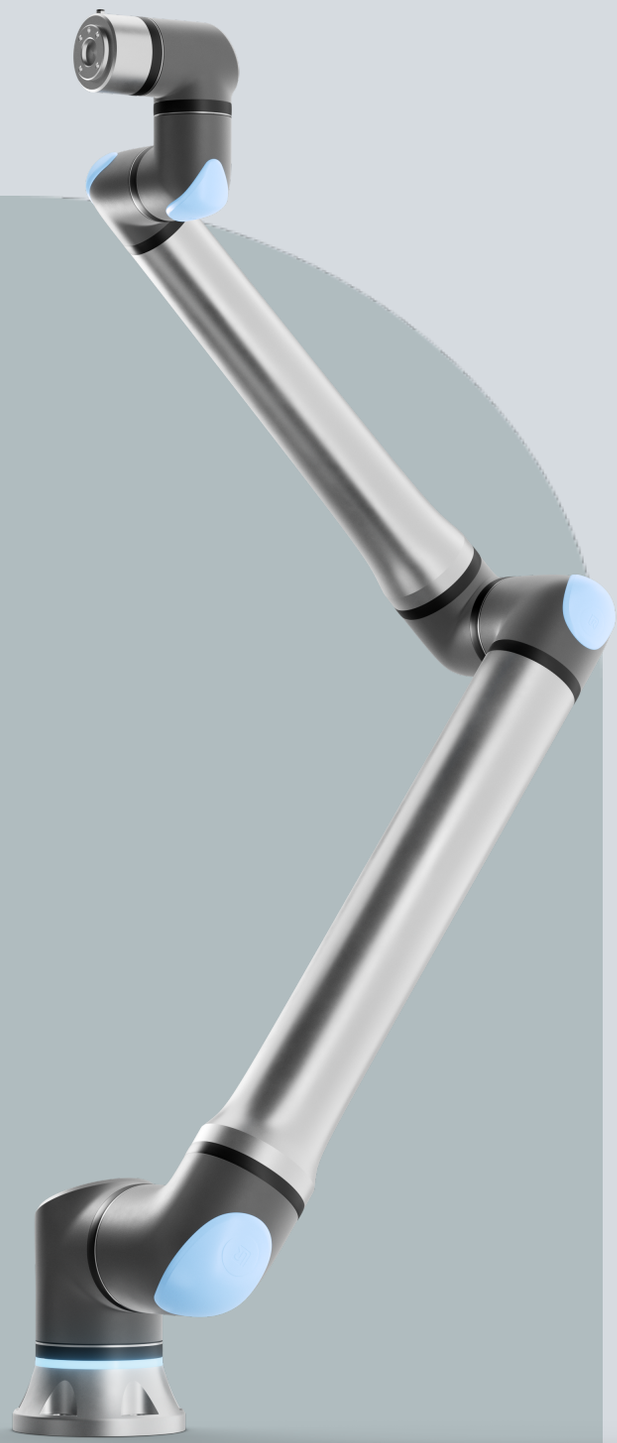
UNIVERSAL ROBOTS

# 사용자 설명서

## UR8 Long



원본 지침 번역 (ko)

PolyScope 5

사용자 설명서 **UR8 Long**


762-401-00

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

여기에 포함된 정보는 Universal Robots A/S의 자산이며, Universal Robots A/S의 사전 서면 동의 없이 전부 또는 일부를 복제할 수 없습니다. 여기에 포함된 정보는 통지 없이 변경될 수 있으며, Universal Robots A/S의 의무로 해석할 수 없습니다. 이 문서는 주기적으로 검토 및 개정을 거칩니다.

Universal Robots A/S에는 본 문서의 오류 또는 누락에 대한 책임이 없습니다.

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

Universal Robots 로고는 Universal Robots A/S의 등록 상표입니다.

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

# 1. 서문

**소개**

새로운 Universal Robots 로봇을 구입하신 것을 축하드립니다. 이 로봇은 로봇 암(매니퓰레이터), 컨트롤 박스 및 티치 펜던트로 구성되어 있습니다.

원래 인간의 팔 동작 범위를 모방하도록 설계된 로봇 암은 6개 조인트로 연결된 알루미늄 튜브로 구성되어 있어 자동화 설치에서 탁월한 유연성을 제공합니다. Universal Robots의 특허받은 프로그래밍 인터페이스인 PolyScope를 사용하면, 자동화 애플리케이션을 생성, 로드, 실행할 수 있습니다.

**이 설명서 정보**

이 설명서에는 안전 정보, 안전한 사용을 위한 가이드라인, 로봇 암, 컨트롤 박스 및 티치 펜던트 장착 지침이 포함되어 있습니다. 설치를 시작하는 방법과 로봇 프로그래밍을 시작하는 방법에 대한 지침도 나와 있습니다.

의도된 용도를 확인하고 준수하십시오. 위험 평가를 수행하십시오. 이 사용자 설명서에 제공된 전기 및 기계 사양에 따라 설치하고 사용하십시오.

위험 평가를 수행하려면 로봇 애플리케이션에 대한 유해성, 위험 및 위험 감소 조치에 대한 이해가 필요합니다. 로봇 통합에는 기본적인 수준의 기계 및 전기 교육이 필요할 수 있습니다.

**콘텐츠 면책조항**

Universal Robots A/S에서는 지속적으로 제품 안정성 및 성능을 개선하므로, 사전에 알리지 않고 제품 및 제품 문서를 업그레이드할 권리를 보유합니다. Universal Robots A/S에서는 사용자 설명서의 내용이 정확하고 올바르도록 최선을 다하지만, 어떠한 오류나 누락 정보에 대해서도 책임지지 않습니다.

이 설명서에는 보증 정보가 포함되어 있지 않습니다.

**온라인 설명서**

설명서, 가이드 및 핸드북은 온라인으로 확인할 수 있습니다. https://www.universal-robots.com/manuals에 많은 문서가 나와 있습니다.

- 소프트웨어에 대한 설명과 지침이 포함된 PolyScope 소프트웨어 핸드북
- 문제 해결, 유지 보수 및 수리에 대한 지침이 포함된 서비스 핸드북
- 심층적인 프로그래밍을 위한 스크립팅이 포함된 스크립트 디렉터리

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

**UR+**

온라인 쇼룸 UR+(www.universal-robots.com/plus)는 UR 로봇 애플리케이션을 사용자 지정할 수 있는 최첨단 제품을 제공합니다. 툴과 액세서리부터 소프트웨어까지 필요한 모든 것을 한 곳에서 찾을 수 있습니다.

UR+ 제품은 UR 로봇과 함께 연결하고 작동하여 간단한 설정과 전반적인 원활한 사용자 경험을 보장합니다. 모든 UR+ 제품은 UR에 의해 테스트를 거칩니다.

또한 소프트웨어 플랫폼(plus.universal-robots.com)을 통해 UR+ 파트너 프로그램에 액세스하고, UR 로봇을 위한 보다 사용자 친화적인 제품을 설계할 수 있습니다.

---

**아카데미**

UR Academy 사이트(academy.universal-robots.com)는 다양한 교육 기회를 제공합니다.

---

**myUR**

myUR 포털에서는 모든 로봇을 등록하고, 서비스 케이스를 추적하고, 일반 지원 질문에 대한 답변을 확인할 수 있습니다.

myur.universal-robots.com에 로그인하고 포털에 액세스하십시오.

myUR 포털에서 케이스는 사용자가 지정한 대리점에서 처리하거나 Universal Robots 고객 서비스 팀으로 에스컬레이션됩니다.
로봇 모니터링을 구독하고 회사의 추가 사용자 계정을 관리할 수도 있습니다.

---

**개발자 제품군**

UR 개발자 제품군(universal-robots.com/products/ur-developer-suite)은 URCap 개발, 엔드 이펙터 적용, 하드웨어 통합 등 전체 솔루션을 구축하는 데 필요한 모든 툴이 있는 모음입니다.

---

**지원**

지원 사이트 www.universal-robots.com/support에는 이 설명서의 다른 언어 버전이 포함되어 있습니다.

---

**UR 포럼**

UR 포럼(forum.universal-robots.com)에서는 능력 수준이 서로 다른 모든 로봇 매니아들이 UR이나 다른 사람들과 연결하고 질문을 하고 정보를 교환할 수 있습니다. UR 포럼은 UR+에서 만들고 UR 직원들이 관리자이지만, 대부분의 콘텐츠는 여러분과 같은 UR 포럼 사용자에 의해 만들어집니다.

---

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

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

# 목 차


**1. 서문** ..... **6**

**2. 책임 및 용도** ..... **15**

2.1. 책임의 한계 ..... 15

2.2. 용도 ..... 15

**3. 내 로봇** ..... **17**

3.1. 기술 사양 UR8 Long ..... 17

3.2. 내용물 ..... 18

3.2.1. 로봇 암 ..... 18

3.2.2. 컨트롤 박스 ..... 21

3.2.3. 3-위치 활성화 장치가 포함된 티치 펜던트 ..... 22

3.2.4. PolyScope 개요 ..... 27

**4. 안전** ..... **30**

4.1. 일반 ..... 30

4.2. 안전 메시지 유형 ..... 31

4.3. 일반 경고 및 주의 ..... 32

4.4. 통합 및 책임 ..... 34

4.5. 정지 카테고리 ..... 34

**5. 리프팅 및 취급** ..... **35**

5.1. 로봇 암 ..... 39

5.1.1. 라운드 슬링 사용 ..... 39

5.2. 컨트롤 박스와 티치 펜던트 ..... 40

**6. 조립 및 장착** ..... **41**

6.1. 로봇 암 고정 ..... 42

6.2. 스탠드 치수 ..... 44

6.3. 장착 설명 ..... 46

6.3.1. 컨트롤 박스 마운팅 ..... 47

6.3.2. 컨트롤 박스 공간 ..... 48

6.4. 작업 영역 및 작동 공간 ..... 48

6.4.1. 특이점 방지 ..... 50

6.4.2. 고정식 및 이동식 설치 ..... 51

6.5. 로봇 연결: 베이스 플랜지 케이블 ..... 52

6.6. 로봇 연결: 로봇 케이블 ..... 53

6.7. 전원 연결 ..... 54

**7. 첫 번째 부팅** ..... **56**

7.1. 로봇 전원 켜기 ..... 57

7.2. 일련 번호 삽입 ..... 57


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

7.3. 안전 구성 확인 ..... 58
7.4. 로봇 암 시작 ..... 58
7.5. 로봇 암 마운트 확인 ..... 60
7.6. 로봇 암 마운트 조정 ..... 60
7.7. 프리드라이브 ..... 62
7.7.1. 프리드라이브 패널 ..... 64
7.8. 로봇 전원 끄기 ..... 65
**8. 설치 ..... 66**
8.1. 전기 경고 및 주의 ..... 66
8.2. 컨트롤 박스 연결 포트 ..... 68
8.3. 이더넷 ..... 69
8.4. 3PE 티치 펜던트 설치 ..... 70
8.4.1. 하드웨어 설치 ..... 70
8.5. 컨트롤러 I/O ..... 72
8.5.1. 디지털 입력 및 출력 ..... 74
8.5.2. I/O 인터페이스 제어 ..... 75
8.5.3. I/O 탭 사용 ..... 76
8.5.4. 구동력 표시기 ..... 78
8.6. 안전 I/O ..... 79
8.6.1. 안전 I/O 신호 ..... 84
8.6.2. I/O 설정 ..... 87
8.6.3. 모드 선택에 I/O 사용 ..... 90
8.6.4. 3-위치 활성화 장치 ..... 91
8.7. 범용 디지털 I/O ..... 92
8.7.1. 원격 ON/OFF 제어 ..... 93
8.8. 범용 아날로그 I/O ..... 94
8.8.1. 아날로그 입력: 통신 인터페이스 ..... 95
**9. 엔드 이펙터 통합 ..... 96**
9.1. 최대 페이로드 ..... 96
9.2. 툴 고정 ..... 99
9.3. 툴 I/O ..... 101
9.3.1. 툴 I/O 설치 사양 ..... 103
9.3.2. 툴 전력 공급 ..... 104
9.3.3. 툴 디지털 입력 ..... 104
9.3.4. 툴 디지털 출력 ..... 106
9.3.5. 툴 아날로그 입력 ..... 107
9.4. 페이로드 설정 ..... 108
9.4.1. 페이로드 ..... 110
**10. 구성 ..... 113**

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

10.1. 빠른 시스템 시작 ..... 113
10.2. 안전 관련 기능 및 인터페이스 ..... 114
10.2.1. 비밀번호 ..... 115
10.2.2. 비밀번호 설정 ..... 115
10.2.3. 관리자 비밀번호 ..... 116
10.2.4. 작동 비밀번호 ..... 117
10.2.5. 구성 가능한 안전 기능 ..... 118
10.2.6. 안전 기능 ..... 121
10.2.7. 안전 매개변수 세트 ..... 122
10.3. 소프트웨어 안전 구성 ..... 124
10.3.1. 소프트웨어 안전 비밀번호 설정 ..... 126
10.3.2. 소프트웨어 안전 구성 변경 ..... 127
10.3.3. 새로운 소프트웨어 안전 구성 적용 ..... 128
10.3.4. 티치 펜던트가 없는 안전 구성 ..... 130
10.3.5. 소프트웨어 안전 모드 ..... 131
10.3.6. 소프트웨어 안전 제한 ..... 131
10.3.7. 안전 홈 위치 ..... 136
10.4. 소프트웨어 안전 제한 ..... 138
10.4.1. 툴 방향 제한 ..... 144
10.4.2. 툴 위치 제한 ..... 146
**11. 첫 프로그램 ..... 150**
11.1. 실행 탭 ..... 152
11.2. 위치로 로봇 이동 ..... 156
11.3. 프로그램 탭 사용 ..... 157
11.4. 프로그램 트리 툴바 ..... 160
11.5. 선택한 프로그램 노드 사용 ..... 161
11.6. 기본 프로그램 노드 사용 ..... 162
11.7. 기본 프로그램 노드: 이동 ..... 162
11.8. 기본 프로그램 노드: 웨이포인트 ..... 167
11.9. 이동 탭 사용 ..... 169
11.10. 포즈 편집기 ..... 171
**12. 사이버 보안 위협 평가 ..... 174**
12.1. 일반 사이버 보안 ..... 174
12.2. 사이버 보안 요구 사항 ..... 174
12.3. 사이버 보안 강화 가이드라인 ..... 176
**13. 통신 네트워크 ..... 177**
13.1. 모드버스 ..... 178
13.2. 이더넷/IP ..... 182
13.3. 프로피넷 ..... 182

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

13.4. PROFIsafe ..... 183
13.5. UR Connect ..... 187
**14. 위험 평가 ..... 189**
14.1. 끼이는 위험 ..... 192
14.2. 정지 시간 및 정지 거리 ..... 193
**15. 비상 상황 ..... 203**
15.1. 비상 정지 ..... 203
15.2. 구동력을 사용하지 않는 이동 ..... 204
15.3. 클램프 연결: 분해 ..... 205
15.4. 모드 ..... 208
15.4.1. 복구 모드 ..... 210
15.4.2. 백드라이브 ..... 210
**16. 시운전 ..... 215**
**17. 운송 ..... 216**
17.1. 상자에 넣기의 사전 정의된 위치 ..... 216
17.2. 포장 없이 운송 ..... 217
17.3. 티치 펜던트 보관 ..... 218
17.4. 장기간 보관 ..... 219
**18. 유지 및 보수 ..... 220**
18.1. 정지 성능 테스트 ..... 221
18.2. 로봇 암 청소 및 검사 ..... 221
18.3. 로그 탭 ..... 226
18.4. 프로그램 및 설치 관리자 ..... 229
18.5. 로봇 데이터 액세스 ..... 231
18.6. 새로운 소프트웨어 설치 ..... 233
**19. 폐기 및 환경 ..... 234**
**20. 선언 및 인증 ..... 236**
20.1. 편입 선언(원본) ..... 237
20.2. 선언 및 인증 ..... 238
20.3. 인증 UR8 Long ..... 239
20.4. 인증서 UR8 Long ..... 241
**21. 안전 기능 표 ..... 243**
21.1. 표 1a ..... 248
21.2. 표 2 ..... 249

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

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

# 2. 책임 및 용도

## 2.1. 책임의 한계

**설명**

이 설명서에 제공된 모든 정보는 산업용 로봇이 모든 안전 지침 및 사용 정보를 준수하더라도, 부상이나 손상을 일으키지 않을 것이라는 UR의 보장으로 해석해서는 안 됩니다.

## 2.2. 용도

**설명**



**알림**

Universal Robots은 로봇의 승인되지 않은 사용 또는 로봇의 의도되지 않은 사용에 대해 책임을 지지 않으며 의무가 없습니다. 또한 Universal Robots은 의도되지 않은 사용에 대해 지원을 제공하지 않습니다.



**설명서 참조**

용도에 따라 로봇을 사용하지 않으면 위험한 상황이 발생할 수 있습니다.

- 용도에 대한 권장 사항 및 사용자 설명서에 명시된 사양을 읽고 따르십시오.

Universal Robots 로봇은 산업용이며, 툴/엔드 이펙터 및 고정물 취급 또는 구성 요소나 제품의 공정 또는 이동이 그 사용 목적입니다.

모든 UR 로봇에는 안전 기능이 장착되어 있고, 이러한 기능의 설계 목적은 로봇 애플리케이션이 사람과 함께 작동하는 협업 애플리케이션을 활성화하기 위한 것입니다. 로봇 애플리케이션 위험 평가에 따라 안전 기능 설정을 적절한 값으로 설정해야 합니다.

로봇과 컨트롤 박스는 일반적으로 비전도성 오염만 발생하는 내부 사용을 위한 것입니다. 즉, 오염도 2 환경용입니다.

협업 애플리케이션은 툴/엔드 이펙터, 작업 부품, 장애물 및 기타 기계를 포함한 전체 애플리케이션이 특정 애플리케이션의 위험 평가에 따라 위험이 낮은 비위험 애플리케이션 전용입니다.

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

**경고**

의도된 용도 이외로 UR 로봇 또는 UR 제품을 사용하면 부상, 사망 및/또는 자산 피해가 발생할 수 있습니다. 아래의 의도된 용도 이외의 사용 및 응용에 UR 로봇이나 제품을 사용하지 마십시오.

- 의학적 용도, 즉 다음과 같은 목적을 포함하여 사람의 질병, 부상 또는 장애와 관련된 용도:
  - 재활
  - 평가
  - 보완 또는 완화
  - 진단
  - 치료
  - 수술
  - 의료
  - 신체 장애인을 위한 보철 및 기타 보조기구
  - 환자와 가까운 곳에서 사용
- 사람을 옮기거나 들어올리거나 수송
- 식품, 음료, 의약품 및/또는 화장품과 직접 접촉하거나 근접성이 있는 등 특정 청결 및/또는 위생 표준을 준수해야 하는 모든 응용 분야.
  - UR 조인트 그리스가 누출되고, 공기 중에 증기로 방출될 수도 있습니다.
  - UR 조인트 그리스는 "식품 등급"이 아닙니다.
  - UR 로봇은 식품, NSF(National Sanitization Foundation), FDA (Food and Drug Administration) 또는 위생 설계 표준을 충족하지 않습니다.

  위생 표준, 예를 들어 ISO 14159 및 EN 1672-2는 위생 위험 평가를 수행해야 합니다.
- UR 로봇 또는 UR 제품의 의도된 용도, 사양 및 인증에서 벗어난 모든 사용 또는 응용.
- 사망, 개인 상해 및/또는 자산 피해로 이어질 수 있으므로 오용은 금지됩니다.

UNIVERSAL ROBOTS은 특정 용도의 적합성에 대한 명시적 또는 묵시적 보증을 명시적으로 부인합니다.

**경고**

로봇 애플리케이션과 관련된 도달 범위, 페이로드, 작동 토크 및 속도로 인한 추가적인 위험을 고려하지 않으면 부상을 입거나 사망에 이를 수 있습니다.

- 애플리케이션 위험 평가에는 로봇, 엔드 이펙터, 작업물에 대한 애플리케이션의 도달 범위, 모션, 페이로드, 속도와 관련된 위험이 포함됩니다.

