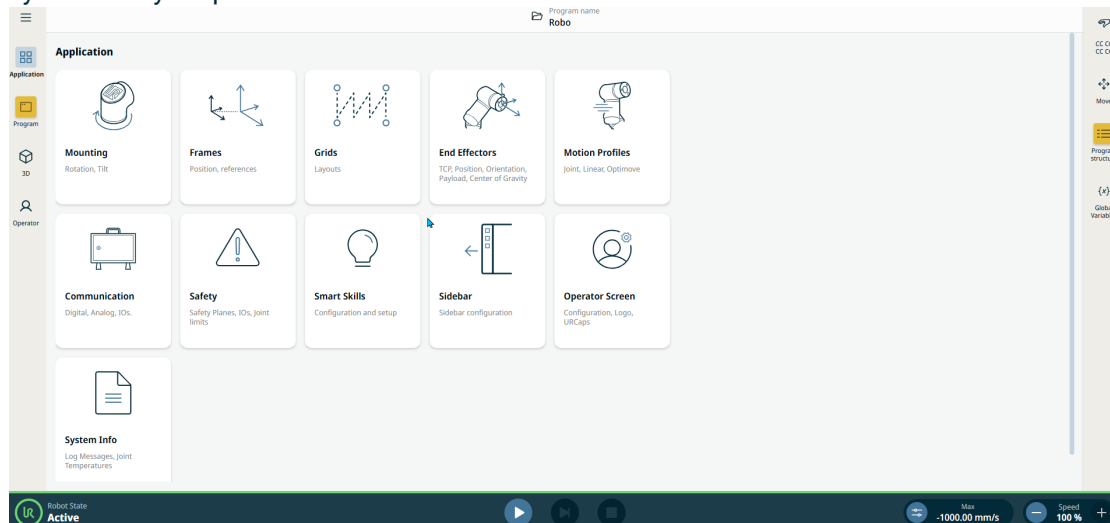
1. Na ľavej strane pätičky ťuknite na ikonu **Stav robota** a vypnite rameno robota. Farba ikony sa zmení zo zelenej na bielu.
2. Stlačte tlačidlo napájania na prenosnom termináli, čím vypnete riadiacu skrinku.
3. Ak sa zobrazí dialógové okno Vypnutie, ťuknite na položku **Vypnutie**.

V tomto momente môžete pokračovať v:

- Odpojte napájací kábel zo zásuvky.
- Počkajte 30 sekúnd, kým sa robot zbaví akejkoľvek nahromadenej energie.

## 7.5. Karta aplikácie

Ponuka Aplikácia umožňuje konfigurovať nastavenia, ktoré ovplyvňujú celkový výkon robota a systému PolyScope X.



Obrázok 1.1: Obrazovka aplikácie zobrazujúca tlačidlá aplikácie.

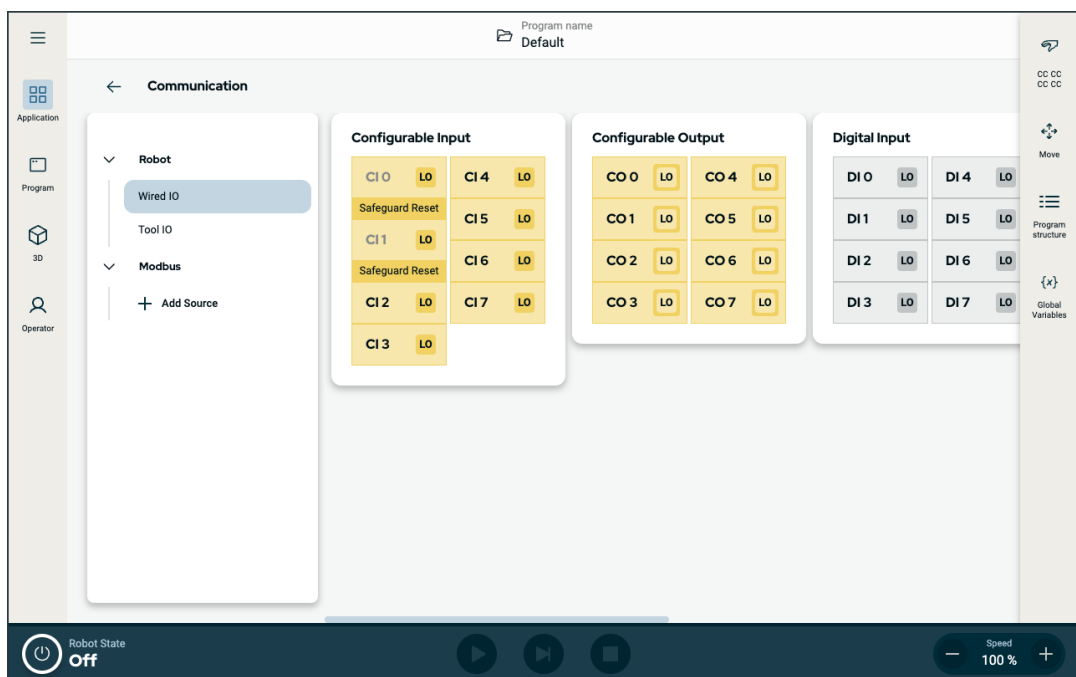
Na prístup k nasledujúcim obrazovkám konfigurácie použite ponuku Aplikácia:

- Montáž
- Rámce
- Mriežky
- Koncové efekty
- Motion Profiles
- Komunikácia
- Bezpečnosť
- Inteligentné zručnosti
- Sidebar
- Operator Screen
- Systémové informácie

## 7.5.1. Komunikácia

### Popis

Obrazovka komunikácie umožňuje sledovať a nastavovať živé vstupno-výstupné signály z/do riadiacej skrinky robota. Na obrazovke sa zobrazuje aktuálny stav I/O, a to aj počas vykonávania programu. Ak sa počas vykonávania programu čokoľvek zmení, program sa zastaví. Pri zastavení programu si všetky výstupné signály zachovávajú svoj stav. Obrazovka komunikácie sa aktualizuje rýchlosťou 10 Hz, takže veľmi rýchle signály sa nemusia zobrazovať správne. Konfigurovateľné V/V môžete vyhradiť pre špeciálne bezpečnostné nastavenia definované v časti [8.6.4 Bezpečnostné signály V/V na strane 81](#). Tie, ktoré sú vyhradené, budú mať namiesto predvoleného alebo používateľom definovaného názvu názov bezpečnostnej funkcie. Konfigurovateľné výstupy vyhradené pre bezpečnostné nastavenia nie je možné vybrať, zobrazujú sa len ako LED.



Obrázok 1.2: Obrazovka komunikácie zobrazujúca vstupy/výstupy.

## 8. Inštalácia

### Popis

Inštalácia robota môže vyžadovať konfiguráciu a používanie vstupných a výstupných signálov (V/V). Tieto rôzne typy vstupov/výstupov a ich použitie sú opísané v nasledujúcich častiach.

### 8.1. Elektrické výstrahy a upozornenia

#### Výstraha

Dodržiavajte nasledujúce upozornenia pre všetky skupiny rozhraní, a to aj pri navrhovaní a inštalácii aplikácie.



#### VAROVANIE

Nedodržanie ktoréhokoľvek z nižšie uvedených môže mať za následok vážne zranenie alebo smrť, pretože bezpečnostné funkcie by mohli byť potlačené.

- Nikdy nepripájajte bezpečnostné signály k PLC, ktoré nie je bezpečnostným PLC so správnou úrovňou bezpečnosti. Je dôležité, aby sa bezpečnostné signály rozhrania udržiavali oddelené od bežných V/V signálov rozhrania.
- Všetky signály s bezpečnostnými hodnotením by mali byť konštruované redundantne (dva nezávislé kanály).
- Udržiavajte tieto dva nezávislé kanály oddelené, aby jedna chyba nevedla k strate bezpečnostnej funkcie.



#### VAROVANIE: ELEKTRINA

Nedodržanie ktoréhokoľvek z nižšie uvedených môže mať za následok vážne zranenie alebo smrť v dôsledku elektrických nebezpečenstiev.

- Uistite sa, že všetky zariadenia, ktoré sa nemôžu vystaviť vode, zostanú suché. Ak sa voda k produktu predsa dostane, odstavte-označte všetky zdroje napájania a následne kontaktujte poskytovateľa služby Universal Robots so žiadosťou o pomoc.
- Používajte iba originálne káble dodávané s robotom. Nepoužívajte robota pre aplikácie, kde sú káble vystavené ohýbaniu.
- Pri inštalácii káblov rozhrania k V/V robota, musíte postupovať opatrne. Kovová platňa v spodnej časti je určená pre káble rozhrania a konektory. Pred vŕtaním otvorov odstráňte dosku. Pred opätovnou inštaláciou platne sa uistite, že ste odstránili všetky hobliny. Nezabudnite použiť správne veľkosti tesnení.



### POZOR

Rušivé signály s úrovňami vyššími ako tými, ktoré sú definované v špecifických normách IEC, môžu spôsobiť neočakávané správanie robota. Majte na pamäti nasledovné:

- Robot bol testovaný v súlade s medzinárodnými normami IEC na **elektromagnetickú kompatibilitu (EMC)**. Veľmi vysoké úrovne signálov alebo nadmerná expozícia môžu natrvalo poškodiť robot. Problémy EMC sa zvyčajne vyskytujú počas zvárania a sú normálne ohlásené chybovými správami v protokole. Spoločnosť Universal Robots nie je zodpovedná za akékoľvek škody spôsobené problémami EMC.
- Káble V/V vedúce z riadiacej skrinky do iného stroja či továrenského zariadenia nesmú byť dlhšie ako 30 m, ak neboli vykonané doplňujúce skúšky.



### UZEMNENIE

Záporné spojenia sú označené ako GND a sú pripojené k ochrannému tieneniu robota a riadiacej skrinky. Všetky uvedené spojenia GND (ZEM) slúžia len na účely napájania a signalizácie. Pre PE (ochranné uzemnenie) použite skrutkové spoje veľkosti M6 označené symbolmi zeme vo vnútri riadiacej skrinky. Uzemňovací vodič musí mať minimálne prúdovú intenzitu najvyššieho prúdu v systéme.



### PREČÍTAJTE SI V NÁVODE

Niektoré V/V vo vnútri riadiacej skrinky je možné nakonfigurovať na buď normálne alebo bezpečnostné V/V. Prečítajte si celú kapitolu Elektrické rozhranie a porozumejte jej.

## 8.2. Pripojovacie porty ovládacej skrinky

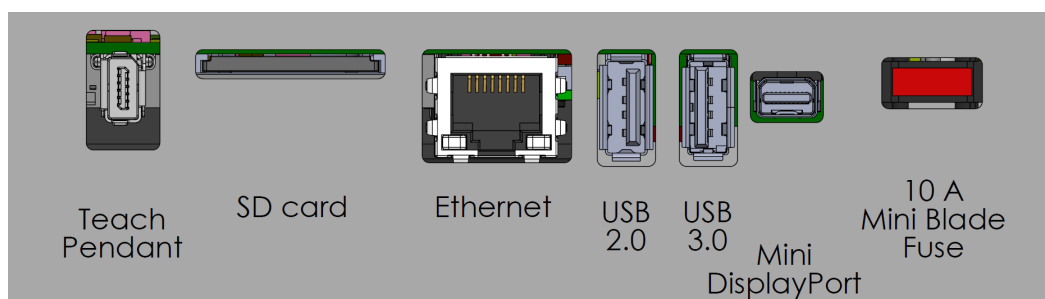
### Popis

Spodná strana skupín rozhrania V/V v riadiacej skrinke je vybavená portami na externé pripojenie a poistkou, ktoré sú opísané nižšie. V spodnej časti ovládacej skrinky sú otvory s uzávermi na vedenie externých konektorových káblov na prístup k pripojovacím portom.

### Externé pripojovacie porty

Porty pre externé pripojenia sú nasledovné:

- Port pre Prenosný terminál na ovládanie alebo programovanie ramena robota pomocou prenosného terminálu.
- Port SD karty na vloženie SD karty.
- Ethernetový port na umožnenie pripojenia typu ethernet.
- Mini DisplayPort na podporu monitorov s rozhraním DisplayPort. To si vyžaduje aktívny prevodník Mini Display na DVI alebo HDMI. Pasívne konvertory pri portoch DVI/HDMI nefungujú.
- Poistka mini čepele sa používa, keď je pripojený externý zdroj napájania.



#### UPOZORNENIE

Pripojenie alebo odpojenie prenosného terminálu, keď je riadiaca skrinka zapnutá, môže spôsobiť poškodenie zariadenia.

- Nepripájajte Prenosný terminál, keď je ovládacia skrinka zapnutá.
- Pred pripojením prídavného Prenosného terminálu vypnite ovládaciu skrinu.



#### UPOZORNENIE

Neschopnosť zapojiť aktívny adaptér pred zapnutím ovládacej skrinky môže brániť výstupu displeja.

- Pred zapnutím ovládacej skrinky zapojte aktívny adaptér.
- V niektorých prípadoch musí byť externý monitor zapnutý pred riadiacou skrinkou.
- Použite aktívny adaptér, ktorý podporuje revíziu 1.2, pretože nie všetky adaptéry fungujú ihneď po vybalení.

## 8.3. Ethernet

**Popis** Rozhranie Ethernet sa môže použiť na nasledovné:

- MODBUS, EtherNet/IP a PROFINET.
- Vzdialený prístup a riadenie.

Ak chcete pripojiť ethernetový kábel, prejdite cez otvor na základni Riadiacej skrinky a zapojte ho do ethernetového portu na spodnej strane konzoly.

Nahradte uzáver na základni Riadiacej skrinky vhodnou káblovou priechodkou, aby sa kábel pripojil k ethernetovému portu.



Elektrické špecifikácie sú uvedené v tabuľke nižšie.

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Rýchlosť komunikácie	10	-	1000	Mb/s

## 8.4. Inštalácia Prenosného terminálu 3PE

### 8.4.1. Inštalácia hardvéru

#### Odstránenie prenosného terminálu



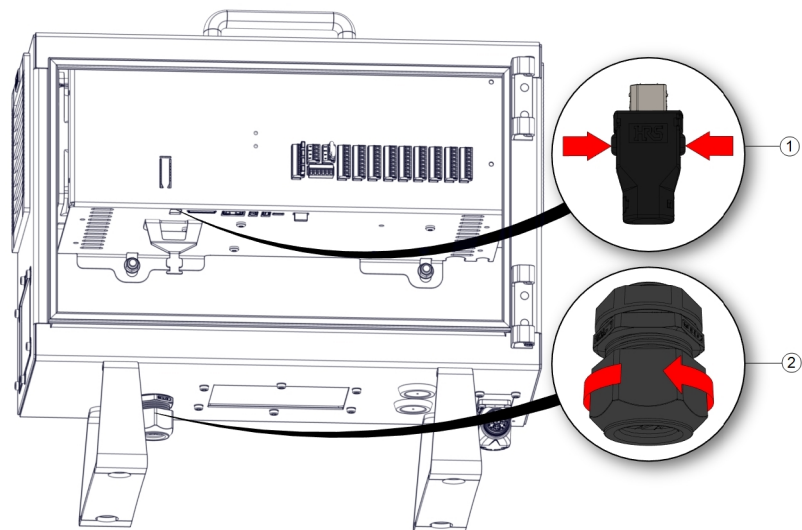
#### UPOZORNENIE

Výmena prenosného terminálu môže spôsobiť chybové hlásenie pri spustení.

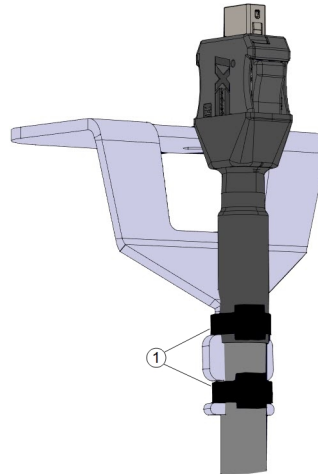
- Vždy zvolte správne nastavenie pre daný typ prenosného terminálu.

Odstránenie štandardného prenosného terminálu:

1. Vypnite riadiacu skrinku a odpojte napájací kábel od zdroja napájania.
2. Odstráňte a zahodte dve zväzkovania káblov, ktoré slúžia na uchytenie káblov prenosného terminálu .
3. Zatlačte svorky na oboch stranách zástrčky prenosného terminálu , ako je to zobrazené na obrázku, a potiahnutím smerom dole ho odpojte od portu prenosného terminálu.
4. Úplne otvorte/povoľte plastovú priechodku v spodnej strane riadiacej skrinky a odstráňte zástrčku a kábel prenosného terminálu .
5. Opatrne odstráňte kábel prenosného terminálu a prenosný terminál.



1	Svorky	2	Plastové priechodky
---	--------	---	---------------------



1	Zväzkovanie káblov
---	--------------------

### Inštalácia prenosného terminálu 3PE

1. Zástrčku a kábel prenosného terminálu preveďte cez spodnú stranu riadiacej skrinky a úplne zatvorte/dotiahnite plastovú priechodku.
2. Pre pripojenie zatlačte zástrčku prenosného terminálu do portu prenosného terminálu.
3. Pomocou dvoch nových zväzkovaní káblov pripevnite káble prenosného terminálu.
4. Pripojte kábel napájania k zdroju napájania a zapnite riadiacu skrinku.

Dlhý kábel s prenosným terminálom vždy predstavuje nebezpečenstvo zakopnutia, ak nie je správne uložený.

- Prenosný terminál a kábel vždy ukladajte tak, aby ste zabránili nebezpečenstvu zakopnutia.

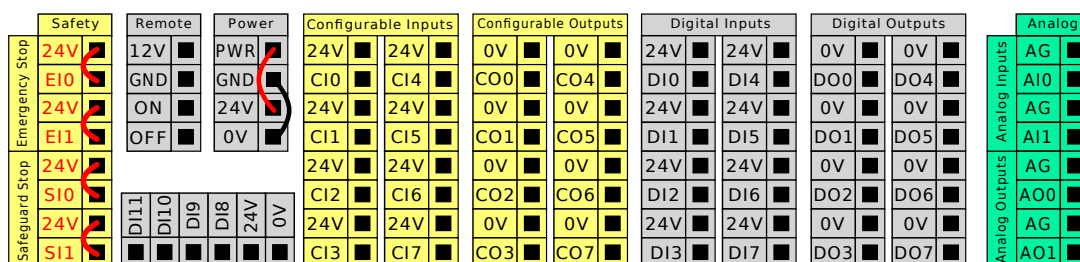
## 8.5. Vstupy a výstupy ovládača

### Popis

Elektrické rozhranie vo vnútri riadiacej skrinky pozostáva zo skupín vstupov a výstupov I/O, ktoré umožňujú komunikáciu a konfigurácie medzi ramenom robota a rôznymi typmi zariadení. Skupiny vstupov/výstupov zahŕňajú:

- Digitálny (24 V)
- Konfigurovateľný (24 V)
- Analógový
- Bezpečnostný (24 V)

Nižšie uvedený obrázok zobrazuje usporiadanie skupín elektrických rozhraní vo vnútri riadiacej skrinky. Sledujte a zachovávajte účel farebnej schémy, ako je znázornené nižšie.



Žltá s červeným textom	Určené bezpečnostné signály
Žltá s čiernym textom	Konfigurovateľné pre bezpečnosť
Šedá s čiernym textom	Univerzálne digitálne V/V
Zelená s čiernym textom	Univerzálne analógové V/V

### Skupiny vstupov/výstupov

Robota sa môže nainštalovať podľa elektrických špecifikácií, ktoré sú rovnaké pre všetky tri uvedené vstupy.

- Bezpečnostné V/V
- Konfigurovateľné V/V
- Univerzálne V/V



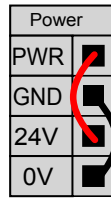
#### UPOZORNENIE

Konfigurovateľné V/V sú V/V nakonfigurované buď ako bezpečnostné V/V alebo normálne V/V. Toto sú žlté svorky s čiernym textom.

Je možné napájať digitálne V/V z interného 24 V napájacieho zdroja alebo z externého napájacieho zdroja konfiguráciou bloku so svorkami s názvom **Power**. Tento blok pozostáva zo štyroch svoriek. Horné dve (PWR a GND) sú 24V a uzemnenie z interného 24V napájania. Dolné dve svorky (24 V a 0 V) v bloku sú 24V vstupy pre napájanie V/V. Predvolená konfigurácia používa interný zdroj napájania.

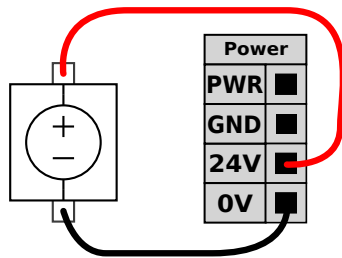
**Predvolené napájanie**

Tento príklad znázorňuje predvolenú konfiguráciu pomocou interného zdroja napájania

**Externý zdroj napájania**

Ak je potrebný väčší prúd, môžete pripojiť externý zdroj napájania, ako je znázornené nižšie.

Poistka je typu Mini Blade s maximálnym menovitým prúdom 10 A a minimálnym menovitým napätím 32 V. Poistka musí byť označená UL. Ak je poistka preťažená, musí sa vymeniť.



V tomto príklade konfigurácia využíva externý napájací zdroj pre väčší prúd.

**Špecifikácia napájania**

Elektrické špecifikácie pre obe svorky a externý zdroj napájania, sú zobrazené nižšie.

Svorky	Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
<i>Interný 24 V zdroj napájania</i>					
[PWR - GND]	Napätie	23	24	25	V
[PWR - GND]	Prúd	0	-	2*	A
<i>Požiadavky na externý 24 V vstup</i>					
[24 V - 0 V]	Napätie	20	24	29	V
[24 V - 0 V]	Prúd	0	-	6	A

\* 3,5 A pre 500 ms alebo 33 % pracovný cyklus.

**Špecifikácia  
digitálneho  
vstupu/výstupu**

Digitálne V/V sú konštruované v súlade s IEC 61131-2. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie.

Svorky	Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
<i>Digitálne výstupy</i>					
[COx/DOx]	Prúd*	0	-	1	A
[COx/DOx]	Pokles napätia	0	-	0,5	V
[COx/DOx]	Únikový prúd	0	-	0.1	mA
[COx/DOx]	Funkcia	-	PNP	-	Typ
[COx/DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	Typ
<i>Digitálne vstupy</i>					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Napätie	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Oblasť VYP	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Oblasť ZAP	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Prúd (11 - 30 V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Funkcia	-	PNP +	-	Typ
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Typ

\*Na odporovú alebo indukčnú záťaž maximálne 1 H.

### 8.5.1. Digitálny vstup a výstup

**Výstup  
z nástroja**

Rozhranie komunikácie nástroja umožňuje nezávisle od seba nakonfigurovať dva digitálne výstupy. V PolyScope X má každý čap rozbaľovaciu ponuku, ktorá umožňuje nastaviť režim výstupu. K dispozícii sú nasledujúce možnosti:

Výstup náradia obsahuje dve digitálne výstupné polia, polia výstupného napätia a napájania náradia a tlačidlo Napájanie dvojitým kolíkom.

- **Digitálny výstup (DO)** - môže byť nezávisle nastavený na vysokú alebo nízku hodnotu
- **Výstupné napätie nástroja** - rozsah od 4 do 20 mA. Toto nastavenie pretrváva aj po reštartovaní ovládača robota
- **Napájanie** - prúd je možné nastaviť medzi 0 a 600 mA
- **Napájanie dvojitým kolíkom** - používa sa ako zdroj napájania nástroja. Zapnutie Dvojitého poháňania čapu vypne predvolené digitálne výstupy nástroja (DO)

Zmeny začnú platiť po zvolení novej výstupnej konfigurácie. Momentálne nahraná inštalácia sa upraví, aby reflektovala novú. Po overení toho, či výstupy nástroja fungujú, ako by mali, nezabudnite inštaláciu uložiť, čím predídete strate zmien.

**Digitálny vstup**

Pri týchto typoch vstupu môžete použiť nižšie znázornený horizontálny blok digitálnych vstupov (DI8-DI11) na kvadrátne kódovanie sledovania dopravníka.

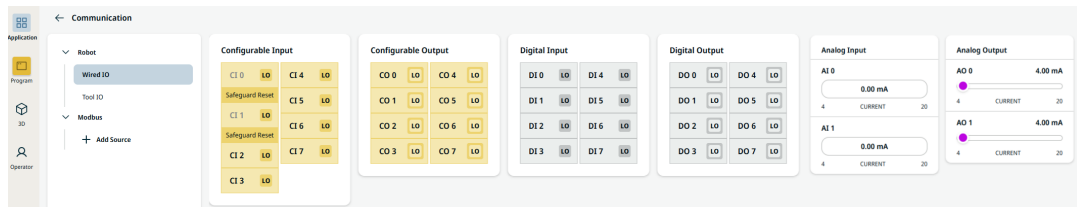
DI11	DI10	DI9	DI8	24V	0V
■	■	■	■	■	■

## 8.5.2. Používanie karty V/V

**Popis**

Pomocou záložky káblových vstupov/výstupov môžete sledovať a nastavovať živé vstupy/výstupy signálov z/do riadiacej skrinky.

Na obrazovke sa zobrazuje aktuálny stav I/O, a to aj počas vykonávania programu. Program sa zastaví, ak sa počas vykonávania niečo zmení. Pri zastavení programu si všetky výstupné signály zachovávajú svoj stav. Obrazovka sa aktualizuje rýchlosťou **10 Hz**, takže veľmi rýchly signál sa nemusí zobraziť správne.

**Konfigurovateľné vstupy/výstupy**

Konfigurovateľné vstupy/výstupy môžu byť vyhradené pre špeciálne bezpečnostné nastavenia definované v Nastavení vstupov/výstupov v časti Bezpečnostné vstupy/výstupy. Pod tými, ktoré sú vyhradené, budú mať namiesto predvoleného alebo používateľom definovaného názvu názov bezpečnostnej funkcie. Konfigurovateľné vstupy, ktoré sú rezervované pre bezpečnostné nastavenia, nie sú prepínateľné a budú zobrazené len ako kontrolky LED.

**Digitálne vstupy/výstupy**

Všetkých osem digitálnych vstupov (DI) je nezávisle nastavených na vysokú alebo nízku hodnotu.

**Analógové vstupy a výstupy**

Analógové vstupy/výstupy je možné nastaviť na 4 - 20 mA. Tieto nastavenia sú trvalé počas reštartov riadiacej jednotky robota a sú uložené v inštalácii.

### 8.5.3. Indikátor napájania pohonu

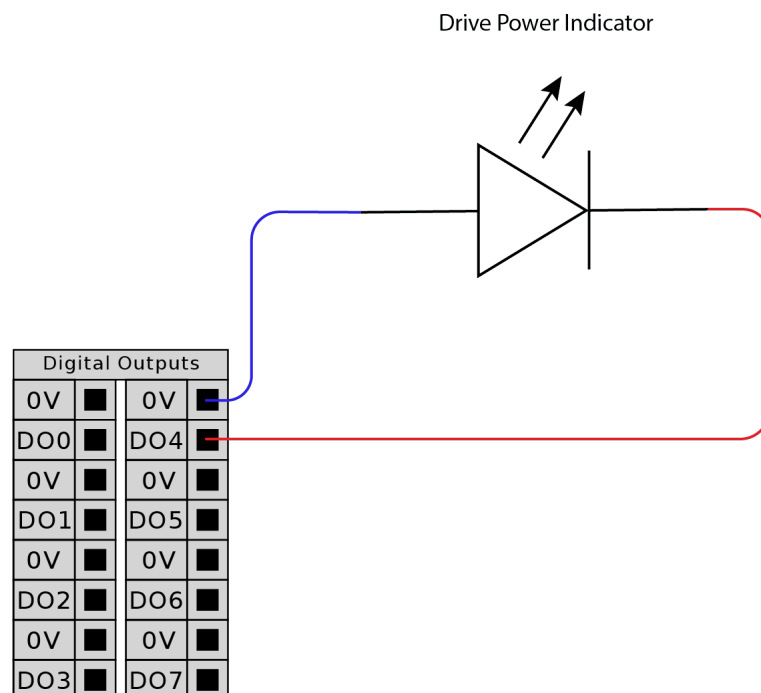
**Popis** Indikátor napájania pohonu je kontrolka, ktorá sa rozsvieti, keď je rameno robota zapnuté alebo keď je napájaný kábel robota. Keď je rameno robota vypnuté, indikátor napájania pohonu zhasne.

Indikátor napájania pohonu je pripojený cez digitálne výstupy. Nie je to bezpečnostná funkcia a nepoužíva bezpečnostné V/V.

**Indikátor** Indikátorom napájania pohonu môže byť svetlo, ktoré môže fungovať pri 24 V DC.

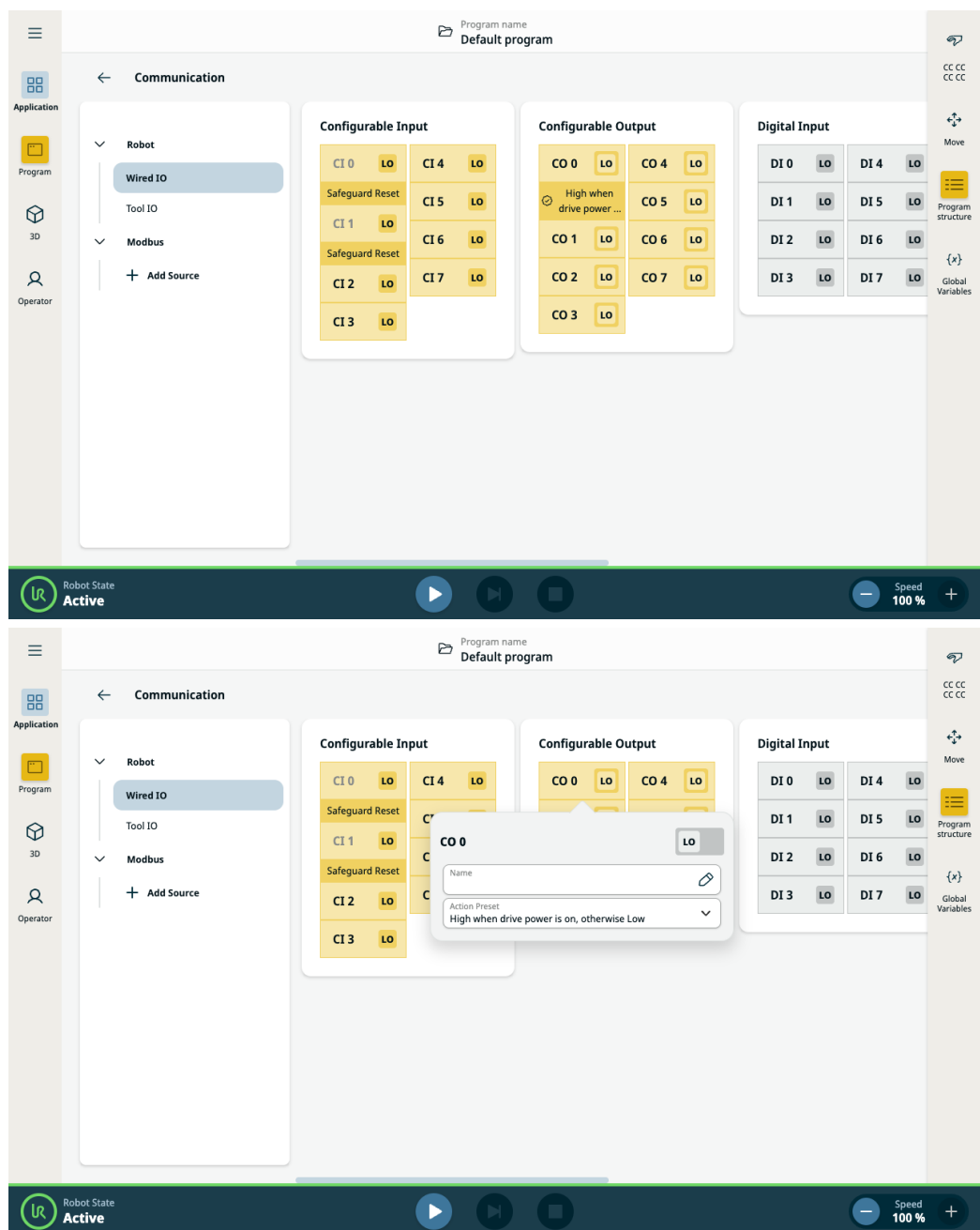
**Nastavenie indikátora** Nastavenie indikátora vyžaduje svetlo a zapojenie výstupov.

1. Pripojte indikátor napájania pohonu k digitálnym výstupom, ako je znázornené na obrázku nižšie.
2. Skontrolujte, či je indikátor napájania pohonu správne pripojený.
  - Môžete zapnúť rameno robota a overiť, či sa rozsvieti svetlo.
  - Rameno robota môžete vypnúť a overiť, či svetlo zhaslo.



## Konfigurácia indikátora

1. V navigačnom menu ťuknite na položku **Aplikácia**.
2. Vyberte položku **Komunikácia**.
3. V bočnej ponuke vyberte položku **Káblové IO**.
4. Prejdite na požadovaný typ výstupu a ťuknutím na položku vyberte jeden z nasledujúcich typov:
  - Konfigurovateľný výstup
  - Digitálny výstup
  - Analógový výstup
5. Vyberte **predvoľby akcie**  
Vybraný výstup môžete pomenovať
6. V rozbaľovacom zozname vyberte **Vysoký, keď je pohon zapnutý, inak Nízky**.



## 8.6. Bezpečnostné V/V

### Bezpečnostné V/V

V tejto časti sú opísané vyhradené bezpečnostné vstupy (žltá svorka s červeným textom) a konfigurovateľné V/V (žlté svorky s čiernym textom), keď sú nakonfigurované ako bezpečnostné V/V.

Bezpečnostné pomôcky a zariadenia sa musia inštalovať v súlade s bezpečnostnými pokynmi a hodnotením rizík uvedenými v kapitole Bezpečnosť.

Všetky bezpečnostné V/V sú párové (redundantné), takže jedna porucha nespôsobí stratu bezpečnostnej funkcie. Bezpečnostné V/V však musia byť vedené ako dve samostatné vetvy.

Dva stále bezpečnostné vstupy sú:

- **Núdzové zastavenie robota** iba pre zariadenia núdzového zastavenia
- **Ochranné zastavenie** pre ochranné zariadenia
- **3PE Stop** pre ochranné zariadenia

### Tabuľka

Rozdiel vo funkciách je uvedený nižšie.

	Núdzové zastavenie	Ochranné zastavenie	Zastavenie 3PE
Pohyb robota sa zastavil	Áno	Áno	Áno
Spustenie programu	Pozastavenia	Pozastavenia	Pozastavenia
Napájanie hnacích mechanizmov	Vypnúť	Zapnúť	Zapnúť
Resetovať	Manuálne	Automatické alebo manuálne	Automatické alebo manuálne
Pravidelnosť používania	Nepravidelné	Každý cyklus až nepravidelné	Každý cyklus až nepravidelné
Požaduje opätovnú inštaláciu	Len uvoľnenie brzdy	Nie	Nie
Kategória zastavenia (IEC 60204-1)	1	2	2
Výkonnosť úrovne monitorovacej funkcie (ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

### Bezpečnostné upozornenie

Konfigurovateľné V/V je možné použiť na nastavenie ďalších funkcií bezpečnostných V/V, napr. výstupu núdzového zastavenia. Pomocou rozhrania PolyScope definujte sadu konfigurovateľných vstupov/výstupov pre bezpečnostné funkcie.



#### POZOR

Neschopnosť pravidelne overovať a testovať bezpečnostné funkcie môže viesť k nebezpečným situáciám.

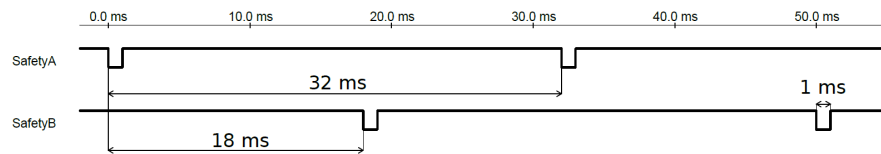
- Pred uvedením robota do prevádzky by sa mali overiť bezpečnostné funkcie.
- Bezpečnostné funkcie by sa mali pravidelne testovať.

### Signály OSSD

Všetky nakonfigurované a stále bezpečnostné vstupy sú filtrované, aby bolo možné použiť bezpečnostné zariadenie s dĺžkami impulzov kratšími ako 3 ms. Bezpečnostný vstup sa vzorkuje každú milisekundu a stav vstupu sa určuje podľa vstupného signálu, ktorý sa objaví najčastejšie za posledných 7 milisekúnd.

### Bezpečnostné signály OSSD

Ovládací panel môžete nakonfigurovať na výstup impulzov OSSD, keď je bezpečnostný výstup neaktívny/vysoký. Impulzy OSSD detekujú schopnosť ovládacej skrinky aktivovať/znížiť bezpečnostné výstupy. Keď sú impulzy OSSD povolené pre výstup, na bezpečnostnom výstupe sa raz za 32 ms vygeneruje nízky impulz 1 ms. Bezpečnostný systém rozpozná, keď je výstup pripojený k zdroju a vypne robota. Nižšie uvedený obrázok ukazuje: čas medzi impulzmi na kanáli (32 ms), dĺžku impulzu (1 ms) a čas od impulzu na jednom kanáli k impulzu na druhom kanáli (18 ms)



Zapnutie OSSD pre bezpečnostný výstup

1. V hlavičke klepnite na **Inštalácia** a vyberte **Bezpečnosť**.
2. V časti **Bezpečnosť** vyberte **vstupy/výstupy**.
3. Na obrazovke I/O v časti Výstupný signál zaškrtnite požadované políčko OSSD. Ak chcete povoliť začiarkavacie políčko OSSD, musíte priradiť výstupný signál.

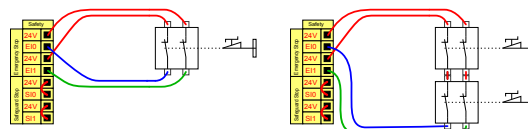
### Predvolená konfigurácia bezpečnosti

Robot sa dodáva s predvolenou konfiguráciou, ktorá umožňuje prevádzku bez dodatočného bezpečnostného vybavenia.

	Safety
Emergency Stop	24V
	EI0
Safeguard Stop	24V
	EI1
	SI0
	24V
	SI1

### Pripojenie tlačidiel núdzového zastavenia

Takmer pri každom použití sa požaduje použitie jedného alebo viacerých špeciálnych tlačidiel núdzového zastavenia. Nižšie uvedený obrázok zobrazuje pripojenie jedného alebo viacerých tlačidiel núdzového zastavenia.

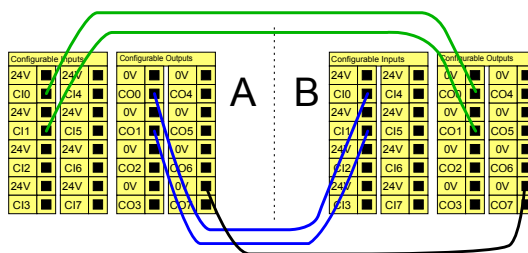


**Zdieľanie núdzového zastavenia s inými strojmi**

Funkciu núdzového zastavenia zdieľanú medzi robotom a iným strojom môžete nastaviť nakonfigurovaním nasledujúcich funkcií V/V prostredníctvom GUI. Vstup pre núdzové zastavenie robota sa nesmie použiť na účely zdieľania. Ak je potrebné pripojiť viac ako dva roboty UR alebo iné stroje, je potrebné, aby signály núdzového zastavenia riadilo bezpečnostné PLC.

- Konfigurovateľná dvojica vstupov: externé núdzové zastavenie.
- Konfigurovateľná dvojica vstupov: zastavenie systému.

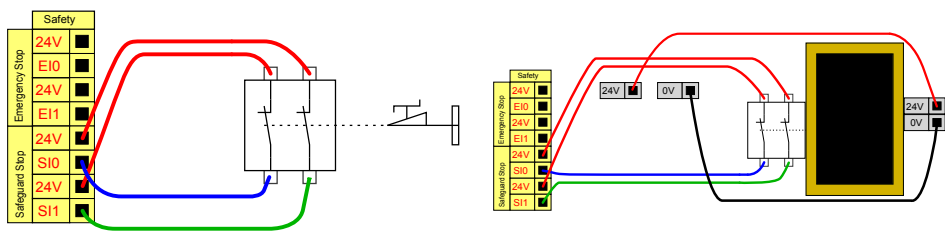
Nižšie uvedený obrázok zobrazuje, ako dva roboty UR zdieľajú svoje funkcie bezpečnostného zastavenia. Nakonfigurované V/V použité v tomto príklade sú CI0-CI1 a CO0-CO1.



**Ochranné zastavenie s automatickým obnovením**

Táto konfigurácia je určená len pre aplikácie, kde obsluha nemôže prejsť dverami a zatvoriť ich za sebou. Konfigurovateľné V/V je možné použiť na nastavenie tlačidla obnovenia na vonkajšej strane dverí, ktoré slúži na opätovnú aktiváciu pohybu robota. Robot automaticky obnoví pohyb, keď sa opätovne obnoví signál.

**VAROVANIE**  
 Nepoužívajte túto konfiguráciu, ak je možné opätovne obnoviť signál z vnútornej strany bezpečnostného obvodu.



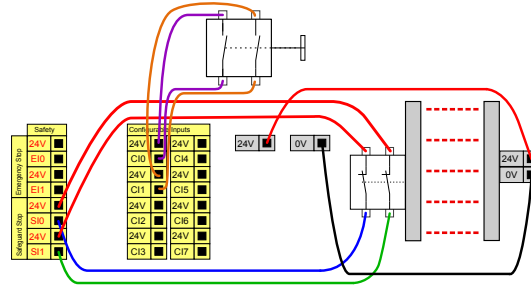
Tento príklad znázorňuje dverový spínač ako základné bezpečnostné zariadenie, kde sa robot zastaví pri otvorení dverí.

Tento príklad znázorňuje bezpečnostnú rohož ako bezpečnostné zariadenie, pri ktorom je vhodné automatické obnovenie činnosti. Tento príklad platí aj pre bezpečnostný laserový skener.

Copyright © 2009-2025 od Universal Robots A/S. Všetky práva vyhradené.

**Ochranné zastavenie s tlačidlom obnovenia**

Ak sa používa ochranné rozhranie pre interakciu so svetelnou záclonou, požaduje sa obnovenie z vonkajšej strany bezpečnostného obvodu. Tlačidlo obnovenia musí byť dvojkanálového typu. V tomto príklade je V/V nakonfigurované pre obnovenie CI0-CI1.

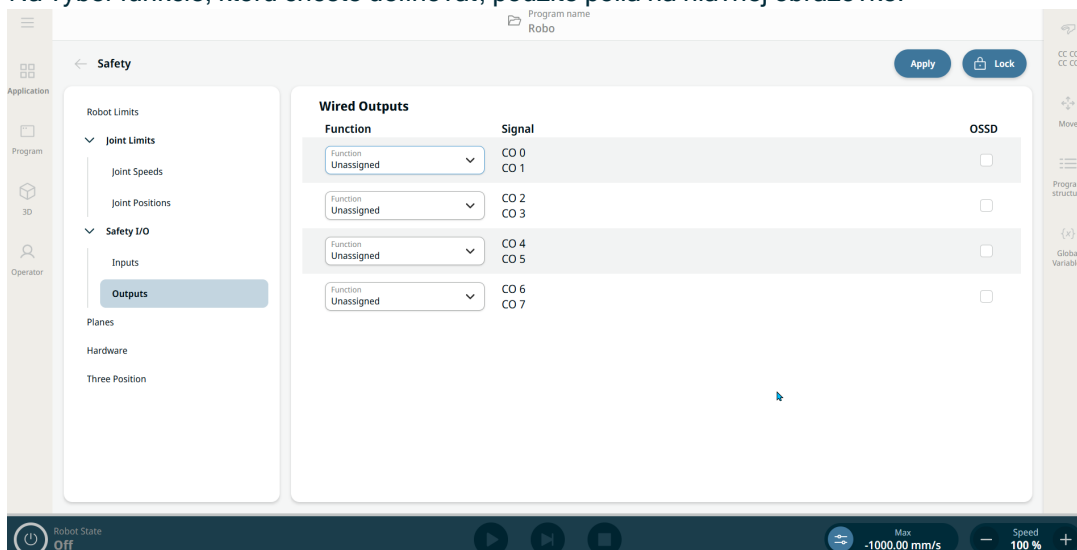


## 8.6.1. Nastavenie V/V

### Popis

Pomocou podponuky Bezpečnostné vstupy/výstupy môžete definovať vstupno-výstupné signály a konfigurovať akcie pomocou záložky V/V. Typy signálov V/V sú uvedené v častiach **Vstupy a Výstupy**.

Na výber funkcie, ktorú chcete definovať, použite polia na hlavnej obrazovke.



### UPOZORNENIE

Pri spúšťaní programov zo vstupu V/V alebo zbernice môže robot začať pohyb z pozície, ktorú má, nebude potrebný žiadny manuálny pohyb k prvému traťovému bodu cez PolyScope.

### Resetovanie ochrannej záruky

Ak chcete obmedziť počet signálov uvedených v **Input** a **Output**, použite rozbaľovaciu ponuku **View** na zmenu zobrazeného obsahu na základe typu signálu.

### Priradenie názvov definovaných používateľom

Môžete pomenovať vstupné a výstupné signály, aby ste ľahko identifikovali tie, ktoré sa používajú.

1. Vyberte požadovaný signál.
2. Ťuknutím na textové pole zadajte názov signálu.
3. Ak chcete obnoviť predvolený názov, ťuknite na položku **Vymazať**.

Musíte zadať používateľsky definovaný názov pre všeobecný register, aby bol k dispozícii v programe (t. j. pre príkaz **Wait** alebo podmienený výraz príkazu **If**). Príkazy **Počkať** a **Ak** sú popísané v (**Počkať**) a (**Ak**). Pomenované univerzálne registre nájdete vo vlniči **Input** alebo **Output** na obrazovke **Expression Editor**.

### Vstupné/výstupné akcie a ovládanie záložiek vstupov/výstupov

Fyzické a digitálne vstupy/výstupy Fieldbus môžete použiť na spustenie akcií alebo reakciu na stav programu.

### Ovládanie kariet I/O

Pomocou ovládacieho prvku I/O Tab Control môžete určiť, či je výstup riadený na karte I/O (buď programátormi, alebo oboma operátormi a programátormi), alebo či je riadený programami robota.

Prevádzkový režim  
Znížený režim  
Resetovanie ochrannej záruky  
Trojpolohový prepínač  
Povolený vstup pre voľný chod

### Dostupné vstupné činnosti

Príkaz	Úkon
Štart	Spustí alebo obnoví aktuálny program na hraničnej hodnote stúpania (povolené len cez diaľkové ovládanie)
Zastaviť	Zastaví aktuálny program na stúpajúcej hrane
Pozastaviť	Pozastaví aktuálny program na stúpajúcej hrane
Voľný chod	Keď je vstup vysoký, robot prejde do freedrive (podobne ako tlačidlo freedrive). Vstup je ignorovaný, ak iné podmienky neumožňujú freedrive.



#### VAROVANIE

Ak sa robot zastaví počas používania vstupnej akcie Štart, robot sa pred spustením tohto programu pomaly presunie na prvý smerový bod programu. Ak je robot pozastavený počas používania vstupnej akcie Štart, robot sa pomaly presunie do polohy, z ktorej bol pozastavený pred obnovením tohto programu.

**Dostupné výstupné činnosti**

Úkon	Výstupný stav	Stav programu
Nízka, keď nie je spustená	LO	Zastavené alebo pozastavené
Vysoká, keď nie je spustená	HI	Zastavené alebo pozastavené
Vysoká pri behu, nízka pri zastavení	LO HI	Spustené, Zastavené alebo pozastavené
Nízka neplánovaná zastávka	LO	Program bol neplánovane ukončený
Nízka neplánovaná zastávka, inak vysoká	LO HI	Program bol neplánovane ukončený Spustené, zastavené alebo pozastavené
Nepretržitý pulz	Striedanie vysokých a nízkych	Spustenie (pozastavenie alebo zastavenie programu na udržanie stavu impulzu)

**Príčina ukončenia programu**

K neplánovanému ukončeniu programu môže dôjsť z ktoréhokoľvek z nižšie uvedených dôvodov:

- Zastavenie robota
- Porucha
- Porušenie
- Výnimka runtime

## 8.6.2. Použitie V/V pre výber režimu

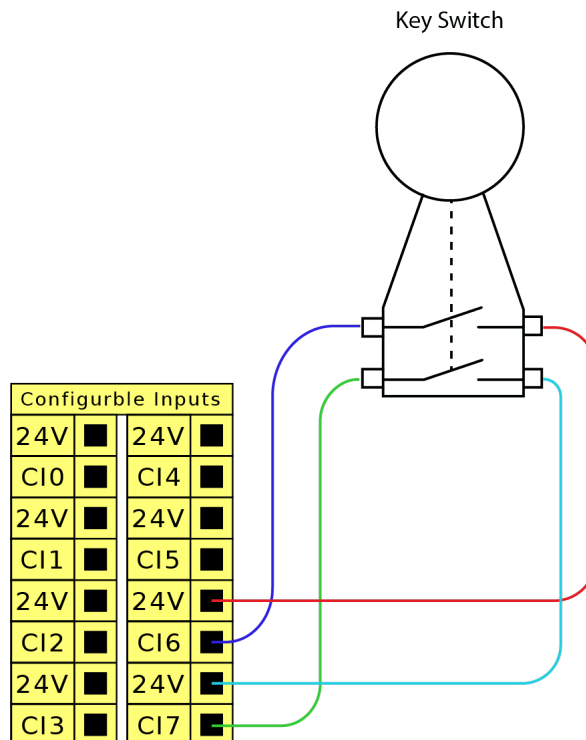
**Popis** Robota možno nakonfigurovať tak, aby prepínal medzi prevádzkovými režimami bez použitia prenosného terminálu. To znamená, že používanie TP je zakázané pri prepínaní z automatického režimu na manuálny režim a z manuálneho režimu na automatický režim.

Prepínanie režimov bez použitia prenosného terminálu si vyžaduje konfiguráciu bezpečnostných vstupov/výstupov a sekundárne zariadenie ako volič režimov.

**Volič režimov** Volič režimu môže byť kľúčový spínač s redundantným elektrickým usporiadaním alebo so signálmi z vyhradeného bezpečnostného PLC.

**Používanie voliča režimov** Použitie prepínača režimov, ako je napríklad kľúčový prepínač, zabraňuje použitiu TP na prepínanie medzi režimami.

1. Pripojte volič režimov k vstupom, ako je znázornené na obrázku nižšie.
2. Skontrolujte, či je volič režimu správne pripojený a nakonfigurovaný.



**Konfigurácia  
pripojených  
bezpečnostných  
vstupov**

Konfigurácia bezpečných vstupov pre pripojenie sekundárneho zariadenia vyžaduje odomknutie bezpečnostnej vstupno-výstupnej obrazovky.

1. V navigačnom menu ťuknite na položku **Aplikácia**.
2. Vyber možnosť **Bezpečnosť**.
3. V dolnej časti obrazovky ťuknite na možnosť **Odomknúť**.

Po vyzvaní zadajte heslo a odomknite obrazovku Bezpečnosť.

Ak ste predtým nedefinovali heslo, použite predvolené heslo: `ursafe`.

4. V časti Bezpečnostné vstupy/výstupy vyberte položku **Vstupy**.
5. Vyberte jeden zo vstupných signálov ťuknutím na jednu z rozbaľovacích možností **Vstup**.
6. V rozbaľovacom zozname vyberte položku **Prevádzkový režim**.
7. Klepnite na **Použiť** a povoľte reštartovanie robota.
8. Ťuknite na položku **Potvrdiť bezpečnostnú konfiguráciu**.

Teraz môžete použiť iba sekundárne zariadenie na výber a/alebo prepínanie medzi prevádzkovými režimami.

Po priradení vstupu k sekundárnemu zariadeniu sa režimy prepínania cez TP deaktivujú. Ak sa pokúsite použiť TP na prepínanie režimov, zobrazí sa správa potvrdzujúca, že TP nemožno použiť na zmenu operačného režimu.

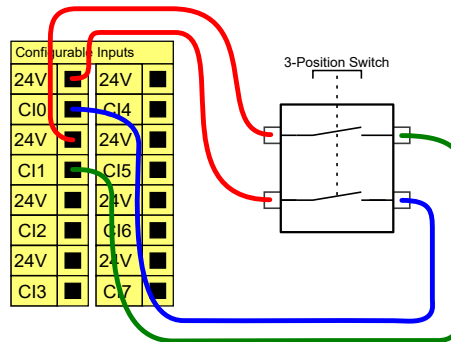
### 8.6.3. Trojpolohové pomocné zariadenie

**Popis**

Rameno robota je vybavené podporným zariadením vo forme Prenosného terminálu 3PE. Riadiaca skrinka podporuje nasledujúce konfigurácie zariadení:

- Prenosný terminál 3PE
- Externé trojpolohové pomocné zariadenie
- Externé trojpolohové pomocné zariadenie a Prenosný terminál 3PE

Obrázok nižšie zobrazuje spôsob pripojenia trojpolohového pomocného zariadenia.



Poznámka: Dva vstupné kanály pre vstup trojpolohového pomocného zariadenia majú toleranciu nezhody 1 sekunda.



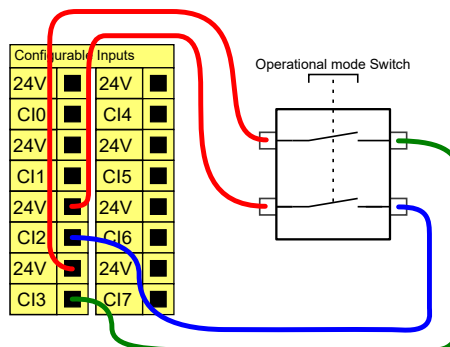
**UPOZORNENIE**

Bezpečnostný systém robota UR nepodporuje viac externých trojpolohových zariadení.

**Prepínač prevádzkového režimu**

Používanie trojpolohového pomocného zariadenia vyžaduje použitie prepínača prevádzkového režimu.

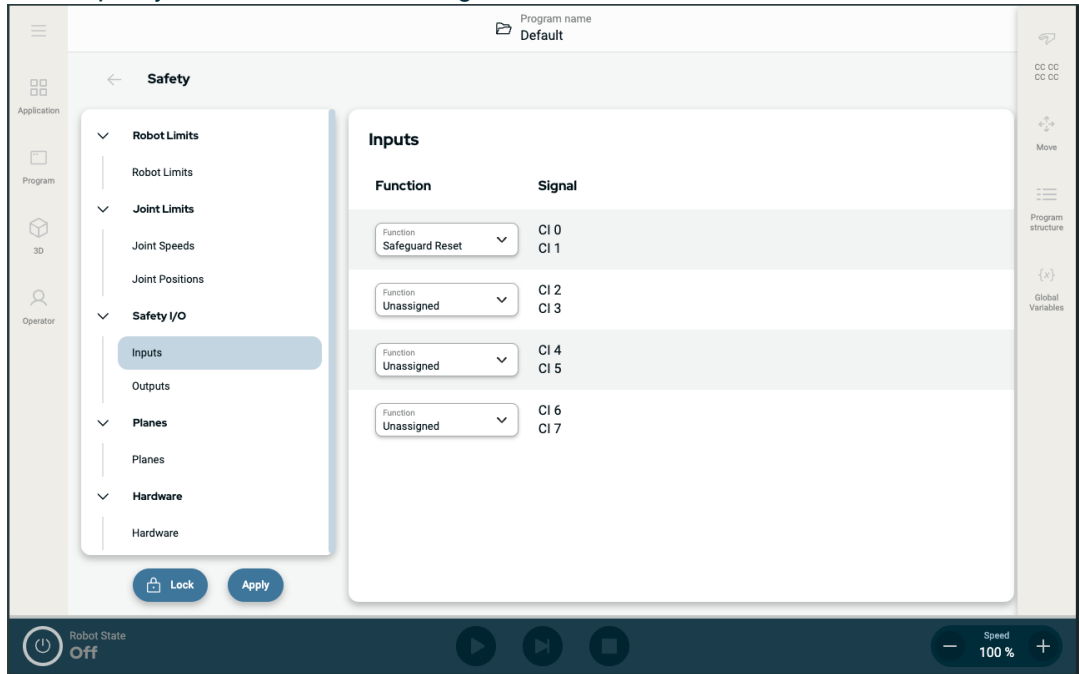
Prepínač prevádzkového režimu je znázornený na obrázku nižšie.



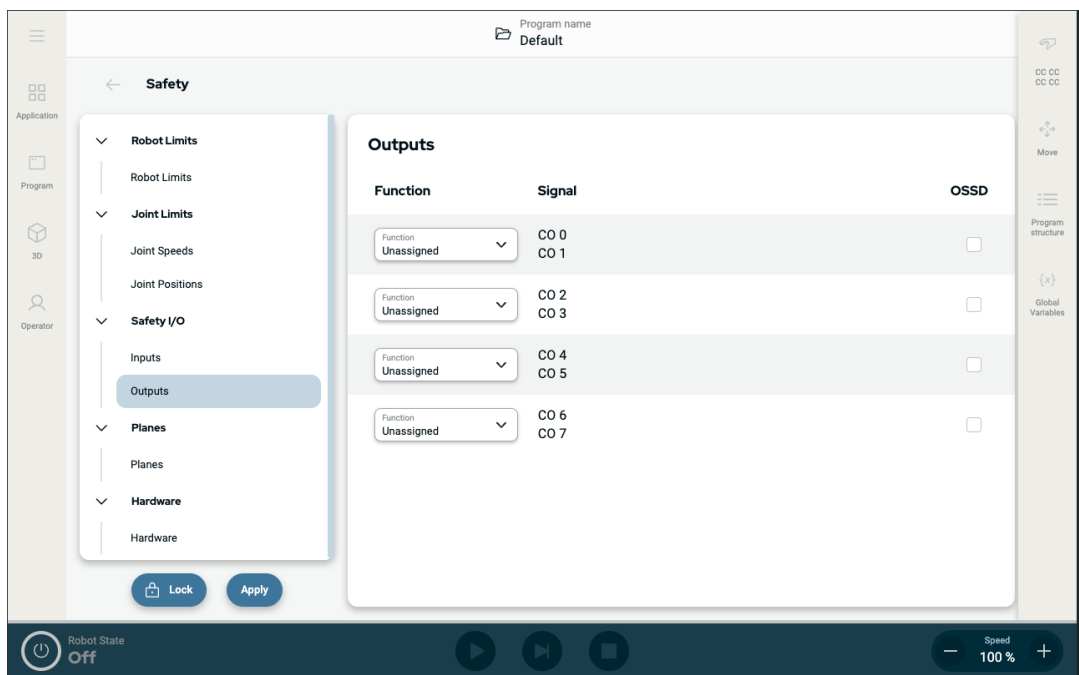
## 8.6.4. Bezpečnostné signály V/V

### Popis

Vstupy a výstupy sú rozdelené medzi vstupy a výstupy a sú spárované tak, aby každá funkcia poskytovala možnosť PLd kategórie 3.



Obrázok 1.3: Obrazovka PolyScope X zobrazuje vstupné signály.



**Vstupné signály**    Vstupy sú popísané v nasledujúcich tabuľkách:

Tlačidlo núdzového zastavenia	Vykoná zastavenie 1. kategórie (IEC 60204-1), pričom informuje ostatné stroje pomocou výstupu zastavenia systému, pokiaľ je takýto výstup zadefinovaný. Zastavenie sa spustí vo všetkých súčiastiach pripojených k výstupu.
Núdzové zastavenie robota	Vykoná zastavenie 1. kategórie (IEC 60204-1) prostredníctvom výstupu riadiacej skrinky, pričom informuje ostatné stroje pomocou výstupu núdzového zastavenia systému, pokiaľ je takýto výstup zadefinovaný.
Externé núdzové zastavenie	Vykonáva zastavenie kategórie 1 (IEC 60204-1) len na robotovi.
Znížená	Keď robot používa <b>Normálnu</b> alebo <b>Zníženú</b> konfiguráciu. Ak je nakonfigurovaný, slabý signál odoslaný na vstupy spôsobí prechod bezpečnostného systému na zníženú konfiguráciu. Rameno robota spomaľuje, aby vyhovovalo zníženým parametrom. Bezpečnostný systém zaručuje, že robot je v rámci znížených limitov menej ako 0,5 sekundy po spustení vstupu. Ak rameno robota naďalej porušuje niektorý zo znížených limitov, spustí sa kategória zastavenia 0. Spúšťače roviny môžu tiež spôsobiť prechod na zníženú konfiguráciu. Bezpečnostný systém prechádza do normálnej konfigurácie rovnakým spôsobom.

**Vstupné signály**    Vstupy sú popísané v nasledujúcej tabuľke

Prevádzkový režim	Pri použití externej voľby režimu sa prepína medzi <b>automatickým režimom a manuálnym režimom</b> . Robot je v automatickom režime, keď má vstup <i>nízku</i> hodnotu a v manuálnom režime, keď má vstup <i>vysokú</i> hodnotu.
Resetovanie ochrannej záruky	Robot sa vráti zo stavu Ochranné zastavenie, pokiaľ dôjde k dosiahnutiu hraničnej hodnoty stúpania na vstupe ochranného resetu. Keď dôjde k ochrannému zastaveniu, dbá tento vstup na to, aby stav ochranného zastavenia pokračoval, kým sa nespustí reset.
Zabezpečenie	Zastavenie spustené ochranným vstupom. Vykoná zastavenie kategórie 2 (IEC 60204-1) vo všetkých režimoch, keď je spustené ochranným mechanizmom.
Zastavenie ochranného mechanizmu automatického režimu	Vykoná zastavenie kategórie 2 (IEC 60204-1) LEN v automatickom režime. Ochranné zastavenie v automatickom režime sa dá zvoliť, len keď je nakonfigurované a namontované trojpolohové pomocné zariadenie.
Reset ochrany automatického režimu	Robot sa vráti zo stavu Ochranné zastavenie v automatickom režime, pokiaľ dôjde k dosiahnutiu hraničnej hodnoty stúpania na vstupe ochranného resetu v automatickom režime.
Freedrive na robote	Vstup Voľný chod môžete nakonfigurovať tak, aby umožňoval a používal Voľný chod bez stlačenia tlačidla Voľný chod na štandardnom TP, alebo bez toho, aby ste museli stlačiť a podržať ktorékoľvek z tlačidiel na 3PE TP v polohe stlačenia svetla.



#### VAROVANIE

Keď je predvolené vynulovanie ochranného opatrenia vypnuté, dôjde k automatickému vynulovaniu, keď ochranné opatrenie už nespustí zastavenie. To sa môže stať, ak osoba prejde cez ochranné pole.

Ak osoba nie je detekovaná ochranným zariadením a je vystavená nebezpečenstvu, automatický reset je podľa noriem zakázaný.

- Externý reset použite na zabezpečenie resetovania len vtedy, keď osoba nie je vystavená nebezpečenstvu.



#### VAROVANIE

Keď je zapnutá funkcia ochranného zastavenia v automatickom režime, ochranné zastavenie sa v manuálnom režime nespustí.

**Výstupné signály**

Všetky bezpečnostné výstupy sa znížia v prípade porušenia alebo poruchy bezpečnostného systému. To znamená, že výstup zastavenia systému spustí zastavenie aj vtedy, keď sa nespustí núdzové zastavenie.