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

# 3. 내 로봇

## 3.1. 기술 사양 UR8 Long

| | |
|---|---|
| 로봇 유형 | UR8 Long |
| 최대 페이로드 | 8 kg(17.6 lb)<br>10 kg(22 lb)과 설명서에 따른 경계 조건. |
| 도달 | 1750 mm / 68.9 in |
| 자유도 | 6 회전 조인트 |
| 프로그래밍 | 12인치 터치스크린의 PolyScope 5 GUI<br>또는 12인치 터치스크린의 PolyScope X GUI |
| 전력 소비(평균) | 615 W<br>일반 프로그램 사용 시 약 350 W |
| 주변 온도 범위 | 0~50 °C, 35 °C 이상에서는 성능이 저하됩니다. |
| 안전 기능 | 17가지 정교한 안전 기능.<br>다음을 준수하는 PLd 카테고리 3: EN ISO 13849-1. |
| IP 분류 | 로봇 암: IP65, 컨트롤 박스: IP44, 티치 펜던트: IP54 |
| 오염도 | 2 |
| 습도 | 90% 비응축 |
| 소음 | 로봇 암: 65 dB(A) 미만, 컨트롤 박스: 50 dB(A) 미만 |
| 툴 I/O 포트 | 2 디지털인, 2 디지털아웃, 2 아날로그인 |
| 툴 I/O 전원 공급 장치 및 전압 | 2 A(듀얼 핀) 1 A(싱글 핀) & 12 V/24 V |
| 포스 토크 센서 정확도 | 10 N |
| 속도 | 모든 리스트 조인트: 최대 300 °/s<br>엘보우 조인트: 최대 240 °/s<br>베이스 및 숄더 조인트: 최대 180 °/s |
| 포즈 반복성 | ± 0.08 mm / ± 0.0031 in, ISO 9283 준수 |
| 조인트 범위 | 모든 조인트에 대해 ± 360 ° |
| 발자국 | Ø245 mm / 9.65 in |
| 재료 | 알루미늄, PC/ASA 플라스틱, 강철 |
| 로봇 암 무게 | 44.7 kg / 98.5 lb |
| 시스템 업데이트 주파수 | 500Hz |
| 컨트롤 박스 크기(W × H × D) | 460 mm x 449 mm x 254 mm / 18.2 in x 17.6 in x 10 in |
| 컨트롤 박스 무게 | 12 kg / 26.5 lb |
| 컨트롤 박스 I/O 포트 | 디지털 입력 16개, 디지털 출력 16개, 아날로그 입력 2개, 아날로그 출력 2개 |
| 컨트롤 박스 I/O 전원 공급 장치 | 24 V/2 A |
| 의사소통 | MODBUS TCP & EthernetNet/IP 어댑터, PROFINET, USB 2.0, USB 3.0 |
| 컨트롤 박스 전원 | 100-240 VAC, 47-440 Hz |
| 단락 전류 정격 (SCCR) | 200A |
| TP 크기(W × H × D) | 300 mm x 231 mm x 50 mm |
| TP 무게 | 1.8 kg / 3.961 lb |
| TP 케이블: 티치 펜던트와 컨트롤 박스 | 4.5 m / 177 in |
| 로봇 케이블: 로봇 암과 컨트롤 박스 | 하이플렉스(PUR) 3 m/118 in x 12.1 mm<br>하이플렉스(PUR) 6 m/236 in x 12.1 mm<br>하이플렉스(PUR) 12 m/472.4 in x 12.1 mm |

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

# 3.2. 내용물

**내용물**

- 로봇 암
- 컨트롤 박스
- 티치 펜던트 또는 3PE 티치 펜던트
- 컨트롤 박스용 마운팅 브래킷
- 3PE 티치 펜던트용 마운팅 브래킷
- 컨트롤 박스 열쇠
- 로봇 암과 컨트롤 박스 연결용 케이블(로봇 크기에 따라 다양한 옵션 제공)
- 해당 지역에서 호환되는 주전원 케이블 또는 전원 케이블
- 라운드 슬링 또는 리프팅 슬링(로봇 크기에 따라 다름)
- 툴 케이블 어댑터(로봇 버전에 따라 다름)
- 이 설명서

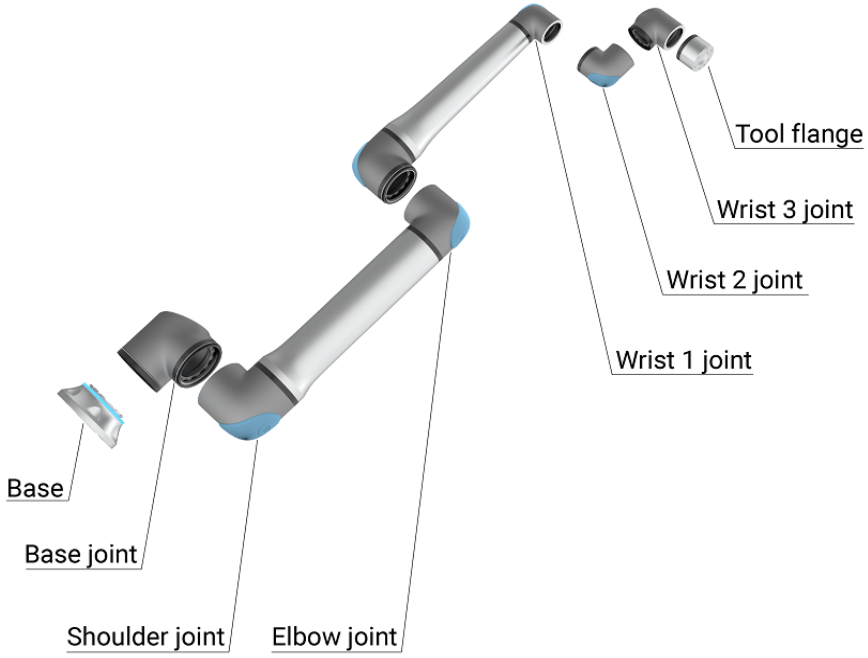
## 3.2.1. 로봇 암

**로봇 암 정보**

조인트, 베이스 및 툴 플랜지는 로봇 암의 주요 구성 요소입니다. 컨트롤러는 조인트 모션을 조정하여 로봇 암을 움직입니다.

로봇 암 끝에 있는 툴 플랜지에 엔드 이펙터(툴)를 부착하면 로봇이 작업물을 조작할 수 있습니다. 일부 툴은 QC 검사, 접착제 적용 및 용접 등 부품 조작 이외의 특정 목적을 가지고 있습니다.

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




*로봇 암의 주요 구성 요소.*

- **베이스**: 로봇 암이 장착되는 위치입니다.
- **숄더** 및 **엘보우**: 더 큰 움직임을 만듭니다.
- **리스트 1** 및 **리스트 2**: 미세한 움직임을 만듭니다.
- **리스트 3**: 툴 플랜지에 툴이 연결되는 위치입니다.

이 로봇은 불완비 기계이므로, 편입 선언이 제공됩니다. 각 로봇 애플리케이션에 대해 위험 평가가 필요합니다.

## 라이트 링

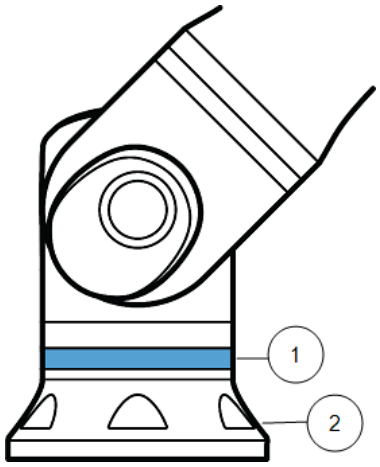
**설명** 로봇 암 베이스의 라이트 링은 아래 표에 설명된 대로 상태 표시를 제공합니다.

**알림**
라이트 링 구성은 사용자가 수정 및/또는 비활성화할 수 있습니다. 자세한 내용은 Script Directory 항목을 참조하십시오.

**알림**
최대 주변 온도에 도달하면 라이트 링의 색상 스펙트럼이 변동될 수 있습니다.

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

### 로봇 베이스




| | |
|---|---|
| 1 | 라이트 링 |
| 2 | 베이스 |

### 색상 코드

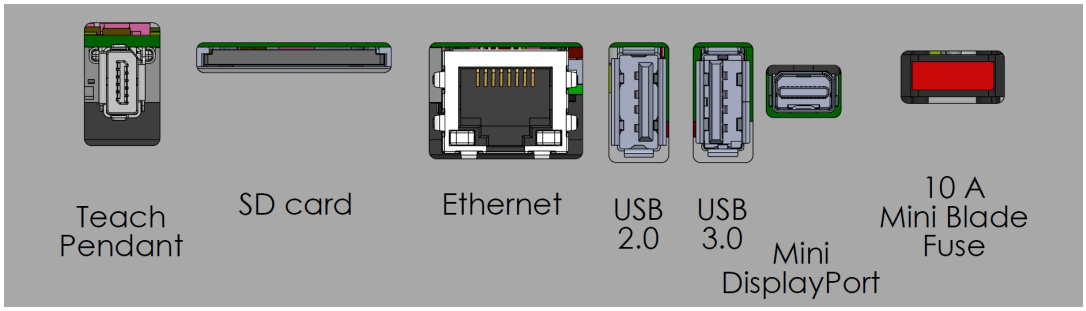
| 색상 | 모드 | |
|---|---|---|
| | 계속 켜짐 | 0.5Hz로 느리게 깜박임 |
| 빨간색 | 로봇이 움직이지 않거나 멈추는 중입니다.<br>1. 비상 정지 | |
| 노란색 | 로봇이 움직이지 않거나 멈추는 중입니다.<br>1. 로봇 정지(이전에 보호 정지라고 했음)<br>2. 복구<br>3. 세이프가드 정지 (모든 유형) | |
| 녹색 | 자동 모드<br>1. 실행 중 | 자동 모드<br>1. 감소된 매개변수에서 실행 |
| 파란색 | 수동 모드<br>자동 아님, 움직이지 않음<br>1. 부팅 프로세스 | 로봇은 손으로 움직일 수 있습니다<br>1. 백드라이브<br>2. 프리드라이브 |
| 꺼짐 | 로봇 팔에 사용할 수 있는 전원이 없습니다<br>1. 결함<br>2. 위반<br>3. 로딩 화면<br>4. 시스템 전원 끄기 | |

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

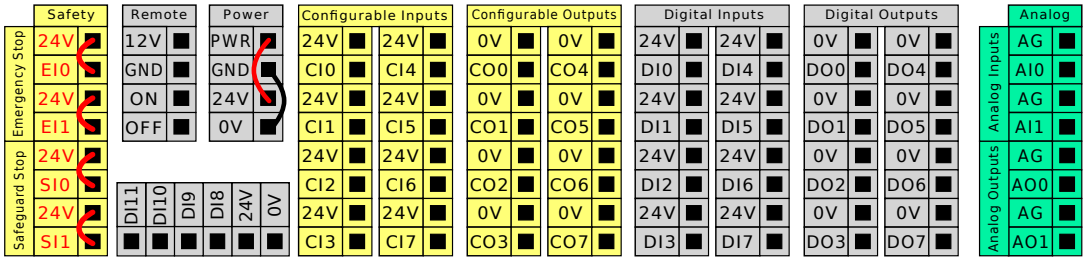
# 3.2.2. 컨트롤 박스

**컨트롤 박스 정보**

컨트롤 박스에는 로봇 암 프로그램과 설치에 사용되는 연결 포트와 컨트롤러 입력 및 출력(I/O)이 포함되어 있습니다. 연결 포트는 외부 연결에 사용됩니다. I/O는 통신 및 구성에 사용되는 전기적 인터페이스 그룹입니다.




*외부 연결 포트.*




*입력 및 출력(I/O) 그룹.*

컨트롤 박스 연결 포트 및 컨트롤러 I/O에 대한 자세한 설명은 설치를 참조하십시오.

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

# 3.2.3. 3-위치 활성화 장치가 포함된 티치 펜던트

**설명**

로봇 세대에 따라 티치 펜던트에 3PE 장치가 내장될 수 있습니다. 이를 3PE TP(3-위치 활성화 티치 펜던트)라고 합니다.
더 높은 페이로드 로봇은 3PE TP만 사용할 수 있습니다.

3PE TP를 사용할 경우 아래 그림과 같이 티치 펜던트 하단에 버튼이 있습니다. 환경 설정에 따라, 각 버튼을 사용할 수 있습니다.

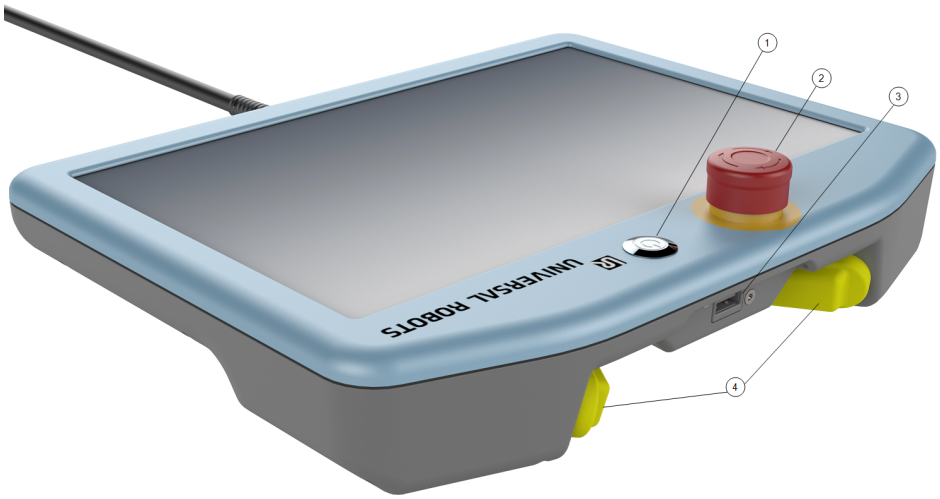
티치 펜던트 연결이 끊긴 경우 외부 3PE 장치를 연결하고 구성해야 합니다. 3PE TP 기능은 헤더에 추가 기능이 있는 PolyScope 인터페이스로 확장됩니다.

**알림**

- UR15, UR20 또는 UR30 로봇을 구입한 경우, 3PE 장치가 없는 티치 펜던트는 작동되지 않습니다.
- UR15, UR20 또는 UR30 로봇을 사용하려면 로봇 애플리케이션의 도달 범위 내에서, 프로그래밍하거나 티칭할 때 외부 활성화 장치 또는 3PE 티치 펜던트가 필요합니다. ISO 10218-2를 참조하십시오.
- 3PE 티치 펜던트는 OEM 컨트롤 박스 구매 시 포함되지 않으므로 활성화 장치 기능이 제공되지 않습니다.

**TP 개요**

1. 전원 버튼
2. 비상 정지 버튼
3. USB 포트(더스트 커버 제공됨)
4. 3PE 버튼




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

**프리드라이브** 아래에 표시된 대로, 각각의 3PE 버튼 아래에 프리드라이브 로봇 심볼이 있습니다.



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

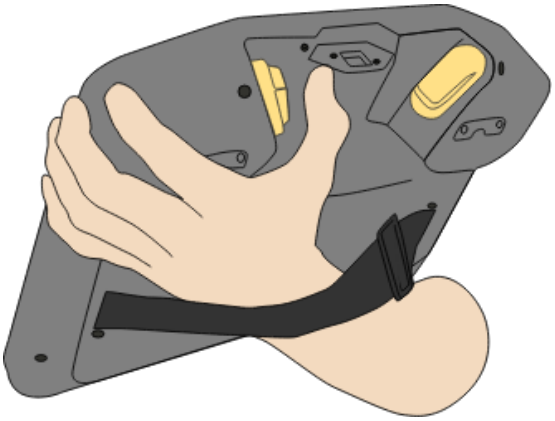
# 3PE 터치 펜던트 버튼 기능

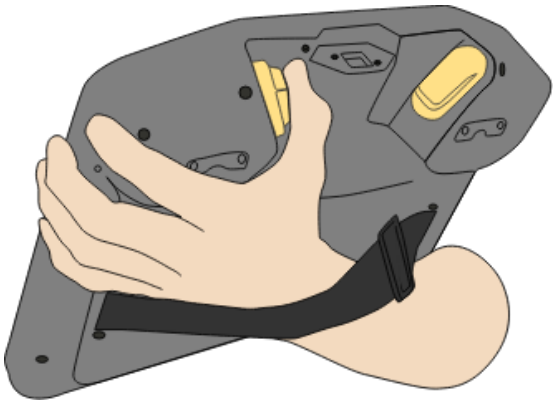
**설명**

> **알림**
>
> 3PE 버튼은 수동 모드에서만 활성화됩니다. 자동 모드에서는 로봇을 움직이기 위해 3PE 버튼을 조작할 필요가 없습니다.

아래 표는 3PE 버튼의 기능을 설명합니다.

| 포지션 | | 설명 | 작업 |
|---|---|---|---|
| 1 | 해제 | 3PE 버튼에 압력이 가해지고 있지 않다. 압력이 가해지고 있지 않다. | 수동 모드에서는 로봇 이동이 정지됩니다. 로봇 암의 전원을 끄지 않았으며 브레이크가 해제된 상태로 있다. |
| 2 | 가볍게 누르기 (가볍게 그립) | 3PE 버튼에 압력이 가해지고 있다. 중간 지점까지 눌렀다. | 로봇이 수동 모드에 있는 경우 프로그램을 플레이할 수 있게 한다. |
| 3 | 강하게 누르기 (강하게 그립) | 3PE 버튼에 완전히 압력이 가해지고 있다. 끝까지 눌렀다. | 수동 모드에서는 로봇 이동이 정지됩니다. 로봇이 3PE 정지 상태이다. |





| 버튼 놓기 | 버튼 누르기 |
|---|---|

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

## 3PE 버튼 사용

**3PE 사용**

프로그램을 플레이하려면

1. PolyScope에서 로봇이 **수동 모드**로 설정되었는지 확인하거나, **수동 모드**로 전환한다.
2. 3PE 버튼을 가볍게 누르고 있는다.
3. PolyScope에서 **플레이**를 눌러 프로그램을 실행한다.

   로봇 암이 프로그램의 첫 위치에 있는 경우 프로그램이 실행된다.
   로봇 암이 프로그램의 첫 위치에 있지 않은 경우 **위치로 로봇 이동 화면**이 나타난다.

프로그램을 정지하려면

1. 3PE 버튼을 놓거나 PolyScope에서 **정지**를 누른다.

프로그램을 일시 중지하려면

1. 3PE 버튼을 놓거나 PolyScope에서 **일시 중지**를 탭합니다.

   프로그램 실행을 계속하려면 3PE 버튼을 가볍게 계속 누른 후 PolyScope에서 **재개**를 탭합니다.

## 3PE 버튼이 있는 프리드라이브

## 위치로 로봇 이동 사용

**설명**

프로그램이 완료된 후, 위치로 로봇 이동을 통해 로봇 암을 시작 위치로 이동할 수 있습니다. 프로그램을 실행하려면 로봇 암이 시작 위치에 있어야 합니다.

**위치로 이동**

3PE 버튼을 사용하여 로봇 암을 위치로 이동하려면:

1. 프로그램이 완료되면 **플레이**를 누릅니다.
2. **처음부터 시작**을 선택합니다.

   PolyScope에서 **위치로 로봇 이동** 화면이 나타나고 로봇 암 이동이 표시된다.
3. 3PE 버튼을 가볍게 누르고 있습니다.
4. 이제 PolyScope에서 **자동이동**을 길게 누르면 로봇 암이 시작 위치로 이동합니다.

   프로그램 플레이 화면이 나타납니다.
5. 프로그램을 실행하려면 3PE 버튼을 가볍게 누르고 있습니다.

   3PE 버튼을 놓아 프로그램을 정지한다.

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

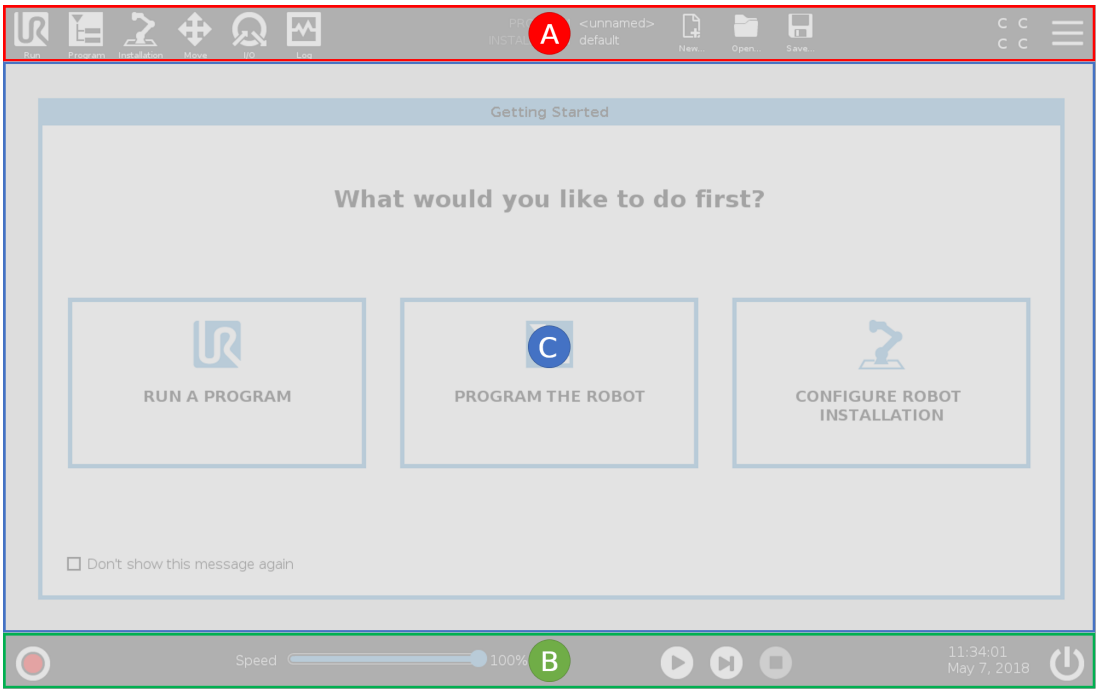
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 3.2.4. PolyScope 개요

**설명**

PolyScope는 **티치 펜던트**의 그래픽 사용자 인터페이스(GUI)로서, 터치 스크린을 통해 로봇 암을 작동합니다. PolyScope에서 로봇에 대한 프로그램을 생성, 로드 및 실행합니다. PolyScope 인터페이스는 다음 그림과 같이 나뉩니다.