Môžete použiť nasledujúce bezpečnostné funkcie výstupných signálov. Keď sa stav, ktorý spustil vysoké signály skončí, všetky signály sa vrátia na nízke:

1Systémové zastavenie	Signál je <i>Nízky</i> , keď bol bezpečnostný systém spustený do stavu zastavenia vrátane vstupu núdzového zastavenia robota alebo tlačidla núdzového zastavenia. Ako prevencia zablokovania sa nízky signál neodošle, ak stav Núdzového zastavenia spustí vstup zastavenia systému.
Pohyb robota	Signál je <i>Nízka</i> , ak sa robot pohybuje, inak vysoká.
Robot sa nezastavuje	Signál je <i>Vysoká</i> , keď je robot zastavený alebo v procese zastavenia z dôvodu núdzového zastavenia alebo bezpečnostného zastavenia. V opačnom prípade bude mať logiku nízkej úrovne.
Znížená	Signál je <i>Nízky</i> , keď sú aktívne znížené parametre alebo ak je bezpečnostný vstup nakonfigurovaný so zníženým vstupom a signál je v súčasnosti nízky. V opačnom prípade je signál vysoký.
Neznížené	Toto je inverzná hodnota k hodnote Znížený, definovanej vyššie.
Trojpolohové pomocné zariadenie	V manuálnom režime je na pohyb robota potrebné stlačiť externé trojpolohové pomocné zariadenie a podržať ho v stredovej polohe. Ak používate zabudované trojpolohové pomocné zariadenie, je na pohyb robota potrebné ho stlačiť a podržať ho v strednej polohe.
Bezpečné bývanie	Signál je <i>Vysoký</i> , ak je rameno robota zastavené a nachádza sa v nakonfigurovanej bezpečnej predvolenej polohe. V opačnom prípade je signál <i>Low</i> . To sa často používa, keď sú roboty UR integrované s mobilnými robotmi.

**UPOZORNENIE**

Externý mechanizmus, ktorý z robota prijíma stav Núdzového zastavenia cez výstup zastavenia systému, musí byť v súlade s normou ISO 13850. To je potrebné najmä v nastaveniach, kde je vstup núdzového zastavenia robota pripojený k externému zariadeniu núdzového zastavenia. V takých prípadoch sa po uvoľnení externého zastavenia systému vstup Núdzového zastavenia systému zmení na vysoký. To znamená, že stav núdzového zastavenia na externom strojovom zariadení sa vynuluje bez potreby manuálneho zásahu operátora robota. Preto, aby boli splnené bezpečnostné normy, externé strojové zariadenia musia vyžadovať ručný zásah, aby sa mohli obnoviť.

<sup>1</sup>Systémové zastavenie bolo predtým známe ako „systémové núdzové zastavenie“ pre roboty Universal Robots. PolyScope môže zobraziť „Núdzové zastavenie systému“.



## 8.7. Univerzálne digitálne V/V

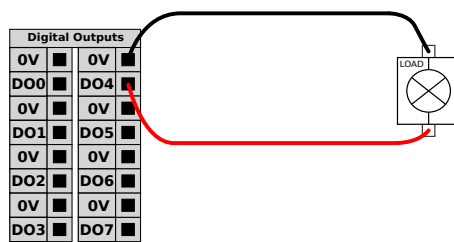
**Popis** Táto obrazovka obsahuje nastavenia pre automatické načítanie a spustenie predvoleného programu a pre automatickú inicializáciu rameno robota pri spustení.

**Univerzálne digitálne V/V** Táto časť popisuje univerzálne 24V V/V (šedé svorky) a konfigurovateľné V/V (žlté svorky s čiernym textom), keď sú konfigurované ako bezpečnostné V/V.

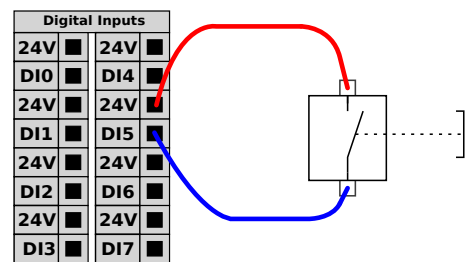
Univerzálne V/V sa môžu používať na pohon zariadení, ako sú pneumatické relé priamo alebo v rámci komunikácie s inými systémami PLC. Všetky digitálne výstupy je možné automaticky deaktivovať, keď sa vykonávanie programu zastaví.

V tomto režime je výstup vždy nízky, keď nie je spustený program. Príklady sú uvedené v nasledujúcich podčiastiach.

V týchto príkladoch sú použité bežné digitálne výstupy, ale môžu sa tiež používať akékoľvek konfigurovateľné výstupy, ak nie sú konfigurované na vykonávanie bezpečnostnej funkcie.



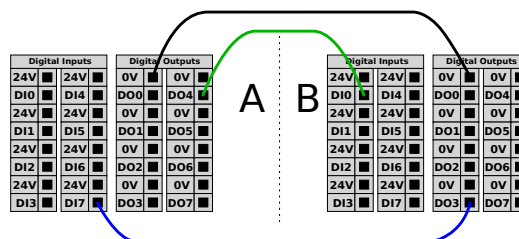
Toto je príklad toho, ako sa prostredníctvom pripojených digitálnych výstupov ovláda zaťaženie.



Toto je príklad toho, ako je jednoduché tlačidlo pripojené k digitálnemu vstupu.

**Komunikácia s inými strojmi alebo PLC**

Digitálne V/V sa môžu používať na komunikáciu s inými zariadeniami, ak sa vytvorí spoločné GND (0 V) a ak stroj používa technológiu PNP, pozri nižšie.



## 8.7.1. Diaľkové ovládanie ZAP/VYP

### Popis

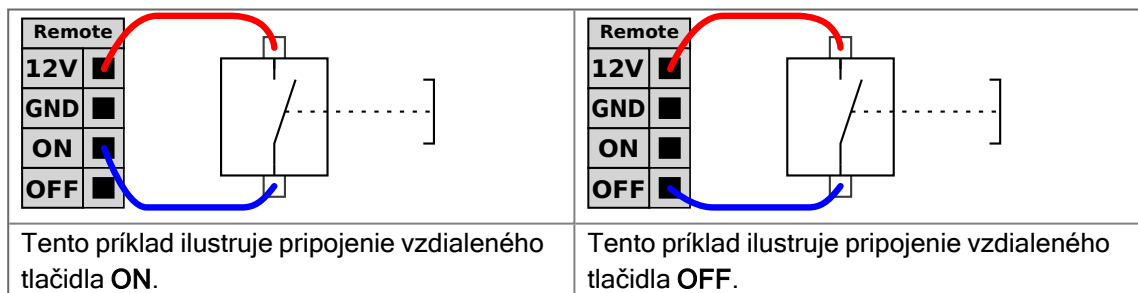
Riadiacu skrinku môžete zapnúť a vypnúť aj bez použitia prenosného terminálu pomocou diaľkového ovládania **ZAP/VYP**. Toto sa zvyčajne používa:

- keď prenosný terminál nie je k dispozícii,
- keď musí mať systém PLC úplnú kontrolu,
- keď je potrebné zapnúť alebo vypnúť viacero robotov naraz.

### Diaľkové ovládanie

Diaľkové ovládanie **ON/OFF** poskytuje pomocné napájanie 12 V, ktoré sa udržiava aktívne, keď je riadiaca skrinka vypnutá. Vstup **ON** je určený iba na krátkodobú aktiváciu a funguje rovnakým spôsobom ako tlačidlo **POWER**. Vstup **OFF** môžete držať stlačený ľubovoľne dlhý čas. Na účely automatického nahrania a spustenia programov použijete softvérové funkcie. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie.

Svorky	Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
[12 V - GND]	Napätie	10	12	13	V
[12 V - GND]	Prúd	-	-	100	mA
[ZAP/VYP]	Neaktívne napätie	0	-	0,5	V
[ZAP/VYP]	Aktívne napätie	5	-	12	V
[ZAP/VYP]	Vstupný prúd	-	1	-	mA
[ZAP]	Čas aktivácie	200	-	600	ms



### POZOR

Udržiavanie stlačenia a podržania tlačidla napájania vypne riadiacu skrinku bez uloženia.

- Nedržte stlačený vstup **ON** resp. tlačidlo **POWER** bez uloženia.
- Použite vstup **OFF** pre diaľkové vypnutie, aby riadiaca skrinka mohla ukladať otvorené súbory a správne vypínať.

## 8.8. Univerzálne analógové V/V

### Popis

Rozhranie analógových V/V je zelená svorka. Je ju možné používať na nastavenie alebo meranie napätia (0 - 10 V) alebo prúdu (4 - 20 mA) z alebo do iného zariadenia.

Na dosiahnutie najvyššej presnosti sa odporúčajú nasledujúce pokyny.

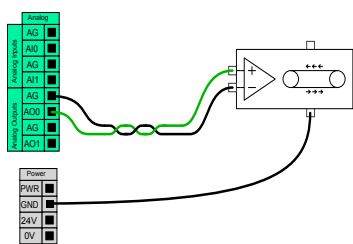
- Použite svorku AG, ktorá sa nachádza čo najbližšie k V/V. Dvojica zdieľa spoločný režim filtra.
- Použite rovnaké gnd (0 V) pre zariadenie a riadiacu skrinku. Analógové V/V nie je galvanicky izolované od riadiacej skrinky.
- Použite tienový kábel alebo krútenú dvojlinku. Pripojte tienový kábel k svorke GND na svorke označenej **Power**.
- Používajte zariadenie, ktoré pracuje v prúdovom režime. Prúdové signály sú menej citlivé na rušenie.

### Elektrické špecifikácie

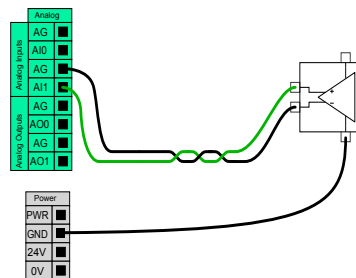
Režimy vstupov môžete vyberať v rozhraní GUI. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie.

Svorky	Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
<i>Analógový vstup v prúdovom režime</i>					
[AIx - AG]	Prúd	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Odpor	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Rozlíšenie	-	12	-	bit
<i>Analógový vstup v napätovom režime</i>					
[AIx - AG]	Napätie	0	-	10	V
[AIx - AG]	Odpor	-	10	-	kOhm
[AIx - AG]	Rozlíšenie	-	12	-	bit
<i>Analógový výstup v prúdovom režime</i>					
[AOx - AG]	Prúd	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Napätie	0	-	24	V
[AOx - AG]	Rozlíšenie	-	12	-	bit
<i>Analógový výstup v napätovom režime</i>					
[AOx - AG]	Napätie	0	-	10	V
[AOx - AG]	Prúd	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Odpor	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Rozlíšenie	-	12	-	bit

**Analógový výstup a analógový vstup**



Nižšie je uvedený príklad, ako riadiť pás dopravníka pomocou analógového vstupu riadenia rýchlosti.



Tento príklad ilustruje pripojenie analógového senzora.

# 9. Integrácia koncového efektu

**Popis** Koncový efektor môže byť v tejto príručke označovaný aj ako nástroj a obrobok.



## UPOZORNENIE

UR poskytuje dokumentáciu pre koncový efektor, ktorý má byť integrovaný s ramenom robota.

- Montáž a pripojenie nájdete v dokumentácii špecifickej pre koncový efektor/nástroj/obrobok.

## 9.1. Maximálne zaťaženie

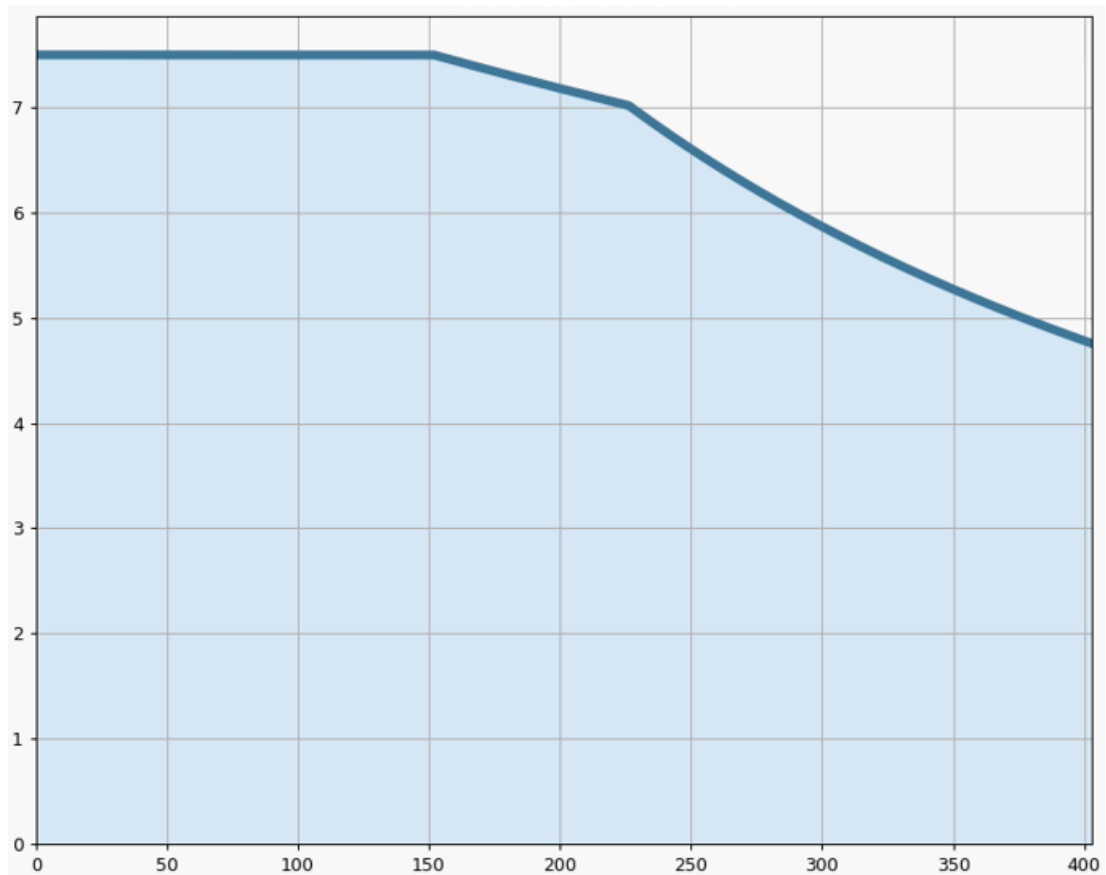
### Popis

Menovité užitočné zaťaženie ramena robota závisí od posunu ťažiska (CoG) užitočného zaťaženia, ako je uvedené nižšie. Odchýlka gravitačného stredu sa definuje ako vzdialenosť od stredu nástrojovej príruby po gravitačný stred príslušného zaťaženia.

Rameno robota sa môže prispôbiť dlhému posunu ťažiska, ak je užitočné zaťaženie umiestnené pod prírubou nástroja. Napríklad pri výpočte hmotnosti užitočného zaťaženia v aplikácii pick and place berte do úvahy uchopovač aj obrobok.

Schopnosť robota zrýchľovať sa môže znížiť, ak užitočné zaťaženie CoG presahuje dosah a užitočné zaťaženie robota. Dosah a užitočné zaťaženie robota si môžete overiť v technických špecifikáciách.

Užitočné zaťaženie [kg]



Odsadenie ťažiska [mm]

*Vzťah medzi menovitým zaťažením a odchýlkou gravitačného streda.*

### Zotrvačnosť užitočného zaťaženia

Ak je užitočné zaťaženie správne nastavené, môžete nakonfigurovať užitočné zaťaženie s vysokou zotrvačnosťou.

Softvér riadiacej jednotky automaticky upravuje zrýchlenie, ak sú správne nakonfigurované nasledujúce parametre:

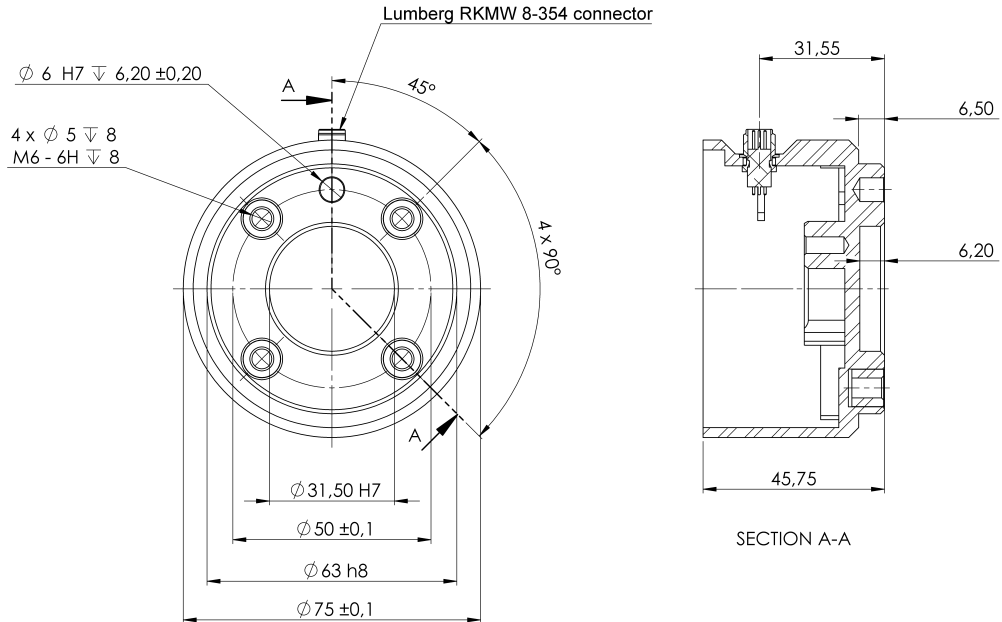
- Hmotnosť užitočného zaťaženia
- Ťažisko
- Zotrvačnosť

Pomocou programu URSim môžete vyhodnotiť zrýchlenia a časy cyklov pohybov robota s konkrétnym užitočným zaťažením.

## 9.2. Zabezpečenie nástroja

### Popis

Nástroj alebo obrobok je pripevnený k výstupnej prírubě nástroja (ISO) na špičke robota.



Rozmery a vzor otvorov prírubě nástroja. Všetky rozmery sú v mm.

### Prírubě nástroja

Výstupná prírubě nástroja (ISO 9409-1) je miesto, kde je nástroj namontovaný na špičke robota. Pre polohovací kolík sa odporúča použiť otvor s radiálnymi drážkami, aby sa zabránilo nadmernému obmedzeniu pri udržaní presnej polohy.



#### POZOR

Veľmi dlhé skrutky M6 môžu tlačiť na spodnú časť prírubě nástroja a spôsobiť skrat robota.

- Na montáž nástroja nepoužívajte skrutky, ktoré presahujú 8 mm.



#### VAROVANIE

Nesprávne utiahnutie skrutiek môže spôsobiť zranenie v dôsledku uvoľnenia prírubě adaptéra a/alebo koncového efektora.

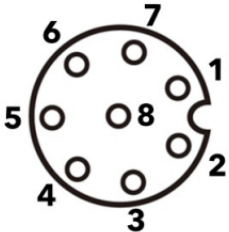
- Uistite sa, že nástroj je správne a bezpečne priskrutkovaný na svoje miesto.
- Uistite sa, že nástroj je vyrobený tak, aby nevytváral nebezpečné situácie neočakávaným upustením súčasti.

## 9.3. I/O nástroja

### Konektor nástroja

Tento konektor zabezpečuje napájanie a riadi signály do unášačov a senzorov používaných v konkrétnom nástroji robota. Konektor nástroja má osem otvorov a nachádza sa vedľa príruby nástroja na zápästí 3.

Osem vodičov vo vnútri konektora má rôzne funkcie, ako je uvedené v tabuľke:

	Kolík č.	Signál	Popis
	1	AI3/RS485-	Analóg v 3 alebo RS485-
	2	AI2/RS485+	Analóg v 2 alebo RS485+
	3	TO0/PWR	Digitálne výstupy 0 alebo 0 V/12 V/24 V
	4	TO1/GND	Digitálne výstupy 1 alebo Zem
	5	POWER	0 V/12 V/24 V
	6	TI0	Digitálne vstupy 0 alebo Bezpečnostný vstup 0A
	7	TI1	Digitálne vstupy 1 alebo Bezpečnostný vstup 0B
	8	GND	Zem

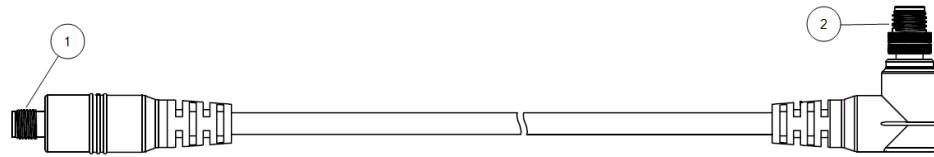


#### UPOZORNENIE

Konektor náradia sa musí dotiahnuť ručne maximálne na 0,4 Nm.

**Káblový adaptér na nástroj**

Káblový adaptér na nástroj je elektronické príslušenstvo, ktoré umožňuje kompatibilitu medzi nástrojmi I/O a nástrojmi série e.



- 1 Pripája sa k nástroju/koncovému efektoru.
- 2 Pripája sa k robotovi.


**VAROVANIE**

Pripojenie káblového adaptéra na nástroj k zapnutému robotovi môže spôsobiť zranenie.

- Pred pripojením adaptéra k robotu pripojte adaptér k nástroju/koncovému efektoru.
- Robot nezapínajte, ak káblový adaptér na nástroj nie je pripojený k nástroju/koncovému efektoru.

Osem vodičov vo vnútri káblového adaptéra na nástroj má rôzne funkcie, ako je uvedené v tabuľke nižšie:

	Kolík č.	Signál	Popis
	1	AI2/RS485+	Analóg v 2 alebo RS485+
	2	AI3/RS485-	Analóg v 3 alebo RS485-
	3	TI1	Digitálne vstupy 1
	4	TI0	Digitálne vstupy 0
	5	POWER	0 V/12 V/24 V
	6	TO1/GND	Digitálne výstupy 1 alebo Zem
	7	TO0/PWR	Digitálne výstupy 0 alebo 0 V/12 V/24 V
	8	GND	Zem


**UZEMNENIE**

Príruba nástroja je pripojená na GND (zem).

### 9.3.1. Špecifikácie inštalácie V/V nástroja

**Popis**

Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie. Otvorte nástroj V/V v karte Inštalácia a nastavte interné poháňanie na 0 V, 12 V alebo 24 V.

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Napájacie napätie v 24V režime	23,5	24	24,8	V
Napájacie napätie v režime 12 V	11,5	12	12,5	V
Napájací prúd (jednoduchý čap)	-	1000	2 000**	mA
Napájací prúd (dvojitý čap)	-	1500	2 000**	mA
Kapacitná záťaž napájania	-	-	8000***	uF

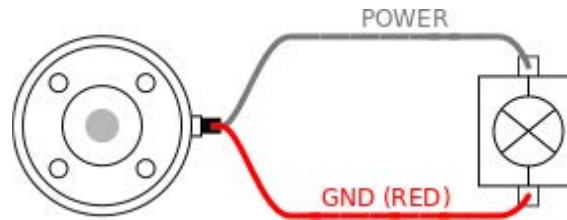
\* Pre indukčné záťaže sa odporúča použiť ochrannú diódu.

\*\* Špička max. 1 sekunda, pracovný cyklus max: 10 %. Priemerný prúd za 10 sekúnd nesmie prekročiť typický prúd.

\*\*\* Keď je napájanie nástroja povolené, začne plynúť čas mäkkého štartu 400 ms, ktorý umožňuje, aby sa pri štarte k napájaniu nástroja pripojila kapacitná záťaž 8000 uF. Zapájanie kapacitnej záťaže za chodu je zakázané.

### 9.3.2. Zdroj napájania nástroja

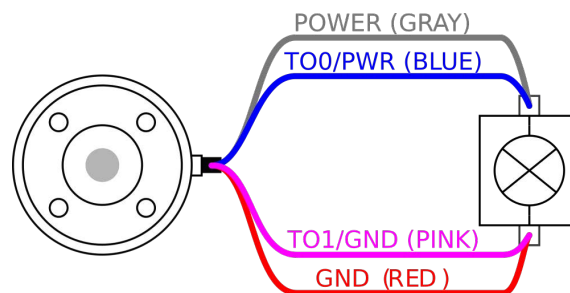
**Popis** Prístup k nástroju V/V na karte Inštalácia



**Poháňanie dvojitého čapu**

V režime Pohonu dvojitého čapu sa dá výstupný prúd zvýšiť tak, ako je uvedené v časti Nástroj V/V.

1. V hlavičke ťuknite na možnosť **Inštalácia**.
2. V zozname naľavo ťuknite na možnosť **Všeobecné**.
3. Ťuknite na **V/V nástroja** a vyberte možnosť **Dvojpínové napájanie**.
4. Pripojte napájací drôt (sivý) do TO0 (modrý) a uzemňovací drôt (červený) do TO1 (ružový)



#### UPOZORNENIE

Keď robot vykoná núdzové zastavenie, napätie pre oba napájacie kolíky sa nastaví na 0 V (napájanie je vypnuté).

### 9.3.3. Digitálne vstupy nástroja

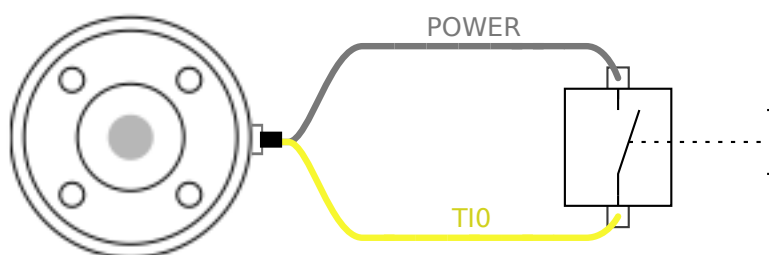
**Popis** Táto obrazovka obsahuje nastavenia pre automatické načítanie a spustenie predvoleného programu a pre automatickú inicializáciu rameno robota pri spustení.

**Tabuľka** Digitálne vstupy sú implementované ako PNP so slabými znižovacími odpormi. To znamená, že plávajúci vstup bude mať vždy nízke odpochy. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie.

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Vstupné napätie	-0,5	-	26	V
Logické nízke napätie	-	-	2,0	V
Logické vysoké napätie	5,5	-	-	V
Vstupný odpor	-	47 k	-	$\Omega$

### Používanie digitálnych vstupov nástroja

Tento príklad ilustruje pripojenie jednoduchého tlačidla.



### 9.3.4. Digitálne výstupy nástroja

**Popis** Digitálne výstupy podporujú tri rôzne režimy:

Režim	Aktívne	Neaktívne
Pokles (NPN)	LO	Otvoriť
Zdroj (PNP)	HI	Otvoriť
Tlak/ťah	HI	LO

Na nakonfigurovanie výstupného režimu každého čapu prejdite nástroj V/V v karte Inštalácia. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie:

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Napätie v otvorenom stave	-0,5	-	26	V
Napätie pri poklese 1A	-	0,08	0,09	V
Prúd pri dodávke/poklese	0	600	1000	mA
Prúd cez GND	0	1000	3 000**	mA



**UPOZORNENIE**

Keď robot vykoná núdzové zastavenie, digitálne výstupy (DO0 a DO1) sa deaktivujú (vysoké Z).

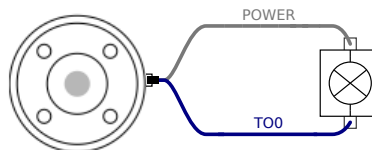


**POZOR**

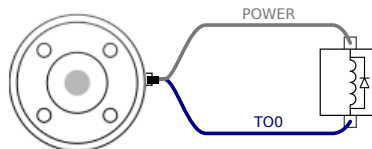
Digitálne výstupy v nástroji nemajú prúdové obmedzenie. Prekročenie uvedených údajov môže spôsobiť trvalé poškodenie.

**Používanie digitálnych výstupov nástroja**

Tento príklad ilustruje, ako zapnúť zaťaženie pomocou napájania 12 V alebo 24 V. Výstupné napätie sa musí zadať na karte V/V. Medzi spojmom NAPÁJANIE a tieniacim/uzemňovacím vodičom je napätie aj vtedy, keď je zaťaženie vypnuté.



Pri indukčnej záťaži odporúčame použiť ochrannú diódu, ako vidno nižšie.



### 9.3.5. Analógové vstupy nástroja

#### Popis

Analógový vstup nástroja je nediferenciálny a môže sa nastaviť buď na napätie (0 - 10 V), alebo prúd (4 - 20 mA) na karte V/V. Elektrické špecifikácie sú uvedené nižšie.

Parameter	Min.	Typ	Max.	Jednotka
Vstupné napätie v napäťovom režime	-0,5	-	26	V
Vstupný odpor v rozsahu 0 až 10V	-	10,7	-	k $\Omega$
Rozlíšenie	-	12	-	bit
Vstupné napätie v prúdovom režime	-0,5	-	5,0	V
Vstupný prúd v prúdovom režime	-2,5	-	25	mA
Vstupný odpor v rozsahu 4 mA až 20 mA	-	182	188	$\Omega$
Rozlíšenie	-	12	-	bit

Dva príklady, ako používať analógové vstupy, sú uvedené v nasledujúcich podčastiach.

#### Upozornenie



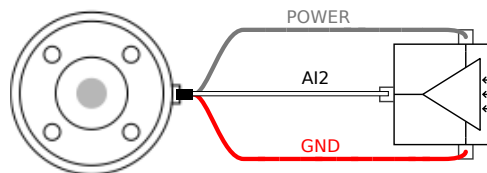
#### POZOR

Analógové vstupy nie sú chránené proti prepätiu v prúdovom režime. Prekročenie limitu uvedeného v elektrickej špecifikácii môže spôsobiť trvalé poškodenie vstupu.

#### Používanie analógových vstupov nástroja, nediferenciálnych

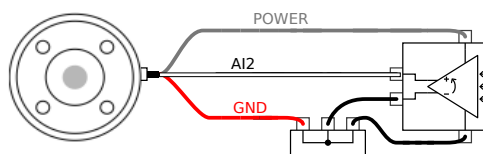
Tento príklad znázorňuje pripojenie analógového senzora k nediferenciálnemu výstupu. Výstup snímača môže byť buď prúd alebo napätie, pokiaľ je vstupný režim tohto analógového vstupu nastavený na rovnakú hodnotu na karte I/O.

Poznámka: Môžete skontrolovať, či snímač s napäťovým výstupom môže riadiť vnútorný odpor nástroja alebo či je meranie neplatné.



#### Používanie analógových vstupov nástroja, diferenciálnych

Tento príklad znázorňuje pripojenie analógového senzora k diferenciálnemu výstupu. Pripojenie zápornej časti výstupu s GND (ZEM) (0 V) funguje rovnako ako v prípade nediferenciálneho senzora.



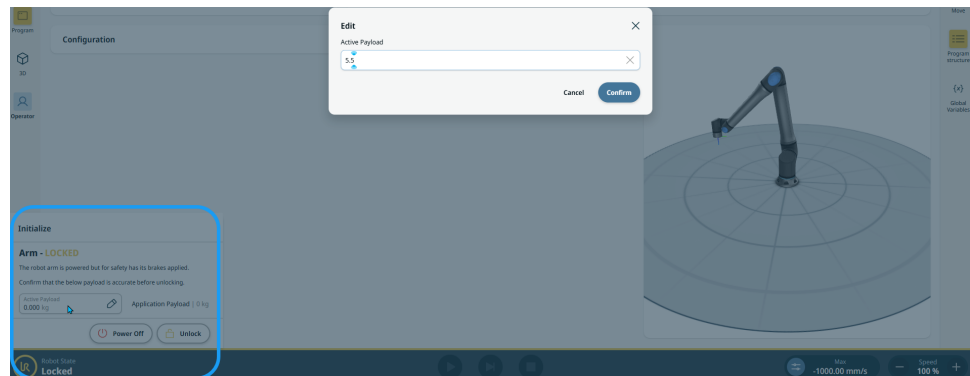
## 9.4. Nastaviť zaťaženie

### 9.4.1. Bezpečné nastavenie aktívneho užitočného zaťaženia

#### Verify installation

Pred použitím PolyScope X skontrolujte, že rameno robota aj riadiaca skrinka sú správne nainštalované.

1. Na prenosnom termináli stlačte tlačidlo núdzového zastavenia.
2. Na obrazovke ťuknite na tlačidlo **OK**, keď sa zobrazí okno Núdzové zastavenie robota.
3. Na prenosnom termináli ťuknite na vypínač a spustíte systém, čím sa načíta systém PolyScope X.
4. Ťuknite na tlačidlo **Napájanie** v ľavom dolnom rohu obrazovky.
5. Podržte a otočte tlačidlo núdzového zastavenia pre odomknutie.
6. V pätičke obrazovky skontrolujte, či je **stav robota Vypnutý**.
7. Opustite dosah (pracovný priestor) ramena robota.
8. Ťuknite na tlačidlo **Napájanie** na obrazovke.
9. V poli inicializácie ťuknite na **Zapnúť** a stav robota sa zmení na **Zamknutý**.
10. V poli Aktívne užitočné zaťaženie overte hmotnosť užitočného zaťaženia. V 3D zobrazení môžete tiež overiť správnosť montážnej polohy.
11. Ťuknite na pole **Aktívne užitočné zaťaženie** a na hlavnej obrazovke sa zobrazí pole **Upraviť**.
12. Zadajte svoje aktívne užitočné zaťaženie a **potvrďte**.



13. Ťuknite na tlačidlo **Odomknúť**, aby sa uvoľnil brzdový systém ramena robota.

# 10. Konfigurácia

---

**Popis** Táto časť popisuje, ako začať používať robota. Okrem iného sa venuje jednoduchému spusteniu, prehľadu používateľského rozhrania PolyScope a nastaveniu prvého programu. Okrem toho sa zaoberá režimom voľného chodu a základnou prevádzkou.

---

## 10.1. Nastavenie

---

**Popis** Prístup k nastaveniam v aplikácii PolyScope X je možný prostredníctvom rozbaľovacej ponuky v ľavom hornom rohu. Máte prístup k nasledujúcim sekciám:

- Všeobecné
  - Heslo
  - Connection
  - Zabezpečenie
- 

**Všeobecné nastavenia** Vo všeobecných nastaveniach môžete zmeniť preferovaný jazyk, jednotky merania atď. Softvér môžete aktualizovať aj vo všeobecných nastaveniach.

**Nastavenia hesla** V nastaveniach hesla nájdete predvolené heslá a spôsob ich zmeny na preferované a bezpečné heslá.

**Nastavenia pripojenia** V nastaveniach pripojenia môžete nastaviť sieťové nastavenia, napríklad IP adresu, server DNS atď. Tu sa nachádzajú aj nastavenia súvisiace so službou UR Connect.

**Bezpečnostné nastavenia** Nastavenia zabezpečenia týkajúce sa SSH, oprávnení na heslo správcu a povolenia/vypnutia rôznych služieb v softvéri.

---

### 10.1.1. Heslo

---

**Popis** V nastaveniach hesla v PolyScope X nájdete tri rôzne typy hesiel.

- Prevádzkový režim
- Bezpečnosť
- Správca

Je možné nastaviť rovnaké heslo vo všetkých troch prípadoch, ale je tiež možné nastaviť tri rôzne heslá na oddelenie prístupu a možností.

---

## Heslo správcu

**Popis** Všetky možnosti v časti Zabezpečenie sú chránené heslom správcu. Obrazovky chránené heslom správcu sú uzamknuté priehľadným prekrytím, ktoré spôsobuje nedostupnosť nastavení. Prístup k zabezpečeniu vám umožňuje konfigurovať nastavenia nasledovne:

- Secure Shell
- Oprávnenia
- Služby

Nastavenia môžu byť upravené len určeným správcom.

Odomknutím ktorejkoľvek z možností v časti Zabezpečenie odomknete aj ďalšie možnosti, kým neopustíte ponuku Nastavenia.

### Predvolené heslo

Predvolené heslo pre heslo správcu je: easybot



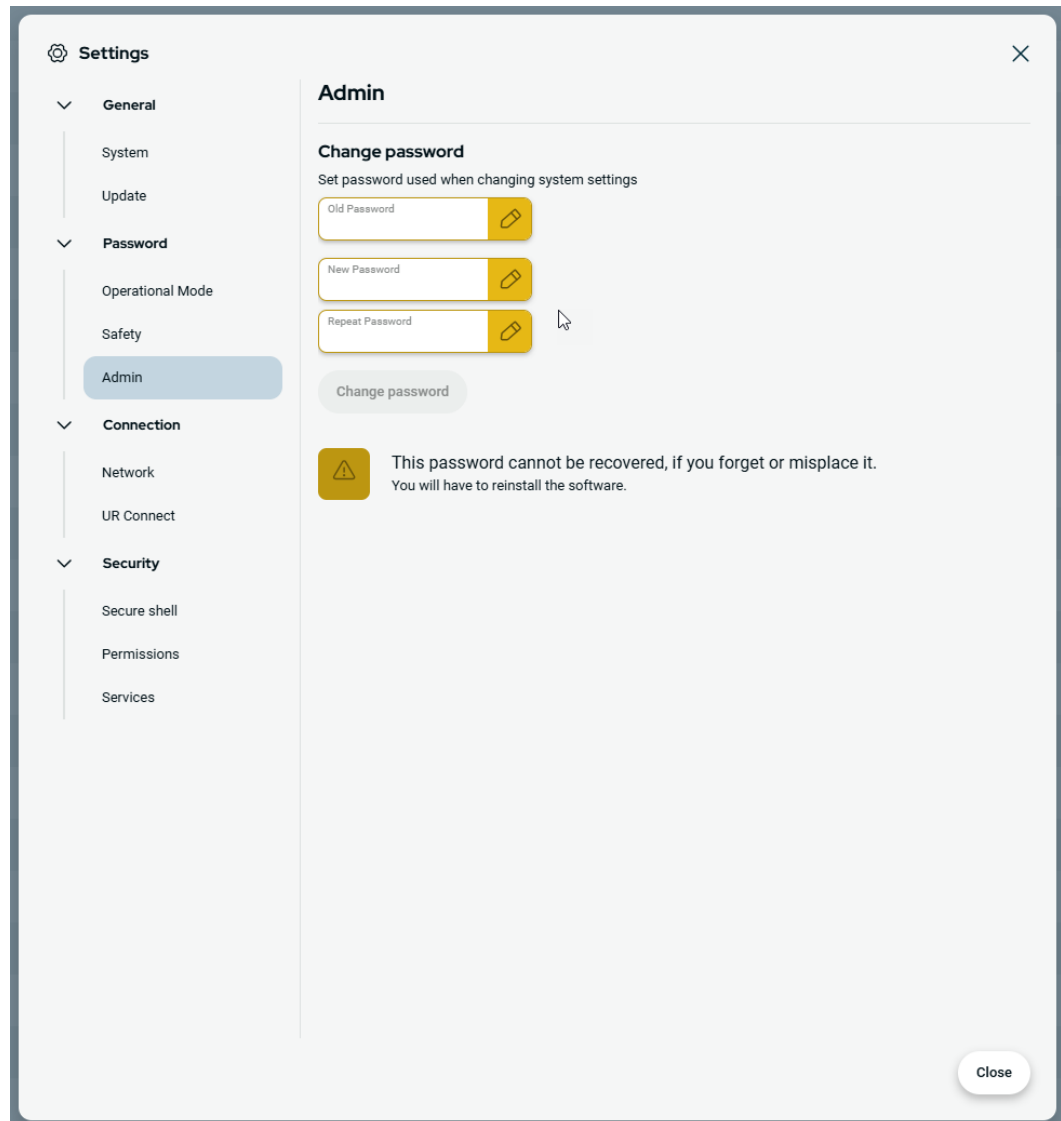
#### UPOZORNENIE

Ak zabudnete heslo správcu, nie je možné ho nahradiť ani obnoviť. Softvér budete musieť preinštalovať.

### Nastavenie hesla správcu

Skôr ako budete môcť použiť heslo správcu na odomknutie chránených obrazoviek, musíte zmeniť predvolené heslo.

1. Prejdite do hamburgerovej ponuky a vyberte položku **Nastavenia**
2. V časti Heslo ťuknite na položku **Admin**.
3. Zmeňte aktuálne heslo správcu na nové.
  - Ak je to prvýkrát, zmeňte predvolené heslo správcu z „easybot“ na nové heslo. Nové heslo musí mať aspoň 8 znakov.
4. Použite nové heslo na odomknutie ponuky Nastavenia a prístup k možnostiam v časti Zabezpečenie.



### Opustenie ponuky Nastavenia

Po odomknutí jednej z možností zabezpečenia sa zmení tlačidlo Zavrieť v pravom dolnom rohu ponuky Nastavenia. Tlačidlo Zatvoriť je nahradené tlačidlom Zamknúť a zatvoriť, čo znamená, že zabezpečenie je odomknuté.

1. V ponuke Nastavenia vyhľadajte a ťuknite na tlačidlo **Zamknúť a zatvoriť**.

## Heslo – prevádzkový režim

---

### Predvolené heslo

Predvolené heslo pre prevádzkový režim: operátor



#### UPOZORNENIE

Ak zabudnete heslo, nie je možné ho nahradiť ani obnoviť.  
Softvér budete musieť preinštalovať.

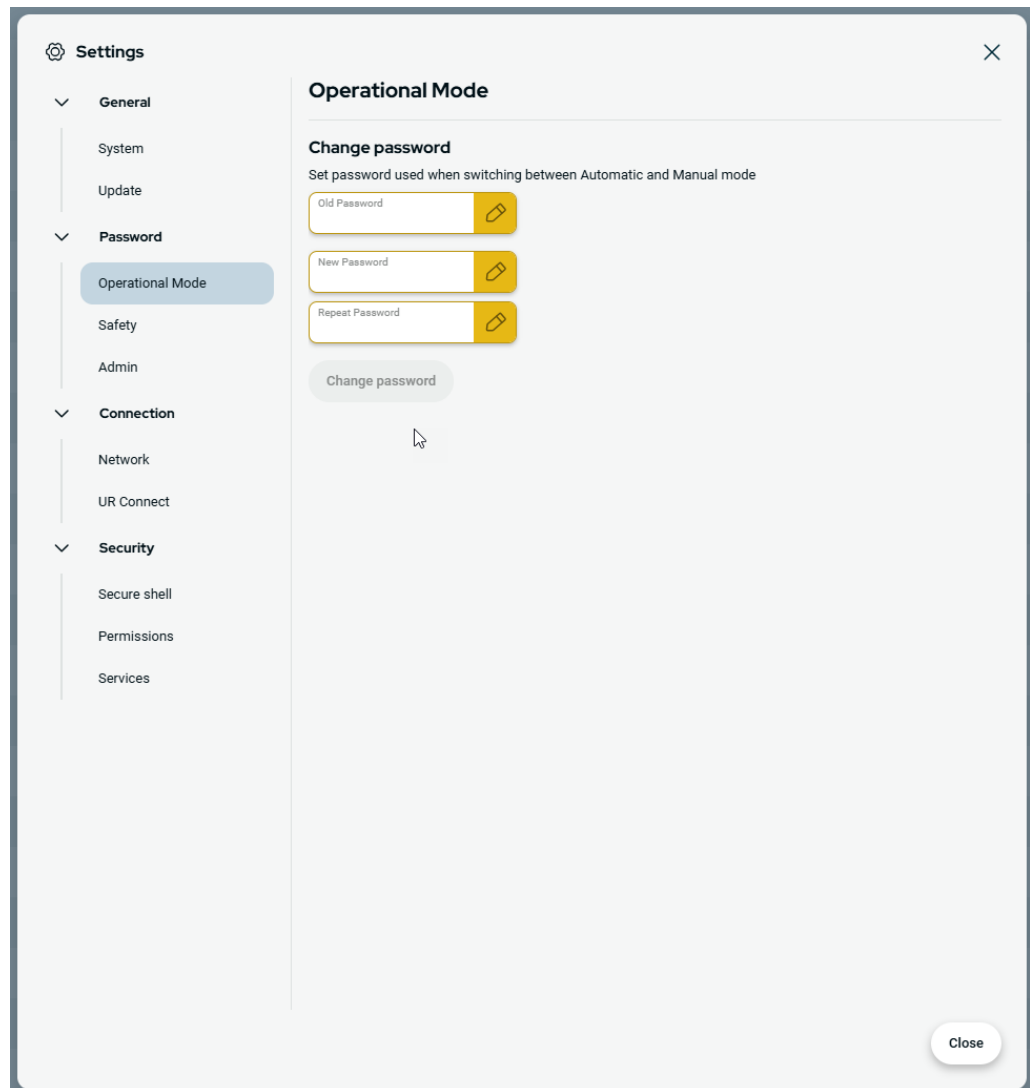
Pri prvej zmene hesla musíte použiť predvolené heslo.

---

## Zmena hesla prevádzkového režimu

Takto zmeníte heslo pre prevádzkový režim v nastaveniach systému PolyScope X.

1. Kliknite na rozbaľovaciu pounuku v ľavom hornom rohu.
2. Kliknite na Nastavenia.
3. Kliknite na položku Prevádzkový režim v časti Heslo.
4. Ak meníte heslo prvýkrát, zadajte predvolené heslo.
5. Pridajte svoje preferované heslo, aspoň 8 znakov.



## Heslo – bezpečnosť

---

### Predvolené heslo

Predvolené heslo pre bezpečnosť: ursafe



#### UPOZORNENIE

Ak zabudnete heslo, nie je možné ho nahradiť ani obnoviť.  
Softvér budete musieť preinštalovať.

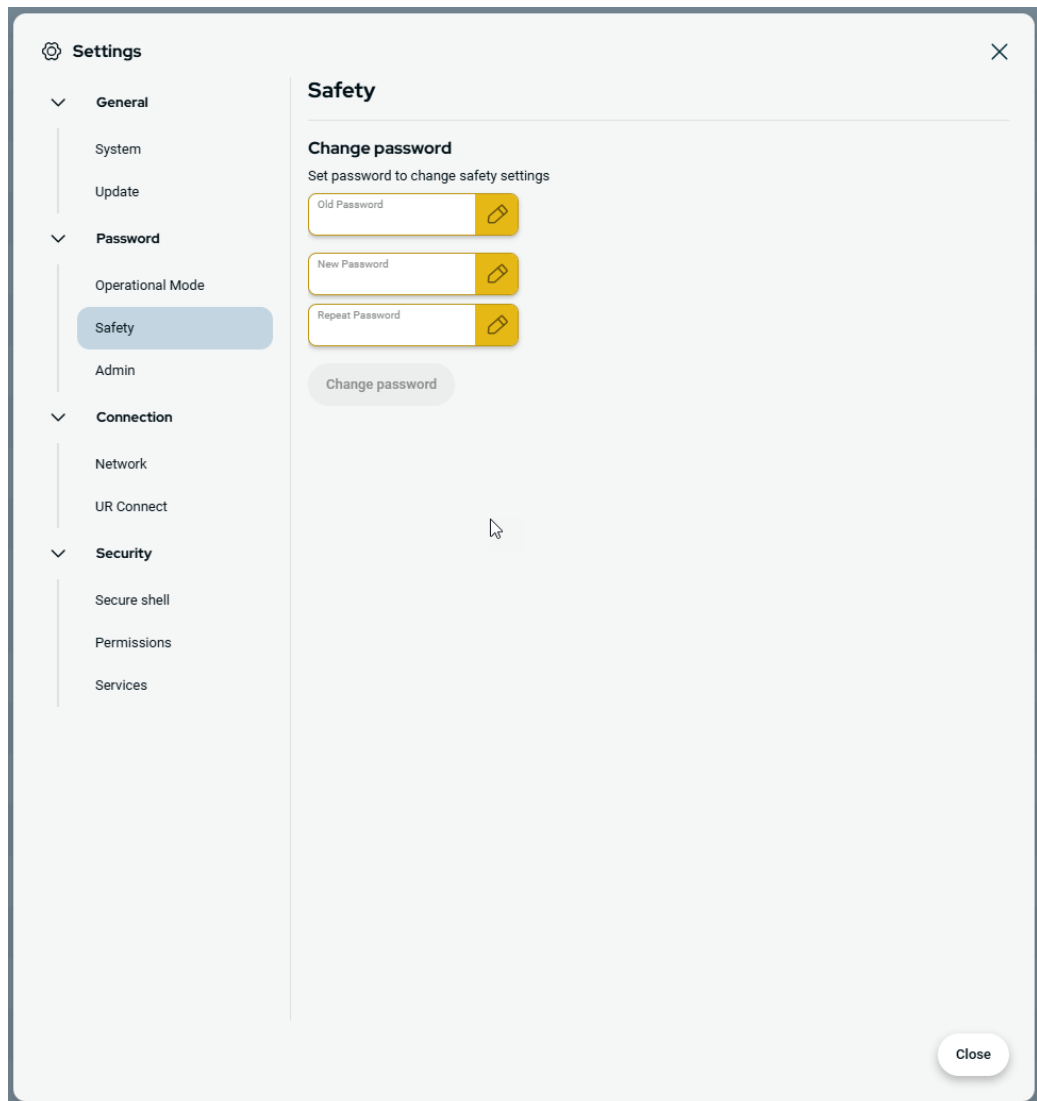
Pri prvej zmene hesla musíte použiť predvolené heslo.

---

### Zmeniť bezpečnostné heslo

Takto zmeníte bezpečnostné heslo v nastaveniach PolyScope X.

1. Kliknite na rozbaľovaciu pounuku v ľavom hornom rohu.
2. Kliknite na Nastavenia.
3. V časti Heslo kliknite na Bezpečnosť.
4. Ak meníte heslo prvýkrát, zadajte predvolené heslo.
5. Pridajte svoje preferované heslo, aspoň 8 znakov.



## 10.1.2. Zabezpečený prístup cez rozhranie SSH (Secure Shell)

### Popis

Vzdialený prístup k robotovi môžete spravovať pomocou Secure shell (SSH). Obrazovka Nastavenia zabezpečenia Secure shell umožňuje správcovi povoliť alebo zakázať prístup SSH k robotovi.

**Zapnutie/vypnutie SSH**

1. Prejdite do hamburgerovej ponuky a vyberte položku **Nastavenia**.
2. V časti Zabezpečenie ťuknite na položku **Secure shell**.
3. Posuňte tlačidlo **Povoliť prístup SSH** do polohy zapnuté.

Úplne vpravo od prepínacieho tlačidla Povoliť prístup SSH sa na obrazovke zobrazí port používaný na komunikáciu SSH.

**Overenie SSH**

Autentifikácia môže prebiehať pomocou hesla a/alebo vopred zdieľaného autorizovaného kľúča. Bezpečnostné kľúče môžete pridať ťuknutím na tlačidlo **Pridať kľúč** a výberom súboru bezpečnostného kľúča. Dostupné kľúče sú uvedené spoločne. Ikonu koša použijete na odstránenie vybraného kľúča zo zoznamu.

### 10.1.3. Oprávnenia

**Popis**

Prístup k obrazovkám Networking, Správa URCap a Aktualizácia PolyScope X je predvolene obmedzený, aby sa zabránilo neoprávneným zmenám v systéme. Môžete zmeniť nastavenia oprávnení, aby ste povolili prístup k týmto obrazovkám. Na prístup k oprávneniam je potrebné heslo správcu.

**Prístup k oprávneniam**

1. Prejdite do hamburgerovej ponuky a vyberte položku **Nastavenia**.
2. Prejdite do časti Zabezpečenie a ťuknite na položku **Oprávnenia**.

**Ďalšie systémové oprávnenia**

Pomocou hesla administrátora môžete tiež uzamknúť niekoľko dôležitých obrazoviek/funkcií. Na obrazovke Oprávnenia v časti Zabezpečenie v ponuke Nastavenia je možné určiť, ktoré ďalšie obrazovky majú byť chránené heslom administrátora a ktoré obrazovky sú dostupné pre všetkých používateľov. Nasledujúce obrazovky/funkcie je možné voliteľne uzamknúť:

- Nastavenia siete
- Aktualizovať nastavenia
- Časť URCaps v Správcovi systému

**Zapnutie a vypnutie systémových oprávnení**

1. Oprávnenie na prístup, ako bolo uvedené vyššie. Chránené obrazovky sú uvedené v časti Oprávnenia.
2. Ak chcete zapnúť požadovanú obrazovku, posuňte prepínač Zap/Vyp do polohy Zap.
3. Ak chcete vypnúť požadovanú obrazovku, posuňte prepínač Zap/Vyp do polohy Vyp.

Obrazovka sa znova uzamkne, keď je prepínač v polohe vypnuté.

## 10.1.4. Služby

**Popis** Služby umožňujú správcovi povoliť alebo zakázať vzdialený prístup k štandardným službám UR, ktoré sú spustené na robotovi, ako sú primárne/sekundárne klientske rozhrania, PROFINET, Ethernet/IP, ROS2 atď.

Pomocou servisnej obrazovky môžete obmedziť vzdialený prístup k robotovi tak, že povolíte externý prístup len k tým službám robota, ktoré konkrétna aplikácia robota skutočne používa. Všetky služby sú predvolene zakázané, aby sa zabezpečila maximálna bezpečnosť. Komunikačné porty pre každú službu sú vpravo od prepínacieho tlačidla Zap./Vyp. v zozname služieb.

**Povolenie ROS2** Keď je na tejto obrazovke povolená služba ROS2, môžete zadať ID domény ROS (hodnoty 0 až 9). Po zmene ID domény sa systém reštartuje, aby zmenu uplatnil.

## 10.2. Bezpečnostné funkcie a rozhrania

Roboty Universal Robots sú vybavené rôznymi zabudovanými bezpečnostnými funkciami, ako aj bezpečnostnými V/V a digitálnymi a analógovými ovládacími signálmi do alebo z elektrického rozhrania na účely pripojenia k iným strojom a ďalším ochranným zariadeniam. Každá bezpečnostná funkcia a V/V sú vytvorené v súlade s normou EN ISO13849-1 s úrovňou výkonu d (PLd) s využitím architektúry 3. kategórie.



### VAROVANIE

Použitie parametrov bezpečnostnej konfigurácie, ktoré sa líšia od parametrov určených ako potrebné na zníženie rizika, môže mať za následok nebezpečenstvá, ktoré nie sú primerane odstránené, alebo riziká, ktoré nie sú dostatočne znížené.

- Uistite sa, že nástroje a chápädla sú správne pripojené, aby sa zabránilo nebezpečenstvu v dôsledku prerušenia napájania.



### VAROVANIE: ELEKTRINA

Chyby programátora a/alebo káblov môžu spôsobiť zmenu napätia z 12 V na 24 V, čo môže viesť k poškodeniu zariadenia požiarom.

- Skontrolujte používanie 12 V a postupujte opatrne.

**UPOZORNENIE**

- Pri použití a konfigurovaní bezpečnostných funkcií a rozhraní je nutné dodržať postupy hodnotenia rizika pre každé použitie robota.
- Čas zastavenia by sa mal zohľadniť ako súčasť hodnotenia rizika danej aplikácie.
- Ak robot odhalí chybu v bezpečnostnom systéme alebo jeho porušenie (napr. jeden z drôtov obvodu núdzového zastavenia je roztrhnutý alebo dôjde k prekročeniu bezpečnostného limitu), spustí sa zastavenie kategórie 0.

**UPOZORNENIE**

Ochrana bezpečnostného systému UR sa nevzťahuje na koncový efektor. Funkčnosť koncového efektora a/alebo pripájacieho kábla nie je predmetom sledovania.

### 10.2.1. Konfigurovateľné bezpečnostné funkcie

Bezpečnostné funkcie robota Universal Robots, ako je uvedené v tabuľke nižšie, sú v robote, ale sú určené na ovládanie systému robota, t. j. robota s pripojeným nástrojom/koncovým efektorom. Bezpečnostné funkcie robota sa používajú na zníženie systémových rizík robota určených v hodnotení rizika. Polohy a rýchlosť sa vzťahujú k základni robota.

Bezpečnostná funkcia	Popis
Limit polohy kĺbu	Stanovuje horný a dolný limit pre povolené polohy kĺbu.
Limit rýchlosti kĺbu	Stanovuje horný limit pre rýchlosť kĺbu.
Bezpečnostné roviny	Určuje roviny v priestore, ktoré obmedzujú polohu robota. Bezpečnostné roviny obmedzujú buď samostatný nástroj/koncový efektor alebo nástroj/koncový efektor a lakeť.
Orientácia nástroja	Určuje prípustné limity orientácie pre daný nástroj.
Obmedzenie rýchlosti	Obmedzuje maximálnu rýchlosť robota. Rýchlosť je obmedzená na lakti, na prírube nástroja/koncového efektora a v stredných polohách nástroja/koncového efektora definovaných používateľom.
Limit sily	Obmedzuje maximálnu silu vyvinutú nástrojom/koncovým efektorom a lakťom robota pri upínaní. Táto sila je obmedzená na nástroji/koncovom efektore, na prírube lakťa a v stredných polohách nástroja/koncového efektora definovaných používateľom.
Limit hybnosti	Obmedzuje maximálnu hybnosť robota.
Limit sily	Obmedzuje mechanickú prácu vykonanú robotom.
Časový limit zastavenia	Obmedzuje maximálny čas, ktorý robot využije na zastavenie po iniciovaní ochranného zastavenia.
Limit vzdialenosti zastavenia	Obmedzuje maximálnu vzdialenosť, ktorú robot prejde po iniciovaní ochranného zastavenia.

## 10.2.2. Bezpečnostná funkcia

Pri vykonávaní posúdenia rizika aplikácie je potrebné vziať do úvahy pohyb robota po spustení zastavenia. V záujme uľahčenia tohto procesu je možné použiť *Limit času zastavenia* a *Limit vzdialenosti zastavenia*.

Tieto bezpečnostné funkcie dynamicky znižujú rýchlosť pohybu robota, takže sa dá vždy zastaviť v rámci limitov. Limity polohy kĺbu, bezpečnostné roviny a limity orientácie nástroja/koncového efektora zohľadňujú predpokladanú vzdialenosť zastavenia, t.j. pohyb robota sa pred dosiahnutím limitu spomalí.

## 10.3. Bezpečnostná konfigurácia



### UPOZORNENIE

Bezpečnostné nastavenia sú chránené heslom.

1. V ľavej hlavičke PolyScope X ťuknite na ikonu aplikácie.
2. Na obrazovke pracovnej bunky ťuknite na ikonu Zabezpečenie.
3. Upozorňujeme, že sa zobrazí obrazovka Limity robota, ale nastavenia nebudú dostupné.
4. Zadajte bezpečnostné heslo a ťuknutím na položku ODBLOKOVAŤ sprístupnite nastavenia.  
Poznámka: Po odomknutí bezpečnostných nastavení sú teraz všetky nastavenia aktívne.
5. Ťuknutím na položku ZABLOKOVAŤ alebo odchodom z ponuky Bezpečnosť opäť uzamknete všetky nastavenia položky Zabezpečenie.

## 10.4. Nastavenie bezpečnostného hesla

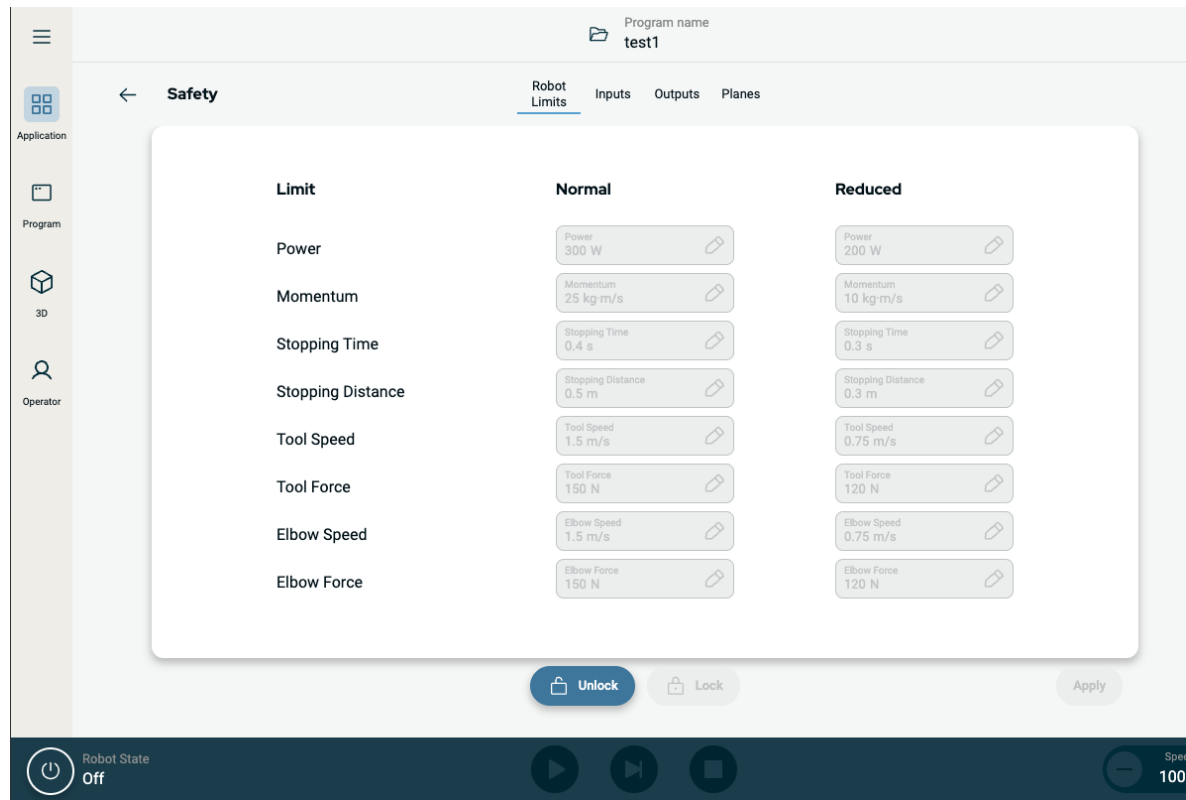
1. V ľavom rohu záhlavia zariadenia PolyScope X ťuknite na rozbaľovaciu ponuku a potom na položku Nastavenia.
2. V ľavej časti obrazovky v modrej ponuke ťukni na možnosť Bezpečnostné heslo.
3. V prípade starého hesla zadajte aktuálne bezpečnostné heslo.
4. Pre nové heslo zadajte heslo.
5. V položke Opakovať heslo zadajte rovnaké heslo a ťuknite na položku Zmeniť heslo.
6. V pravom hornom rohu ponuky sa stlačením tlačidla ZATVORIŤ vrátite na predchádzajúcu obrazovku.

## 10.5. Bezpečnostné limity softvéru

Limity bezpečnostného systému sú definované v bezpečnostnej konfigurácii. Bezpečnostný systém obdrží hodnoty zo vstupných polí a deteguje ich porušenie, ak sa niektoré z nich prekročia. Riadiaca skrinka robota zabráni porušeniu tým, že prinúti robota zastaviť alebo zníži rýchlosť.

### 10.5.1. Limity robota

#### Obmedzenia



Obmedzenie	Popis
Výkon	obmedzuje maximálnu mechanickú prácu robota v prostredí. Tento limit považuje užitočné zaťaženie za súčasť robota a nie životného prostredia.
Momentum	obmedzuje maximálnu hybnosť robota.
Čas zastavenia	obmedzuje maximálny čas, ktorý treba na zastavenie robota, t. j. pri aktivácii núdzového zastavenia
Vzdialenosť zastavenia	obmedzuje maximálnu vzdialenosť, ktorú môže robotický nástroj alebo koleno prejsť pri zastavení.
Rýchlosť nástroja	obmedzuje maximálnu rýchlosť robotického nástroja.
Sila nástroja	obmedzuje maximálnu silu vyvinutú nástrojom robota pri upínaní
Rýchlosť lakťa	obmedzuje maximálnu rýchlosť lakťa robota
Sila lakťa	obmedzuje maximálnu silu, ktorou lakeť pôsobí na okolie

**Bezpečnostný režim**

**UPOZORNENIE**

Obmedzenie času zastavenia a vzdialenosti ovplyvňuje celkovú rýchlosť robota. Napríklad, ak je čas zastavenia nastavený na 300 ms, maximálna rýchlosť robota je obmedzená, čo umožňuje, aby sa robot zastavil do 300 ms.