- A: 대화형 화면을 사용할 수 있도록 아이콘/탭이 있는 **헤더**.
- B: **Footer** (로드된 프로그램을 제어하는 버튼 포함).
- C: **로봇 동작을 관리하고 모니터링할 수 있는 필드와 옵션이 있는 스크린**.




**터치 화면 사용**

터치 감도는 PolyScope에서 잘못된 선택을 방지하고, 예기치 않은 로봇의 모션을 방지하도록 설계되었습니다.

티치 펜던트 터치 화면은 산업용 환경에서 사용하도록 최적화되어 있습니다. 소비자용 가전 제품과 달리, 티치 펜던트의 터치 스크린 감도는 다음과 같은 환경 요인에 대한 내성이 높도록 설계되었습니다.

- 물방울 및/또는 기계 냉각수 방울
- 전파 방사
- 작동 환경에서 발생하는 기타 전도 노이즈.

최상의 결과를 위해, 화면에서 선택할 때 손끝을 사용하십시오.
이 설명서에서는 이 동작을 "탭하기"라고 합니다.
원하는 경우 상용 스타일러스를 사용하여 화면에서 선택할 수 있습니다.

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

# PolyScope의 아이콘/탭

**설명**

다음 섹션에서는 PolyScope 인터페이스의 아이콘/탭과 버튼을 보여주고 정의합니다.

**헤더 아이콘/기능**




**실행**은 미리 작성된 프로그램을 사용하여 로봇을 작동하는 간단한 방법이다.




**프로그램**은 로봇 프로그램을 생성 및/또는 수정합니다.




**설치**는 로봇 암 설정과 외부 장비를 구성합니다(예: 장착 및 안전).



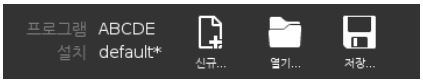

**이동**은 로봇 이동을 제어 및/또는 조절합니다.




**I/O**는 로봇 컨트롤 박스 간에 실시간 입/출력 신호를 모니터링하고 설정합니다.




**로그**는 로봇의 상태뿐만 아니라 경고 또는 오류 메시지를 나타냅니다.




**프로그램 및 설치 관리자**는 활성 프로그램과 설치를 선택하고 표시합니다. 프로그램 및 설치 관리자에는 파일 경로, 새로 만들기, 열기 및 저장이 포함됩니다.




**신규...**는 새로운 프로그램 또는 설치를 생성합니다.




**열기...**는 이전에 생성되고 저장된 프로그램 또는 설치를 엽니다.




**저장...**은 프로그램, 설치 또는 둘 다를 동시에 저장합니다.

**작동 모드**




**자동**은 로봇의 작동 모드가 자동으로 설정되었음을 나타냅니다. 수동 작동 모드로 전환하려면 누르십시오.




**수동**은 로봇의 작동 모드가 수동으로 설정되었음을 나타냅니다. 자동 작동 모드로 전환하려면 누르십시오.

**원격 제어**

원격 제어를 활성화한 경우에만 로컬 모드 및 원격 모드 아이콘에 액세스할 수 있습니다.

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



**로컬**은 로봇을 로컬에서 제어할 수 있음을 나타냅니다. 리모컨으로 전환하려면 누르세요.



**원격**은 로봇을 원격 위치에서 제어할 수 있음을 나타냅니다. 로컬 컨트롤로 전환하려면 누르세요.



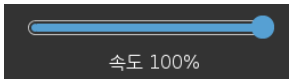
**안전 체크섬**은 활성 안전 구성을 표시합니다.


**햄버거 메뉴**로 PolyScope 도움말, 정보 및 설정에 액세스할 수 있습니다.

---

**푸터 아이콘/기능**


**초기화하기**는 로봇 상태를 관리한다. 빨간색이면 누르면 로봇이 작동합니다.



**속도 슬라이더**는 안전 설정을 고려하여, 로봇 암이 이동하는 상대 속도를 실시간으로 표시한다.



**시뮬레이션** 버튼은 시뮬레이션 모드와 실제 로봇 간에 프로그램 실행을 전환한다. 시뮬레이션 모드로 실행하면 로봇 팔이 움직이지 않습니다. 따라서 로봇은 충돌 시 자신이나 주변 장비를 손상시킬 수 없습니다. 로봇 팔이 무엇을 할 지 잘 모르겠다면 시뮬레이션 모드를 사용하여 프로그램을 테스트하십시오.


**재생**은 현재 로드된 로봇 프로그램을 시작한다.


**단계**는 프로그램이 단일 단계로 실행되도록 한다.


**정지**는 현재 로드된 로봇 프로그램을 정지한다.

**고속 수동 모드**

고속 수동 길게 눌러 실행 기능은 3-위치 활성화 장치가 구성된 경우 수동 모드에서만 사용할 수 있습니다.



**고속 수동 모드**에서는 툴 속도와 엘보우 속도 모두가 일시적으로 250mm/s를 초과하도록 허용됩니다.

---

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

# 4. 안전

## 4.1. 일반

**설명**

위험 평가 및 용도와 관련된 일반 안전 정보와 지침 및 안내를 참조하십시오. 후속 섹션에서는 특히 협업 애플리케이션에 해당되는 안전 관련 기능을 설명하고 정의합니다. 처음으로 로봇의 전원을 켜기 전에 UR 로봇의 통합을 이해하기 위해 마운팅 및 설치와 관련된 구체적 엔지니어링 데이터를 읽고 이해하십시오.

이 설명서의 다음 섹션에 나오는 모든 조립 지침을 준수하고 따라야 합니다.

**알림**

Universal Robots은 로봇(티치 펜던트가 포함되거나 제외된 암 컨트롤 박스)이 어떤 식으로든 손상, 변경 또는 수정된 경우 어떠한 책임도 지지 않습니다. Universal Robots은 프로그래밍 오류, UR 로봇 및 그 내용물에 대한 무단 액세스 또는 로봇의 오작동으로 인해 로봇 또는 기타 장비에 발생한 손상에 대해 책임지지 않습니다.

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

# 4.2. 안전 메시지 유형

**설명** 안전 메시지는 중요한 정보를 강조하는 데 사용됩니다. 안전을 보장하고 인적 부상 및 제품 손상을 방지하기 위해 모든 메시지를 읽으십시오.



**경고**
이를 피하지 않으면 사망 또는 심각한 부상을 입을 수 있는 위험한 상황을 나타냅니다.



**경고: 전기**
이를 피하지 않으면 사망 또는 심각한 부상을 입을 수 있는 전기적으로 위험한 상황을 나타냅니다.



**경고: 고온 표면**
접촉 및 비접촉 근접으로 인해 부상을 입을 수 있는 위험한 고온 표면을 나타냅니다.



**주의**
이를 피하지 않으면 부상을 입을 수 있는 위험한 상황을 나타냅니다.



**접지**
접지를 나타냅니다.



**보호 접지**
보호 접지를 나타냅니다.



**알림**
주의해야 할 정보 및/또는 장비의 손상 위험을 나타냅니다.



**설명서 참조**
설명서에서 참조해야 하는 보다 자세한 정보를 나타냅니다.

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

# 4.3. 일반 경고 및 주의

**설명** 다음 경고 메시지는 후속 섹션에서 반복하거나 설명하거나 자세히 다룰 수 있습니다.

**경고**

아래에 나열된 일반 안전 수칙을 준수하지 않으면 부상이나 사망이 초래될 수 있습니다.

- 로봇 암과 툴/엔드 이펙터를 제대로 확실하게 제자리에 볼트로 장착했는지 확인합니다.
- 로봇 애플리케이션이 자유롭게 작동될 수 있는 충분한 공간이 있는지 확인합니다.
- 운송, 설치, 시운전, 프로그래밍/티칭, 작동 및 사용, 해체 및 폐기를 포함하여 로봇 애플리케이션의 수명 동안 작업자가 보호되는지 확인합니다.
- 로봇 애플리케이션에 도달할 수 있는 사람을 포함하여 작업자를 보호하도록 로봇 안전 구성 매개변수가 설정되었는지 확인합니다.
- 로봇이 손상된 경우 사용하지 마십시오.
- 로봇을 사용할 때는 헐거운 옷이나 장신구를 착용하지 마십시오. 긴 머리는 뒤로 묶습니다.
- 컨트롤 박스 내부 덮개 뒤에 손가락을 넣지 마십시오.
- 위험한 상황 및 제공되는 보호에 대해 사용자에게 알리고, 보호 제한 및 잔존 위험에 대해 설명합니다.
- 사용자에게 비상 정지 버튼의 위치를 알려주고 비상 상황이나 비정상적인 상황이 발생할 경우 비상 정지를 활성화하는 방법을 알려줍니다.
- 로봇 애플리케이션을 시작하려고 할 때를 포함하여, 로봇이 닿지 않는 곳에 있으라고 사람들에게 경고합니다.
- 티치 펜던트를 사용할 때 움직이는 방향을 파악하기 위해 로봇 자세에 주의를 기울입니다.
- ISO 10218-2의 요구 사항을 준수합니다.

**경고**

날카로운 모서리 및/또는 핀치 포인트가 있는 툴/엔드 이펙터를 다룰 때 부상을 입을 수 있습니다.

- 툴/엔드 이펙터에 날카로운 모서리나 핀치 포인트가 없는지 확인하십시오.
- 보호 장갑 및/또는 보호 안경이 필요할 수 있습니다.

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



**경고: 고온 표면**

작동 중에 로봇 암과 컨트롤 박스에 의해 생성된 열에 장시간 접촉하면 불편함을 유발하고 부상을 입을 수 있습니다.

- 작동 중 또는 작동 직후에는 로봇을 다루거나 만지지 마십시오.
- 로봇을 다루거나 만지기 전에 로그 화면의 온도를 확인하십시오.
- 전원을 끄고 1시간 동안 기다려서 로봇이 식도록 두십시오.



**주의**

통합 및 작동 전에 위험 평가를 수행하지 않으면 부상 위험이 증가할 수 있습니다.

- 작동 전에 위험 평가를 수행하고 위험을 줄이십시오.
- 위험 평가에 의해 결정된 경우 작동 중에 로봇의 이동 범위 안에 들어가거나 로봇 애플리케이션을 만지지 마십시오. 세이프가딩을 설치합니다.
- 위험 평가 정보를 확인합니다.



**주의**

테스트되지 않은 외부 기계 또는 테스트되지 않은 애플리케이션에서 로봇을 사용하면 작업자가 부상을 입을 위험이 높아질 수 있습니다.

- 모든 기능과 로봇 프로그램을 별도로 테스트하십시오.
- 시운전 정보를 확인합니다.



**알림**

매우 강력한 자기장은 로봇을 손상 시킬 수 있다.

- 로봇을 영구적인 자기장에 노출시키지 않는다.



**설명서 참조**

모든 기계 및 전기 장비가 관련 사양 및 경고에 따라 설치되었는지 확인하십시오.

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

## 4.4. 통합 및 책임

**설명**

이 설명서에 있는 정보는 로봇 애플리케이션을 설계, 설치, 통합 및 작동하는 방법을 다루지 않으며, 로봇 애플리케이션의 안전에 영향을 줄 수 있는 어떠한 주변 장치도 다루지 않습니다. 로봇 애플리케이션은 로봇이 설치된 국가의 관련 표준 및 규정에 명시된 안전 요구 사항에 따라 설계하고 설치해야 합니다.

UR 로봇을 통합하는 작업자는 해당 국가에 적용되는 규정을 준수하고 로봇 애플리케이션의 모든 위험을 적절하게 완화할 책임이 있습니다. 이는 다음을 포함하지만 이에 제한 되지 않는다:

- 완비 로봇 체계에 대한 위험 평가 수행하기
- 위험 평가에 의해 필요한 경우 추가 세이프가딩 및 다른 기계와의 인터페이스 구축
- 소프트웨어에서 올바른 안전 설정 지정
- 안전 조치가 수정되지 않았는지 확인
- 로봇 애플리케이션이 설계, 설치 및 통합되었는지 검증
- 사용 지침 지정하기
- 로봇 설치에 대한 적합한 표시 및 통합자 연락처 정보 기재
- 애플리케이션 위험 평가, 이 설명서 및 추가적인 관련 문서를 포함한 모든 문서 보관

## 4.5. 정지 카테고리

**설명**

상황에 따라 로봇은 IEC 60204-1에 따라 정의된 3 가지 형식의 정지 카테고리를 개시할 수 있다. 이러한 카테고리는 다음 표에 정의되어 있다.

| 정지 카테고리 | 설명 |
|---|---|
| 0 | 즉시 전원을 꺼서 로봇을 정지합니다. |
| 1 | 순서를 지키고 제어된 방식으로 로봇을 정지한다. 로봇이 정지되면 전원이 꺼진다. |
| 2 | *궤도를 유지하면서 드라이브에 사용 가능한 전원으로 로봇을 정지시킨다. 로봇이 정지된 후에 구동력이 유지된다. |

*유니버설로봇 로봇의 카테고리 2 정지는 IEC 61800-5-2에 따라 SS1 또는 SS2 유형 정지로 추가 설명된다.

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

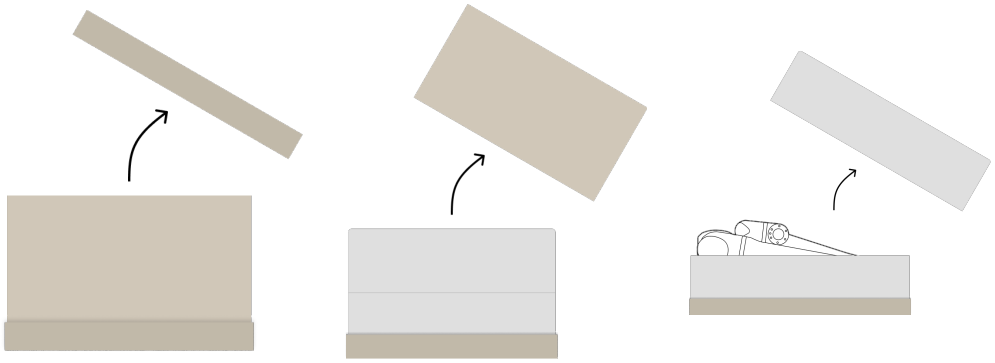
# 5. 리프팅 및 취급

**설명**

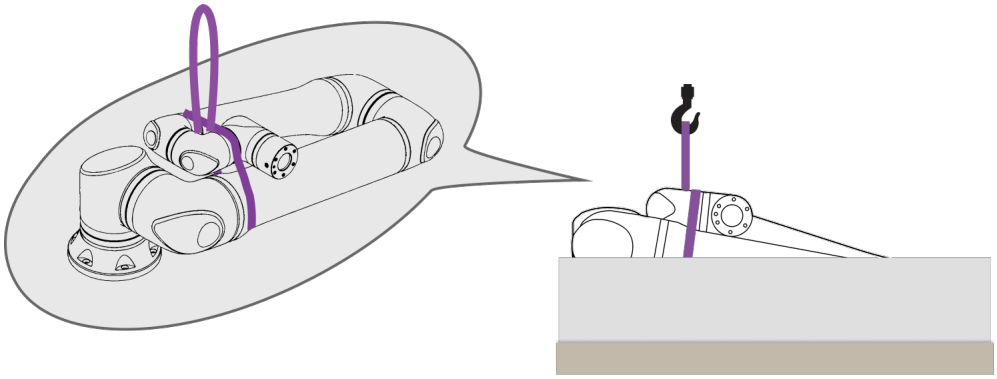
로봇 암은 크기와 무게가 다르므로 각 모델에 적합한 리프팅 및 핸들링 기술을 사용해야 합니다. 여기에서 로봇의 안전한 리프팅 및 핸들링 방법에 대한 정보를 찾아볼 수 있습니다.

**적절한 리프팅 및 핸들링**

1. 지게차를 사용하여 로봇을 현장으로 운반합니다.
2. 그림과 같이 상자를 엽니다.

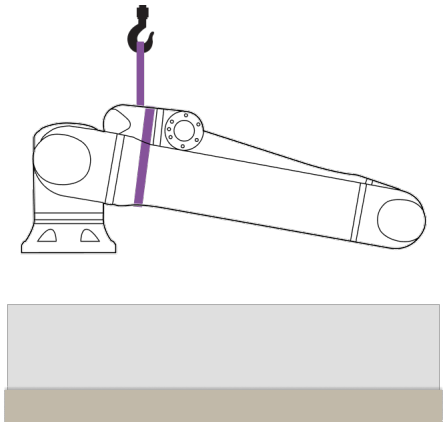


3. 리프팅 슬링으로 로봇 암을 단단히 고정합니다.



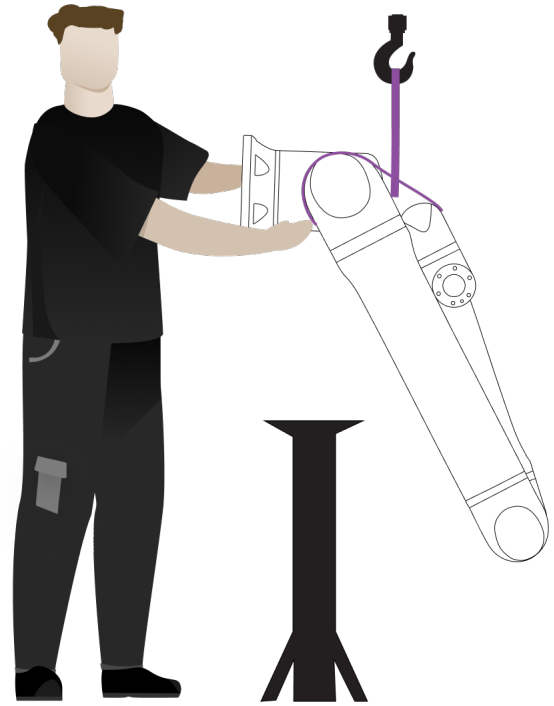
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

4. 스트랩과 후크를 사용하여 로봇 암을 상자에서 들어 올립니다.



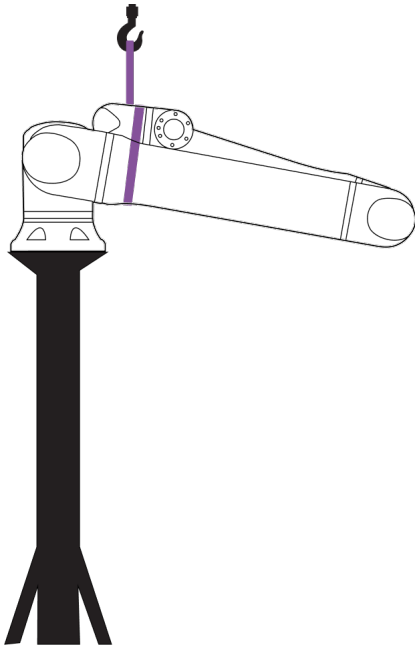
**주의**
더 무거운 로봇 암을 들어 올릴 때는 리프팅 장비를 사용하십시오.

5. 로봇을 들어 올리는 동안 그림과 같이 돌리고 걸 수 있게 지지하십시오.

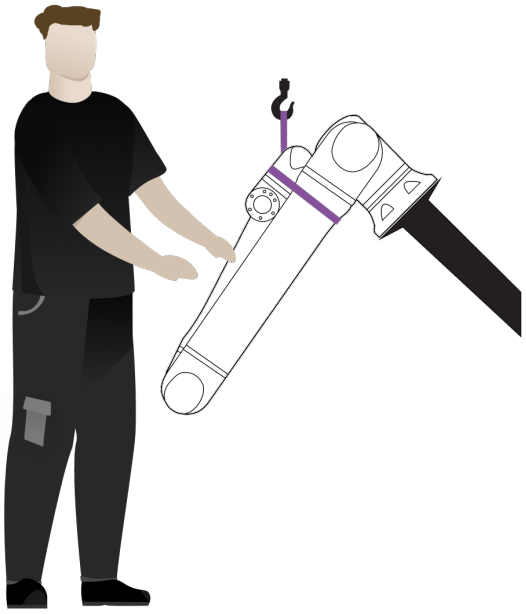


Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

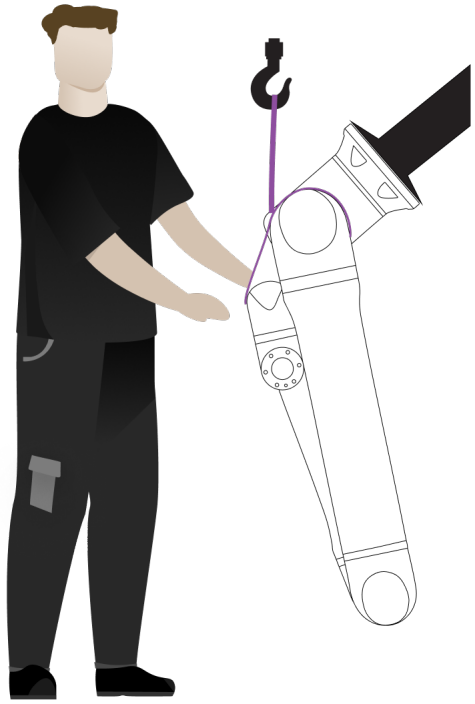
**로봇 암 장착** 로봇 암은 옆으로, 뒤집어서 또는 기울여서(±45°) 장착할 수 있습니다.