**UPOZORNENIE**

Rýchlosť a sila nástroja je obmedzená na príruby a v strede nástroja na dvoch používateľom definovaných pozíciách nástroja

Za normálnych podmienok, t. j. keď nedochádza k zastaveniu robota, pracuje bezpečnostný systém v bezpečnostnom režime spojenom so súborom bezpečnostných limitov <sup>1</sup>:

Bezpečnostný režim	Účinok
<b>Normálny</b>	Táto konfigurácia je predvolene aktívna.
<b>Znížený</b>	Táto konfigurácia sa aktivuje, keď je stredový bod nástroja (TCP) umiestnený mimo roviny zníženého režimu spúšťania alebo keď je spustený pomocou konfigurovateľného vstupu.

<sup>1</sup>Zastavenie robota bolo predtým známe ako „Ochranné zastavenie“ pre Universal Robots.

## 10.5.2. Bezpečnostné roviny

**Popis**

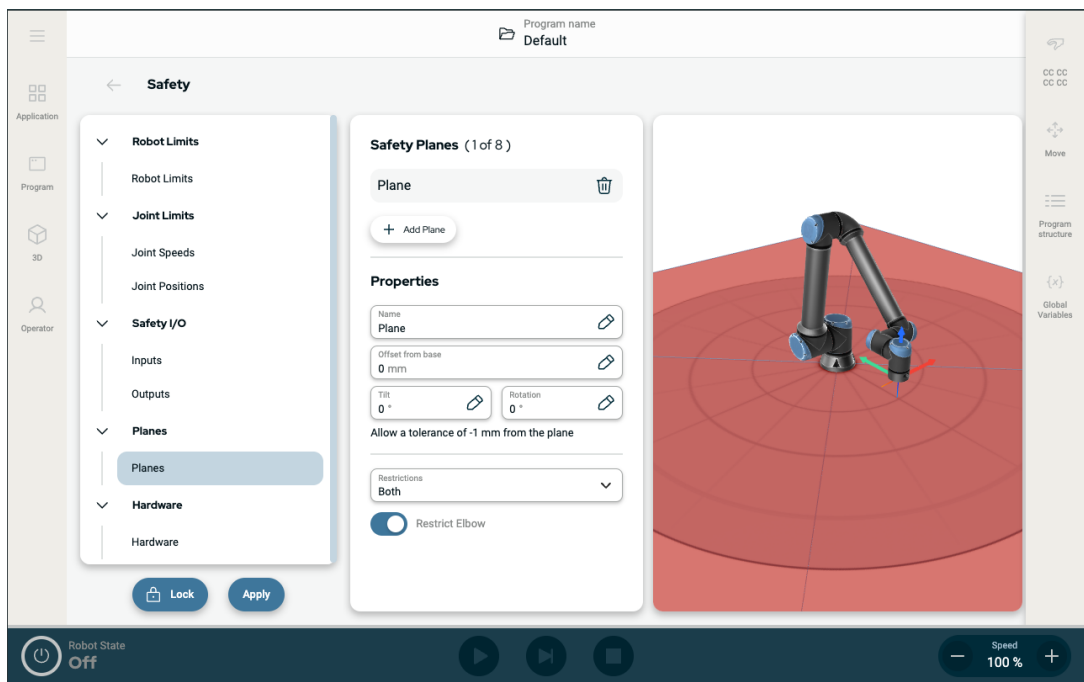
Bezpečnostné roviny obmedzujú pracovný priestor robota, nástroj a lakeť.



**VAROVANIE**

Definovanie bezpečnostných lietadiel obmedzuje iba definované gule nástroja a koleno, nie celkový limit ramena robota.

Definovanie bezpečnostných rovín nezaručuje, že ostatné časti ramena robota budú dodržiavať tento typ obmedzenia.



Obrázok 1.4: Obrazovka PolyScope X zobrazujúca bezpečnostné roviny.

**Konfigurácia bezpečnostnej roviny**

Bezpečnostné roviny môžete konfigurovať pomocou nižšie uvedených vlastností:

- **Názov** Toto je názov použitý na identifikáciu bezpečnostnej roviny.
- **Posun od základne** Toto je výška roviny od základne, meraná v smere -Y.
- **Naklonenie** Toto je naklonenie roviny, merané od napájacieho kábla.
- **Rotácia** Toto je rotácia roviny, meraná v smere hodinových ručičiek.

Každú rovinu môžete nakonfigurovať s obmedzeniami uvedenými nižšie:

- **Normálny** Keď je bezpečnostný systém v normálnom režime, je aktívna normálna rovina, ktorá pôsobí ako prísne obmedzenie polohy.
- **Znížený:** Keď je bezpečnostný systém v zníženom režime, je aktívna rovina redukovaného režimu, ktorá pôsobí ako prísne obmedzenie polohy.
- **Oba režimy** Ak sa bezpečnostný systém nachádza v normálnom alebo zníženom režime, aktívna je rovina normálneho a zníženého režimu a predstavuje prísny limit polohy.
- **Spustenie zníženého režimu:** Bezpečnostná rovina spôsobí, že bezpečnostný systém sa prepne do zníženého režimu, ak sú nástroj robota alebo lakeť umiestnené mimo nej.

**Obmedzenie lakťového kĺbu**

Môžete zabrániť tomu, aby lakťový kĺb robota prechádzal cez ktorúkoľvek z vašich definovaných rovín.

Zakážete možnosť Obmedziť prechod lakťa cez roviny.

# 11. Hodnotenie hrozieb kybernetickej bezpečnosti

## Popis

Táto časť obsahuje informácie, ktoré vám pomôžu posilniť robota proti potenciálnym hrozbám kybernetickej bezpečnosti. Uvádza požiadavky na riešenie hrozieb kybernetickej bezpečnosti a poskytuje usmernenia na posilnenie bezpečnosti.

## 11.1. Všeobecná kybernetická bezpečnosť

### Popis

Pripojenie robota Universal Robots k sieti môže predstavovať riziko kybernetickej bezpečnosti. Tieto riziká možno zmierniť využitím kvalifikovaného personálu a zavedením osobitných opatrení na ochranu kybernetickej bezpečnosti robota. Zavedenie opatrení kybernetickej bezpečnosti si vyžaduje vykonanie hodnotenia kybernetických bezpečnostných hrozieb. Účelom je:

- Identifikovať hrozby
- Nastaviť dôveryhodné zóny a kanály
- Uviesť požiadavky každej súčasti v aplikácii



#### VAROVANIE

Ak sa nevykoná posúdenie rizík kybernetickej bezpečnosti, robot môže byť ohrozený.

- Integrátor alebo kompetentný, kvalifikovaný personál vykoná posúdenie rizík kybernetickej bezpečnosti.



#### UPOZORNENIE

Za určenie potreby konkrétnych opatrení kybernetickej bezpečnosti a za zabezpečenie požadovaných opatrení kybernetickej bezpečnosti sú zodpovední len kompetentní a kvalifikovaní pracovníci.

## 11.2. Požiadavky na kybernetickú bezpečnosť

**Popis** Konfigurácia siete a zabezpečenie robota si vyžaduje implementáciu opatrení na ochranu pred hrozbami v oblasti kybernetickej bezpečnosti. Pred začatím konfigurácie siete dodržujte všetky požiadavky a potom overte, či je nastavenie robota bezpečné.

### Kybernetická bezpečnosť

- Prevádzkový personál musí dôkladne poznať všeobecné zásady kybernetickej bezpečnosti a pokročilé technológie používané v robotovi UR.
- Musia sa zaviesť opatrenia fyzickej bezpečnosti, ktoré umožnia fyzický prístup k robotovi len oprávnenému personálu.
- Všetky prístupové body musia byť primerane kontrolované. Napríklad: zámky na dverách, identifikačné systémy, kontrola fyzického prístupu vo všeobecnosti.



#### VAROVANIE

Pripojenie robota k sieti, ktorá nie je riadne zabezpečená, môže predstavovať bezpečnostné riziká.

- Robota pripájajte len k dôveryhodnej a správne zabezpečenej sieti.

### Požiadavky na konfiguráciu siete

- K miestnej sieti sa majú pripájať len dôveryhodné zariadenia.
- Do robota nesmú prichádzať žiadne spojenia zo susedných sietí.
- Odchádzajúce spojenia z robota majú byť obmedzené tak, aby umožňovali čo najmenší relevantný súbor špecifických portov, protokolov a adries.
- Používať možno len URcaps a magické skripty od dôveryhodných partnerov, a to len po overení ich pravosti a integrity

### Bezpečnostné požiadavky na nastavenie robota

- Zmeňte predvolené heslo na nové, silné heslo.
- Vypnite „Magické súbory“, ak sa aktívne nepoužívajú (PolyScope 5).
- Vypnite prístup SSH, keď nie je potrebný. Uprednostnite overovanie na základe kľúča pred overovaním na základe hesla
- Nastavte bránu firewall robota na najprísnejšie použiteľné nastavenia a zakážte všetky nepoužívané rozhrania a služby, zatvorte porty a obmedzte adresy IP
-

## 11.3. Usmernenia na posilnenie kybernetickej bezpečnosti

### Popis

Napriek tomu, že rozhranie PolyScope zahrňuje množstvo funkcií pre zabezpečenie sieťových pripojení, môžete zabezpečenie ešte zvýšiť podľa nasledujúcich pokynov:

- Pred pripojením robota k akejkoľvek sieti vždy zmeňte predvolené heslo na silné heslo.



#### UPOZORNENIE

Zabudnuté alebo stratené heslo nie je možné obnoviť alebo resetovať.

- Všetky heslá bezpečne uložte.

- Použite vstavané nastavenia pre čo najprísnejšie obmedzenie sieťového prístupu k robotovi.
- Niektoré komunikačné rozhrania nemajú metódu overovania a šifrovania komunikácie. Predstavuje to bezpečnostné riziko. Zvážte vhodné zmierňujúce opatrenia na základe posúdenia kybernetických bezpečnostných hrozieb.
- Na prístup k rozhraniam robota z iných zariadení sa musí použiť tunelovanie SSH (lokálne presmerovanie portov), ak pripojenie prekračuje hranicu zóny dôveryhodnosti.
- Pred likvidáciou robota z neho odstráňte všetky citlivé údaje. Venujte zvláštnu pozornosť URCaps a údajom v programovom adresári.
  - Ak chcete zabezpečiť bezpečné odstránenie veľmi citlivých údajov, kartu SD bezpečne vymažte alebo zničte.

# 12. Komunikačné siete

## 12.1. Ethernet/IP

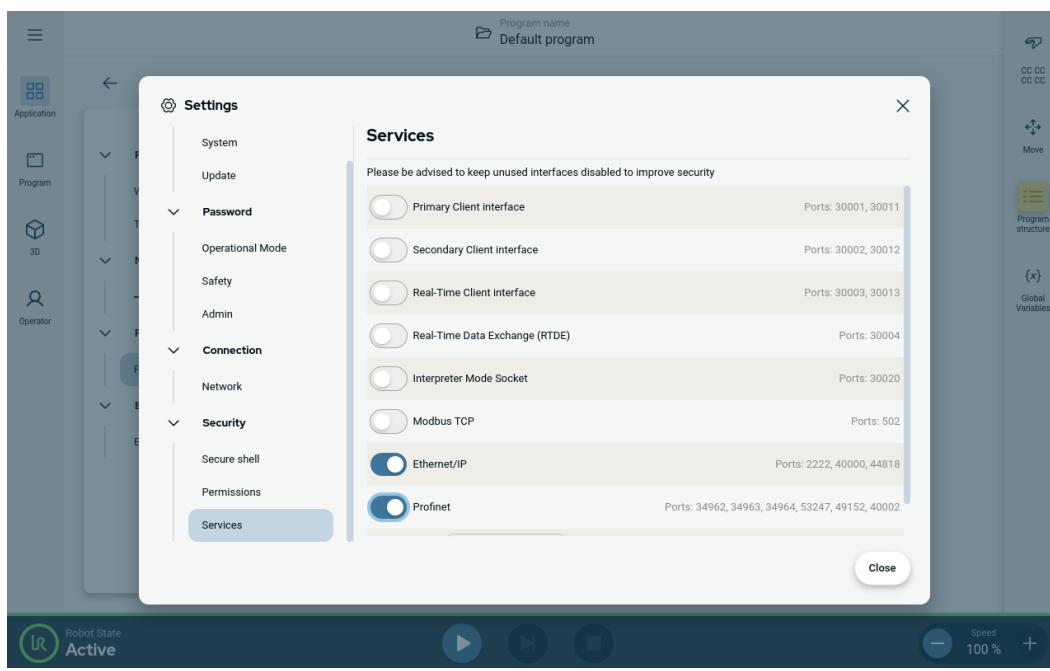
### Popis

EtherNet/IP je sieťový protokol, ktorý umožňuje pripojenie robota k priemyslovému skenovaciemu zariadeniu EtherNet/IP. Ak je pripojenie povolené, môžete vybrať úkon, ktorý sa vykoná v prípade, že program stratí spojenie so skenovacím zariadením EtherNet/IP.

### Povoliť Ethernet/IP

Takto povolíte funkciu Ethernet/IP v PolyScope X.

1. V pravom hornom rohu obrazovky ťuknite na rozbaľovaciu ponuku a potom na položku Nastavenia.
2. V ponuke na ľavej strane v časti Zabezpečenie ťuknite na položku Služby.
3. Ťuknutím na tlačidlo Profinet zapnete Profinet.



**Používanie siete** Nájdi funkcie Ethernet/IP v systéme PolyScope X:

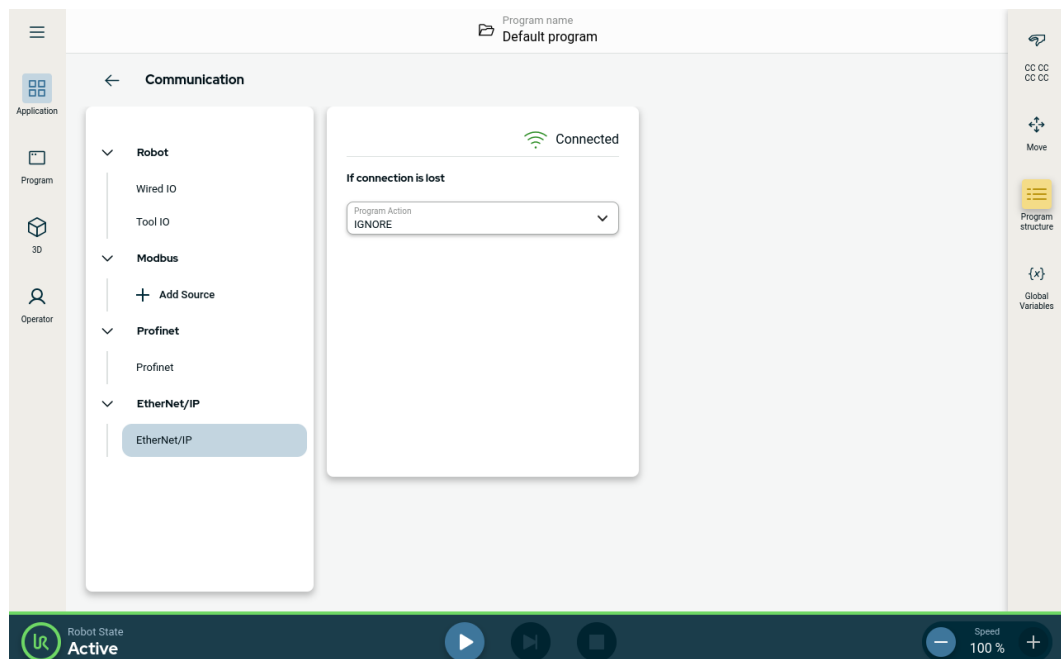
**Ethernet/IP** V ľavom záhlaví aplikácie PolyScope X.

1. Ťuknite na ikonu aplikácie.
2. Vyberte príslušnú akciu zo zoznamu.

**Ignorovať** PolyScope X nebude na prerušenie pripojenia EtherNet/IP nijako reagovať a program bude bežať ďalej.

**Pozastaviť** PolyScope X preruší súčasný program. Program pokračuje tam, kde sa zastavil.

**Zastaviť** PolyScope X zastaví súčasný program.



V pravom hornom rohu tejto obrazovky môžete vidieť stav Ethernet/IP.

**Pripojené** Robot je pripojený k Ethernetu/IP skenera.

**Žiaden skener** Ethernet/IP je spustený, ale k robotovi nie je pripojené žiadne zariadenie cez Ethernet/IP.

**Zakázané** Ethernet/IP nie je povolený.

## 12.2. Profinet

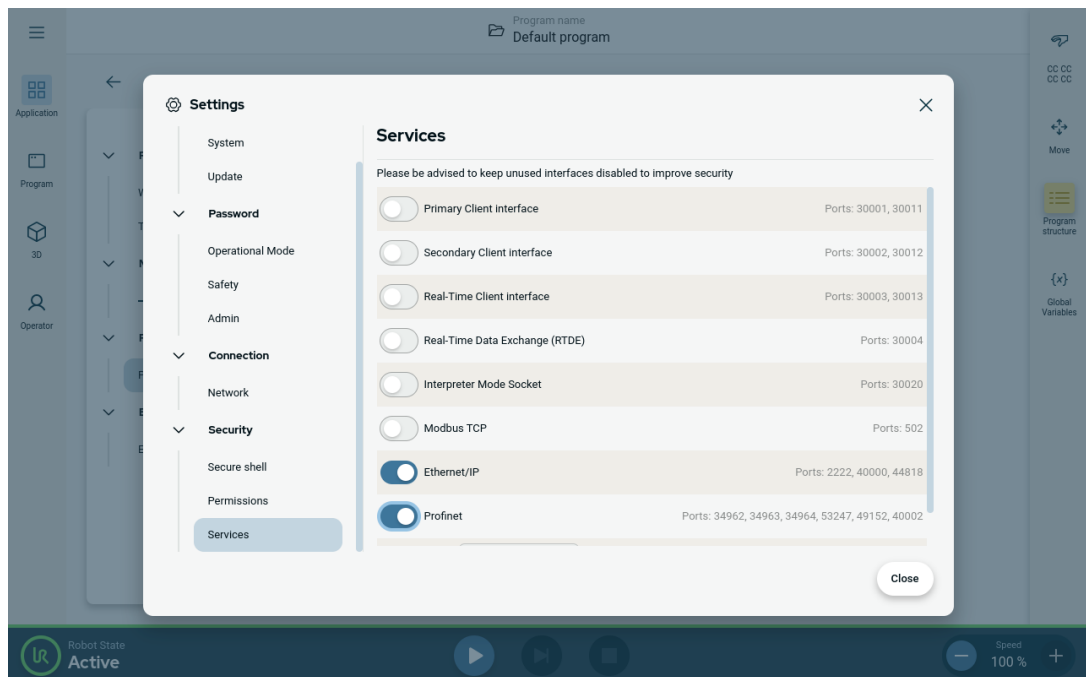
### Popis

Sieťový protokol PROFINET umožňuje alebo zakazuje pripojenie robota k priemyslovému ovládaču PROFINET IO. Ak je pripojenie povolené, môžete vybrať akciu, ktorá nastane, keď program stratí pripojenie PROFINET IO-Controller.

## Povoliť Profinet

Takto povolíte funkciu Profinet v PolyScope X.

1. V pravom hornom rohu obrazovky ťuknite na rozbaľovaciu ponuku a potom na položku Nastavenia.
2. V ponuke na ľavej strane v časti Zabezpečenie ťuknite na položku Služby.
3. Ťuknutím na tlačidlo Profinet zapnete Profinet.



**Používanie siete Profinet**

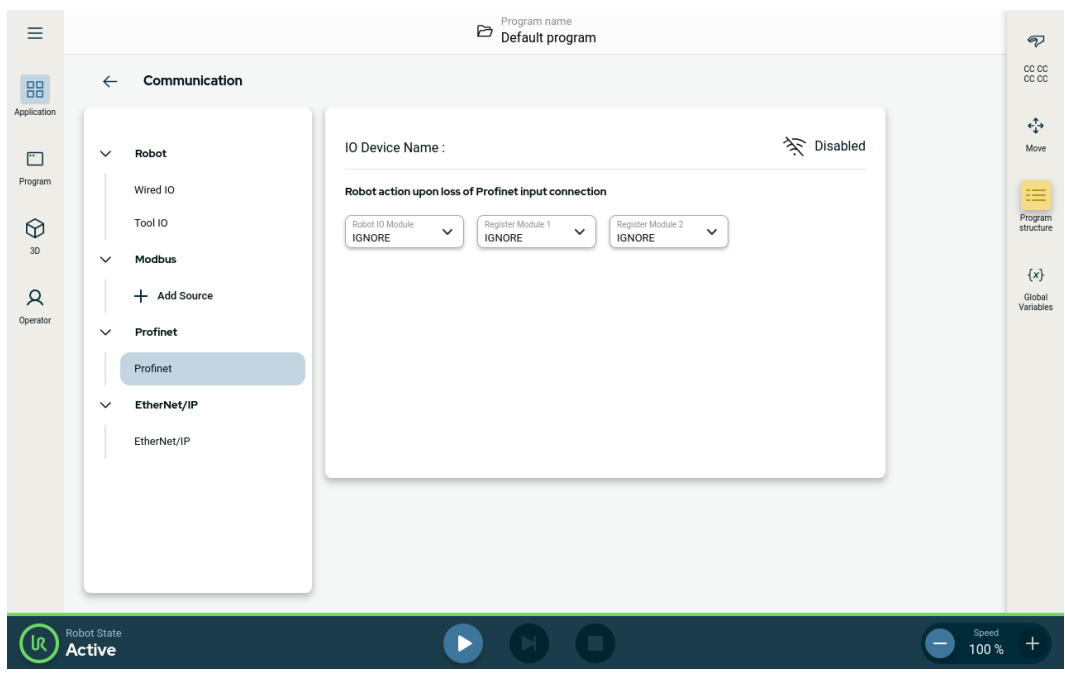
Nájdite funkcie profinetu v systéme PolyScope X:

V ľavom záhlaví aplikácie PolyScope X.

1. Ťuknite na ikonu aplikácie.
2. V ľavej ponuke vyberte položku Profinet.

Vyberte príslušnú akciu zo zoznamu:

Ignorovať	PolyScope X nebude na prerušenie pripojenia Profinet nijako reagovať a program bude bežať ďalej.
Pozastaviť	PolyScope X preruší súčasný program. Program pokračuje tam, kde sa zastavil.
Zastaviť	PolyScope X zastaví súčasný program.

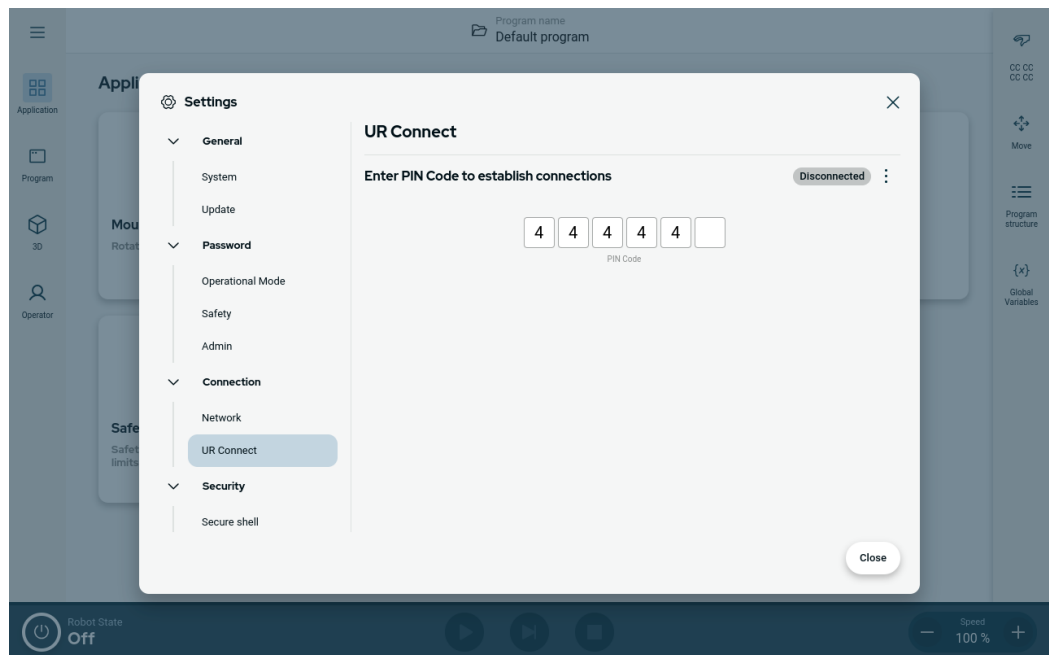


## 12.3. UR Connect

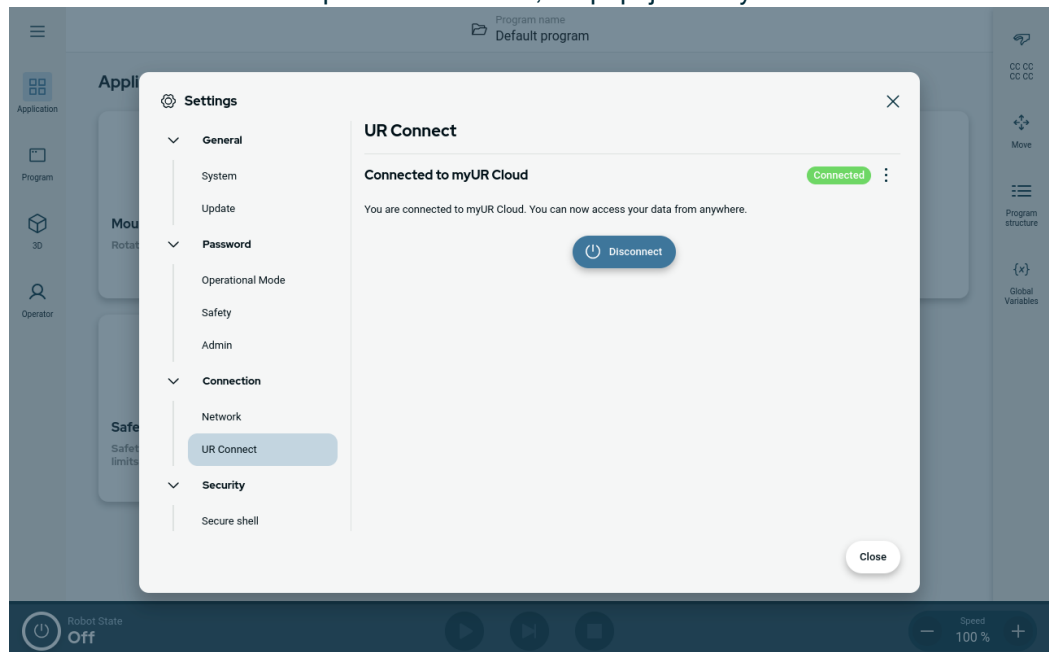
### Pripojenie PolyScope X k službe myUR Cloud

Musíte pripojiť softvér PolyScope X k službe myUR Cloud. Kód PIN musíte nájsť vo svojom účte myUR.

1. Prejdite na Nastavenia.
2. Prejdite na UR Connect.
3. Stlačte tlačidlo „Pripojiť“ na hlavnej stránke UR Connect.
4. Pridajte svoj PIN kód z myUR.

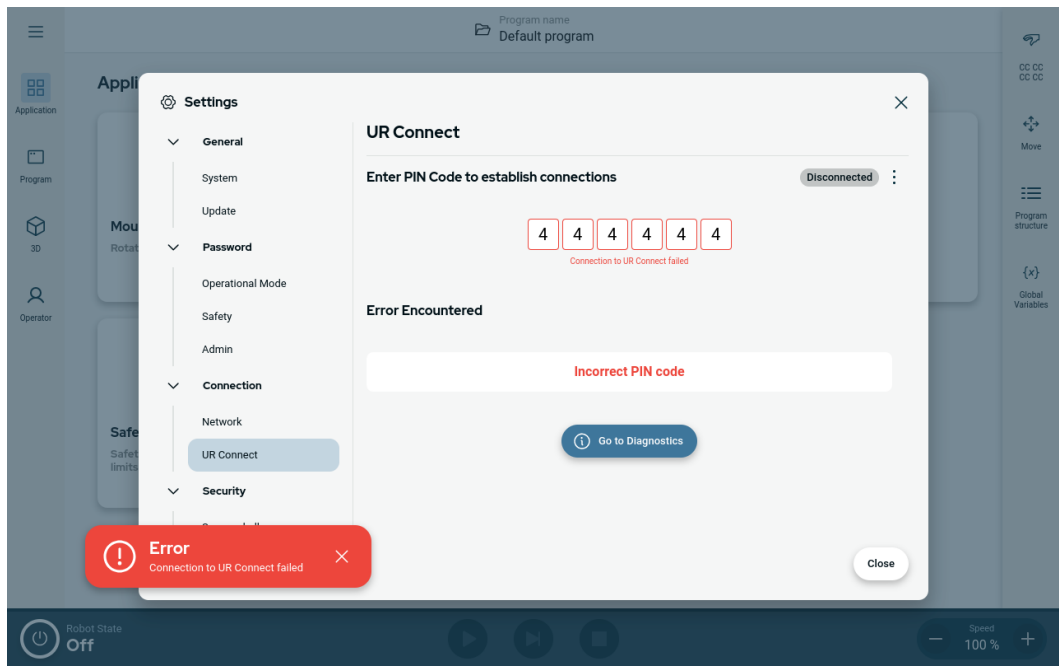


Keď uvidíte zelenú ikonu v pravom rohu okna, ste pripojení k myUR Cloud.