옆으로 장착



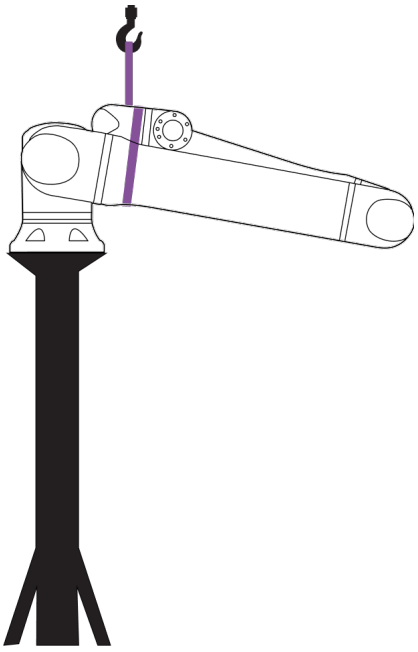
기울여서 장착(±45°)



뒤집어서 장착

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

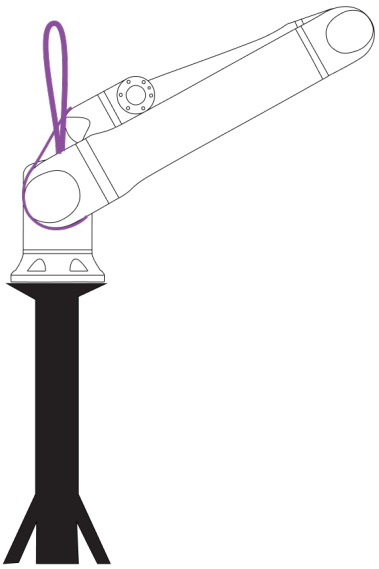
1. 로봇 암을 장착합니다. 해당 사용자 설명서에 명시된 대로 나사를 조이고 토크를 적용하십시오.



2. 스트랩을 제거합니다.
3. 로봇의 전원을 켜고 숄더 조인트를 원하는 대로 재배치합니다.

> **알림**
> 옆으로 장착하는 경우 로봇의 전원을 켤 필요가 없습니다.

4. 스트랩을 다시 부착합니다.



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

# 5.1. 로봇 암

**설명** 슬링이 제공되지 않는 경우 로봇 암은 무게에 따라 한두 명이 옮길 수 있습니다. 슬링이 제공되는 경우 리프팅 및 운반을 위한 장비가 필요합니다.

## 5.1.1. 라운드 슬링 사용

**설명** 라운드 슬링은 UR에서 UR Series 로봇과 함께 제공합니다.
제조업체에 따르면 라운드 슬링은 다음 표준을 준수합니다.

- EN 1492-1: 2000 + A1: 2008 직물 슬링 - 안전 - 인공 섬유로 평평하게 직조된 범용 슬링.
- EN 1492-2: 2000 + A1: 2008 직물 슬링 - 안전 - 인공 섬유로 만든 원형 범용 슬링.



**경고**
검사 없이 라운드 슬링을 사용하면 부상을 입을 수 있습니다.

- 사용 전후에 슬링을 검사하십시오.
- 가능한 경우 사용 중에 슬링을 검사하십시오.



**경고**
손상된 라운드 슬링을 사용하면 부상을 입을 수 있습니다.

- 사용 전에 항상 슬링을 육안으로 주의 깊게 검사하십시오.
- 슬링이 갈라지거나 찢어지거나 바느질이 풀린 경우 슬링을 사용하지 마십시오.
- 열 손상의 흔적이 있는 경우 슬링을 사용하지 마십시오.



**주의**
잘못된 보관 및/또는 취급으로 인해 라운드 슬링이 손상될 수 있습니다.

- 슬링을 산과 염기성 물질로부터 멀리 두십시오.
- 날카로운 모서리에 갈리지 않도록 슬링을 보호하십시오.
- 슬링에 매듭을 묶지 마십시오.

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

**알림**

해당 지역의 리프팅 장비 검사에 대한 특정 규정이 있을 수 있습니다.

- 리프팅 장비 검사에 관한 현지 규정을 준수하십시오.
- 리프팅 장비의 검사 빈도에 관한 현지 규정을 준수하십시오.

**표**

| 라운드 슬링 설명 | | | |
|---|---|---|---|
| 품목 | 라운드 슬링 1T x 1M/2M | | |
| 색상 | 보라색 (EN 1492-2에 따름) | | |
| 재질 | 폴리에스테르 | | |
| WLL 계수 | 1.0 (1000 KG) | 직선형 리프트 |  |
| | 0.8 (800 KG) | 초크 히치 |  |

## 5.2. 컨트롤 박스와 티치 펜던트

**설명**

컨트롤 박스와 티치 펜던트는 각각 한 명이 운반할 수 있습니다.
사용 중에는 걸려 넘어지는 위험을 방지하기 위해 모든 케이블을 감아서 고정해야 합니다.

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

# 6. 조립 및 장착

**설명** PolyScope사용을 시작하려면 로봇 암과 컨트롤 박스를 설치하고 전원을 켭니다.

**로봇 조립** 계속하려면 로봇 암, 컨트롤 박스 및 티치 펜던트를 조립해야 합니다.

1. 로봇 암과 컨트롤 박스를 꺼냅니다.
2. 로봇 암을 튼튼하고 진동이 없는 표면에 장착합니다.
3. 컨트롤 박스를 발에 놓습니다.
4. 로봇 케이블을 로봇 암과 컨트롤 박스에 연결합니다.
5. 컨트롤 박스의 주전원 또는 주전원 케이블을 꽂습니다.



**경고**

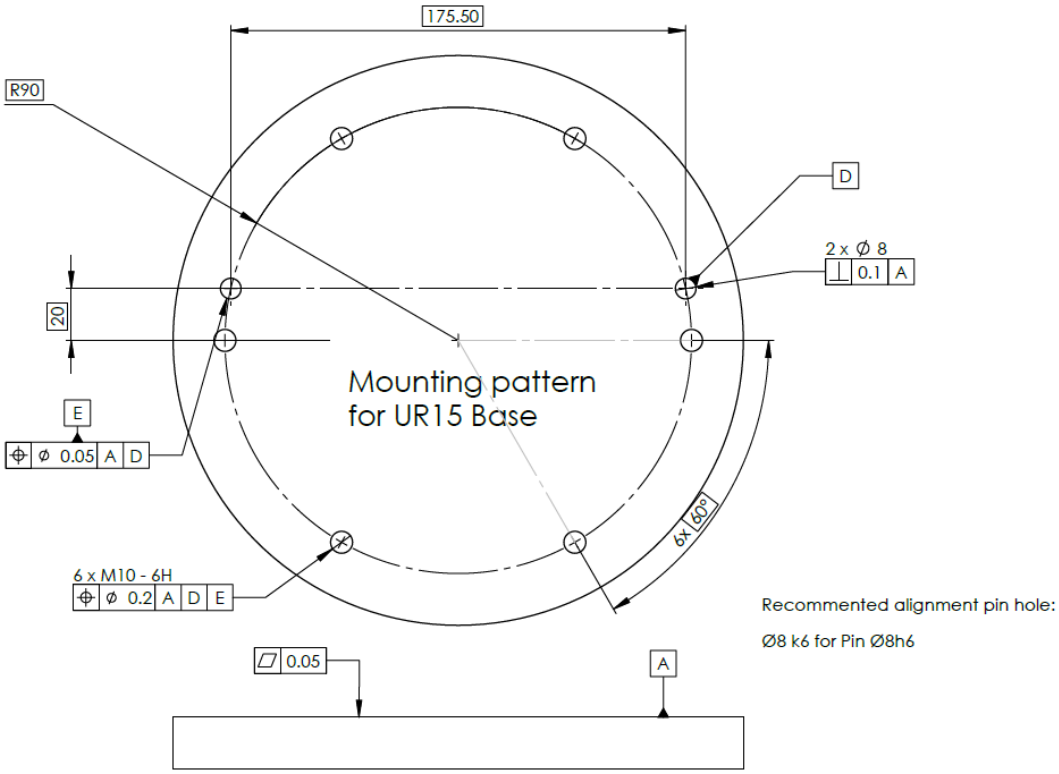
로봇 암을 견고한 표면에 고정하지 않으면 로봇이 넘어져 부상을 입을 수 있습니다.

- 로봇 암이 견고한 표면에 고정되어 있는지 확인합니다.

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

# 6.1. 로봇 암 고정

**설명**




*로봇 마운팅을 위한 치수 및 구멍 패턴.*

**로봇 암의 전원을 끄려면**

**경고**

예기치 않은 가동 및/또는 움직임으로 인해 부상을 입을 수 있습니다.

- 마운팅 및 분리 중에 예기치 않은 시작을 방지하기 위해 로봇 암의 전원을 끈다.

1. 푸터 왼쪽의 **로봇 상태** 아이콘을 탭하여 로봇 암을 끕니다.
   녹색에서 흰색으로 아이콘 색상이 바뀝니다.
2. 티치 펜던트의 전원 버튼을 눌러 컨트롤 박스를 끕니다.
3. 종료 대화 상자가 표시되면 **전원 끄기**를 탭합니다.

이 지점에서 다음으로 진행할 수 있습니다.

- 벽면 소켓에서 주전원 케이블/전원 코드를 뽑습니다.
- 로봇에 저장된 에너지가 방출될 때까지 30초 동안 기다립니다.

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

**로봇 암을 고정하려면**

1. 장착할 표면에 로봇 암을 놓습니다.

   표면이 평평하고 깨끗해야 합니다.
2. 6개의 8.8 강도, M10 볼트를 45 Nm 토크로 조입니다.
   (토크 값이 SW 5.18에서 업데이트되었습니다. 이전 인쇄 버전은 다른 값을 표시할 것입니다.)
3. 로봇을 정확하게 다시 장착해야 하는 경우, 마운팅 플레이트에서 Ø8 mm 구멍과 Ø8x13 mm 슬롯 및 해당 ISO 2338 Ø8 h6 포지셔닝 핀을 사용합니다.

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

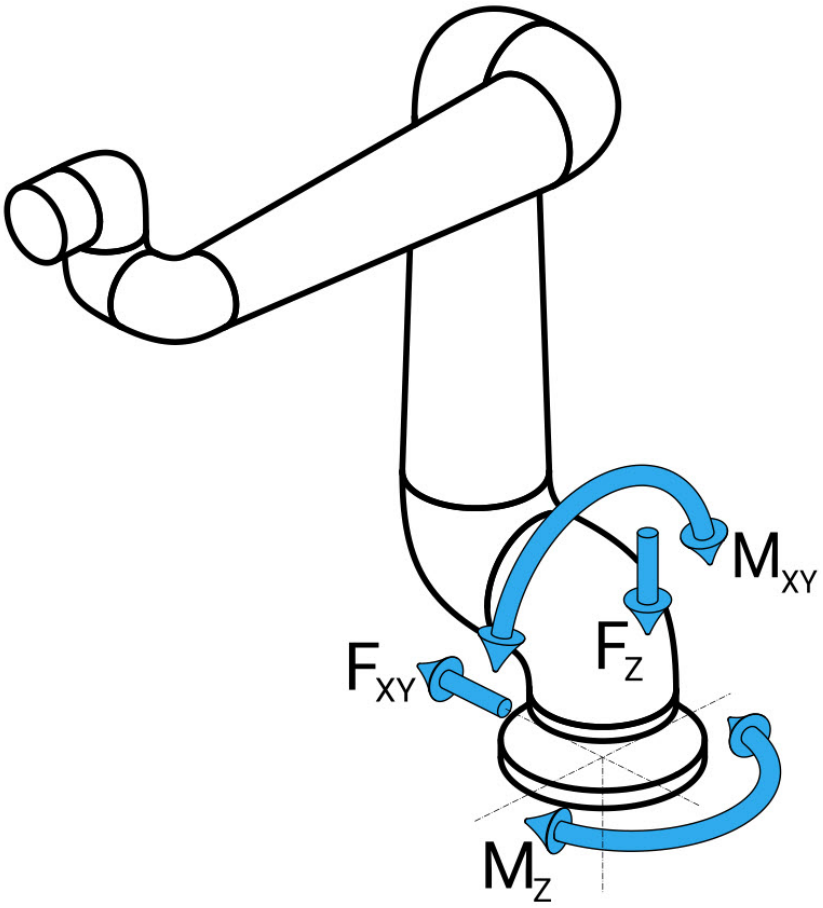
# 6.2. 스탠드 치수

**설명**

로봇 암이 장착되는 구조(스탠드)는 로봇 설치의 중요한 부분입니다. 스탠드는 견고해야 하며 외부 요인으로 인한 진동이 없어야 합니다.

각 로봇 조인트는 로봇 암을 움직이고 멈추는 토크를 생성합니다. 정상적인 무중단 작동 및 정지 모션 중에 조인트 토크는 다음과 같이 로봇 스탠드로 전송됩니다.

- Mz: 베이스 z 축 주위의 토크입니다.
- Fz: 베이스 z 축에 따른 포스입니다.
- Mxy 베이스 xy 플레인에 대한 모든 방향의 틸트 토크입니다.
- Fxy: 베이스 xy 플레인에 대한 모든 방향의 포스입니다.




*베이스 플랜지의 포스 및 모멘트 정의.*

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

**스탠드 치수**

부하의 크기는 로봇 모델, 프로그램 및 기타 다양한 요인에 따라 다릅니다.
스탠드의 치수는 정상적인 무중단 작동 및 카테고리 0, 1, 2 정지 모션 중에 로봇 암이 생성하는 부하를 고려해야 합니다.

정지 모션 중에 조인트는 최대 공칭 작동 토크를 초과하도록 허용됩니다. 정지 모션 중에 부하는 정지 카테고리 유형과 무관합니다.
다음 표에 나오는 값은 최악 케이스의 이동에서 최대 공칭 부하이며 안전 계수 2.5를 곱한 값입니다. 실제 부하는 이러한 값을 초과하지 않습니다.

| 로봇 모델 | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|---|---|---|---|---|
| UR8 Long | 1310 | 2240 | 1690 | 1380 |

*카테고리 0, 1, 2 정지 중에 최대 조인트 토크.*

| 로봇 모델 | Mz [Nm] | Fz[N] | Mxy[Nm] | Fxy [N] |
|---|---|---|---|---|
| UR8 Long | 1090 | 1870 | 1170 | 1100 |

*정상 작동 중에 최대 조인트 토크.*

일반적으로 조인트의 가속도 제한을 낮추면 정상 작동 부하를 줄일 수 있습니다. 실제 작동 부하는 애플리케이션 및 로봇 프로그램에 따라 다릅니다. URSim을 사용하여 특정 애플리케이션의 예상 부하를 평가할 수 있습니다.

**안전 마진**

다음과 같은 설계 고려 사항을 감안하여, 추가된 안전 마진을 통합할 수 있습니다.

- **정적 강성**: 충분히 견고하지 않은 스탠드는 로봇 모션 중에 휘어져, 의도한 웨이포인트 또는 경로에 로봇 암이 도달할 수 없게 됩니다. 정적 강성이 부족하면 프리드라이브 티칭 경험이 좋지 않거나 보호 정지가 발생할 수도 있습니다.
- **동적 강성**: 스탠드의 주파수가 로봇 암의 이동 주파수와 일치하면, 전체 시스템이 공진하여, 로봇 암이 진동하는 것처럼 느끼게 할 수 있습니다. 동적 강성이 부족하면 보호 정지가 발생할 수도 있습니다. 스탠드의 최소 공진 주파수는 45Hz여야 합니다.
- **피로도**: 전체 시스템의 예상 작동 수명 및 부하 사이클에 맞게 스탠드 치수를 지정해야 합니다.

**경고**

- 잠재적인 전복 위험이 있습니다.
- 로봇 암의 작동 부하로 인해 테이블 또는 모바일 로봇과 같은 이동식 플랫폼이 뒤집혀 사고가 발생할 수 있습니다.
- 이동식 플랫폼이 기울어지는 것을 방지하기 위한 적절한 조치를 항상 취하여 안전을 우선시하십시오.

**주의**

- 로봇이 외부 축에 장착된 경우 이 축의 가속도가 너무 높지 않아야 합니다.

  다음 스크립트 명령을 사용하여 로봇 소프트웨어가 외부 축의 가속도에 대해 보완하도록 할 수 있습니다:

  ```
  set_base_acceleration()
  ```
- 높은 가속도로 인해 로봇이 안전 정지를 수행할 수 있습니다.

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

# 6.3. 장착 설명

**설명**

| | |
|---|---|
| 툴 플랜지 | 툴 플랜지에 툴을 부착하기 위한 4개의 M6 나사산 구멍을 사용합니다. M6 강도 등급 8.8 볼트는 8 Nm로 조여야 합니다. 정확한 툴 위치 재조정을 위해, 제공된 Ø6 구멍에 핀을 사용합니다. |
| 컨트롤 박스 | 컨트롤 박스는 벽에 걸거나 바닥에 둘 수 있습니다. |
| 티치 펜던트 | 티치 펜던트는 벽에 장착하거나 컨트롤 박스에 배치합니다. 케이블에 걸려 넘어질 위험이 없는지 확인합니다. 컨트롤 박스 및 티치 펜던트 장착용으로 추가 브래킷을 구매할 수 있습니다. |

**경고**

권장 IP 등급을 초과하는 환경에서 로봇을 장착하고 작동하면 부상을 입을 수 있습니다.

- IP 등급에 적합한 환경에서 로봇을 장착합니다. 로봇 암(IP65), 티치 펜던트(IP54) 및 컨트롤 박스(IP44)의 IP 등급에 해당되는 환경을 초과하는 환경에서 로봇을 작동해서는 안 됩니다.

**경고**

불안정하게 장착하면 부상을 입을 수 있습니다.

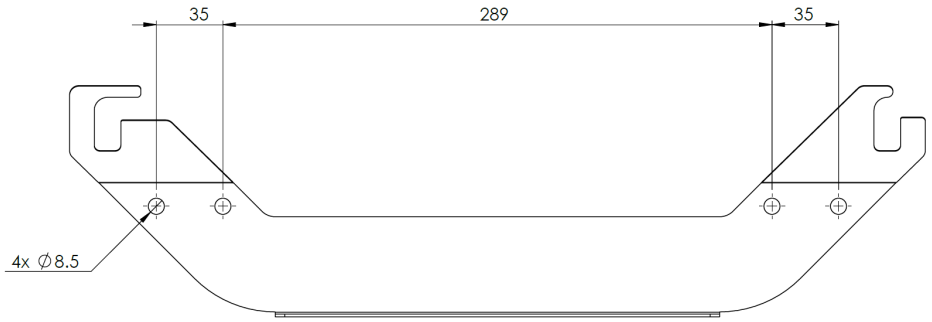
- 항상 로봇 부품이 올바르고 안전하게 장착되고 제자리에 볼트로 고정되어 있는지 확인하십시오.

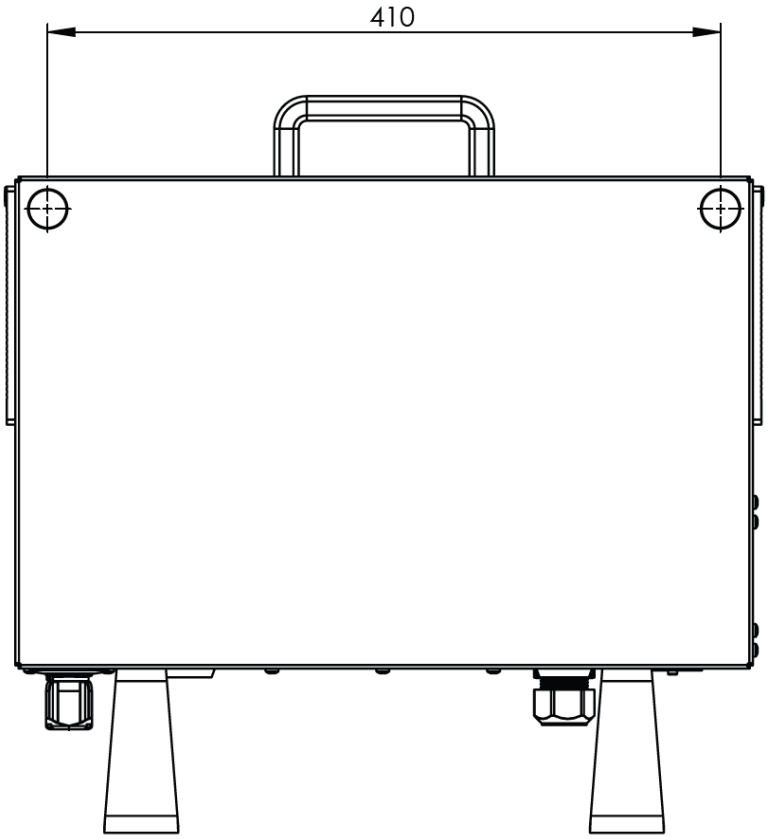
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 6.3.1. 컨트롤 박스 마운팅

**CB를 벽에 장착하려면**

아래와 같이 로봇에 포함된 브래킷을 사용하여 컨트롤 박스를 장착합니다. 브래킷을 벽에 장착한 다음 마운팅 페그를 통해 브래킷에 컨트롤 박스를 걸어 놓습니다.



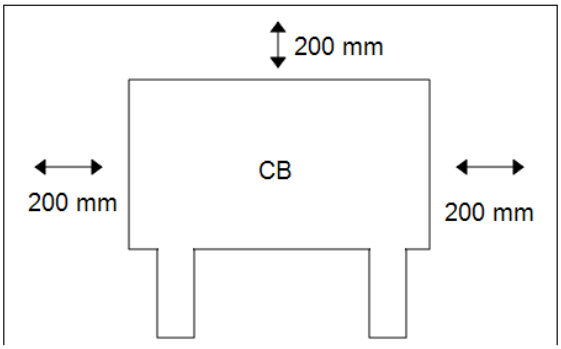




Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

## 6.3.2. 컨트롤 박스 공간

**설명**

컨트롤 박스의 뜨거운 공기 흐름으로 인해 장비가 오작동할 수 있습니다. 서늘한 공기가 충분히 흐를 수 있게 양쪽에 200 mm의 컨트롤 박스 여유 공간이 권장됩니다.




**경고**

컨트롤 박스가 젖으면 치명적인 부상을 입을 수 있습니다.

- 컨트롤 박스와 케이블이 액체에 닿지 않도록 하십시오.
- 컨트롤 박스(IP44)를 IP 등급에 적합한 환경에 두십시오.

# 6.4. 작업 영역 및 작동 공간

**설명**

작업 영역은 수평 및 수직으로 완전히 확장된 로봇 암의 범위입니다. 작동 공간은 로봇이 작동할 것으로 예상되는 위치입니다.

**알림**

로봇 작업 영역 및 작동 공간을 무시하면 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

로봇을 장착할 위치를 선택할 때 로봇 베이스 바로 위와 바로 아래의 원통형 용적을 고려해야 합니다. 툴이 느리게 움직이고 있는 경우에도 조인트가 빠르게 움직이게 되므로 툴을 원통형 용적 가까이로 이동하지 말아야 합니다. 이로 인해 로봇이 비효율적으로 작동하고 위험 평가를 수행하기 어려워질 수 있습니다.

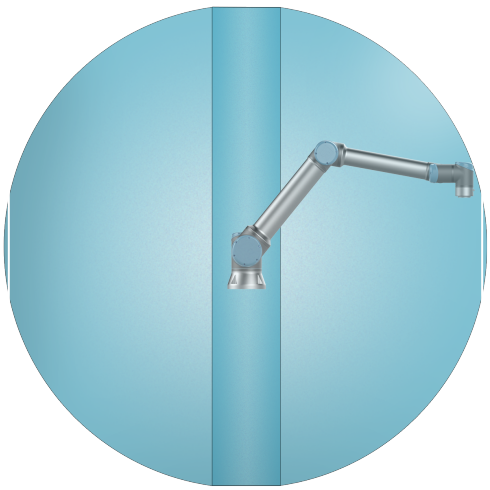
**알림**

원통형 용적에 가깝게 툴을 이동하면 조인트가 너무 빨리 움직이므로, 기능 손실 및 물적 피해가 발생할 수 있습니다.

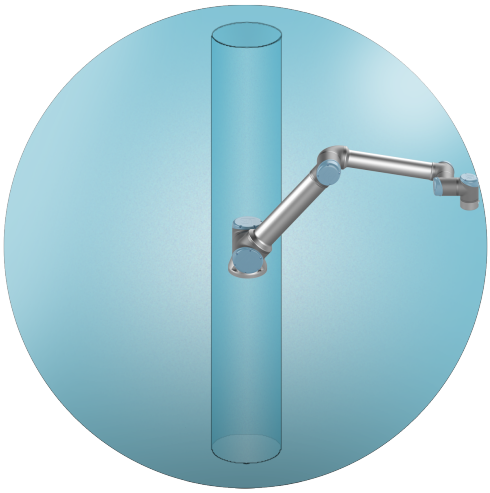
- 툴이 천천히 움직이고 있더라도, 원통형 용적에 가깝게 툴을 이동하지 마십시오.

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

원통형 용적은 로봇 베이스 바로 위와 바로 아래에 있습니다. 로봇은 베이스 조인트에서 1750 mm 확장됩니다.



전면



틸트됨

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

## 6.4.1. 특이점 방지

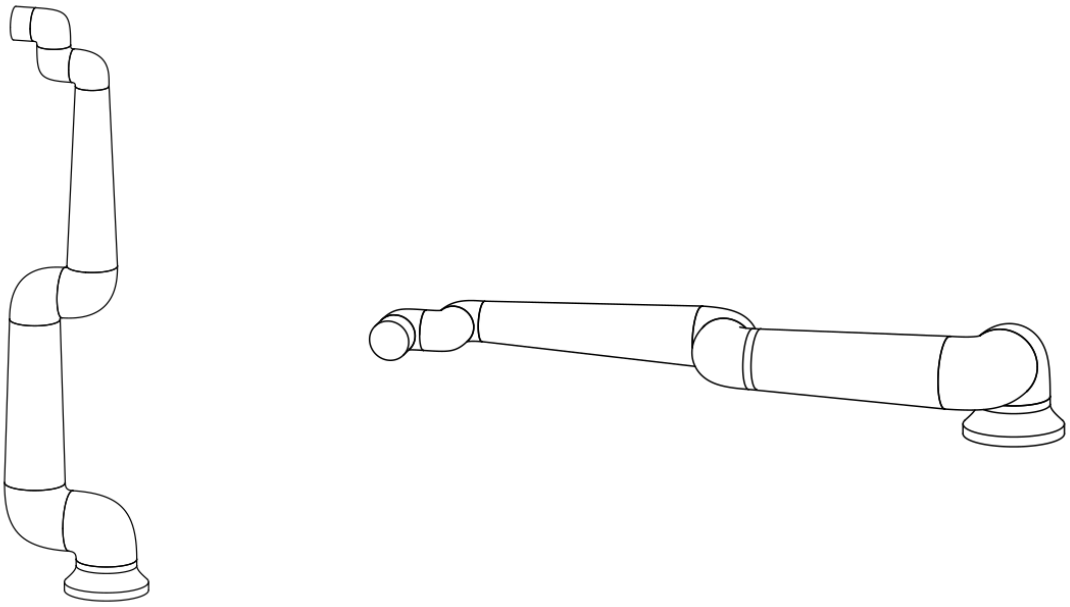
**설명**

특이점은 모션 및 로봇 위치 지정 기능을 제한하는 포즈입니다. 로봇 암이 특이점에 가까워지거나 특이점을 벗어날 때 이동을 멈추거나 매우 갑작스럽고 빠른 이동을 할 수 있습니다. 작업 영역에 로봇을 배치하고 작동 공간을 정의할 때, 아래에 설명된 특이점 위치를 고려해야 합니다.

**경고**

특이점 근처의 로봇 모션이 로봇 암, 엔드 이펙터 및 작업물의 범위 내에 있는 사람에게 위험을 초래하지 않도록 하십시오.

- 엘보우 조인트의 속도 및 가속도에 대한 안전 제한을 설정합니다.



로봇 암에 특이점이 발생하는 원인은 다음과 같습니다.

- 외부 작업 영역 제한
- 내부 작업 영역 제한
- 리스트 정렬

**외부 작업 영역 제한**

특이점은 로봇이 충분히 멀리 도달할 수 없거나 최대 작업 영역을 벗어나 도달하기 때문에 발생합니다.

방지 방법: 권장 작업 영역의 외부에 도달하지 않도록 로봇 주위에 장비를 배치합니다.

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

**내부 작업 영역 제한**

특이점은 로봇 베이스 바로 위 또는 바로 아래에서 움직임이 있기 때문에 발생합니다. 이로 인해 많은 위치/자세에 도달할 수 없습니다.

방지 방법: 중앙 실린더 안에서 작업하거나 중앙 실린더 가까이에서 작업할 필요가 없도록 로봇 작업을 프로그래밍합니다. 또한 로봇 베이스를 수평면에 장착하여 중앙 실린더를 세로에서 가로 방향으로 회전시키고, 작업의 중요한 영역에서 멀리 옮길 수도 있습니다.

**리스트 정렬**

이 특이점은 리스트 조인트 2가 숄더, 엘보우 및 리스트 조인트 1과 동일한 플레인에서 회전하기 때문에 발생합니다. 이는 작업 영역에 관계없이 로봇 암의 움직임 범위를 제한합니다.

방지 방법: 로봇 리스트 조인트를 이러한 방식으로 정렬할 필요가 없도록 로봇 작업을 배치합니다. 또한 도구의 방향을 오프셋하여 리스트 정렬 문제 없이 도구가 수평으로 가리키도록 할 수 있습니다.

## 6.4.2. 고정식 및 이동식 설치

**설명**

로봇 암이 고정되어 있거나(스탠드, 벽 또는 바닥에 장착), 이동식으로 설치되었는지(선형 축, 푸시 카트 또는 모바일 로봇 베이스) 관계없이, 모든 모션에서 안정성이 보장되도록 단단히 설치해야 합니다.

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

# 6.5. 로봇 연결: 베이스 플랜지 케이블

**설명** 이 하위 섹션에서는 베이스 플랜지 케이블 커넥터로 구성된 로봇 암의 연결에 대해 설명합니다.

**베이스 플랜지 케이블 커넥터** 베이스 플랜지 케이블은 로봇 암을 컨트롤 박스에 연결하여 로봇 연결을 설정합니다. 로봇 케이블의 한쪽 끝은 베이스 플랜지 케이블 커넥터에 연결하고 다른 쪽 끝은 컨트롤 박스 커넥터에 연결합니다.
로봇 연결이 설정되면 각 커넥터를 잠글 수 있다.

**주의**

로봇을 제대로 연결하지 않으면 로봇 암에 전원이 공급되지 않을 수 있습니다.

- 하나의 로봇 케이블을 사용하여 다른 로봇 케이블을 연장하지 마십시오.

**알림**

베이스 플랜지 케이블을 컨트롤 박스에 직접 연결하면 장비나 기기가 손상될 수 있다.

- 베이스 플랜지 케이블을 컨트롤 박스에 직접 연결하지 마십시오.

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

# 6.6. 로봇 연결: 로봇 케이블

**설명**

이 하위 섹션에서는 고정된 6m 로봇 케이블로 구성된 로봇 암의 연결에 대해 설명합니다.

**암과 컨트롤 박스 연결**

케이블을 꽂은 후 더 쉽게 잠글 수 있도록 커넥터를 오른쪽으로 돌릴 수 있습니다.

- 로봇 케이블로 컨트롤 박스에 로봇 암을 연결하여 로봇 연결을 설정합니다.
- 아래에 나오는 컨트롤 박스 하단에 있는 커넥터에 로봇의 케이블을 연결하고 고정합니다.
- 커넥터를 두 번 돌려서 로봇 암을 켜기 전에 제대로 잠겼는지 확인합니다.



**주의**

잘못된 로봇 연결은 로봇 암의 전원 손실을 일으킬 수 있다.

- 로봇 암이 켜진 상태에서는 로봇 케이블을 분리하지 않는다.
- 원래 로봇 케이블은 연장하거나 개조하지 않는다.

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

# 6.7. 전원 연결

**설명**

컨트롤 박스의 주전원 케이블은 끝에 표준 IEC 플러그가 있습니다.

**알림**

- IEC 61000-6-4: 챕터 1 범위: "방출 요구 사항에 대한 IEC 61000의 이 부분은 산업(3.1.12) 위치의 기존 환경 내에서 사용하도록 의도된 전기 및 전자 장비에 적용됩니다."
- IEC 61000-6-4: 챕터 3.1.12 산업 위치: "설비 공급에만 전용하기 위해 고압 또는 중압 변압기에서 공급되는 별도의 전원 네트워크를 특징으로 하는 위치입니다."

**전원 연결**

로봇에 전원을 공급하려면 컨트롤 박스를 제공된 전원 코드로 전원 콘센트에 연결해야 합니다. 전원 코드의 IEC C13 커넥터는 컨트롤 박스 하단의 IEC C14 기기 인렛에 연결됩니다.

**경고: 전기**

주전원 연결을 제대로 수행하지 않으면 부상을 입을 수 있습니다.

- 주전원 연결용 전원 플러그는 로봇이 도달할 수 없는 곳에 배치해야 하여, 잠재적인 위험에 작업자를 노출시키지 않고 전원을 차단할 수 있어야 합니다.
- 추가 세이프가딩이 구현되는 경우, 주전원 연결용 전원 플러그도 세이프가드 공간 밖에 배치하여, 잠재적인 위험에 노출되지 않고 전원을 차단할 수 있어야 합니다.

**알림**

컨트롤 박스에 연결할 때는 항상 국가별 벽면 플러그와 전원 코드를 사용하십시오.
<200 Vac 국가에서는 전류 용량이 15A인 전원 코드를 사용하십시오.
>200 Vac 국가에서는 전류 용량이 10A인 전원 코드를 사용하십시오.
어댑터를 사용하지 마십시오.

전기 설치의 일부로 다음을 제공하십시오.

- 접지 연결
- 메인 퓨즈
- 잔류 전류 장치
- 잠금 가능(끄기 위치) 스위치

잠금을 위한 간편한 수단으로 로봇 애플리케이션에서 모든 장비의 전원을 끌 수 있는 전원 스위치를 설치해야 합니다. 전기 사양은 아래 표에 제시되어 있다.

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

| 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 입력 전압 | 90 | - | 264 | VAC |
| 외부 전원 퓨즈(90-200V) | | - | 16 | A |
| 외부 전원 퓨즈(200-264V) | 8 | - | 16 | A |
| 입력 주파수 | 47 | - | 440 | Hz |
| 대기 전력 | - | - | <1.5 | W |
| 정격소비전력 | 90 | | | W |



**경고: 전기**

아래 내용을 따르지 않으면 전기적 위험으로 인해 심각한 부상이나 사망을 초래할 수 있습니다.

- 로봇이 올바르게 접지되었는지 확인하십시오(접지에 대한 전기 연결). 컨트롤러 박스 안의 접지 기호와 관련된 미사용 볼트를 사용하여 시스템의 모든 장비에 대해 공통 접지를 만듭니다. 접지 컨덕터는 최소한 시스템에서 최고 전류의 전류 등급을 가지고 있어야 한다.
- 컨트롤 박스의 입력 전원이 잔류 전류 장치 (RCD)와 올바른 퓨즈로 보호되어 있는지 확인한다.
- 정비 중에 완비 로봇 설치를 위해 모든 전력을 록아웃 처리합니다.
- 로봇이 록아웃인 상태에서는 다른 장비가 로봇 I/O에 전원을 공급하지 않도록 하십시오.
- 컨트롤러 박스에 전원을 공급하기 전에 모든 케이블이 올바로 연결되어 있는지 확인합니다. 언제나 원래 제공된 올바른 전선을 사용한다.

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

# 7. 첫 번째 부팅

**설명**

첫 번째 부팅은 조립 후 처음으로 로봇을 구성하기 위해 수행할 수 있는 작업의 초기 시퀀스입니다.
이 초기 시퀀스에서는 다음과 같이 해야 합니다.

- 로봇 전원 켜기
- 일련 번호 삽입
- 로봇 암 초기화
- 프리드라이브 사용
- 로봇 전원 끄기

**주의**

로봇 암을 시작하기 전에 페이로드 및 설치를 확인하지 않으면 인적 부상 및/또는 물적 피해가 발생할 수 있습니다.

- 로봇 암을 시작하기 전에 실제 페이로드와 설치가 올바른지 항상 확인하십시오.

**주의**

잘못된 페이로드 및 설치 설정은 로봇 암과 컨트롤 박스가 제대로 작동되지 않게 합니다.

- 페이로드 및 설치 설정이 올바른지 항상 확인하십시오.

**알림**

저온에서 로봇을 시작하면 온도에 의존적인 오일 및 그리스 점도로 인해 성능이 저하되거나 정지될 수 있습니다.

- 저온에서 로봇을 시작하려면 워밍업 단계가 필요할 수 있습니다.

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

# 7.1. 로봇 전원 켜기

**로봇의 전원을 켜려면**

로봇의 전원을 켜면 컨트롤 박스가 켜지고 TP 화면에 디스플레이가 로드됩니다.

1. 티치 펜던트의 전원 버튼을 눌러 로봇의 전원을 켭니다.

# 7.2. 일련 번호 삽입

**일련 번호를 삽입하려면**

로봇을 처음 설치하는 경우 로봇 암의 일련 번호를 입력해야 합니다.
이 절차는 소프트웨어를 다시 설치할 때도 필요합니다. 예를 들어, 소프트웨어 업데이트를 설치하는 경우가 해당됩니다.

1. 컨트롤 박스를 선택합니다.
2. 로봇 암에 적혀 있는 일련 번호를 추가합니다.
3. **확인**을 탭하여 종료합니다.

시작 화면이 로드되는 데 몇 분 정도 걸릴 수 있습니다.

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

## 7.3. 안전 구성 확인

**안전 구성을 확인하려면**

처음 시작할 때, 로봇의 안전 구성을 확인해야 합니다.

1. 안전 구성 확인을 탭하여 안전 구성을 확인합니다.

## 7.4. 로봇 암 시작

**로봇을 시작하려면**

로봇 암을 시작하면 브레이크 시스템이 해제되므로, 로봇 암을 움직이기 시작하고 PolyScope를 사용하기 시작할 수 있습니다.
초기화 상자에 있는 원의 색상을 변경되면 진행 과정을 따라갈 수 있습니다.
푸터의 초기화 버튼도 로봇 암의 상태에 따라 색상이 변경됩니다.

1. 화면 왼쪽 하단의 푸터에서 빨간색 초기화 버튼을 탭합니다.

   초기화가 시작됩니다. 노란색 원은 **로봇 활성**을 나타냅니다.

   즉, 조인트 브레이크가 해제되지 않아 로봇 암을 움직일 수 없습니다.

2. **시작**을 탭하여 로봇 암의 브레이크를 해제합니다.

   녹색 원이 **로봇 활성의 로봇**을 표시한 다음 **브레이크 해제됨**을 연속으로 표시하면서 초기화가 계속됩니다.

   조인트 브레이크가 풀리면서 소리와 약간의 움직임이 수반됩니다.

3. **종료**를 탭하여 초기화 상자를 닫습니다.

   이 지점에서 녹색 원은 정상 모드의 로봇을 표시합니다.

로봇 암 장착이 확인되면, **시작**을 탭하고 계속하여 모든 조인트 브레이크를 해제하고, 로봇 암의 작동 준비를 할 수 있습니다.
시작하기 화면이 나타나고, 로봇 프로그래밍을 시작하라는 메시지가 표시됩니다.

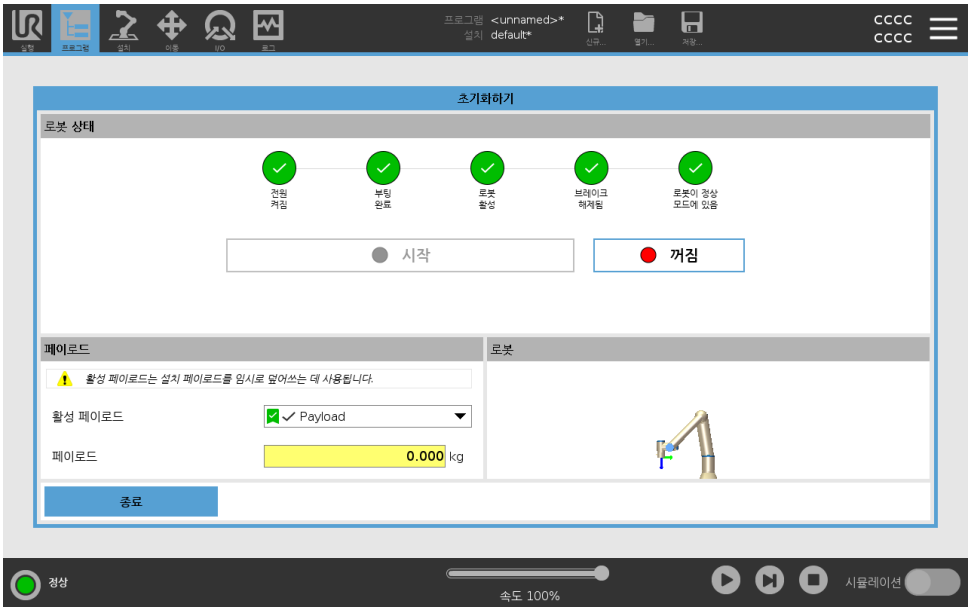
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**알림**

로봇 암을 처음으로 초기화하면 진행 불가 대화 상자가 나타날 수 있습니다.
초기화 화면으로 이동을 선택하여 초기화 화면에 액세스합니다.