**Neúspešné pripojenie**

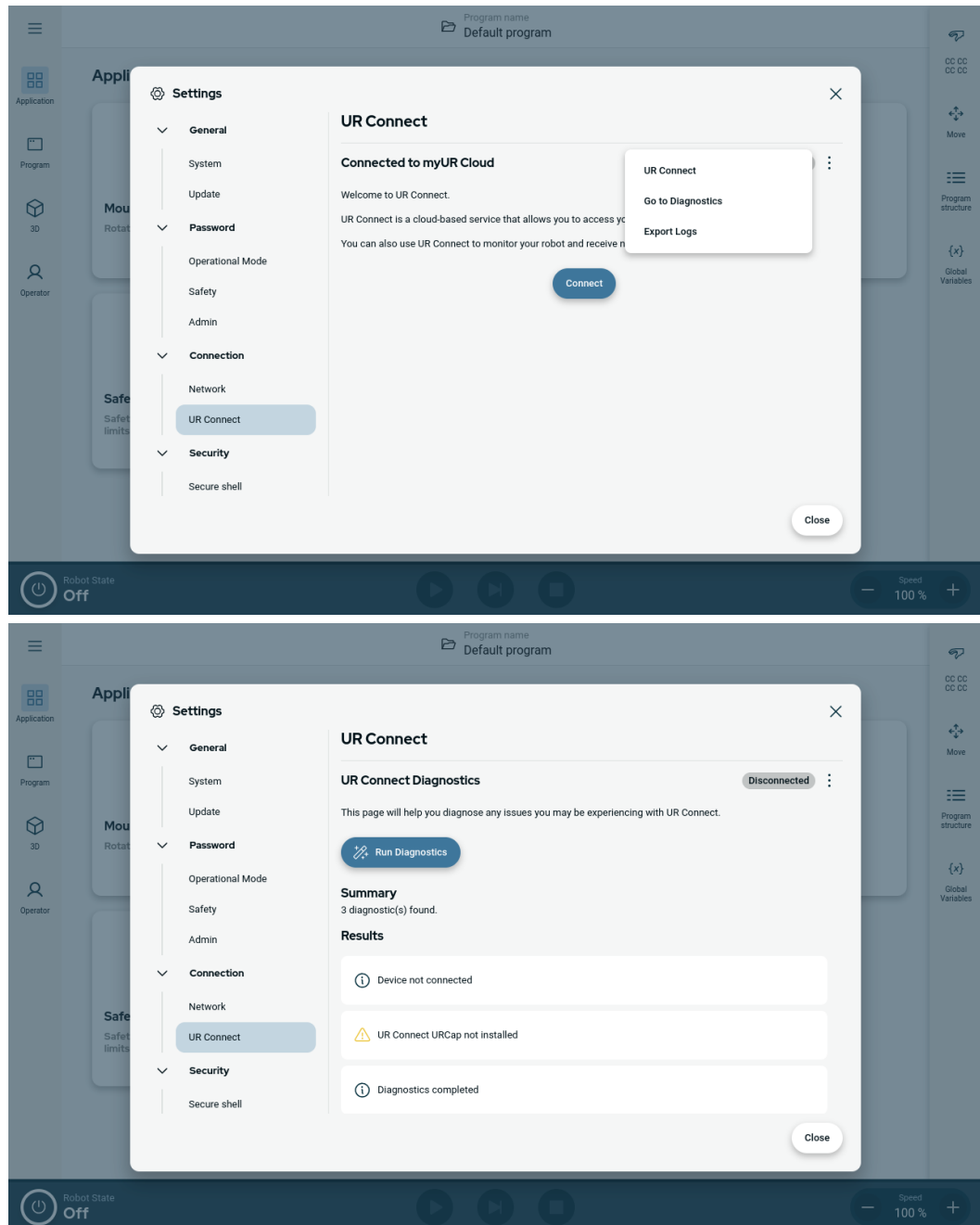
Ak sa zobrazí hlásenie „Nesprávny kód PIN“, skontrolujte svoj kód PIN z myUR.



## Diagnostika

Ak sa pri aktívnej funkcii UR Connect vyskytnú neočakávané udalosti, môžete prejsť do časti Diagnostika.

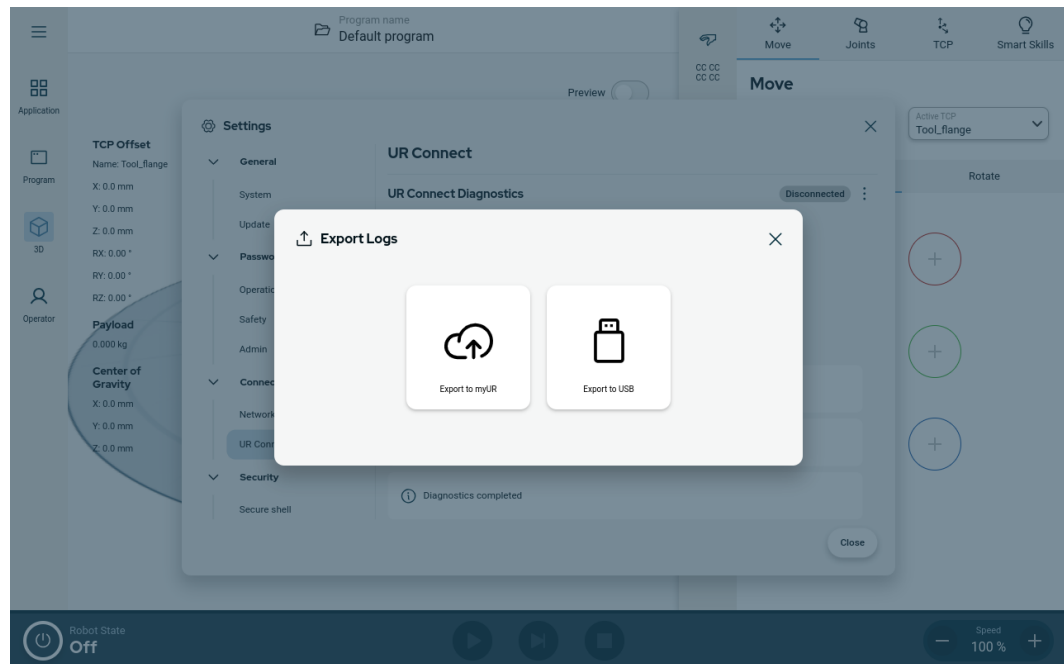
1. Prejdite na Nastavenia.
2. Prejdite na UR Connect.
3. Kliknite na ponuku v pravom hornom rohu.
4. Vyberte „Diagnostika“.



## Exportovať protokoly

Protokoly UR Connect je možné exportovať z vášho softvéru PolyScope X.

1. Prejdite na Nastavenia.
2. Prejdite na UR Connect.
3. Kliknite na ponuku v pravom hornom rohu.
4. Vyberte možnosť „Exportovať protokoly“
5. Vyberte možnosť „Exportovať do myUR“ alebo „Exportovať do USB“.



## 13. Hodnotenie rizika

---

### Popis

Posúdenie rizík je požiadavka, ktorá sa musí vykonať v prípade žiadosti. Za posúdenie rizika aplikácie je zodpovedný integrátor. Používateľ môže byť aj integrátorom.

Robot je čiastočne dokončený stroj, a preto bezpečnosť použitia robota závisí od nástroja/koncového efektora, prekážok a iných strojov. Strana vykonávajúca integráciu musí pri posudzovaní rizík používať normy ISO 12100 a ISO 10218-2. Technická špecifikácia ISO/TS 15066 môže poskytnúť ďalšie usmernenia pre spolupracujúce aplikácie. Pri hodnotení rizík treba zvážiť všetky postupy počas celej doby životnosti použitia robota, okrem iného aj:

- Učenie robota počas nastavovania a vývoja jeho aplikácie
- riešenie problémov a údržbu;
- Bežná prevádzka aplikácie robota

Hodnotenie rizík sa musí vykonať **pred** prvým spustením aplikácie robota. Hodnotenie rizika je iteratívny proces. Po fyzickej inštalácii robota skontrolujte pripojenia a potom dokončíte integráciu. Súčasťou hodnotenia rizík je určenie nastavení bezpečnostnej konfigurácie, ako aj potreby dodatočných núdzových zastavení a/alebo iných ochranných opatrení potrebných pre konkrétnu aplikáciu robota.

---

### Nastavenia bezpečnostnej konfigurácie

Určenie správnych nastavení konfigurácie bezpečnosti je mimoriadne dôležitou súčasťou vývoja aplikácií robota. Neoprávnenému prístupu k bezpečnostnej konfigurácii je potrebné zabrániť povolením a nastavením ochrany heslom.



#### VAROVANIE

Ak nenastavíte ochranu heslom, môže dôjsť k zraneniu alebo smrti v dôsledku úmyselných alebo neúmyselných zmien konfiguračných nastavení.

- Vždy nastavte ochranu heslom.
- Nastavte program na správu hesiel tak, aby prístup mali len osoby, ktoré rozumejú účinku zmien.

Niektoré bezpečnostné funkcie sú zámerne navrhnuté pre kolaboratívne použitia robota. Tieto sú konfigurovateľné prostredníctvom nastavení bezpečnostnej konfigurácie. Používajú sa na riešenie rizík identifikovaných v hodnotení rizík aplikácie.

Nasledujúci limit robota a ako taký môže ovplyvniť prenos energie na osobu ramenom robota, koncovým efektorom a obrobkom.

- **Obmedzenie sily a výkonu:** Používa sa na zníženie upínacích síl a tlakov, ktorými robot pôsobí v smere pohybu v prípade kolízie medzi robotom a operátorom.
- **Obmedzenie hybnosti:** Používa sa na zníženie vysokej prechodnej energie a nárazovej sily v prípade kolízie medzi robotom a operátorom spomalením rýchlosti robota.
- **Obmedzenie rýchlosti:** Používa sa na zabezpečenie rýchlosti nižšej, ako je nakonfigurovaný limit.

Nasledujúce nastavenia orientácie sa používajú na zabránenie pohybu a zníženie vystavenia osoby ostrým hranám a výčnelkom.

- **Obmedzenie polohy kĺbov, lakťov a nástrojov/koncových efektorov:** Používa sa na zníženie rizík spojených s určitými časťami tela: Vyhnite sa pohybu smerom k hlave a krku.
- **Obmedzenie orientácie nástroja/koncového efektora:** Používa sa na zníženie rizík spojených s určitými oblasťami a vlastnosťami nástroja/koncového efektora a obrobku: Zabráni sa ostrým hranám smerujúcim k operátorovi tým, že sa ostré hrany otočia smerom dovnútra robota.

**Zastavenie rizík výkonnosti** Niektoré bezpečnostné funkcie sú zámerne navrhnuté pre akúkoľvek aplikáciu robota. Tieto funkcie sú konfigurovateľné prostredníctvom nastavení bezpečnostnej konfigurácie. Používajú sa na riešenie rizík spojených so zastavením výkonu aplikácie robota.

Nasledujúce obmedzenia času zastavenia robota a brzdnej dráhy zabezpečia, že k zastaveniu dôjde pred dosiahnutím nakonfigurovaných limitov. Obe nastavenia automaticky ovplyvňujú rýchlosť robota, aby nedošlo k prekročeniu limitu.

- **Časový limit zastavenia:** Slúži na obmedzenie času zastavenia robota.
- **Omedzenie vzdialenosti zastavenia:** Slúži na obmedzenie brzdnej dráhy robota.

Ak sa použije niektorý z uvedených spôsobov, nie je potrebné manuálne vykonávať pravidelné testovanie výkonnosti pri zastavení. Bezpečnostná kontrola robota vykonáva nepretržité monitorovanie.

Ak je robot nainštalovaný v aplikácii robota, kde nie je možné primerane eliminovať nebezpečenstvá alebo dostatočne znížiť riziká použitím zabudovaných bezpečnostných funkcií (napr. pri použití nebezpečného nástroja/koncového efektora alebo nebezpečného procesu), vyžaduje sa zabezpečenie.



#### VAROVANIE

Nevykonanie posúdenia rizika žiadosti môže zvýšiť riziko.

- Vždy vykonajte posúdenie rizika aplikácie pre predvídateľné riziká a rozumne predvídateľné nesprávne použitie.

V prípade spolupracujúcich aplikácií zahŕňa posúdenie rizík predvídateľné riziká spôsobené kolíziami a odôvodnene predvídateľným nesprávnym použitím.

Posúdenie rizík sa týka:

- Závažnosti poškodenia
- Pravdepodobnosti výskytu
- Možnosti vyhnúť sa nebezpečnej situácii

**Potenciálne nebezpečenstvá**

Spoločnosť Universal Robots identifikuje potenciálne významné nebezpečenstvá uvedené nižšie, ktoré musí integrátor zvážiť. Ďalšie významné nebezpečenstvá môžu byť spojené s konkrétnou aplikáciou robota.

- Prepichnutie pokožky ostrými hranami a hrotmi na nástroji/koncovom efektore alebo na konektore nástroja/koncového efektora.
- Prepichnutie pokožky ostrými hranami a hrotmi na blízkych prekážkach.
- Podliatiny v dôsledku kontaktu.
- Podvrtnutie alebo zlomenina kosti v dôsledku nárazu.
- Následky spôsobené uvoľnením skrutiek, ktoré držia rameno robota alebo nástroj/koncový efektor.
- Predmety vypadávajúce z nástroja/koncového efektora alebo odletujúce z neho, napr. v dôsledku slabého uchopenia alebo prerušenia napájania.
- Mylné porozumenie tomu, čo sa ovláda viacerými tlačidlami núdzového zastavenia.
- Nesprávne nastavenie parametrov konfigurácie bezpečnosti.
- Nesprávne nastavenia v dôsledku neoprávnených zmien parametrov konfigurácie bezpečnosti.

## 13.1. Nebezpečenstvo zovretia

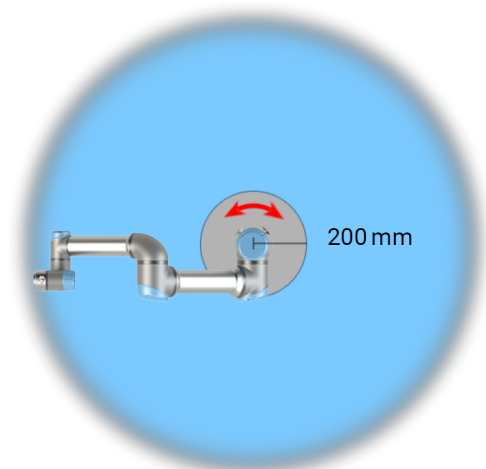
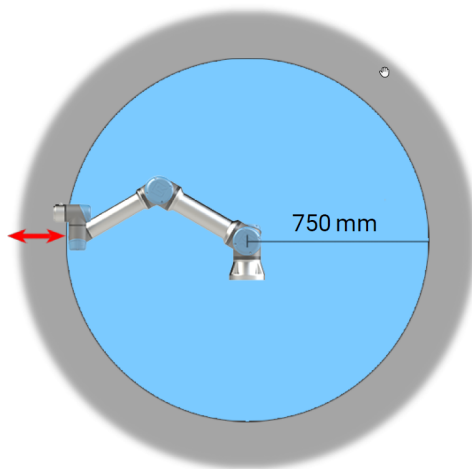
### Popis

Nebezpečenstvu zovretia môžete zabrániť odstránením prekážok v týchto oblastiach, iným umiestnením robota alebo použitím kombinácie bezpečnostných rovín a obmedzení kĺbov na odstránenie nebezpečenstva tým, že sa robot nebude pohybovať v tejto oblasti svojho pracovného priestoru.



### POZOR

Umiestnenie robota v určitých oblastiach môže spôsobiť nebezpečenstvo stlačenia, ktoré môže viesť k poraneniu.



*V dôsledku fyzikálnych vlastností ramena robota si niektoré priestory pracovnej oblasti vyžadujú pozornosť z hľadiska nebezpečenstva zovretia. Jedna oblasť (vľavo) je definovaná pre radiálne pohyby, keď je kĺb zápastia 1 najmenej 750 mm od základne robota. Druhá oblasť (vpravo) je v rozmedzí 200 mm od základne robota, keď sa pohybuje dotykovo.*

## 13.2. Čas zastavenia a vzdialenosť zastavenia

### Popis



#### UPOZORNENIE

Môžete si nastaviť používateľom nastavený nominálny maximálny čas a vzdialenosť zastavenia.

Ak sa použijú nastavenia definované používateľom, rýchlosť programu sa dynamicky prispôbi tak, aby vždy spĺňala zvolené limity.

Grafické údaje poskytnuté pre **kĺb 0 (základňa)**, **kĺb 1 (rameno)** a **kĺb 2 (lakteľ)** platia pre brzdňú dráhu a čas zastavenia:

- Kategória 0
- Kategória 1
- Kategória 2

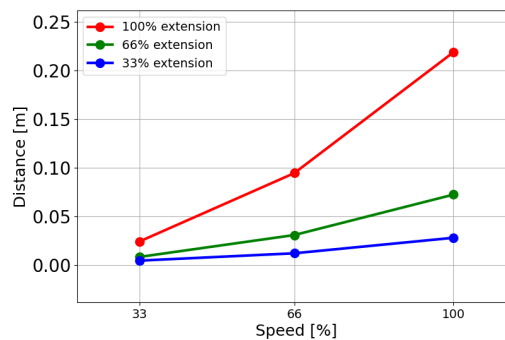
Test **kĺbu 0** sa vykonal pomocou horizontálneho pohybu, pričom os otáčania bola kolmá na zem. Pri testoch **Kĺb 1** a **Kĺb 2** robot sledoval vertikálnu trajektóriu, kde bola os rotácie bola rovnobežná so zemou a zastavenie sa vykonal počas pohybu robota smerom nadol.

Os Y je vzdialenosť od miesta začiatku zastavenia až po konečnú polohu.

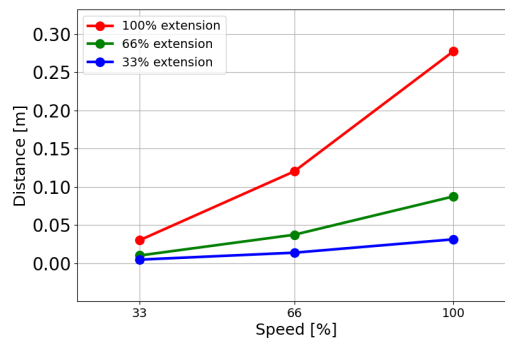
Ťažisko užitočného zaťaženia je na prírubе nástroja.

### Kĺb 0 (ZÁKLADŇA)

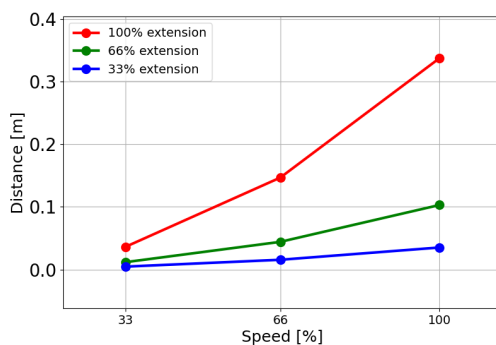
Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 66 % hmotnosti 7,5 kg

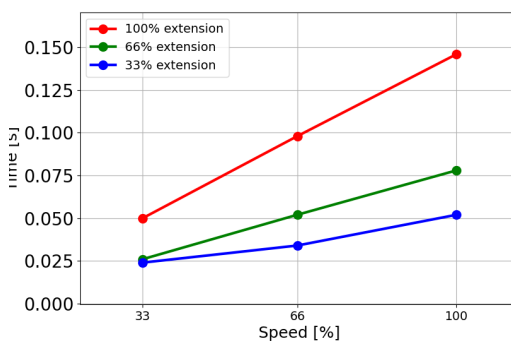


Vzdialenosť zastavenia v metroch pre maximálne užitočné zaťaženie 7,5 kg

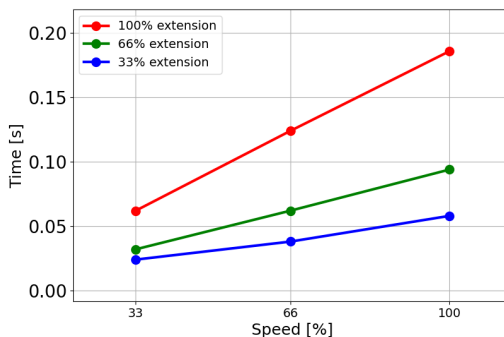


Kľb 0 (ZÁKLADŇA)

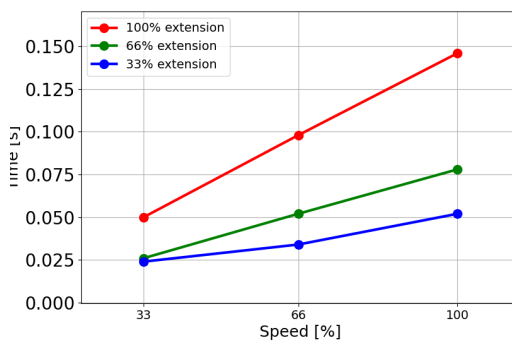
Čas zastavenia v sekundách pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



Čas zastavenia v sekundách pre 66 % hmotnosti 7,5 kg



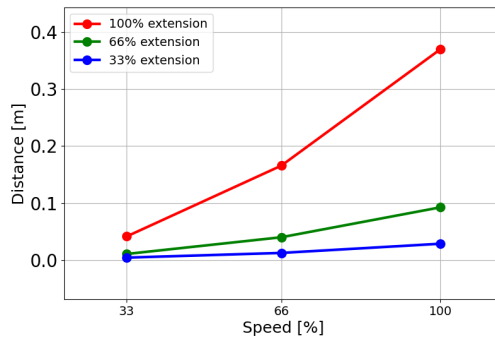
Čas zastavenia v sekundách pre maximálne zaťaženie 7,5 kg



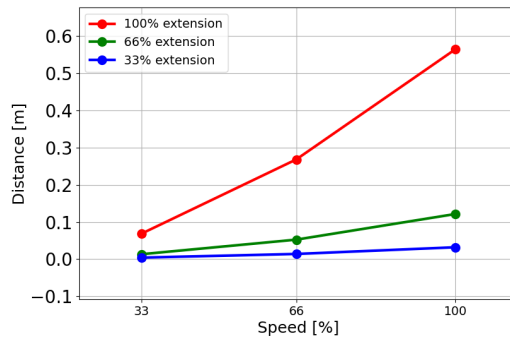
Copyright © 2009-2025 od Universal Robots A/S. Všetky práva vyhradené.

**Kĺb 1  
(RAMENO)**

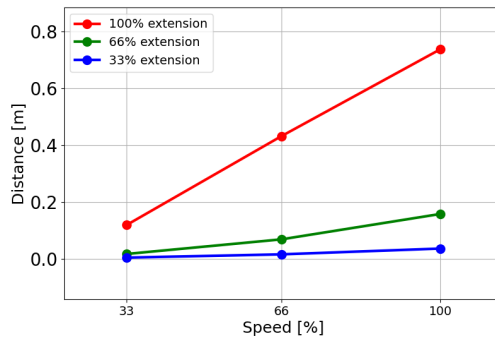
Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



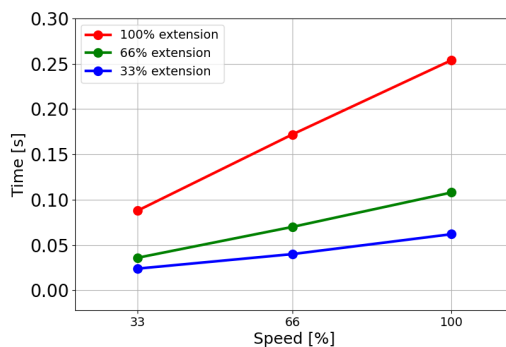
Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 66 % hmotnosti 7,5 kg



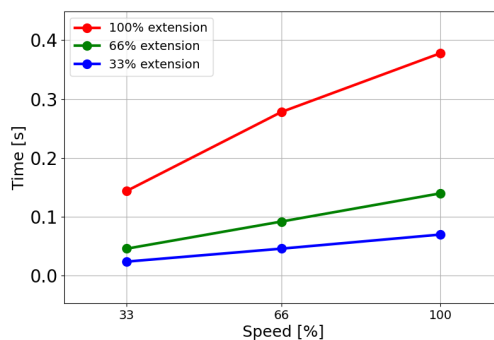
Vzdialenosť zastavenia v metroch pre maximálne užitočné zaťaženie 7,5 kg


**Kĺb 1  
(RAMENO)**

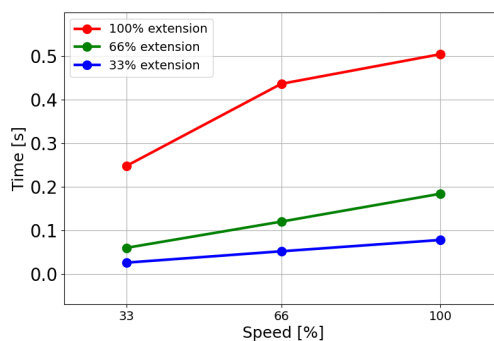
Čas zastavenia v sekundách pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



Čas zastavenia v sekundách pre 66 % hmotnosti 7,5 kg

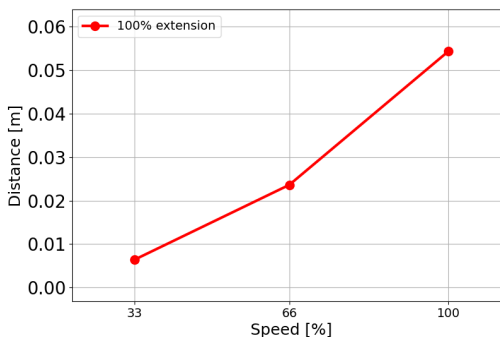


Čas zastavenia v sekundách pre maximálne zaťaženie 7,5 kg

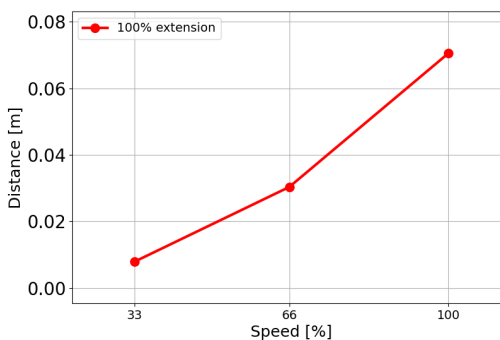


**Kĺb 2 (LAKEŤ)**

Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 33 % hmotnosti 7,5 kg

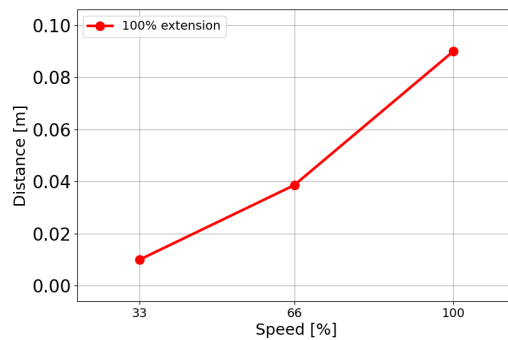


Vzdialenosť zastavenia v metroch pre 66 % hmotnosti 7,5 kg



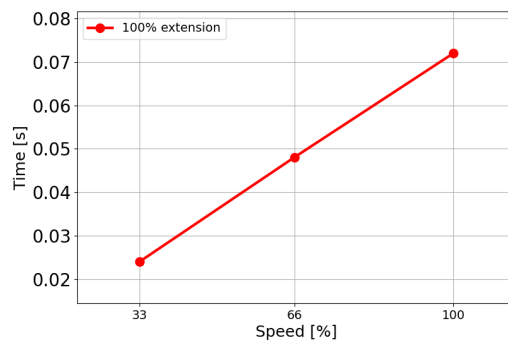
Copyright © 2009-2025 od Universal Robots A/S. Všetky práva vyhradené.

Vzdialenosť zastavenia v metroch pre maximálne užitočné zaťaženie 7,5 kg

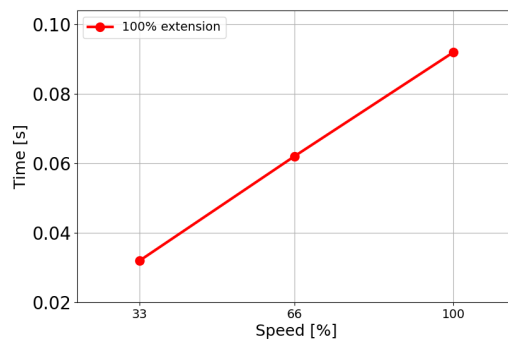


## Kľb 2 (LAKEŤ)

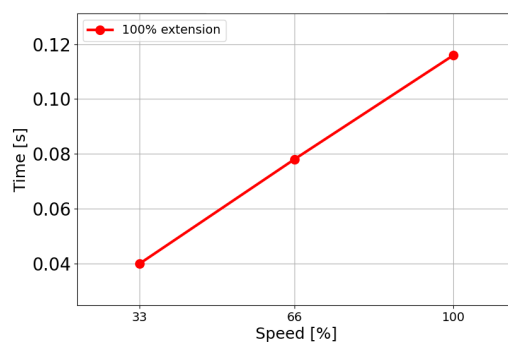
Čas zastavenia v sekundách pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



Čas zastavenia v sekundách pre 33 % hmotnosti 7,5 kg



Čas zastavenia v sekundách pre maximálne zaťaženie 7,5 kg



# 14. Núdzové udalosti

**Popis** Pri riešení núdzových situácií, ako je aktivácia núdzového zastavenia pomocou červeného tlačidla, postupujte podľa týchto pokynov. V tejto časti je tiež opísaný spôsob ručného presunu systému bez napájania.

## 14.1. Núdzové zastavenie

**Popis** Núdzové zastavenie alebo E-stop je červené tlačidlo umiestnené na ručnom prenosnom termináli. Stlačením tlačidla núdzového zastavenia okamžite zastavíte všetky pohyby robota. Aktivácia tlačidla núdzového zastavenia spôsobí zastavenie kategórie 1 (IEC 60204-1).  
Núdzové zastavenia nie sú bezpečnostnými opatreniami (ISO 12100).

Núdzové zastavenia sú doplnkovými ochrannými opatreniami, ktoré nie sú určené na prevenciu zranenia. Posúdenie rizík aplikácie robota určuje, či sú potrebné ďalšie núdzové vypínače. Funkcia núdzového zastavenia a ovládacie zariadenie musia byť v súlade s normou ISO 13850.

Po aktivácii núdzového zastavenia sa tlačidlo v tomto nastavení zaistí. Preto sa pri každej aktivácii núdzového zastavenia musí ručne resetovať na tlačidlo, ktorým bolo zastavenie spustené.

Pred resetovaním tlačidla núdzového zastavenia musíte vizuálne identifikovať a posúdiť dôvod, prečo došlo k prvej aktivácii. Vyžaduje sa vizuálne posúdenie všetkých zariadení v aplikácii. Po vyriešení problému resetujte tlačidlo núdzového zastavenia.

### Na resetovanie tlačidla núdzového zastavenia

1. Držte tlačidlo a otáčajte v smere hodinových ručičiek, kým sa západka neuvoľní.  
Mali by ste cítiť, keď sa západka uvoľní, čo znamená, že tlačidlo je resetované.
2. Overte situáciu a či je potrebné resetovať núdzové zastavenie.
3. Po resetovaní núdzového zastavenia obnovte napájanie robota a obnovte prevádzku.

## 14.2. Pohyb bez pohonu

### Popis

V prípade núdze, keď je napájanie robota nemožné alebo nežiaduce, môžete pre pohyb ramena robota použiť nútený spätný chod.

Vynútený spätný chod si vyžaduje, aby ste na rameno robota silno zatlačili alebo ho potiahli, aby sa kĺb pohol. Pri väčších ramenách robota môže byť na pohyb kĺbu zapojených viac ako jedna osoba.

Brzda každého kĺbu má treciu spojku, ktorá umožňuje pohyb pod vplyvom vysokého núteného momentu. Nútený spätný chod si vyžaduje veľkú silu a na pohyb robota môže byť potrebná jedna alebo viac osôb.

V upínacích situáciách sa vyžaduje, aby nútený spätný chod vykonávali dve alebo viaceré osoby. V niektorých situáciách sú na demontáž ramena robota potrebné dve alebo viac osôb.

Personál, ktorý používa robota UR, má byť vyškolený na reakciu na núdzové udalosti. Pri integrácii sa poskytnú doplňujúce informácie.



### VAROVANIE

Riziko spôsobené zlomením alebo pádom nepodopretého ramena robota môže spôsobiť zranenie alebo smrť.

- Počas núdzovej udalosti robota nerozoberajte.
- Pred odpojením napájania podprite rameno robota.



### UPOZORNENIE

Ručné premiestňovanie ramena robota je určené len na núdzové a servisné účely. Zbytočné premiestňovanie ramena robota môže viesť k poškodeniu majetku.

- Nepohybujte kĺbom o viac ako 160 stupňov, aby sa zabezpečilo, že robot nájde svoju pôvodnú fyzickú polohu.
- Nehýbte žiadnym kĺbom viac, ako je potrebné.

## 14.3. Prevádzkový režim

### Popis

Prístup k rôznym režimom a ich aktivácia sa vykonáva pomocou Prenosného terminálu alebo Servera ovládacieho panela. Ak je integrovaný externý volič režimov, ovláda režimy - nie PolyScope alebo Server ovládacieho panela.

**Automatický režim** Po aktivácii tohto režimu môže robot vykonávať iba program vopred definovaných úloh. Programy a inštalácie nemôžete upravovať ani ukladať.