푸터의 왼쪽에서 초기화 버튼은 색상을 사용하여 로봇 암의 상태를 나타냅니다.

- **빨간색** 전원 꺼짐. 로봇 암이 정지 상태에 있습니다.
- **노란색** 유휴. 로봇 암이 켜져 있지만, 정상 작업을 위한 준비가 되어 있지 않습니다.
- **녹색** 정상. 로봇 암이 켜져 있고, 정상 작업을 위한 준비가 되어 있습니다.




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

# 7.5. 로봇 암 마운트 확인

**마운팅을 확인하려면**

처음 시작하는 중에 로봇 암이 어떻게 장착되었는지 확인해야 할 수 있습니다. 로봇 암이 평평한 테이블 또는 바닥에 장착된 경우에는 변경할 필요가 없습니다. 로봇 암 장착이 확인되지 않으면 시작하기 대화 상자가 나타납니다.

1. **로봇 설치 구성**을 탭합니다.
2. 일반에서 **마운팅**을 탭하여 로봇 마운팅 및 각도 화면을 표시합니다.
3. 화면 오른쪽에 있는 버튼을 사용하여 로봇 암의 각도를 조정합니다.
   변경 사항을 적용하려면 로봇 암의 전원을 끄면 됩니다.
4. 앞서 설명한 시작 및 초기화 시퀀스를 반복합니다.




# 7.6. 로봇 암 마운트 조정

**설명**

로봇 암 마운팅 지정의 두 가지 용도:

1. PolyScope 화면에서 로봇 암이 제대로 나타나도록 합니다.
2. 컨트롤러에 중력 방향을 알려줍니다.

**경고**
로봇 암을 제대로 장착하지 않으면 정지가 자주 발생할 수 있습니다.

**경고**
올바른 설치 설정을 확인하고 사용하십시오. 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 로드합니다.

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

로봇 암이 아래 나열된 방법 중 하나로 장착된 경우 조정이 필요합니다.

- 천장 장착
- 벽면 장착
- 비스듬하게 장착

로봇 장착 및 각도 화면에서 오른쪽 버튼을 사용하여 로봇 암 장착의 각도를 설정합니다. 처음 세 개의 버튼은 다음과 같이 각도를 설정합니다.

- 천장(180°)
- 벽면(90°)
- 바닥(0°)

**기울기** 버튼은 임의의 각도를 설정합니다.

화면 아래쪽에 있는 버튼을 사용하여 로봇 암의 마운팅을 회전하여 실제 마운팅에 맞춥니다.




고급 동역학 모델은 로봇 암에 부드럽고 정밀한 모션을 제공할 뿐만 아니라 로봇 암이 프리드라이브에서 스스로 잡을 수 있도록 해줍니다. 이러한 이유로 로봇 암을 올바르게 장착하는 것이 중요합니다.

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

# 7.7. 프리드라이브

**설명**

프리드라이브를 통해 로봇 암을 원하는 위치로 수동으로 당길 수 있습니다
대부분 로봇 크기에서, 프리드라이브를 활성화하는 가장 일반적인 방법은 티치 펜던트에서 프리드라이브 버튼을 누르는 것입니다. 프리드라이브를 활성화하고 사용하는 기타 방법은 다음 섹션에 설명되어 있습니다.
프리드라이브에서는 브레이크가 해제되어 있으므로 로봇 암 조인트가 거의 저항 없이 움직입니다. 프리드라이브의 로봇 암이 사전 정의된 제한 또는 플레인에 가까워질수록 저항이 증가합니다. 이렇게 하면 제자리로 로봇을 당기는 것이 무겁게 느껴집니다.

**경고**

예기치 않은 모션으로 인해 인적 부상이 발생할 수 있습니다.

- 구성된 페이로드가 사용 중인 페이로드인지 확인합니다.
- 올바른 페이로드가 툴 플랜지에 단단히 연결되어 있는지 확인합니다.

**프리드라이브 활성화**

다음과 같은 방법으로 프리드라이브를 활성화할 수 있다.

- 3PE 티치 펜던트를 사용합니다.
- 로봇에서 프리드라이브를 사용합니다.
- I/O 작업을 사용합니다.

**알림**

로봇 암을 움직이는 동안 프리드라이브를 활성화하면 로봇 암이 드리프트되어 고장이 날 수 있습니다.

- 로봇을 밀거나 만지는 동안 프리드라이브를 활성화하지 마십시오.

**3PE 티치 펜던트**

3PE TP 버튼을 사용하여 로봇 암을 프리드라이브하려면:

1. Rapidly light-press, release, light-press again and keep holding the 3PE button in this position.

Now you can pull the robot arm into a desired position, while the light-press is maintained.

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

**로봇의 Freedrive**

로봇에서 프리드라이브를 사용하여 로봇 암을 프리드라이브하려면:

1. **로봇의 프리드라이브**용으로 구성된 스위치의 버튼을 길게 누릅니다.
2. PolyScope에서 프리드라이브 패널이 나타나면, 로봇 암 조인트에 대한 원하는 이동 형식을 선택합니다. 또는 축 목록을 사용하여 이동 형식을 사용자 지정한다.
3. 필요한 경우 특징 드롭다운 목록에서 옵션을 선택하여 특징의 유형을 정의할 수 있습니다.

   로봇 암은 특이점 시나리오에 접근하면 이동을 중지할 수 있다. 프리드라이브 패널에서 **모든 축이 비어 있습니다**를 눌러 이동을 다시 시작한다.
4. 로봇 암을 원하는 대로 이동한다.

**백드라이브**

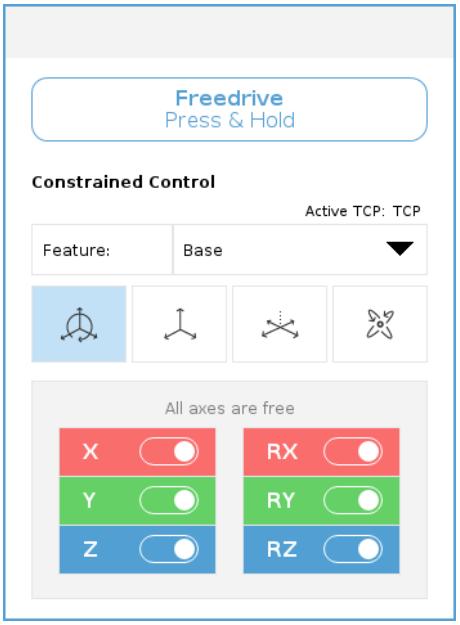
로봇 암 초기화 도중 로봇 브레이크가 해제되면 작은 진동이 관찰될 수 있다. 로봇이 충돌 직전인 경우 등 일부 상황에서는 이러한 진동이 바람직하지 않습니다. 로봇 암의 브레이크를 모두 해제하지 않은 상태에서 특정 조인트를 원하는 위치로 강제로 이동하려면 백드라이브를 사용합니다.

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

# 7.7.1. 프리드라이브 패널

**설명**

로봇 암이 프리드라이브에 있는 경우, 아래 그림과 같이 패널이 PolyScope에 표시됩니다.




**프리드라이브 패널에 액세스하려면**

1. 헤더에서 이동 탭을 누릅니다.
2. 화면 하단에서 프리드라이브를 탭합니다.

   프리드라이브 패널이 열립니다.
3. 패널 내에서 프리드라이브 버튼을 길게 누릅니다.

   티치 펜던트에 있는 프리드라이브 버튼을 누르는 것과 유사하게 로봇 암을 수동으로 이동할 수 있습니다.

LED는 로봇 암이 특이점 위치에 접근하는 경우를 나타냅니다. 다음 섹션에 LED에 대해 자세히 설명되어 있습니다.

**프리드라이브 패널의 LED**

프리드라이브 패널의 상태 표시줄에 있는 LED는 다음을 나타냅니다.

- 하나 이상의 조인트가 조인트 제한에 도달하고 있는 경우.
- 로봇 암의 포지셔닝이 특이점에 도달하고 있는 경우. 로봇이 특이점에 가까울수록 저항이 늘어나고, 로봇의 위치가 무겁게 느껴지게 됩니다.

**프리드라이브 패널 아이콘**

아래의 표에 정의된 대로, 하나 이상의 축을 잠그고 TCP를 특정 방향으로 이동시킬 수 있습니다.

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

| | |
|---|---|
|  모든 축이 비어 있습니다 | 모든 축을 통해 이동이 허용됩니다. |
|  플레인 | X축 및 Y축을 통해서만 이동이 허용됩니다. |
|  평행 이동 | 회전 없이, 모든 축을 통해 이동이 허용됩니다. |
|  회전 | TCP 주변의 구면 모션에서 모든 축을 통해 이동이 허용됩니다. |

**주의**

툴이 연결된 경우 일부 축에서 로봇 암을 이동하면 핀치 포인트가 발생할 수 있습니다.

- 축에서 로봇 암을 움직일 때 주의하십시오.

## 7.8. 로봇 전원 끄기

**로봇 암의 전원을 끄려면**

**경고**

예기치 않은 가동 및/또는 움직임으로 인해 부상을 입을 수 있습니다.

- 마운팅 및 분리 중에 예기치 않은 시작을 방지하기 위해 로봇 암의 전원을 끈다.

1. 푸터 왼쪽의 **로봇 상태** 아이콘을 탭하여 로봇 암을 끕니다.
   녹색에서 흰색으로 아이콘 색상이 바뀝니다.
2. 티치 펜던트의 전원 버튼을 눌러 컨트롤 박스를 끕니다.
3. 종료 대화 상자가 표시되면 **전원 끄기**를 탭합니다.

이 지점에서 다음으로 진행할 수 있습니다.

- 벽면 소켓에서 주전원 케이블/전원 코드를 뽑습니다.
- 로봇에 저장된 에너지가 방출될 때까지 30초 동안 기다립니다.

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

# 8. 설치

## 8.1. 전기 경고 및 주의

**경고** 애플리케이션을 설계하고 설치하는 경우를 포함하여 모든 인터페이스 그룹에 대해 다음 경고를 따르십시오.



**경고**

아래 내용을 따르지 않으면 안전 기능이 무시될 수 있으므로 심각한 부상이나 사망을 초래할 수 있습니다.

- 올바른 안전 수준인 안전 PLC가 아닌 PLC에는 절대로 안전 신호를 연결하지 마십시오. 안전 인터페이스 신호를 일반 I/O 인터페이스 신호와 분리하는 것이 중요하다.
- 모든 안전 관련 신호는 중복적으로 구축되어야 합니다(두 개의 별도 채널).
- 단일 결함이 안전 기능 손실로 이어지지 않도록 두 개의 독립 채널을 분리된 상태로 유지하십시오.



**경고: 전기**

아래 내용을 따르지 않으면 전기적 위험으로 인해 심각한 부상이나 사망을 초래할 수 있습니다.

- 방수 등급을 받지 않은 모든 장비는 건조하게 유지한다. 물이 제품 안으로 들어가게 되면, 모든 전원을 잠금-표지(lockout-tagout)하고 현지 유니버설로봇 서비 제공 업체에 도움을 요청한다.
- 로봇과 함께 제공된 원래 케이블만 사용하십시오. 케이블이 구부러질 수 있는 작업에는 로봇을 사용하지 마십시오.
- 로봇 I/O에 인터페이스 케이블을 설치할 때에는 주의해야 한다. 맨 아래에 있는 금속판은 인터페이스 케이블 및 커넥터용이다. 구멍을 뚫기 전에 플레이트를 제거하십시오. 플레이트를 다시 설치하기 전에 깎은 부스러기를 모두 치운다. 올바른 글랜드 크기를 사용하도록 한다.

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



**주의**

해당 IEC 표준에서 정의하는 수준보다 높은 신호로 방해하면 로봇이 예기치 않은 행동을 보일 수 있다. 다음 사항에 유의하십시오.

- 로봇은 **전자기 적합성(EMC)** 대한 국제 IEC 표준에 준하여 시험을 거쳤다. 매우 높은 신호 수준 또는 과도한 노출은 로봇을 영구적으로 손상할 수 있다. EMC 문제는 대체로 용접 공정에서 나타나며, 로그에서 오류 메시지로 알려준다. 유니버설로봇는 EMC 문제에 의한 손상에 대하여 책임을 질 수 없다.
- 컨트롤 박스에서 다른 기계 및 공장 장비로 이어지는 I/O 케이블은 추가 테스트를 수행하지 않는 한 30m보다 길 수 없다.



**접지**

음극 연결은 GND라고 지칭하며, 이는 로봇과 컨트롤러 박스의 차폐물에 연결되어 있다. 언급한 모든 GND 연결은 전력 공급 및 신호만을 위한 것이다. PE(Protective Earth)를 위해서는 컨트롤 박스 안에 있는 접지 표시가 있는 M6 나사 연결을 사용한다. 접지 컨덕터는 최소한 시스템에서 최고 전류의 전류 등급을 가지고 있어야 한다.



**설명서 참조**

컨트롤 박스 내부의 I/O는 일반 또는 안전 관련 I/O로 구성할 수 있다. 전기적 인터페이스 장 전체를 읽고 이해하십시오.

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

# 8.2. 컨트롤 박스 연결 포트

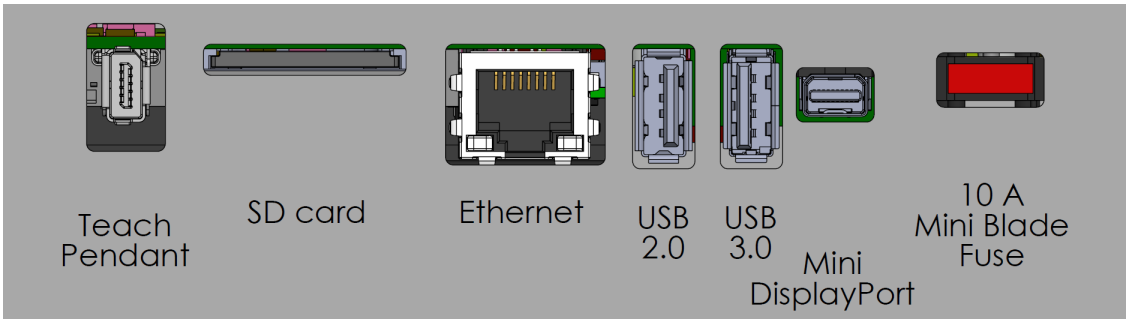
**설명**

아래 설명과 같이 컨트롤 박스의 I/O 인터페이스 그룹 하단에는 외부 연결 포트와 퓨즈가 장착되어 있습니다. 컨트롤 박스 캐비닛 베이스에는 외부 커넥터 케이블을 움직여 연결 포트에 접근할 수 있는 덮개가 있는 구멍이 있습니다.

**외부 연결 포트**

외부 연결용 포트는 다음과 같습니다.

- 티치 펜던트를 사용하여 로봇 암을 제어하거나 프로그래밍하는 티치 펜던트 포트.
- SD 카드를 삽입하는 SD 카드 포트.
- 이더넷 유형 연결을 허용하는 이더넷 포트.
- DisplayPort를 사용하는 모니터를 지원하는 Mini DisplayPort. 이 포트를 사용하려면 활성 Mini Display를 DVI 또는 HDMI로 변환하는 컨버터가 필요합니다. 패시브 컨버터는 DVI/HDMI 포트에서 작동하지 않습니다.
- 미니 블레이드 퓨즈는 외부 전원 공급 장치가 연결되어 있을 때 사용됩니다.




**알림**

컨트롤 박스의 전원이 켜져 있는 동안 티치 펜던트를 연결하거나 분리하면 장비 손상이 발생할 수 있습니다.

- 컨트롤 박스가 켜져 있는 동안 티치 펜던트를 연결하지 마십시오.
- 티치 펜던트를 연결하기 전에 컨트롤 박스의 전원을 끄십시오.

**알림**

컨트롤 박스의 전원을 켜기 전에 활성 어댑터를 연결하지 않으면 디스플레이 출력을 방해할 수 있습니다.

- 컨트롤 박스의 전원을 켜기 전에 활성 어댑터를 연결하십시오.
- 경우에 따라 컨트롤 박스 전에 외부 모니터의 전원을 켜야 합니다.
- 모든 어댑터가 즉시 작동하는 것은 아니므로 버전 1.2를 지원하는 활성 어댑터를 사용합니다.

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

# 8.3. 이더넷

**설명** 이더넷 인터페이스는 다음을 위해 사용할 수 있습니다.

- MODBUS, EtherNet/IP 및 PROFINET.
- 원격 액세스 및 컨트롤.

이더넷 케이블을 연결하려면 컨트롤 박스의 바닥에 있는 구멍을 통과시키고 브래킷 밑면의 이더넷 포트에 연결합니다.
컨트롤 박스 바닥의 캡을 적절한 케이블 글랜드로 교체하여 케이블을 이더넷 포트에 연결합니다.



전기 사양은 아래 표에 제시되어 있다.

| 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 커뮤니케이션 속도 | 10 | - | 1000 | Mb/s |

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

# 8.4. 3PE 티치 펜던트 설치

**설명**

3-위치 활성화 티치 펜던트(3PE TP)는 수동 제어를 개선하기 위해 설계된 안전에 중요한 인터페이스입니다. 티치 펜던트에 직접 통합된 3PE 버튼은 오퍼레이터가 제어된 그립을 유지할 때만 로봇 모션을 시작할 수 있도록 보장합니다.

## 8.4.1. 하드웨어 설치

**티치 펜던트를 제거하려면**

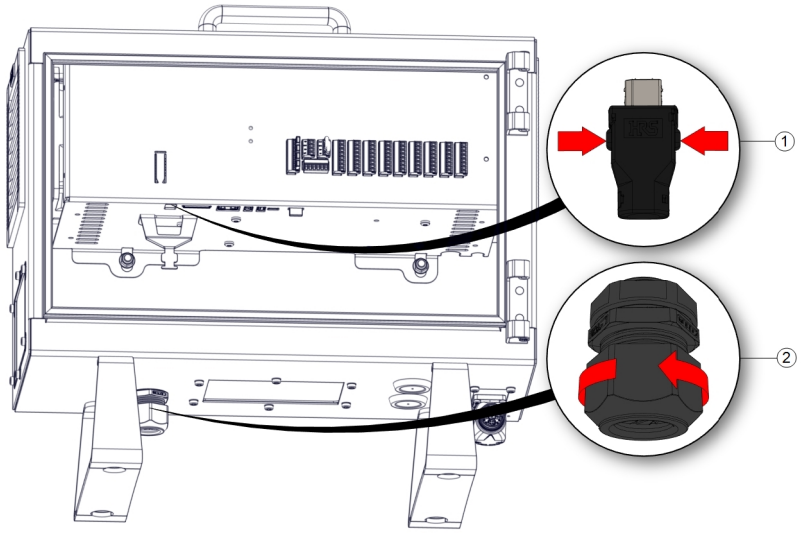
**알림**

티치 펜던트를 교체하면 시작 시 시스템에서 오류를 보고할 수 있습니다.

- 항상 티치 펜던트 유형의 올바른 구성을 선택하십시오.

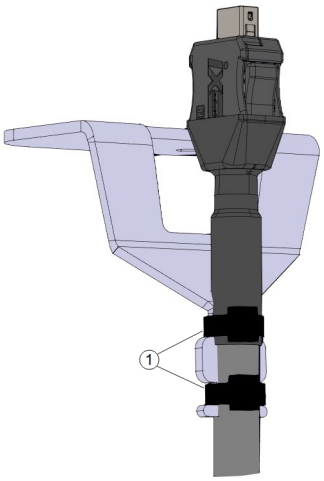
표준 티치 펜던트를 제거하려면:

1. 컨트롤 박스의 전원을 끄고 전원에서 주전원 케이블을 분리합니다.
2. 티치 펜던트 케이블 연결에 사용된 두 케이블 타이를 분리하여 폐기합니다.
3. 표시된 대로 티치 펜던트 플러그의 양쪽에 있는 클립을 누르고, 끌어내려 티치 펜던트 포트에서 분리합니다.
4. 컨트롤 박스 아래에 있는 플라스틱 고리를 완전히 당겨 풀고 티치 펜던트 플러그와 케이블을 분리합니다.
5. 티치 펜던트 케이블과 티치 펜던트를 부드럽게 제거합니다.




| | | | |
|---|---|---|---|
| 1 | 클립 | 2 | 플라스틱 고리 |

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




| | |
|---|---|
| 1 | 케이블 타이 |

**3PE 티치 펜던트를 설치하려면**

1. 티치 펜던트 플러그와 케이블을 컨트롤 박스 아래에 끼워서 플라스틱 고리를 완전히 닫고 조입니다.
2. 티치 펜던트 플러그를 티치 펜던트 포트에 밀어서 연결합니다.
3. 2개의 새로운 케이블 타이를 사용하여 티치 펜던트 케이블을 연결합니다.
4. 주전원 케이블을 전원에 연결하고 컨트롤 박스의 전원을 켭니다.

티치 펜던트에는 항상 일정 길이의 케이블이 연결되어 있으므로 제대로 보관하지 않으면 걸려 넘어질 위험이 있습니다.

- 걸려 넘어지는 위험을 방지하기 위해 항상 티치 펜던트와 케이블을 제대로 보관하십시오.

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

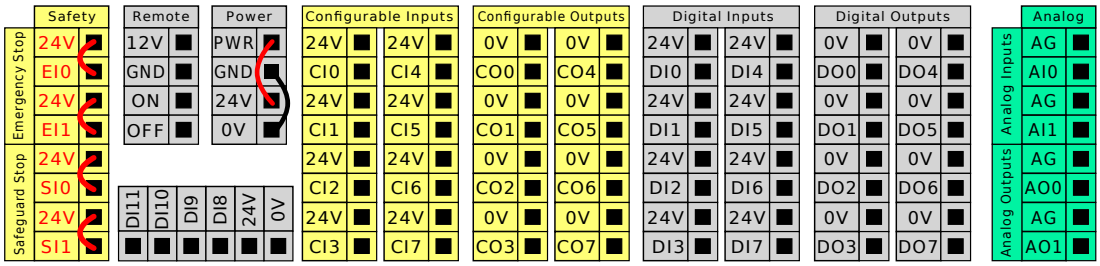
# 8.5. 컨트롤러 I/O

**설명**

컨트롤 박스 내부의 전기적 인터페이스는 로봇 암과 다양한 유형의 장비 간에 통신 및 구성을 허용하는 입력 및 출력 **I/O** 그룹으로 구성되어 있습니다. I/O 그룹의 포함 사항:

- 디지털(24V)
- 컨피규어러블(24V)
- 아날로그
- 안전(24V)

아래 그림은 컨트롤 박스 내부의 전기 인터페이스 그룹 레이아웃을 보여줍니다. 아래에 표시된 색 구성표의 용도를 이해하고 준수하시기 바랍니다.




| | |
|---|---|
| 노란색과 빨간색 텍스트 | 전용 안전 신호 |
| 노란색과 검은색 텍스트 | 안전을 위해 구성 가능함 |
| 회색과 검정색 텍스트 | 범용 디지털 I/O |
| 녹색과 검정색 텍스트 | 범용 아날로그 I/O |

**I/O 그룹**

나열된 세 가지 입력 모두에 대해 동일한 전기 사양에 따라 로봇을 설치할 수 있습니다.

- 안전 I/O.
- 컨피규어러블 I/O.
- 범용 I/O.

**알림**

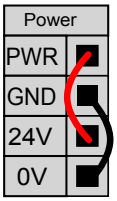
컨피규어러블 I/O는 안전 관련 I/O 또는 정상 I/O로 구성되는 I/O입니다. 이는 검정색 텍스트가 있는 노란색 터미널이다.

**전원**이라는 터미널 블록을 구성하여 내부 24V 전원 공급 장치 또는 외부 전원에서 디지털 I/O에 전원을 공급할 수 있습니다. 이 블록은 4개의 터미널로 구성됩니다. 상단의 2개(PWR 및 GND)는 24V이며 내부 24V 공급 장치에서 접지됩니다. 블록에 있는 하단의 2개 터미널(24V 및 0V)은 I/O를 공급하기 위한 24V 입력입니다. 기본 구성은 내부 전원 공급 장치를 사용합니다.

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

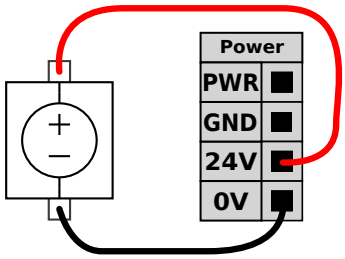
**전원 공급 장치 기본값**

이 예에서 기본 구성은 내부 전원 공급 장치를 사용합니다.




**외부 전원 공급 장치**

전류가 더 필요하면 아래와 같이 외부 전원 공급 장치를 연결할 수 있습니다. 퓨즈는 최대 전류 정격이 10 A이고 최소 전압 정격이 32 V인 미니 블레이드 유형입니다. 퓨즈에는 UL 마크가 있어야 합니다. 퓨즈가 과부하된 경우 퓨즈를 교체해야 합니다.




이 예의 구성에서는 더 많은 전류를 공급하기 위해 외부 전원 공급 장치를 사용합니다.

**전원 공급 장치 사양**

내부 및 외부 전원 공급 장치의 전기 사양은 다음과 같습니다.

| 터미널 | 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|---|
| *내부 24V 전원 공급 장치* | | | | | |
| [PWR - GND] | 전압 | 23 | 24 | 25 | V |
| [PWR - GND] | 현재 | 0 | - | 2* | A |
| *외부 24V 입력 요구 사항* | | | | | |
| [24V - 0V] | 전압 | 20 | 24 | 29 | V |
| [24V - 0V] | 현재 | 0 | - | 6 | A |

*500ms에 대해 3.5A 또는 33% 듀티 사이클.

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

**디지털 I/O 사양**

디지털 I/O는 IEC 61131-2를 준수하여 구성됩니다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

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

*최대 1H의 유도 부하 또는 저항 부하의 경우.

## 8.5.1. 디지털 입력 및 출력

**디지털 출력**

툴 통신 인터페이스를 통해 두 개의 디지털 출력을 독립적으로 구성할 수 있습니다. PolyScope의 각 핀에는 출력 모드를 설정할 수 있는 드롭다운 메뉴가 있습니다. 다음과 같은 옵션이 사용 가능합니다.

- 싱킹: 이 옵션을 통해 핀을 NPN 또는 싱킹 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 꺼지면 핀이 전류를 접지로 흐르게 합니다. 이 옵션은 PWR 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다.
- 소싱: 이 옵션을 통해 핀을 PNP 또는 소싱 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 켜지면 핀은 양의 전압 소스를 제공합니다(IO 탭에서 구성 가능). 이 옵션은 GND 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다.
- 푸시 / 풀: 이 옵션을 통해 핀을 푸시 / 풀 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 켜지면 핀은 양의 전압 소스를 제공합니다(IO 탭에서 구성 가능). 이 옵션은 GND 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다. 출력이 꺼지면 핀이 전류를 접지로 흐르게 합니다.

새로운 출력 구성을 선택하면 변경 사항이 적용됩니다. 현재 로드된 설치가 새 구성을 반영하도록 수정됩니다. 툴 출력이 의도한 대로 작동하는지 확인한 후, 변경 사항이 손실되지 않도록 설치를 저장해야 합니다.

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

**디지털 출력**

툴 통신 인터페이스를 통해 두 개의 디지털 출력을 독립적으로 구성할 수 있습니다. PolyScope의 각 핀에는 출력 모드를 설정할 수 있는 드롭다운 메뉴가 있습니다. 다음과 같은 옵션이 사용 가능합니다.

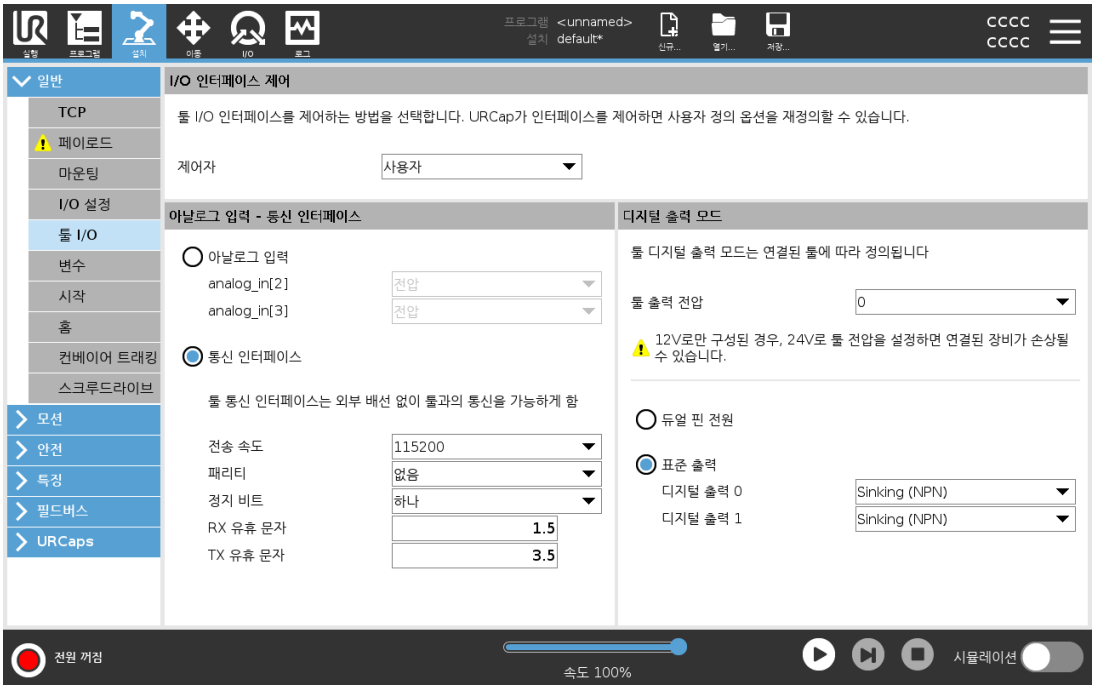
- 싱킹: 이 옵션을 통해 핀을 NPN 또는 싱킹 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 꺼지면 핀이 전류를 접지로 흐르게 합니다. 이 옵션은 PWR 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다.
- 소싱: 이 옵션을 통해 핀을 PNP 또는 소싱 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 켜지면 핀은 양의 전압 소스를 제공합니다(IO 탭에서 구성 가능). 이 옵션은 GND 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다.
- 푸시/풀: 이 옵션을 통해 핀을 푸시/풀 구성으로 구성할 수 있습니다. 출력이 켜지면 핀은 양의 전압 소스를 제공합니다(IO 탭에서 구성 가능). 이 옵션은 GND 핀과 함께 사용하여 전체 회로를 생성할 수 있습니다. 출력이 꺼지면 핀이 전류를 접지로 흐르게 합니다.

새로운 출력 구성을 선택하면 변경 사항이 적용됩니다. 현재 로드된 설치가 새 구성을 반영하도록 수정됩니다. 툴 출력이 의도한 대로 작동하는지 확인한 후, 변경 사항이 손실되지 않도록 설치를 저장해야 합니다.

## 8.5.2. I/O 인터페이스 제어

**설명**

I/O 인터페이스 컨트롤을 사용하면 사용자 제어와 URcap 제어 간에 전환할 수 있다.




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

**I/O 인터페이스 컨트롤을 사용하려면**

1. 설치 탭을 누르고 일반 탭에서 툴 I/O를 누른다.
2. I/O 인터페이스 제어에서 사용자를 선택하여 툴 아날로그 입력 및 디지털 출력 모드 설정에 액세스한다. URCap을 선택하면 도구 아날로그 입력 및 디지털 출력 모드 설정에 대한 액세스가 제거됩니다.

**알림**

URCap이 그리퍼와 같은 엔드 이펙터를 제어하는 경우, URCap은 툴 IO 인터페이스를 제어해야 합니다. 목록에서 URCap을 선택하여 도구 IO 인터페이스를 제어할 수 있습니다.

## 8.5.3. I/O 탭 사용

**설명**

I/O 탭 화면을 사용하여 컨트롤 박스 간에 라이브 I/O신호를 모니터링하고 설정합니다.

화면에 프로그램 실행을 포함하여 I/O의 현재 상태가 표시됩니다. 실행 중에 변경 사항이 있으면 프로그램이 중지됩니다. 프로그램이 정지되면 모든 출력 신호가 그 상태를 유지합니다. 화면이 10Hz로 업데이트되므로 매우 빠른 신호는 제대로 표시되지 않을 수 있습니다.

컨피규어러블 I/O는 설치의 안전 I/O 구성 섹션에 정의된 특별 안전 설정을 위해 지정할 수 있습니다(참조: I/O). 지정된 컨피규어러블 I/O는 기본 또는 사용자 정의 이름 대신에 안전 기능 이름을 갖게 됩니다.
안전 설정을 위해 지정한 컨피규어러블 출력은 끄거나 켤 수 없으며, LED만으로 표시됩니다.




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

**전압** 사용자가 툴 출력을 제어할 때 전압을 구성할 수 있습니다. URCap을 선택하면 전압에 대한 액세스가 제거됩니다.

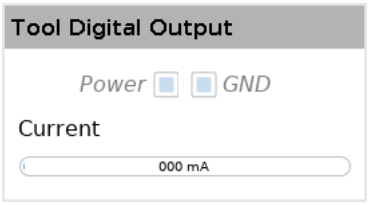
**아날로그 도메인 설정** 아날로그 I/O는 전류 [4-20mA] 또는 전압 [0-10V] 출력으로 설정할 수 있습니다. 이러한 설정은 로봇 컨트롤러 다시 시작 시 지속되며 설치에 저장됩니다.
**설치** 탭의 **툴 I/O**에서 툴 I/O에 대한 제어를 URCap에 할당할 수 있습니다. URCap을 선택하면 툴의 아날로그 I/O에 대한 사용자의 제어가 제거됩니다.

**도구 통신 인터페이스** **툴 통신 인터페이스(TCI)**가 활성화되면 툴 아날로그 입력은 사용할 수 없게 된다. 표시된 것처럼, **I/O** 화면에 **툴 입력** 필드가 나타납니다.

| Tool Analog Input | |
|---|---|
| Baud Rate | 115200 |
| Parity | None |
| Stop Bits | One |
| RX Idle Chars | 1.50 |
| TX Idle Chars | 3.50 |

**듀얼 핀 전원** 듀얼 핀 전원은 공구의 전원 공급원으로 사용됩니다. 듀얼 핀 전원을 활성화하면 기본 툴 디지털 출력이 비활성화됩니다. 듀얼 핀 전원이 활성화되면 툴 디지털 출력의 이름을 다음과 같이 지정해야 합니다.

- tool_out[0] (전원)
- tool_out[1] (GND)




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

## 8.5.4. 구동력 표시기

**설명**

구동력 표시기는 로봇 암의 전원이 켜지거나 로봇 케이블에 전원이 들어올 때 켜지는 라이트입니다. 로봇 암의 전원이 꺼지면 구동력 표시기가 꺼집니다.

구동력 표시기는 디지털 출력을 통해 연결됩니다. 안전 기능이 아니며 안전 I/O를 사용하지 않습니다.

**표시기**

구동력 표시기는 24VDC에서 작동 가능한 라이트일 수 있습니다.

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

# 8.6. 안전 I/O

**안전 I/O**

이 섹션에서는 안전 I/O로 구성한 경우 전용 안전 입력(노란색 터미널과 빨간색 텍스트) 및 컨피규어러블 I/O(노란색 터미널과 검은색 텍스트)에 대해 설명합니다.
안전 장치 및 장비는 반드시 안전 장의 안전 지침 및 위험 평가에 따라서 설치해야 합니다.
모든 안전 I/O는 페어링(중복)되므로 단일 오류가 발생해도 안전 기능이 손실되지 않습니다. 그러나 안전 I/O는 두 개의 별도 분기로 유지해야 합니다.

영구 안전 입력 유형은 다음과 같습니다:

- **로봇 비상 정지** 비상 정지 장치 전용
- **세이프가드 정지** 보호 장치용
- **3PE 정지** 보호 장치용

**표**

기능 차이는 아래에 제시되어 있다.

| | 비상 정지 | 세이프가드 정지 | 3PE 정지 |
|---|---|---|---|
| 로봇이 이동을 멈춤 | 예 | 예 | 예 |
| 프로그램 실행 | 일시 정지 | 일시 정지 | 일시 정지 |
| 구동력 | 꺼짐 | 켜짐 | 켜짐 |
| 초기화 | 수동 | 자동 또는 수동 | 자동 또는 수동 |
| 사용 빈도 | 빈번하지 않음 | 빈번하지 않은 에 대한 모든 사이클 | 빈번하지 않은 에 대한 모든 사이클 |
| 재초기화가 필요함 | 브레이크 해제만 | 아니요 | 아니요 |
| 정지 카테고리(IEC 60204-1) | 1 | 2 | 2 |
| 모니터링 기능의 퍼포먼스 레벨(ISO 13849-1) | PLd | PLd | PLd |

**안전 주의**

컨피규어러블 I/O를 사용하여 추가 안전 I/O 기능을 설정한다. 예: 비상 정지 출력.
PolyScope 인터페이스를 사용하여 안전 기능의 컨피규어러블 I/O 세트를 정의하십시오.

**주의**

안전 기능을 정기적으로 확인하고 테스트하지 않으면 위험한 상황이 발생할 수 있습니다.

- 로봇을 작동하기 전에 안전 기능을 확인해야 합니다.
- 안전 기능은 정기적으로 테스트해야 합니다.

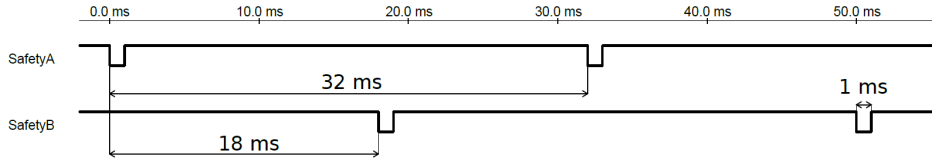
**OSSD 신호**

모든 구성 및 영구 안전 입력을 필터링하여 3ms 미만의 펄스 길이를 갖는 OSSD 안전 장비를 사용할 수 있다. 안전 입력은 매 밀리초 단위로 샘플링되며 입력 상태는 지난 7 밀리초 동안 가장 자주 나타나는 입력 신호에 의해 결정됩니다.

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

**OSSD 안전 징후**

안전 출력이 비활성/높을 때 OSSD 펄스를 출력하도록 제어 상자를 구성할 수 있습니다. OSSD 펄스는 안전 출력을 활성/낮게 만드는 컨트롤 박스의 기능을 감지합니다. OSSD 펄스가 출력에 대해 활성화되면 32ms마다 안전 출력에 1ms 낮은 펄스가 생성됩니다. 안전 시스템은 출력이 공급 장치에 연결되어 로봇을 종료할 때 이를 감지합니다. 아래 그림은 채널의 펄스 사이의 시간 (32ms), 펄스 길이 (1ms) 및 한 채널의 펄스에서 다른 채널의 펄스까지의 시간 (18ms) 을 보여줍니다.

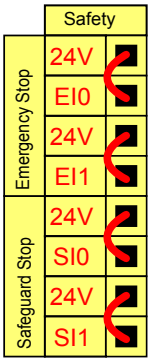



안전 출력을 위한 OSSD를 활성화하려면

1. 헤더에서 **설치** 을 누르고 **안전**을 선택합니다.
2. **안전**에서 **I/O**를 선택한다.
3. I/O 화면의 출력 신호에서 원하는 OSSD 확인란을 선택합니다. OSSD 확인란을 활성화하려면 출력 신호를 할당해야 합니다.

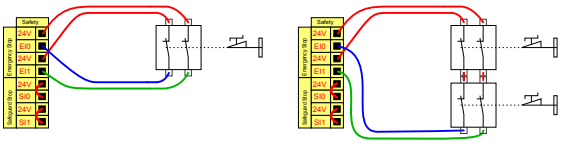
**기본값 안전 구성**

로봇은 기본 구성으로 배송되므로, 추가적인 안전 장비 없이 작업할 수 있습니다.




**비상 정지 버튼 연결하기**

대부분의 용법에서 하나 이상의 비상 정지 버튼을 사용하는 것이 요구된다. 아래 그림은 하나 이상의 비상 정지 버튼을 연결할 수 있음을 보여준다.



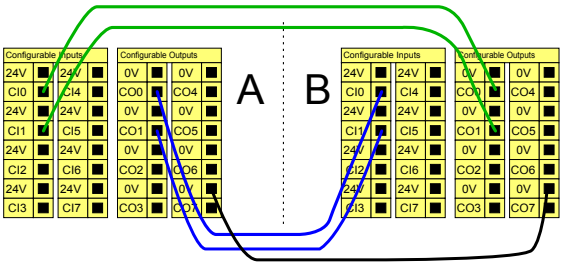
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**다른 기계와 비상 정지 공유**

GUI를 통해 다음과 같은 I/O 기능을 구성하여 로봇과 다른 기계 사이에 비상 정지 기능을 공유할 수 있다. 로봇 비상 정지 입력은 공유 목적으로 사용할 수 없다. 두 UR 로봇 또는 다른 기계를 연결해야 한다면 비상 정지 신호를 제어하기 위해 안전 PLC를 사용해야 한다.