**Manuálny režim** Po aktivácii tohto režimu môžete robot naprogramovať. Môžete upravovať a ukladať programy a inštalácie. Rýchlosti používané v manuálnom režime musia byť obmedzené, aby sa zabránilo zraneniu. Keď robot pracuje v manuálnom režime, osoba sa môže nachádzať v dosahu robota. Rýchlosť musí byť obmedzená na hodnotu, ktorá je vhodná na posúdenie rizika aplikácie.



#### VAROVANIE

Zranenie môže nastať, ak je použitá rýchlosť, zatiaľ čo robot pracuje v manuálnom režime, príliš vysoká.

**Režim obnovy** Tento režim sa aktivuje, keď sa poruší bezpečnostný limit zo sady aktívnych limitov, rameno robota vykoná kategóriu zastavenia 0. Ak je porušený aktívny bezpečnostný limit, ako napr. limit polohy kĺbu alebo bezpečnostná hranica, už pri spúšťaní ramena robota, rameno sa spustí v režime Obnova. To umožňuje pohyb ramena robota späť v rámci bezpečnostných limitov. V režime obnovy je pohyb ramena robota limitovaný pevným súborom limitov, ktoré sa nedajú upraviť na mieru.

**Manuálny režim vysokej rýchlosti** Ak je tento režim povolený, môžete dočasne prekročiť predvolený limit rýchlosti nástroja a kĺbu.

Ak je trojpolohové pomocné zariadenie nakonfigurované a buď uvoľnené (nestlačené), alebo úplne stlačené, robot v manuálnom režime vykoná ochranné zastavenie.

Pri prepnutí z automatického režimu na manuálny režim bude pohyb robota možný až po uvoľnení a opätovnom stlačení trojpolohového pomocného zariadenia. Keď používate Manuálny režim vysokej rýchlosti, na obmedzenie pohyblivého priestoru robota použite bezpečnostné obmedzenia kĺbov alebo bezpečnostné roviny.



#### UPOZORNENIE

Po piatich minútach nečinnosti sa rýchlostný limit obnoví na predvolenú hodnotu.

### Zapnutie manuálneho režimu vysokej rýchlosti

1. Ťuknite na časť **Aplikácia** a vyberte možnosť **Bezpečnosť**.
2. Prístup na stránku trojpolohového pomocného zariadenia.
3. Na stránke posunutím tlačidla aktivujte manuálny režim vysokej rýchlosti.

## Prepínanie režimov

Prevádzkový režim	Manuálne	Automaticky
Posuvník rýchlosti	x	x
Robotom pohybujete tlačidlami +/- na karte Pohyb	x	
Voľný chod	x	
Vykonať programy	Znížená rýchlosť**	x
Úprava a uloženie programu	x	

\*Ak je zapnuté napájanie nástroja, začne sa 400 ms čas mäkkého štartu, ktorý pri štarte umožní pripojenie kapacitnej záťaže 8000 uF k napájaniu nástroja. Zapájanie kapacitnej záťaže za chodu je zakázané.

\*\*Ak je nakonfigurované trojpolohové pomocné zariadenie a nie je aktivovaný Manuálny režim vysokej rýchlosti, robot pracuje pri manuálnej zníženej rýchlosti



## VAROVANIE

- Pred výberom automatického režimu treba všetky pozastavené bezpečnostné zábrany znovu zapnúť.
- Ak je to možné, manuálny režim sa používa len v prípade, že sa všetky osoby nachádzajú mimo chráneného priestoru.
- Ak sa používa externý volič režimu, musí byť umiestnený mimo chráneného priestoru.
- V automatickom režime nesmie nikto vstúpiť do chráneného priestoru ani sa v ňom nachádzať, pokiaľ sa nepoužíva zabezpečenie alebo pokiaľ nie je spolupracujúca aplikácia overená pre obmedzenie výkonu a sily (PFL).

## Trojpolohové povolujúce zariadenie

Ak sa používa trojpolohové pomocné zariadenie a robot je v manuálnom režime, pohyb vyžaduje stlačenie trojpolohového pomocného zariadenia do stredovej polohy. Trojpolohové pomocné zariadenie nemá žiadny účinok v automatickom režime.



## UPOZORNENIE

- Niektoré veľkosti robotov UR nemusia byť vybavené trojpolohovým pomocným zariadením. Ak sa pri hodnotení rizík vyžaduje povolujúce zariadenie, musí sa použiť prenosný terminál 3PE.

Na programovanie sa odporúča prenosný terminál 3PE (3PE TP). Ak sa v chránenom priestore v manuálnom režime môže nachádzať ďalšia osoba, je možné integrovať ďalšie zariadenie a nakonfigurovať ho na používanie ďalšou osobou.

**Prepínane režimov**

Ak chcete prepínať medzi režimami, v pravom záhlaví vyberte ikonu profilu a zobrazte sekciu Režim.

- Automatický indikuje, že je prevádzkový režim robota nastavený na Automatický.
- Manuálny indikuje, že je prevádzkový režim robota nastavený na Manuálny.

PolyScope X je automaticky v manuálnom režime, ak je zapnutá konfigurácia bezpečnostných V/V s trojpolohovým pomocným zariadením.

---

# 15. Preprava

- Popis**
- Prepravujte robota iba v originálnom balení. Ak máte v pláne v budúcnosti robota premiestňovať, baliaci materiál uchovajte na suchom mieste. Pri presune robota z obalu na miesto montáže držte obidve rúry ramena robota zároveň. Držte robota na jeho mieste, kým sa pevne neutiahnu všetky montážne skrutky na základni robota. Riadiacu skrinku zdvíhajte za rúčku.



## VAROVANIE

Nesprávne zdvíhacie techniky alebo používanie nesprávneho zdvíhacieho zariadenia môžu viesť k zraneniu.

- Pri zdvíhaní zariadenia sa vyhnite preťaženiu chrbta alebo iných častí tela.
- Používajte vhodné zdvíhacie zariadenie.
- Musia byť dodržané všetky regionálne a národné pokyny pre zdvíhanie.
- Robota montujte podľa montážnych pokynov.



## UPOZORNENIE

Ak sa robot prepravuje ako zmontovaná jednotka s akýmkoľvek externým zariadením, platí nasledujúce:

- Preprava robota bez jeho pôvodného obalu zruší všetky záruky od spoločnosti Universal Robots A/S.
- Ak je robot počas prepravy pripojený k aplikácii / inštalácii tretej strany, prečítajte si odporúčania pre prepravu robota bez pôvodného prepravného obalu.

- Obmedzujúca doložka**
- Spoločnosť Universal Robots nie je zodpovedná za akékoľvek škody spôsobené prepravou zariadenia. Pozrite si odporúčania pre prepravu bez obalu na [universal-robots.com/manuals](https://universal-robots.com/manuals)

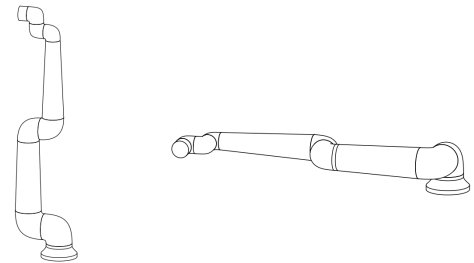
- Popis**
- Universal Robots vždy odporúča prepravovať robota v pôvodnom obale. Tieto odporúčania sú napísané na zníženie nežiaducich vibrácií v spojoch a brzdových systémoch a zníženie otáčania kĺbov. Ak sa robot prepravuje bez pôvodného obalu, postupujte podľa nasledujúcich pokynov:
- Robot čo najviac zložte - nepremiestňujte ho do polohy singularity.
  - Presuňte ťažisko robota čo najbližšie k základni.
  - Pripevnite každú trubicu k pevnému povrchu na dvoch rôznych miestach trubice.
  - Pripevnený koncový efektor pevne zaistite v 3 osiach.

## Preprava

Robot čo najviac zložte.



Neprepravujte vysunuté.  
(poloha singularity)



Pripevnite trubice k pevnému povrchu.  
Zaistite pripojený koncový efektor v 3 osiach.



## 15.1. Skladovanie prenosného terminálu

### Popis

Obsluha musí mať jasnú predstavu o tom, čo ovplyvní stlačenie tlačidla e-Stop na prenosnom termináli. Napríklad pri inštalácii viacerých robotov môže dôjsť k zámene. Malo by byť jasné, či e-Stop na prenosnom termináli zastaví celé zariadenie alebo len pripojeného robota.

Ak by mohlo dôjsť k zámene, uložte Prenosný terminál tak, aby tlačidlo e-Stop nebolo viditeľné alebo použiteľné.

# 16. Údržba a oprava

**Popis** Všetky údržbárske práce, kontroly a kalibrácia sa musia vykonávať v súlade so všetkými bezpečnostnými pokynmi v tejto príručke, UR Service Manual a v súlade s miestnymi požiadavkami. Opravy by mala vykonávať iba spoločnosť Universal Robots. Opravy môžu vykonávať vyškolené osoby určené klientom za predpokladu, že sa budú riadiť servisnou príručkou.

**Bezpečnosť pri údržbe** Účelom údržby a opráv je zabezpečiť, aby systém fungoval podľa očakávania. Pri práci na ramene robota alebo riadiacej skrinke musíte dbať na nižšie uvedené postupy a upozornenia.



## VAROVANIE

Nedodržanie ktoréhokoľvek z nižšie uvedených bezpečnostných postupov môže mať za následok zranenie.

- Odpojte hlavný napájací kábel zo spodnej časti riadiacej skrinky, aby ste sa uistili, že je úplne bez napájania. Vypnite všetky ostatné zdroje energie pripojené k ramenu robota alebo riadiacej skrinke. Prijmite potrebné opatrenia, aby sa zabránilo, že ďalšie osoby zapnú napájanie systému počas opráv.
- Pred opätovným zapnutím napájania systému skontrolujte uzemnenie.
- Pri demontáži súčastí ramena robota alebo riadiacej skrinky dodržiavajte predpisy ESD.
- Zabráňte vniknutiu vody a prachu do ramena robota alebo riadiacej skrinky.

**Bezpečnosť pri údržbe****VAROVANIE**

Ak nenecháte priestor na umiestnenie riadiacej skrinky s úplne otvorenými dvierkami, môže dôjsť k úrazu.

- Zabezpečte aspoň 915 mm priestoru na úplné otvorenie dvierok riadiacej skrinky, aby bol možný prístup na servis.

**VAROVANIE: ELEKTRINA**

Rýchla demontáž napájacieho zdroja Riadiacej skrinky po vypnutí môže mať za následok zranenie v dôsledku elektrického nebezpečenstva.

- Vyhnite sa demontáži napájacieho zdroja vo vnútri riadiacej skrinky, pretože v týchto napájacích zdrojoch môže byť niekoľko hodín po vypnutí riadiacej skrinky prítomné vysoké napätie (až 600 V).

Po odstránení porúch, údržbe a opravách zabezpečte, aby boli splnené bezpečnostné požiadavky. Dodržiavať vnútroštátne alebo regionálne predpisy o bezpečnosti práce. Testuje a overuje sa aj správna funkčnosť všetkých nastavení bezpečnostných funkcií.

## 16.1. Testovanie výkonu zastavenia

**Popis**

Pravidelne testujte, či sa neznižil výkon zastavenia. Predĺženie času zastavenia môže vyžadovať úpravu zabezpečenia, prípadne zmeny v inštalácii. Ak sa používajú bezpečnostné funkcie času zastavenia a/alebo brzdné dráhy, ktoré sú základom stratégie znižovania rizika, nie je potrebné monitorovať ani testovať účinnosť zastavenia. Robot vykonáva nepretržité monitorovanie.

## 16.2. Čistenie a kontrola ramena robota

**Popis**

V rámci pravidelnej údržby je možné rameno robota čistiť v súlade s odporúčaním v tejto príručke a miestnymi požiadavkami.

**Spôsoby  
čistenia**

Ak chcete odstrániť prach, nečistoty alebo olej na ramene robota a/alebo prenosnom termináli, jednoducho použite handričku spolu s jedným z nižšie uvedených čistiacich prostriedkov.

**Príprava povrchu:** Pred použitím nižšie uvedených roztokov môže byť potrebné pripraviť povrch odstránením všetkých voľných nečistôt alebo úlomkov.

**Čistiace prostriedky:**

- Voda
- 70 % izopropylalkohol
- 10 % etanol
- 10 % Rozpúšťadlová nafta (použite na odstránenie mastnoty.)

**Použitie:** Roztok sa zvyčajne nanáša na povrch, ktorý je potrebné vyčistiť, pomocou rozprašovača, štetca, špongie alebo handry. Môže sa aplikovať priamo alebo ďalej riediť v závislosti od úrovne znečistenia a typu čisteného povrchu.

**Miešanie:** V prípade odolných škvŕn alebo silne znečistených oblastí sa môže roztok miešať pomocou kefy, drôtenky alebo iných mechanických prostriedkov, ktoré pomôžu uvoľniť nečistoty.

**Čas pôsobenia:** Ak je to potrebné, roztok sa nechá na povrchu pôsobiť až 5 minút, aby prenikol a účinne rozpustil nečistoty.

**Oplachovanie:** Po uplynutí času pôsobenia sa povrch zvyčajne dôkladne opláchnie vodou, aby sa odstránili rozpustené nečistoty a zvyšky čistiaceho prostriedku. Je nevyhnutné zabezpečiť dôkladné opláchnutie, aby sa zabránilo poškodeniu alebo ohrozeniu bezpečnosti akýmikoľvek zvyškami.

**Sušenie:** Na záver sa vyčistený povrch môže nechať uschnúť na vzduchu alebo vysušiť pomocou uterákov.

**VAROVANIE**

NEPOUŽÍVAJTE BIELIDLO v žiadnom zriedenom čistiacom roztoku.



### VAROVANIE

Mazivo je dráždivé a môže spôsobiť alergickú reakciu. Kontakt, vdýchnutie alebo požitie môže spôsobiť ochorenie alebo zranenie. Aby ste predišli ochoreniu alebo zraneniu, dodržiavajte nasledujúce pokyny:

- PRÍPRAVA:
  - Uistite sa, že priestor je dobre vetraný.
  - V blízkosti robota a čistiacich prostriedkov sa nesmú nachádzať žiadne potraviny ani nápoje.
  - Zabezpečte, aby sa v blízkosti nachádzala stanica na vyplachovanie očí.
  - Zabezpečte potrebné osobné ochranné prostriedky (rukavice, ochrana očí)
- NOSTE:
  - Ochranné rukavice: Rukavice odolné voči olejom (nitril) nepriepustné a odolné voči produktu.
  - Odporúča sa ochrana očí, aby sa zabránilo náhodnému kontaktu maziva s očami.
- NEPREHĽTAJTE.
- V prípade
  - kontaktu s pokožkou umyte vodou a jemným čistiacim prostriedkom
  - kožnej reakcie vyhľadajte lekársku pomoc
  - kontaktu s očami použite stanicu na vyplachovanie očí, vyhľadajte lekársku pomoc.
  - vdýchnutia pár alebo požitia maziva vyhľadajte lekársku pomoc
- Po aplikácii maziva
  - vyčistite kontaminované pracovné povrchy.
  - zodpovedne zlikvidujte všetky použité handry alebo papier použitý na čistenie.
- Uchovávajte mimo dosahu detí a zvierat.

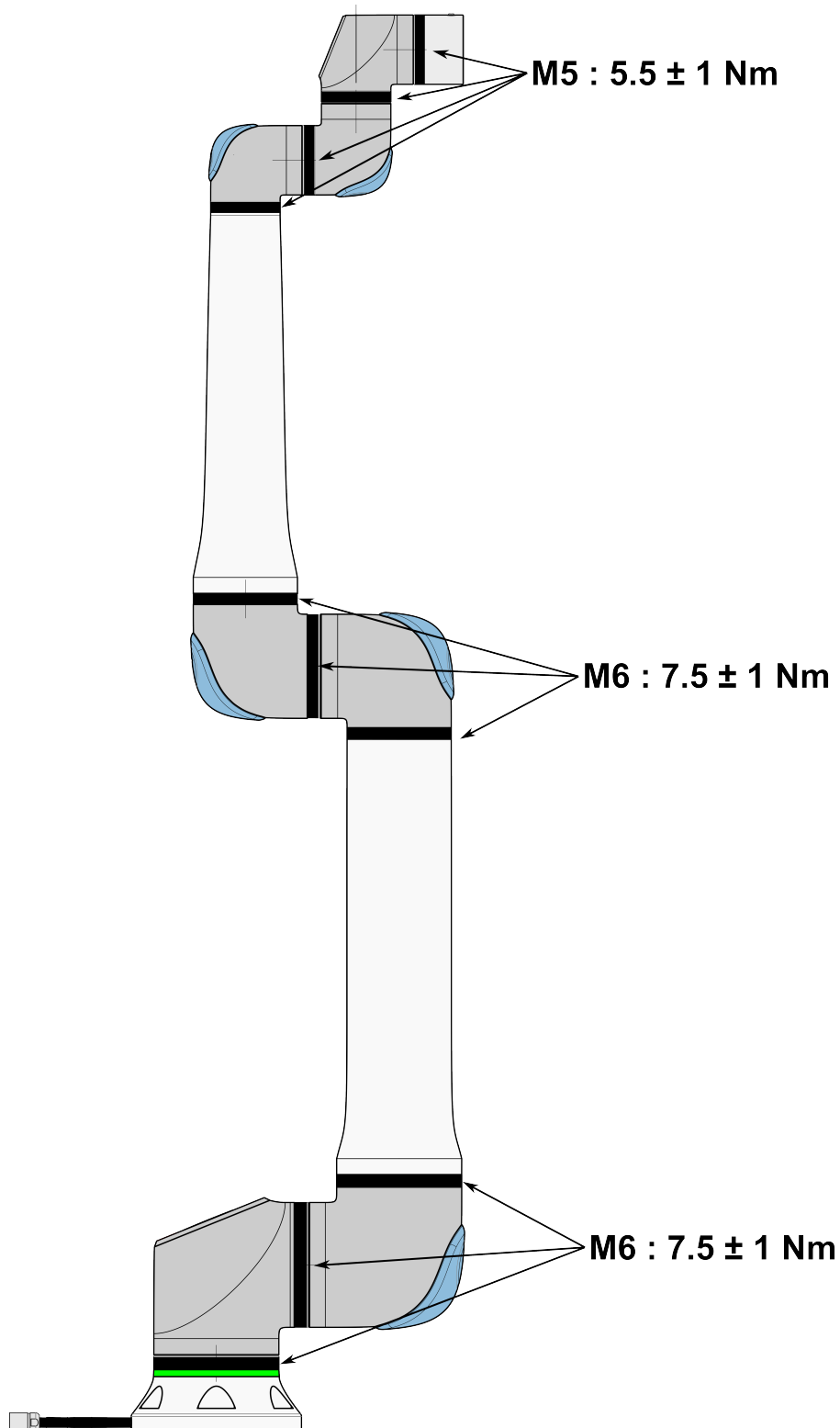
**Kontrolný plán ramena robota** V nasledujúcej tabuľke je uvedený zoznam typov kontrol, ktoré odporúča spoločnosť Universal Robots. Pravidelne vykonávajte kontroly podľa odporúčaní v tabuľke. Akékoľvek uvedené časti, pri ktorých sa zistí, že sú v neprijateľnom stave, sa musia opraviť alebo vymeniť.

Typ kontrolnej činnosti			Časový rámec		
			Mesačne	Každé dva roky	Každý rok
1	Skontrolujte ploché krúžky	V		X	
2	Skontrolujte kábel robota	V		X	
3	Skontrolujte pripojenie kábla robota	V		X	
4	Skontrolujte upevňovacie skrutky ramena robota *	F	X		
5	Skontrolujte montážne skrutky náradia *	F	X		
6	Okrúhly popruh	F			X

**Kontrolný  
plán ramena  
robotu****UPOZORNENIE**

Čistenie ramena robota stlačeným vzduchom môže poškodiť súčasti ramena robota.

- Rameno robota nikdy nečistíte stlačeným vzduchom.



**Kontrolný plán ramena robota**

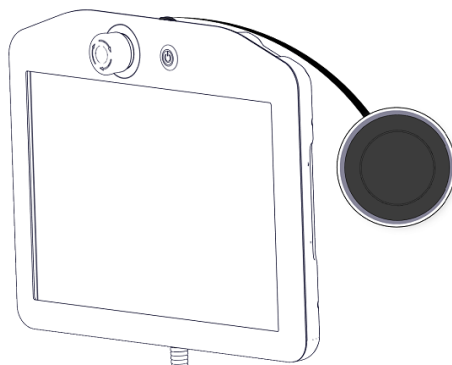
1. Ak je to možné, presuňte rameno robota do NULOVEJ polohy.
2. Vypnite a odpojte napájací kábel od riadiacej skrinky.
3. Skontrolujte, či nie je poškodený kábel medzi riadiacou skrinkou a ramenom robota.
4. Skontrolujte, či sú montážne skrutky základne správne dotiahnuté.
5. Skontrolujte, či sú skrutky príruby nástroja správne utiahnuté.
6. Skontrolujte, či nie sú ploché krúžky opotrebované a poškodené.
  - Ak sú ploché krúžky opotrebované alebo poškodené, vymeňte ich.

**UPOZORNENIE**

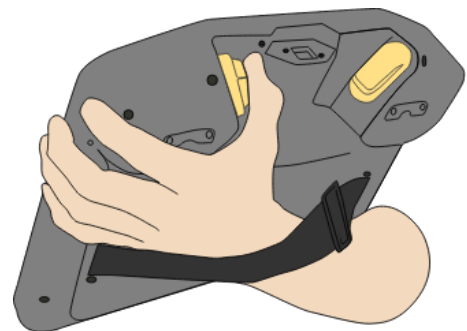
Ak v záručnej dobe zaistíte akékoľvek poškodenie robota, kontaktujte obchodné miesto, kde bol robot zakúpený.

**Kontrola**

1. Odpojte akýkoľvek nástroj/nástroje alebo nástavce alebo nastavte TCP/Zaťaženie/Ťažisko podľa technických informácií nástroja.
2. Pohyb ramena robota vo voľnom chode:
  - Na prenosnom termináli 3PE rýchlo stlačte tlačidlo, uvoľnite ho, znovu ho stlačte a podržte tlačidlo 3PE v tejto polohe.

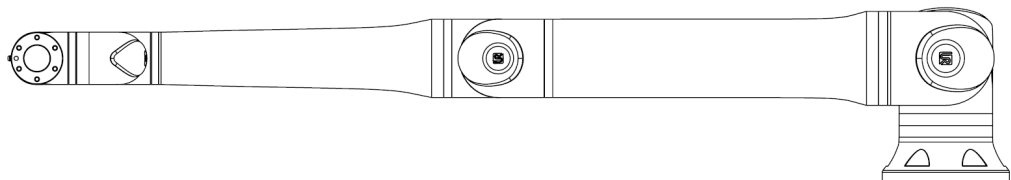


Tlačidlo napájania



Tlačidlo 3PE

3. Potiahnite/Zatlačte robota do vodorovnej predĺženej polohy a uvoľnite.



4. Overte, či rameno robota dokáže udržať polohu bez podpory a bez aktivácie voľného chodu.

## 17. Likvidácia a životné prostredie

---

### Popis

Roboty Universal Robots sa musia zlikvidovať v súlade s platnými vnútroštátnymi zákonmi, predpismi a normami. túto zodpovednosť nesie majiteľ robota.

Roboty UR sú vyrábané v súlade s obmedzeným používaním nebezpečných látok na ochranu životného prostredia, ako je definované v európskej smernici RoHS 2011/65/EÚ. Ak sa roboty (rameno robota, riadiaca skrinka, prenosný terminál) vrátia spoločnosti Universal Robots Denmark, likvidáciu zabezpečí spoločnosť Universal Robots A/S.

Poplatok za likvidáciu robotov UR predaných na dánskom trhu predpláca spoločnosť Universal Robots A/S spoločnosti DPA-system. Dovozcovia v krajinách, na ktoré sa vzťahuje európska smernica WEEE 2012/19/EÚ musia vykonať svoju vlastnú registráciu v rámci národného registra WEEE ich krajiny. Poplatok je zvyčajne menší ako 1€/robot.

Zoznam národných registrov nájdete tu: <https://www.ewrn.org/national-registers>.  
Informácie o zhode nájdete tu: <https://www.universal-robots.com/download>.

**Látky v robotovi UR****Rameno robota**

- Rúrky, základná príruha, montážna konzola na náradie: eloxovaný hliník
- Kĺbové puzdrá: Práškovy lakovaný hliník
- Čierne tesniace krúžky: AEM guma
  - prídavný klzný krúžok pod čiernym pásom: lisovaný čierny plast
- Koncové uzávery/pokrievky: PC/ASA plast
- Drobné mechanické súčasti, napr. skrutky, matice, rozpery (oceľové, mosadzné a plastové)
- Zväzky drôtov s medenými vodičmi a drobné mechanické komponenty, napr. skrutky, matice, dištančné podložky (oceľové, mosadzné a plastové)

**Kĺby ramena robota (vnútorné)**

- Ozubené kolesá: oceľ a mazivo (podrobnosti sú uvedené v Servisnej príručke)
- Motory: Železné jadro s medenými drôti
- Zväzky drôtov s medenými vodičmi, plošné spoje, rôzne elektronické komponenty a menšie mechanické komponenty
- Tesnenia spojov a O-krúžky obsahujú malé množstvo PFAS, čo je zlúčenina v PTFE (všeobecne známa ako teflón™).
- Mazivo: syntetický + minerálny olej so zahusťovadlom z komplexného lítiového mydla alebo močoviny. Obsahuje molybdén.
  - V závislosti od modelu a dátumu výroby môže byť farba tuku žltá, purpurová, tmavoružová, červená, zelená.
  - V servisnej príručke nájdete bezpečnostné opatrenia pri manipulácii s tukom a karty bezpečnostných údajov

**Riadiaca skrinka**

- Skrinka (kryt): Práškovy lakovaná oceľ
  - Štandardná riadiaca skrinka
- Hliníkový plechový kryt (vo vnútri skrinky). Toto je tiež kryt ovládača OEM.
  - Štandardná riadiaca jednotka a ovládač OEM.
- Zväzky drôtov s medenými vodičmi, plošné spoje, rôzne elektronické komponenty, plastové konektory a drobné mechanické komponenty, napr. skrutky, matice, dištančné podložky (oceľové, mosadzné a plastové)
- Lítiová batéria je namontovaná na doske PCB. Postup odstránenia nájdete v servisnej príručke.

# 18. Vyhlásenia a certifikácie

## 18.1. Vyhlásenie o začlenení (originál)


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

<b>Manufacturer:</b>		<b>Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:</b>	
Universal Robots A/S Energivej 51 DK-5260 Odense S Denmark		David Brandt Technology Officer, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, 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 teach pendant Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program).		
<b>Model:</b>	UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e UR16e (e-Series): Below certifications & declaration include: Effective October 2020: Teach Pendants with 3-Position Enabling (3PE TP) & standard Teach Pendants (TP). Effective May 2021: UR10e specification improvement to 12.5kg maximum payload. <b>NOTE:</b> <i>This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See control box markings.</i>		
<b>Serial Number:</b>	Starting 2020 5 0 00000 and higher <div style="display: flex; align-items: center; gap: 10px;"> <div style="text-align: center;">             year <span style="border-bottom: 1px solid black; width: 20px; display: inline-block;"></span>              e-Series           </div> <div style="text-align: center;">             Sequential numbering, restarting at 0 each year              ↓              3 = UR3e, 5 = UR5e, 7 = UR7e, 0 = UR10e (10kg payload), 1 = UR12e, 2 = UR10e (12.5kg), 6 = UR16e           </div> </div>		
<b>Incorporation:</b>	Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e and UR16e) shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.		
<b>It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:</b> 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, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 with 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 2.2.1.1, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 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 Certification by TÜV Rheinland	(I) (II) EN 60204-1:2018 as applicable	(II) EN 60664-1:2007	
(I) EN ISO 13732-1:2008 as applicable	(II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013	(III) EN 61000-3-3: 2013	
(I) EN ISO 13849-1:2015 Certification by TÜV Rheinland to 2015; 2023 edition has no relevant changes	(I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017	(III) EN 61000-6-1:2019 UR3e & UR5e ONLY	
(I) EN ISO 13849-2:2012	(I) EN 60947-5-8:2020	(III) EN 61000-6-2:2019	
(I) EN ISO 13850:2015	(III) EN 61000-3-2:2019	(III) EN 61000-6-3:2007+A1: 2011 UR3e & UR5e ONLY	
		(III) EN 61000-6-4:2019	
<b>Reference to other technical standards and technical specifications used:</b>			
(I) ISO 9409-1:2004 [Type 50-4-M6]	(II) EN 60320-1:2021	(II) EN 61784-3:2010 [SIL2]	
(I) ISO/TS 15066:2016 as applicable	(III) EN 60068-2-27:2008	(III) EN 61326-3-1: 2017 [Industrial locations SIL 2]	
(III) EN 60068-2-1: 2007	(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019		
(III) EN 60068-2-2:2007			
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

## 18.2. Vyhlásenia a certifikáty

Preklad pôvodných pokynov

EÚ vyhlásenie o začlenení (DOI) (v súlade prílohou II B k smernici 2006/42/EC Príloha II B)	
Výrobca	Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S Dánsko
Osoba v komunite oprávnená na zostavenie technického hárku	David Brandt Technologický referent, R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
Opis a identifikácia čiastočne skompletizovaného stroja (strojov)	
Produkt a funkcie:	Viacúčelový viacosový manipulátor priemyselného robota s riadiacou skrinkou s funkciou alebo bez funkcie prenosného terminálu sa určuje podľa skompletizovaného stroja (aplikácia robota alebo bunka s koncovým efektorom, plánovaným použitím a aplikáciou programu).
Model:	UR3e, UR5e, UR10e, UR16e (e-Series): Nižšie citované osvedčenia a toto vyhlásenie zahŕňajú: <ul style="list-style-type: none"> <li>• S účinnosťou od októbra 2020: Prenosné terminály s trojpolohovým pomocným zariadením (3PE TP) a štandardné prenosné terminály (TP).</li> <li>• S účinnosťou od mája 2021: Vylepšenie špecifikácie UR10e na 12,5 kg maximálneho užitočného zaťaženia.</li> </ul>
	Poznámka: Toto vyhlásenie o zapísaní do obchodného registra sa NEUPLATŇUJE, ak sa používa ovládač UR OEM .
Sériové číslo:	Od 20235000000 a vyššie rok e-Series 3=UR3e, 5=UR5e, 7=UR7e, 0=UR10e (10kg užitočné zaťaženie), 1=UR12e, 2=UR10e (12,5 kg), 6=UR16e postupné číslovanie, ktoré sa každý rok začína od 0
Zabudovanie:	Roboty Universal Robots e-Series (UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e a UR16e) možno uvádzať do prevádzky len po zabudovaní do finálneho skompletizovaného stroja (aplikácie robota alebo bunky), ktorý je v súlade so smernicou o strojových zariadeniach a inými platnými smernicami.
Vyhlasuje sa, že uvedené výrobky spĺňajú pre to, čo sa dodáva, tieto smernice, ako je uvedené nižšie. Keď sa tento nekompletný stroj integruje a stane sa kompletným strojom, integrátor je zodpovedný za to, že dokončený stroj spĺňa všetky platné smernice a za poskytnutie vyhlásenia o zhode.	
I. Smernica o strojových zariadeniach 2006/42/ES	Boli splnené tieto základné požiadavky: 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 s 3PE TP, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 2.2.1.1, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.3, 4.3.3, Príloha VI. Vyhlasuje sa, že príslušná technická dokumentácia bola vyhotovená v súlade s časťou B prílohy VII Smernice o strojových zariadeniach.
II. Smernica o nízkom napätí 2014/35/EÚ	Pozrite si smernicu o nízkom napätí a použité harmonizované normy nižšie.
III. Smernica EMC 2014/30/EÚ	Pozrite si smernicu EMC a použité harmonizované normy nižšie.







Odkaz na použité harmonizované normy, ako sa uvádza v článku 7 (ods. 2) smerníc MD & LV a v článku 6 smernice EMC:		
(I) EN ISO 10218-1:2011 Certifikácia TÜV Rheinland (I) EN ISO 13732-1:2008 podľa konkrétneho prípadu (I) EN ISO 13849-1:2015 Certifikácia TÜV Rheinland do roku 2015; vydanie 2023 neobsahuje žiadne relevantné zmeny	(I) EN ISO 13849-2:2012 (I) EN ISO 13850:2015 (I) (II) EN 60204-1:2018 ak sa uplatňuje (II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013 (I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005+A11:2013+A2:2017 (I) EN 60947-5-8:2020 (III) EN 61000-3-2:2019	(II) EN 60664-1:2007 (III) EN 61000-3-3:2013 (III) EN 61000-6-1:2019 LEN UR3e & UR5e (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-3:2007+A1:2011 LEN UR3e & UR5e (III) EN 61000-6-4:2019
Odkaz na ostatné použité technické normy a technické špecifikácie:		
(I) ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6] (I) ISO/TS 15066:2016, ak sa uplatňuje (III) EN 60068-2-1:2007	(III) EN 60068-2-2:2007 (II) EN 60320-1:2021 (III) EN 60068-2-27:2008	(III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1:2017 [Priemyselné lokality SIL 2]
Výrobca alebo jeho splnomocnený zástupca zašle príslušné informácie o čiastočne skompletizovanom strojovom zariadení v reakcii na odôvodnenú žiadosť vnútroštátnych orgánov. Schválenie systému úplného zabezpečenia kvality notifikovaným orgánom Bureau Veritas: certifikát ISO 9001 #DK015892 a certifikát ISO 45001 #DK015891.		

## 18.3. Certifikácie UR7e


### Popis

Certifikáty tretích strán sú dobrovoľné. Keďže spoločnosť Universal Robots chce integrátorom robotov ponúkať čo najlepšie služby, rozhodla sa certifikovať svoje roboty v uznávaných skúšobných ústavoch uvedených nižšie. Kópie všetkých certifikátov nájdete v kapitole Certifikáty.


## Certifikáty

 EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	Certifikáty TÜV Rheinland podľa STN EN ISO 10218-1 a STN EN ISO 13849-1. Spoločnosť TÜV Rheinland sa zasaďuje za bezpečnosť a kvalitu prakticky vo všetkých oblastiach podnikania a života. Spoločnosť bola založená pred 150 rokmi a je jedným z popredných svetových poskytovateľov testovacích služieb.
 TÜVRheinland®	TÜV Rheinland Severná Amerika	V Kanade platí kanadský elektrotechnický predpis CSA 22.1, článok 2-024 a vyžaduje, aby boli zariadenia certifikované skúšobnou organizáciou schválenou Kanadskou radou pre normalizáciu.
	CHINA RoHS	Roboty UR Universal Robots e-Series sú v súlade so spôsobmi riadenia CHINA RoHS na kontrolu znečistenia elektronickými informačnými produktami.
	Bezpečnosť KCC	Roboty e-Series Universal Robots boli posúdené a spĺňajú bezpečnostné normy značky KCC.
	Registrácia KC	Roboty e-Series Universal Robots boli posúdené z hľadiska posúdenia zhody na použitie v pracovnom prostredí. Z tohto dôvodu existuje riziko rádiového rušenia pri použití v domácom prostredí.
	Delta	Výkonnosť robotov UR Universal Robots e-Series testovala spoločnosť DELTA.

Certifikáty  
externých  
dodávateľov

	Prostredie	Prepravné palety na roboty Universal Robots e-Series od našich dodávateľov spĺňajú dánske požiadavky ISMPM-15 na výrobu drevených obalových materiálov a sú označené v súlade s programom.
---	------------	--

Certifikát  
testovania  
výrobcom

	Universal Robots	Roboty UR Universal Robots e-Series prechádzajú pravidelným interným testovaním a výstupnými skúškami. Na testovacie postupy UR sa vzťahujú pravidelné hodnotenia a zlepšovania.
---	---------------------	--

**Vyhlásenia  
podľa smerníc  
EÚ**

Hoci sú relevantné predovšetkým v Európe, niektoré krajiny mimo nej uznávajú a/alebo si vyžadujú smernice EÚ. Európske smernice sú k dispozícii na oficiálnej stránke: <http://eur-lex.europa.eu>.

Podľa smernice o strojoch a strojových zariadeniach sú roboty Universal Robots čiastočne zmontovaným strojom a ako takým sa im nepriraduje označenie CE.

Vyhlásenie o začlenení (DOI) podľa smernice o strojových zariadeniach nájdete v kapitole Vyhlásenia a certifikáty.

---

## 18.4. Certifikáty UR7e

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 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. Publication and application requires prior approval.

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

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

 TÜVRheinland®

China  
RoHS

Čaká sa na schválenie smernice China RoHS

**Bezpečnosť  
KC** Čaká sa na nový certifikát KCCS

**Registrácia KC** Čaká sa na nový certifikát KC

**Prostredie** Čaká sa na nový certifikát Delta (ak sa uplatňuje)

# 19. Tabuľky s bezpečnostnými funkciami

## Popis

Bezpečnostné funkcie a bezpečnostné V/V Universal Robots sú úrovne bezpečnosti d, kategórie 3 (ISO 13849-1), kde každá bezpečnostná funkcia má hodnotu PFH menšiu ako 1,8E-07.

Hodnoty PFH sú aktualizované tak, aby zahŕňali väčšiu flexibilitu návrhu pre odolnosť dodávateľského reťazca.

V prípade bezpečnostných V/V je výsledná bezpečnostná funkcia, vrátane externého zariadenia alebo vybavenia, určená celkovou architektúrou a súčtom všetkých hodnôt PFH vrátane bezpečnostnej funkcie robota UR PFH.



### UPOZORNENIE

Tabuľky bezpečnostných funkcií uvedené v tejto kapitole sú zjednodušené. Úplné verzie nájdete tu: <https://www.universal-robots.com/support>.

## SF1 Núdzové zastavenie (podľa ISO 13850)

### Pozri poznámky pod čiarou

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Stlačenie tlačidla Estop PB na ovládači <sup>1</sup> alebo externého tlačidla Estop (ak používate bezpečnostný vstup Estop) má za následok zastavenie Kategórie 1 <sup>3</sup> s odpojením napájania od pohonov robota a vstupov/výstupov nástroja. Príkaz <sup>1</sup> zastaví všetky kĺby a po tom, ako sa všetky kĺby dostanú do monitorovaného stavu zastavenia, sa odpojí napájanie. V prípade integrovaného hodnotenia funkčnej bezpečnosti s externým riadiacim systémom súvisiacim s bezpečnosťou alebo externým zariadením núdzového zastavenia, ktoré je pripojené k vstupu núdzového zastavenia, pripočítajte hodnotu PFH tohto vstupu súvisiaceho s bezpečnosťou k hodnote PFH tejto bezpečnostnej funkcie PFH (menej ako 1,8E-07).	Zastavenie kategórie 1 (IEC 60204-1)	--	Robot vrátane V/V robotického nástroja

## SF2 Ochranné zastavenie 4 (Ochranné zastavenie podľa ISO 10218-1)

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Táto bezpečnostná funkcia sa spúšťa vonkajším ochranným zariadením pomocou bezpečnostných vstupov, ktoré spúšťajú zastavenie kategórie 2 <sup>3</sup> . Ochranné zastavenie nemá vplyv na V/V nástroja. K dispozícii sú rôzne konfigurácie. Ak je pripojené povofujúce zariadenie, je možné nakonfigurovať ochranné zastavenie tak, aby fungovalo LEN v automatickom režime. Pozri: Bezpečnostné funkcie Čas zastavenia a Vzdialenosť zastavenia <sup>4</sup> . Pre funkčnú bezpečnosť kompletnej integrovanej bezpečnostnej funkcie pridajte PFH vonkajšieho ochranného zariadenia k PFH bezpečnostného zastavenia.	Zastavenie kategórie 2 (IEC 60204-1) Zastavenie SS2 (ako je opísané v IEC 61800-5-2)	--	Robot

**SF3 Limit polohy kĺbu (obmedzenie mäkkej osi)**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Stanovuje horný a dolný limit pre povolené polohy kĺbu. Čas zastavenia a vzdialenosť sa neberú do úvahy, pretože limity nebudú porušené. Každý kĺb môže mať svoje vlastné limity. Priamo obmedzuje súbor povolených polôh kĺbov, v rámci ktorých sa môžu kĺby pohybovať. Nastavuje sa v bezpečnostnej časti používateľského rozhrania. Je to prostriedok na bezpečnostné obmedzenie mäkkej osi a priestoru podľa ISO 10218-1:2011, 5.12.3.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Rýchlosť by sa mohla znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu.	5°	Kĺb (každý)

**SF4 Kĺbový rýchlostný limit**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Stanovuje horný limit pre rýchlosť kĺbu. Každý kĺb môže mať svoj vlastný limit. Táto bezpečnostná funkcia má najväčší vplyv na prenos energie pri kontakte (zovretí alebo prechode). Priamo obmedzuje súbor povolených rýchlostí kĺbov. Nastavuje sa v časti nastavenia bezpečnosti v používateľskom rozhraní. Používa sa na obmedzenie rýchlych pohybov kĺbov, napr. rizík spojených so singularitami.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Rýchlosť by sa mohla znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu.	1,15 %s	Kĺb (každý)

**Limit krútiaceho momentu kĺbu**

Prekročenie limitu vnútorného krútiaceho momentu kĺbu (každý kĺb) má za následok zastavenie kat. 0<sup>3</sup>. Toto nastavenie nie je prístupné používateľovi, je to továrenské nastavenie. NEZOBRAZUJE sa ako bezpečnostná funkcia e-Series, pretože neexistujú žiadne používateľské nastavenia a žiadne používateľské konfigurácie.

**SF5 Nazývané rôznymi názvami: Limit polohy, Limit nástroja, Limit orientácie, Bezpečnostné roviny, Bezpečnostné hranice**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Monitoruje polohu TCP (pozícia a orientácia) a zabráni prekročeniu bezpečnostnej roviny alebo limitu polohy TCP. Možné sú viaceré obmedzenia polohy (príruba nástroja, lakeť a až 2 konfigurovateľné body posunu nástroja s polomerom) Orientácia obmedzená odchýlkou od smeru Z príruby nástroja ALEBO TCP. Táto bezpečnostná funkcia pozostáva z dvoch častí. Jednou z nich sú bezpečnostné roviny na obmedzenie možných polôh TCP. Druhou je limit orientácie TCP, ktorý sa zadáva ako povolený smer a tolerancia. To poskytuje zóny začlenenia/vylúčenia TCP a zápastia kvôli bezpečnostným rovinám.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Otáčky alebo krútiace momenty by sa mohli znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu. Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu.	3° 40 mm	TCP Príruba nástroja Lakeť

### SF6 Rýchlostný limit TCP & Koleno

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Monitoruje rýchlosť TCP a lakťa, aby sa zabránilo prekročeniu rýchlostného limitu.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Otáčky alebo krútiace momenty by sa mohli znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu. Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu.	50 mm/s	TCP

### SF7 Limit sily (TCP & koleno)

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Limit sily je sila, ktorou robot pôsobí na TCP (stredový bod nástroja) a „lakte“. Bezpečnostná funkcia nepretržite vypočítava krútiace momenty povolené pre každý kĺb, aby zostali v rámci definovaného silového limitu pre TCP a lakeť. Kĺby riadia výstup krútiaceho momentu tak, aby sa udržali v povolenom rozsahu krútiaceho momentu. To znamená, že sily na TCP alebo lakti sa udržia v rámci definovaného limitu sily. Keď je monitorované zastavenie iniciované limitom sily SF, robot sa zastaví a potom „cúvne“ do polohy, v ktorej nebol limit sily prekročený. Potom sa opäť zastaví.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Otáčky alebo krútiace momenty by sa mohli znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu. Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu.	25 N	TCP

### SF8 Limit hybnosti

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Limit hybnosti je veľmi užitočný na obmedzenie prechodných nárazov. Limit hybnosti ovplyvňuje celého robota.	Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu. Otáčky alebo krútiace momenty by sa mohli znížiť, aby pohyb neprekročil žiadnu hranicu. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu akéhokoľvek limitu. Nedovolí, aby pohyb prekročil akékoľvek nastavenie limitu.	3 kg m/s	Robot

### SF9 Limit výkonu

Popis	Čo sa stane?	Tolerancia	Vplyvy
Táto funkcia monitoruje mechanickú prácu (súčet momentov kĺbov krát uhlové rýchlosti kĺbov) vykonávanú robotom, ktorá ovplyvňuje aj prúd do ramena robota, ako aj rýchlosť robota. Táto bezpečnostná funkcia dynamicky obmedzuje prúd/krútiaci moment, ale udržiava otáčky.	Dynamické obmedzenie prúdu/krútiaceho momentu	10 W	Robot

**SF10 UR  
Robot Výstup  
núdzového  
zastavenia**

Popis	Čo sa stane	Vplyvy
<p>Ak je nakonfigurovaný výstup robota &lt;Estop&gt; a dôjde k zastaveniu robota, duálne výstupy sú NÍZKE. Ak nie je spustené zastavenie robota &lt;Estop&gt;, duálne výstupy sú vysoké. Impulzy sa nepoužívajú, ale sú tolerované.</p> <p>Tieto duálne výstupy menia stav pre akýkoľvek externý Estop, ktorý je pripojený ku konfigurovateľným bezpečnostným vstupom, kde je tento vstup nakonfigurovaný ako vstup núdzového zastavenia.</p> <p>Pre integrované hodnotenie funkčnej bezpečnosti s externým bezpečnostným riadiacim systémom pridajte PFH tohto bezpečnostného výstupu k PFH externého bezpečnostného riadiaceho systému.</p> <p>V prípade výstupu Estop sa validácia vykonáva na externom zariadení, pretože výstup UR je vstupom do tejto externej bezpečnostnej funkcie Estop pre externé zariadenia.</p> <p>POZNÁMKA: Ak sa používa IMMI (Rozhranie vstrekovacieho stroja), výstup UR Robot Estop NIE je pripojený k IMMI. Z robota UR sa do IMMI neposiela žiadny výstupný signál Estop. Ide o funkciu, ktorá zabraňuje neobnoviteľnému stavu zastavenia.</p>	<p>Ak sú nastavené konfigurovateľné výstupy, duálne výstupy v prípade Estop klesnú</p>	<p>Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam</p>

For SF11, SF12, SF13, SF14 and SF17: Integrovaný výkon funkčnej bezpečnosti si vyžaduje pridanie tohto PFH k PFH externej logiky (ak existuje) a jej komponentov.

**SF11 UR  
Robot  
Pohyb:  
Digitálny  
výstup**

Popis	Čo sa stane	Vplyvy
<p>Kedykoľvek sa robot pohybuje, duálne digitálne výstupy sú NÍZKE. Pri nehybnom stave sú výstupy VYSOKÉ. Hodnotenie funkčnej bezpečnosti sa vzťahuje na to, čo je zahrnuté v robote UR.</p>	<p>Ak sú nastavené konfigurovateľné výstupy:</p> <p>Keď sa robot pohybuje, duálne digitálne výstupy sú NÍZKE.</p> <p>- Pri nehybnom stave sú výstupy VYSOKÉ.</p>	<p>Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam</p>

**SF12 UR  
Robot  
Nezastavuje  
sa: Digitálny  
výstup**

Popis	Vplyvy
<p>Keď je robot v stave ZASTAVENIA (v procese zastavovania alebo v stave státia), duálne digitálne výstupy sú VYSOKÉ. Keď sú výstupy NÍZKE, robot NIE je v procese zastavovania a NIE je v stave zastavenia. Hodnotenie funkčnej bezpečnosti sa vzťahuje na to, čo je zahrnuté v robote UR.</p>	<p>Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam</p>

**SF13 UR  
Robot  
Znížený:  
Digitálny  
výstup**

Popis	Vplyvy
<p>Keď robot používa redukovanú konfiguráciu (alebo je iniciovaná redukovaná konfigurácia), duálne digitálne výstupy sú NÍZKE. Pozri nižšie. Hodnotenie funkčnej bezpečnosti sa vzťahuje na to, čo je zahrnuté v robote UR. Integrovaný výkon funkčnej bezpečnosti si vyžaduje pridanie tohto PFH k PFH externej logiky (ak existuje) a jej komponentov.</p>	<p>Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam</p>

**SF14 UR  
Robot nie je  
znižený:  
Digitálny  
výstup**

Popis	Vplyvy
Vždy, keď robot NEPOUŽÍVA redukovanú konfiguráciu (alebo nie je iniciovaná redukovaná konfigurácia), sú duálne digitálne výstupy NÍZKE. Hodnotenie funkčnej bezpečnosti sa vzťahuje na to, čo je zahrnuté v robote UR. Integrovaný výkon funkčnej bezpečnosti si vyžaduje prídanie tohto PFH k PFH externej logiky (ak existuje) a jej komponentov.	Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam

**SF15 Časový  
limit  
zastavenia**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancie	Vplyvy
Monitorovanie podmienok v reálnom čase tak, aby nebol prekročený časový limit zastavenia. Rýchlosť robota je obmedzená, aby sa zabezpečilo, že sa neprekročí limit času zastavenia. Schopnosť zastavenia robota v danom pohybe(pohyboch) je nepretržite monitorovaná, aby sa zabránilo pohybom, ktoré by prekročili limit zastavenia. Ak hrozí, že čas potrebný na zastavenie robota prekročí časový limit, rýchlosť pohybu sa zníži, aby sa zabezpečilo, že limit nebude prekročený. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu limitu. Bezpečnostná funkcia vykoná rovnaký výpočet času zastavenia pre daný pohyb(y) a spustí zastavenie kategórie 0, ak dôjde k prekročeniu limitu času zastavenia.	Nedovolí, aby skutočný čas zastavenia prekročil nastavený limit. Spôsobí zníženie rýchlosti alebo zastavenie robota, aby nedošlo k prekročeniu limitu	50 ms	Robot

**SF16 Limit  
brzdnej  
dráhy**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancie	Vplyvy
Monitorovanie podmienok v reálnom čase tak, aby nebol prekročený limit brzdnej dráhy. Rýchlosť robota je obmedzená, aby sa zabezpečilo, že sa neprekročí limit brzdnej dráhy. Schopnosť zastavenia robota v danom pohybe(pohyboch) je nepretržite monitorovaná, aby sa zabránilo pohybom, ktoré by prekročili limit zastavenia. Ak hrozí, že čas potrebný na zastavenie robota prekročí časový limit, rýchlosť pohybu sa zníži, aby sa zabezpečilo, že limit nebude prekročený. Spustí sa zastavenie robota, aby sa zabránilo prekročeniu limitu. Bezpečnostná funkcia vykoná rovnaký výpočet vzdialenosti zastavenia pre daný pohyb(y) a spustí zastavenie kategórie 0, ak dôjde k prekročeniu limitu času zastavenia.	Nedovolí, aby skutočný čas zastavenia prekročil nastavený limit. Spôsobí zníženie rýchlosti alebo zastavenie robota, aby nedošlo k prekročeniu limitu	40 mm	Robot

**SF17 Bezpečná  
východisková  
poloha  
„monitorovaná  
poloha“**

Popis	Čo sa stane?	Tolerancie	Vplyvy
Bezpečnostná funkcia, ktorá monitoruje bezpečnostný výkon tak, aby zabezpečila, že výstup môže byť aktivovaný len vtedy, keď je robot v nakonfigurovanej a monitorovanej „bezpečnej východiskovej polohe“. Ak robot nie je v nakonfigurovanej polohe, spustí sa zastavenie kat. 0.	Výstup „bezpečný domov“ sa môže aktivovať len vtedy, keď je robot v nakonfigurovanej „bezpečnej domovskej polohe“	1.7 °	Externé pripojenie k logike a/alebo zariadeniam

**Tabuľka 1  
poznámok  
pod čiarou**

<sup>1</sup>Komunikácia medzi prenosným terminálom, riadiacou jednotkou a v rámci robota (medzi klbmi) je podľa normy IEC 61784-3 na úrovni SIL 2 pre bezpečnostné údaje.

<sup>2</sup>Overenie núdzového zastavenia: tlačidlo núdzového zastavenia na prenosnom termináli sa vyhodnotí v rámci terminálu a potom sa oznámi<sup>1</sup> bezpečnostnej riadiacej jednotke prostredníctvom komunikácie SIL2. Ak chcete overiť funkčnosť núdzového zastavenia na prenosnom termináli, stlačte tlačidlo Núdzového zastavenia na termináli a overte, či sa vykoná núdzové zastavenie. Tým sa overí, či je núdzové zastavenie pripojené k terminálu, či núdzové zastavenie funguje tak, ako má, a či je terminál pripojený k ovládaču.

<sup>3</sup>Kategórie zastavenia podľa IEC 60204-1 (NFPA79). Pre núdzové zastavenie sú podľa IEC 60204-1 povolené iba kategórie zastavenia 0 a 1.

- Kategórie zastavenia 0 a 1 vedú k odpojeniu napájania pohonu, pričom kategória zastavenia 0 je BEZODKLADNÉ zastavenie a kategória zastavenia 1 je riadené zastavenie (napr. spomalenie na doraz a potom odpojenie napájania pohonu). Pri robotoch UR je zastavenie kategórie 1 kontrolovaným zastavením, pri ktorom sa po zistení monitorovaného zastavenia odpojí napájanie.
- Zastavenie kategórie 2 je zastavenie, pri ktorom NIE JE odpojené napájanie pohonu. Zastavenie kategórie 2 je definované v IEC 60204-1. Popisy STO, SS1 a SS2 sú uvedené v IEC 61800-5-2. Pri robotoch UR kategória zastavenia 2 udržiava trajektóriu a po zastavení zachováva napájanie pohonov.

<sup>4</sup>Odporúča sa používať bezpečnostné funkcie času zastavenia a vzdialenosti zastavenia UR. Tieto limity by sa mali použiť pre hodnoty času zastavenia/bezpečnej vzdialenosti vašej aplikácie.

## 19.1. Tabuľka 1a

**Zmena nastavení parametrov redukovaného SF**

Popis	Vplyvy
<p>Znížená konfigurácia môže byť iniciovaná bezpečnostnou rovinou/hranicou (začína v 2 cm od roviny a znížené nastavenia sa dosiahnu do 2 cm od roviny) alebo použitím vstupu na iniciáciu (dosiahne znížené nastavenia do 500 ms). Keď sú externé pripojenia nízke, spustí sa znížený režim. Znížená konfigurácia znamená, že VŠETKY znížené limity sú AKTÍVNE.</p> <p>Znížený režim nie je bezpečnostnou funkciou, skôr je to zmena stavu ovplyvňujúca nastavenia nasledujúcich limitov bezpečnostných funkcií: poloha kĺbu, rýchlosť kĺbu, limit pózy TCP, rýchlosť TCP, sila TCP, hybnosť, výkon, čas zastavenia a brzdná dráha. Redukovaná konfigurácia je prostriedkom parametrizácie bezpečnostných funkcií v súlade s normou ISO 13849-1. Všetky hodnoty parametrov musia byť overené a overené, či sú vhodné pre aplikáciu robota.</p>	Robot

**Resetovanie ochranej záruky**

Popis	Vplyvy
<p>Ak je nakonfigurovaný pre Obnovenie zabezpečenia a externé pripojenia prechádzajú z nízkeho na vysoké, bezpečnostné zastavenie sa RESETUJE. Bezpečnostný vstup na spustenie resetovania bezpečnostnej funkcie bezpečnostného zastavenia.</p>	Robot

**Trojpolohové pomocné zariadenie VSTUP**

Popis	Vplyvy
<p>Keď sú pripojenia externého aktivačného zariadenia nízke, spustí sa ochranné zastavenie (SF2). Odporúčanie: Používajte s prepínačom režimov ako bezpečnostný vstup. Ak sa nepoužíva prepínač režimov a nie je pripojený k bezpečnostným vstupom, potom bude režim robota určený používateľským rozhraním. Ak je používateľské rozhranie v režime:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>„prevádzkový režim“, aktivačné zariadenie nebude aktívne.</li> <li>„režim programovania“, aktivačné zariadenie bude aktívne. Na zmenu režimu pomocou používateľského rozhrania je možné použiť ochranu heslom.</li> </ul>	Robot

**VSTUP spínača režimov**

Popis	Vplyvy
<p>Keď sú externé pripojenia nízke, je v platnosti prevádzkový režim (bežiaca/ automatická prevádzka v automatickom režime). Keď je vysoká, režim je programovanie/učenie. Odporúčanie: Používať s povolovacím zariadením, napríklad s učiteľským závesným zariadením UR -Series s integrovaným 3-polohovým povolovacím zariadením.</p> <p>Pri učení/programovaní bude rýchlosť TCP a rýchlosť kolena spočiatku obmedzená na 250 mm/s. Rýchlosť je možné manuálne zvýšiť pomocou používateľského rozhrania prenosného terminálu „speed-slider“, ale po aktivácii aktivačného zariadenia sa obmedzenie rýchlosti vynuluje na 250 mm/s.</p>	Robot

**Voľný chod VSTUP**

Popis	Vplyvy
<p>Odporúčanie: Používajte so VSTUPOM 3PE TP a/alebo 3-polohového pomocného zariadenia. Keď je VSTUP voľného chodu vysoký, robot vstúpi do voľného chodu len vtedy, ak sú splnené nasledujúce podmienky:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Tlačidlo 3PE TP nie je stlačené</li> <li>VSTUP 3-polohového pomocného zariadenia buď nie je nakonfigurovaný, alebo tlačidlo nie je stlačené (nízky VSTUP)</li> </ul>	Robot

## 19.2. 2. tabuľka

### Popis

Roboty UR e-Series spĺňajú normu ISO 10218-1:2011 a príslušné časti normy ISO/TS 15066. Je dôležité poznamenať, že väčšina normy ISO/TS 15066 je zameraná na integrátora a nie na výrobcu robotov. ISO 10218-1:2011, odsek 5.10 kolaboratívna operácia podrobne opisuje 4 techniky kolaboratívnej operácie, ako je vysvetlené nižšie. Je veľmi dôležité pochopiť, že kolaboratívna prevádzka sa vzťahuje na celé ZARIADENIE, keď je v AUTOMATICKOM režime.

### Kolaboratívna prevádzka Vydanie z roku 2011, odsek 5.10.2

Technika	Vysvetlenie	UR e-Series
Zastavenie monitorované z hľadiska bezpečnosti	Stav zastavenia, pri ktorom je poloha držaná v pokoji a je monitorovaná ako bezpečnostná funkcia. Zastavenie kategórie 2 sa môže automaticky resetovať. V prípade resetovania a opätovného spustenia prevádzky po zastavení monitorovanom z hľadiska bezpečnosti pozri ISO 10218-2 a ISO/TS 15066, pretože obnovenie nesmie spôsobiť nebezpečné podmienky.	Bezpečnostné zastavenie robotov UR je monitorované zastavenie s bezpečnostným hodnotením, Pozri SF2 na strane 1. Je pravdepodobné, že v budúcnosti sa „zastavenie monitorované z hľadiska bezpečnosti“ nebude nazývať formou kolaboratívnej operácie.

### Kolaboratívna prevádzka Vydanie z roku 2011, odsek 5.10.3

Technika	Vysvetlenie	UR e-Series
Ručné vedenie	V podstate ide o individuálne a priame osobné ovládanie, keď je robot v automatickom režime. Ručné vodiace zariadenie musí byť umiestnené v blízkosti koncového efektora a musí mať: <ul style="list-style-type: none"> <li>• tlačidlo núdzového zastavenia</li> <li>• trojpolohové povolovacie zariadenie</li> <li>• funkcia zastavenia monitorovaného z hľadiska bezpečnosti</li> <li>• nastaviteľná funkcia rýchlosti monitorovanej z hľadiska bezpečnosti</li> </ul>	Roboty UR neposkytujú ručné vedenie pre kolaboratívnu prevádzku. Pri robotoch UR je k dispozícii ručne riadená výučba (voľný pohon), ktorá je ale určená na programovanie v manuálnom režime a nie na kolaboratívnu prevádzku v automatickom režime.

Kolaboratívna  
prevádzka  
Vydanie z roku  
2011, odsek  
5.10.4

Technika	Vysvetlenie	UR e-Series
<p>Bezpečnostné funkcie monitorovania rýchlosti a odstupu (SSM)</p>	<p>Pri SSM robot udržiava odstup od akéhokoľvek operátora (človeka). Vykonáva sa monitorovaním vzdialenosti medzi robotickým systémom a narušiteľmi, aby sa zabezpečila <b>MINIMÁLNA OCHRANNÁ VZDIALENOSŤ</b>. Zvyčajne je vykonávané pomocou Citlivého ochranného zariadenia (SPE), kde obvykle bezpečnostný laserový skener detekuje narušiteľa (narušiteľov) robotického systému.</p> <p>Táto SPE spôsobuje:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. dynamická zmena parametrov pre obmedzujúce bezpečnostné funkcie; alebo</li> <li>2. zastavenie monitorované z hľadiska bezpečnosti.</li> </ol> <p>Po zistení vniknutia z detekčnej zóny ochranného zariadenia je robot oprávnený:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. obnoviť „vyššie“ limity normálnej bezpečnostnej funkcie v prípade 1) vyššie</li> <li>2. obnoviť prevádzku v prípade 2) vyššie</li> </ol> <p>V prípade 2) 2), opätovné spustenie prevádzky po zastavení monitorovanom z hľadiska bezpečnosti, pozri požiadavky ISO 10218-2 a ISO/TS 15066.</p>	<p>Na uľahčenie SSM majú roboty UR schopnosť prepínať medzi dvoma súbormi parametrov bezpečnostných funkcií s konfigurovateľnými limitmi (normálnymi a zníženými). Normálna prevádzka je možná, keď nie je zistené žiadne narušenie. Môže byť spôsobené aj bezpečnostnými rovinami/ bezpečnostnými hranicami. S robotmi UR je možné ľahko použiť viacero bezpečnostných zón. Napríklad jedna bezpečnostná zóna môže byť použitá pre „znížené nastavenia“ a ďalšia hranica zóny sa použije ako vstup bezpečnostného zastavenia pre robota UR. Znížené limity môžu zahŕňať aj znížené nastavenie limitov času zastavenia a vzdialenosti zastavenia - na zníženie pracovnej plochy a podlahového priestoru.</p>

**Kolaboratívna  
Operácia,  
vydanie 2011,  
odsek 5.10.5**

Technika	Vysvetlenie	UR e-Series
Obmedzenie výkonu a sily (PFL) vlastnou konštrukciou alebo riadením	<p>Spôsob realizácie PFL je na výrobcovi robota. Konštrukcia robota a/alebo jeho bezpečnostné funkcie obmedzia prenos energie z robota na osobu. Ak sa prekročí niektorý limit parametrov, robot sa zastaví.</p> <p>Aplikácie PFL vyžadujú zváženie APLIKÁCIE ROBOTA (vrátane koncového efektora a obrobku(obrobkov), aby akýkoľvek kontakt nespôsobil zranenie. Vykonaná štúdia hodnotila tlaky na NÁSTUP bolesti, nie zranenia. Pozri prílohu A. Pozri ISO/TR 20218-1 Koncové efektoary.</p>	<p>Roboty UR sú roboty obmedzujúce výkon a silu, ktoré sú špeciálne navrhnuté tak, aby umožňovali kolaboratívne aplikácie, pri ktorých sa robot môže dostať do kontaktu s človekom a nespôsobiť mu pri tom žiadne zranenie. Roboty UR majú bezpečnostné funkcie, ktoré možno použiť na obmedzenie pohybu, rýchlosti, hybnosti, sily, výkonu a ďalších funkcií robota. Tieto bezpečnostné funkcie sa používajú pri aplikácii robota na zníženie tlakov a síl spôsobených koncovým efektorom a obrobkom (obrobkami).</p>

Názov softvéru: PolyScope X  
Verzia softvéru: 10.10  
Verzia tohto dokumentu je: 20.12.72



744-689-00