- 컨피규어러블 입력 쌍: 외부 비상 정지.
- 컨피규어러블 출력 쌍: 시스템 정지.

아래 도해는 두 UR 로봇이 비상 정지 기능을 공유하는 것을 보여준다. 이 예에서 사용한 구성 I/O는 CI0-CI1 및 CO0-CO1이다.

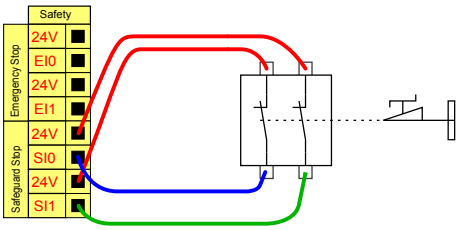



**안전방호정지 및 자동 재시작**

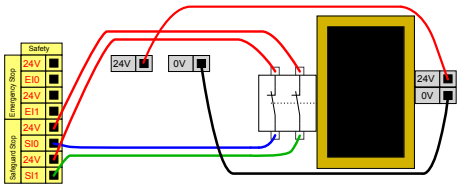
이 구성은 작업자가 문을 통과하고 닫을 수 없는 경우에만 사용하기 위한 것입니다. 컨피규어러블 I/O는 로봇 모션을 다시 활성화하기 위해 문 밖에 리셋 버튼을 설정하는 데 사용합니다. 신호 재수립 후에 로봇 이동이 다시 시작된다.

**경고**

안전 한도 내에서 신호가 다시 설정될 수 있다면 이 구성을 사용하지 않는다.




이 예에서 도어 스위치는 도어 개방 시 로봇이 정지하는 기본 세이프가드 장치입니다.

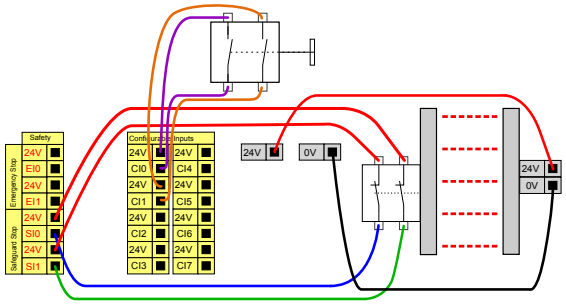



이 예에서 안전 매트는 자동 재개가 적절한 안전 장치입니다. 이 예는 안전 레이저 스캐너에도 유효합니다.

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

**안전 방호 정지 및 리셋 버튼**

라이트 커튼 상호 작용을 위해 안전 방호 인터페이스를 사용한다면 안전 한도 외부의 리셋이 필요하다. 리셋 버튼은 두 채널 형식이어야 한다. 이 예에서 리셋을 위해 구성된 I/O는 CI0-CI1입니다.




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

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

# 8.6.1. 안전 I/O 신호

**설명** I/O는 입력과 출력으로 나뉘어져 있고, 짝지어져 있어서 각 기능이 카테고리 3과 PLd I/O를 제공한다.



**입력 신호** 입력은 아래 표에 설명되어 있습니다.

| | |
|---|---|
| 비상 정지 버튼 | 정지 카테고리 1(IEC 60204-1)을 수행하고, 해당 출력이 정의된 경우 시스템 정지 출력을 사용하는 다른 기기에 알립니다. 출력에 연결된 모든 요소에서 정지가 시작됩니다. |
| 로봇 비상 정지 | 컨트롤 박스 입력을 통해 정지 카테고리 1(IEC 60204-1)을 수행하고, 해당 출력이 정의된 경우 시스템 비상 정지 출력을 사용하는 다른 기기에 알립니다. |
| 외부 비상 정지 | 로봇에서만 정지 카테고리 1(IEC 60204-1)을 수행합니다. |
| 감소 | 모든 안전 제한은 로봇이 **정상** 구성 또는 **감소** 구성을 사용하고 있는 동안 적용할 수 있습니다.<br>구성된 경우, 입력에 전송된 낮은 신호가 안전 시스템을 감소 구성으로 전환시킵니다. 로봇 암이 감속하여 감소 매개변수를 충족시킵니다.<br>안전 시스템은 입력이 트리거된 후 0.5초 이내에 로봇이 감소 제한 내에 있음을 보장합니다. 로봇 암이 감소 제한 중 하나를 계속 위반하면 정지 카테고리 0이 트리거됩니다. 트리거 플레인도 감소 구성으로 전환하는 원인이 될 수 있습니다. 안전 시스템은 동일한 방식으로 정상 구성으로 전환됩니다. |

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

**입력 신호**

입력은 아래 표에 설명되어 있습니다.

| | |
|---|---|
| 작동 모드 | 외부 모드 선택을 사용하면 **자동 모드**와 **수동 모드** 간에 전환됩니다. 로봇은 입력이 *낮음*이면 자동 모드이고, *높음*이면 수동 모드입니다. |
| 세이프가드 초기화 | 세이프가드 초기화 입력의 상승 에지가 발생하는 경우 세이프가드 정지 상태에서 돌아옵니다. 세이프가드 정지가 발생하면, 이 입력은 초기화가 트리거될 때까지 세이프가드 정지 상태가 계속 유지되게 합니다. |
| 세이프가드 | 세이프가드 입력에 의해 트리거되는 정지입니다. 세이프가드에 의해 트리거될 때 모든 모드에서 정지 카테고리 2(IEC 60204-1)를 수행합니다. |
| 자동 모드 안전 장치 정지 | 자동 모드에서만 정지 카테고리 2(IEC 60204-1)를 수행합니다. 자동 모드 세이프가드 정지는 3-위치 활성화 장치가 구성되고 설치된 경우에만 선택할 수 있습니다. |
| 자동 모드 안전 장치 재설정 | 자동 모드 세이프가드 초기화 입력의 상승 에지가 발생하는 경우 자동 모드 세이프가드 정지 상태에서 돌아옵니다. |
| 3-위치 활성화 장치 | 수동 모드에서 외부 3-위치 활성화 장치를 센터-온 위치에서 계속 눌러 로봇을 이동해야 합니다. 내장된 3-위치 활성화 장치를 사용하는 경우, 버튼을 중간 위치에서 계속 눌러 로봇을 이동해야 합니다. |
| 로봇의 Freedrive | 표준 TP의 프리드라이브 버튼을 누르지 않거나 가볍게 누르기 위치에서 3PE TP의 버튼을 길게 누르지 않고도 프리드라이브를 활성화하고 사용하도록 프리드라이브 입력을 구성할 수 있습니다. |

**경고**

기본 세이프가드 초기화가 비활성화되면, 세이프가드가 더 이상 정지를 트리거하지 않을 때 자동 초기화가 수행됩니다.
사람이 세이프가드 필드를 통과하면 이렇게 될 수 있습니다.
사람이 세이프가드에 의해 감지되지 않고 위험에 노출된 경우, 표준에 의해 자동 초기화가 금지됩니다.

- 외부 초기화를 사용하여 사람이 위험에 노출되지 않은 경우에만 초기화를 보장하십시오.

**경고**

자동 모드 세이프가드 정지가 활성화된 경우, 수동 모드에서 세이프가드 정지가 트리거되지 않습니다.

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

**출력 신호** 안전 시스템 위반 또는 오류 발생 시 모든 안전 출력이 낮아집니다. 즉, 비상 정지가 트리거되지 않은 경우에도 시스템 정지 출력이 정지를 시작합니다.
다음과 같은 안전 기능 출력 신호를 사용할 수 있습니다. 모든 신호는 높음 신호를 트리거한 상태가 끝나면 낮음으로 돌아갑니다:

| | |
|---|---|
| [1]시스템 정지 | 로봇 비상 정지 입력 또는 비상 정지 버튼으로 안전 시스템이 정지 상태로 트리거된 경우에만 신호가 *낮음*입니다. 교착 상태를 피하기 위해, 시스템 정지 입력에 의해 비상 정지 상태가 트리거되는 경우에는 낮음 신호가 지정되지 않습니다. |
| 로봇이 동 | 로봇이 움직이면 신호가 *낮음*, 그렇지 않으면 높음입니다. |
| 로봇이 멈추지 않음 | 로봇이 정지했거나 비상 정지 또는 안전 방호 정지 때문에 정지 중이라면 신호가 *높음*이다. 그 외에는 로직 로우이다. |
| 감소 | 감소 매개변수가 활성인 경우 또는 안전 입력이 감소 입력으로 구성되어 있고 신호가 현재 낮음인 경우 신호가 *낮음*입니다. 그렇지 않은 경우에 신호는 하이입니다. |
| 비감소 | 위에서 정의한 감소의 반대입니다. |
| 안전한 집 | 로봇 암이 정지되고 구성된 안전 홈 위치에 있으면 신호가 *높음*입니다. 그렇지 않은 경우에 신호는 *낮음*입니다. UR 로봇이 모바일 로봇과 통합된 경우 종종 사용됩니다. |
| 3-포지션 활성화 정지됨 | 3 위치 정지가 활성화되면 신호가 낮음이고, 그렇지 않으면 높음입니다. |
| 3-포지션 활성화 정지되지 않음 | 3 위치 정지가 비활성화되면 신호가 낮음이고, 그렇지 않으면 높음입니다. |

**알림**

로봇으로부터 시스템 정지 출력을 통해 비상 정지 상태를 받는 외부 기계는 ISO 13850을 준수해야 합니다. 이는 로봇 비상 정지 입력이 외부 비상 정지 장치에 연결되는 설정에서 특히 필요합니다. 이러한 경우, 시스템 정지 출력은 외부 비상 정지 장치가 해제되었을 때 높음이 됩니다. 이는 외부 기계의 비상 정지 상태가 로봇의 작동자로부터 수동 조치가 필요 없이 재설정됨을 의미합니다. 따라서 안전 표준을 준수하기 위해 외부 기계를 재개하려면 수동 조치가 필요합니다.

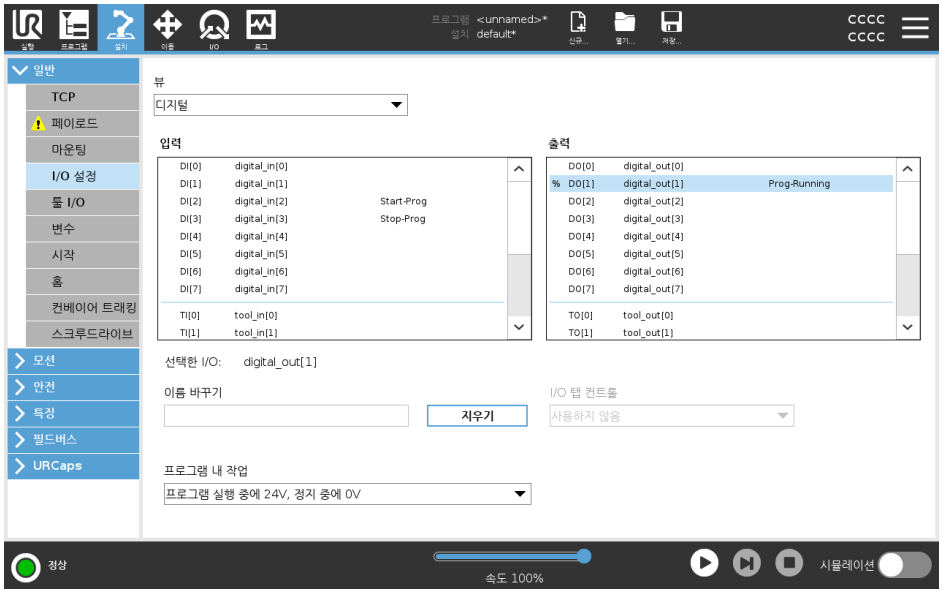
[1]시스템 정지는 이전에 Universal Robots 로봇에 대한 "시스템 비상 정지"로 알려져 있었습니다. PolyScope는 "시스템 비상 정지"를 표시할 수 있습니다.

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

# 8.6.2. I/O 설정

설명

I/O 설정 화면을 사용하여 I/O 신호를 정의하고 I/O 탭 컨트롤로 동작을 구성합니다. I/O 신호 유형은 **Input** 및 **Output**아래에 나열됩니다.
필드버스 (예: Profinet 및 EtherNet/IP)를 사용하여 범용 레지스터에 액세스할 수 있습니다.
툴 통신 인터페이스 (TCI)를 활성화하면 툴 아날로그 입력을 사용할 수 없게 됩니다.




**알림**

I/O 또는 필드버스 입력에서 프로그램을 시작할 때 로봇은 자신이 있는 위치에서 움직이기 시작할 수 있으며 PolyScope를 통해 첫 번째 웨이포인트로 수동 이동이 필요하지 않습니다.

**I/O 신호 유형**

**입력** 및 **출력**아래에 나열된 신호 수를 제한하려면 **보기** 드롭다운 메뉴를 사용하여 신호 유형에 따라 표시된 콘텐츠를 변경합니다.

**사용자 정의 이름 할당**

입력 및 출력 신호의 이름을 지정하여 사용 중인 신호를 쉽게 식별할 수 있습니다.

1. 원하는 신호를 선택하십시오.
2. 텍스트 필드를 눌러 신호의 이름을 입력합니다.
3. 이름을 기본값으로 재설정하려면 **을 누르세요. 지우기**.

범용 레지스터가 프로그램에서 사용할 수 있도록 사용자 정의 이름을 제공해야 합니다 (즉, **기다림** 명령 또는 **If** 명령의 조건식).
**기다림** 및 **If** 명령은 각각 (기다림) 및 (If)에 설명되어 있습니다. **Expression Editor** 화면의 **Input** 또는 **Output** 선택기에서 명명된 범용 레지스터를 찾을 수 있습니다.

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

**I/O 작업 및 I/O 탭 제어**

Physical 및 Fieldbus 디지털 I/O를 사용하여 작업을 트리거하거나 프로그램 상태에 반응할 수 있습니다.

**I/O 탭 제어**

I/O 탭 컨트롤을 사용하여 출력이 I/O 탭에서 제어되는지 (프로그래머 또는 운영자와 프로그래머 모두에 의해) 또는 로봇 프로그램에 의해 제어되는지 여부를 지정합니다.

**사용 가능한 입력 동작**

| 명령어 | 작업 |
|---|---|
| 시작 | 상승 에지에서 현재 프로그램을 시작하거나 다시 시작합니다(원격 제어에서만 활성화됨). |
| 중지 | 상승세에 있는 현재 프로그램을 중지합니다. |
| 일시 중지 | 상승세에 있는 현재 프로그램을 일시 중지합니다. |
| 프리드라이브 | 입력값이 높으면 로봇이 프리드라이브로 들어갑니다 (프리드라이브 버튼과 유사).<br>다른 조건이 freedrive를 허용하지 않으면 입력이 무시됩니다. |



**경고**

시작 입력 동작을 사용하는 동안 로봇이 중지되면 로봇은 해당 프로그램을 실행하기 전에 프로그램의 첫 번째 웨이포인트로 천천히 이동합니다. 시작 입력 동작을 사용하는 동안 로봇이 일시 중지되면 로봇은 프로그램을 재개하기 전에 일시 중지된 위치로 천천히 이동합니다.

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

사용가능한 출력 동작

| 작업 | 출력 상태 | 프로그램 상태 |
|---|---|---|
| 작동하지 않을 때 낮음 | LO | 중지 또는 일시 중지됨 |
| 달리지 않을 때 높음 | HI | 중지 또는 일시 중지됨 |
| 달릴 때 높음, 멈출 때 낮음 | LO<br>HI | 실행 중, 중지 또는 일시 중지됨 |
| 예정되지 않은 경유지 낮음 | LO | 예정되지 않은 프로그램 종료 |
| 예정되지 않은 경유지에서 낮음, 그렇지 않으면 높음 | LO<br>HI | 예정되지 않은 프로그램 종료 달리기, 정지 또는 일시 중지됨 |
| 연속 펄스 | 높음과 낮음을 번갈아 가며 | 실행 중 (펄스 상태를 유지하기 위해 프로그램 일시 중지 또는 중지) |

**프로그램 종료 원인**

아래 나열된 이유로 인해 스케줄링되지 않은 프로그램 종료가 발생할 수 있습니다.

- 로봇 정지
- 오류
- 위반
- 런타임 예외

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

## 8.6.3. 모드 선택에 I/O 사용

**설명**

티치 펜던트를 사용하지 않고 작동 모드 간에 전환하도록 로봇을 구성할 수 있습니다. 즉, 자동 모드에서 수동 모드로 전환하고 수동 모드에서 자동 모드로 전환할 때 TP 사용이 금지됩니다.

티치 펜던트를 사용하지 않고 모드를 전환하려면 안전 I/O 구성 및 보조 장치가 모드 선택기로 필요합니다.

**모드 선택기**

모드 선택기는 이중 전기 레이아웃이 있는 키 스위치 또는 전용 안전 PLC의 신호가 있는 키 스위치일 수 있습니다.

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

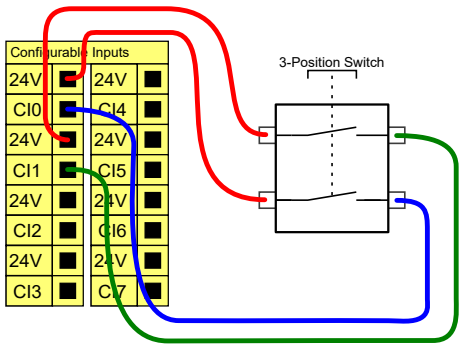
# 8.6.4. 3-위치 활성화 장치

**설명**

로봇 암에는 3PE 티치 펜던트 형태의 활성화 장치가 장착되어 있습니다.
컨트롤 박스는 다음과 같은 활성화 장치 구성을 지원합니다.

- 3PE 티치 펜던트
- 외부 3-위치 활성화 장치
- 외부 3-위치 장치 및 3PE 티치 펜던트

아래 그림은 3-위치 활성화 장치를 연결하는 방법을 보여줍니다.




참고: 3-위치 활성화 장치 입력에 대한 두 가지 입력 채널에서 불일치 허용오차는 1초입니다.

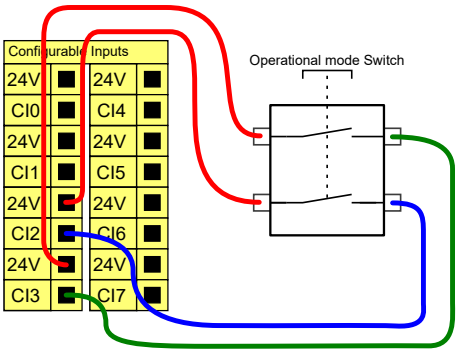
**알림**

UR 로봇 안전 시스템은 다중 외부 3-위치 활성화 장치를 지원하지 않습니다.

**작동 모드 스위치**

3-위치 활성화 장치를 사용하려면 작동 모드 스위치를 사용해야 합니다.

아래 그림은 작동 모드 스위치를 보여줍니다.




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

# 8.7. 범용 디지털 I/O

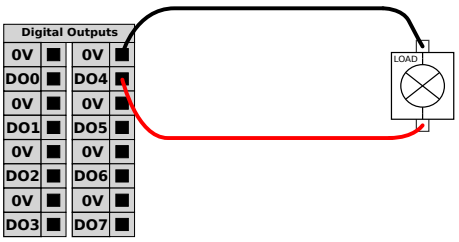
**설명**

시작 화면은 자동 로딩 및 기본 프로그램 시작을 위한 설정, 전원이 켜지는 동안 로봇암 자동 초기화 설정을 포함한다.

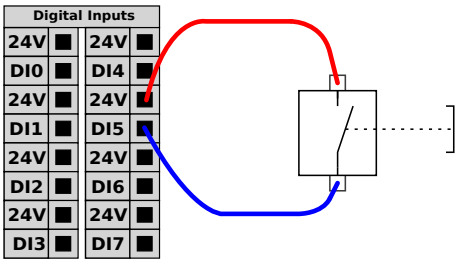
**범용 디지털 I/O**

이 섹션에서는 안전 I/O로 구성하지 않는 경우 범용 24V I/O(회색 터미널) 및 컨피규어러블 I/O(노란색 터미널과 검은색 텍스트)에 대해 설명합니다.

범용 I/O는 공압식 릴레이와 같은 장비 또는 다른 PLC 시스템을 구동하는 데 사용할 수 있다. 프로그램 실행을 중지하면 모든 디지털 출력이 자동으로 비활성화될 수 있습니다. 이 모드에서 프로그램이 실행 중이 아니면 출력은 언제나 로우이다. 다음 하위 항목에 예가 제시되어 있다.
이 예는 일반 디지털 출력을 사용하지만, 안전 기능을 수행하도록 구성되어 있지 않으면 어떠한 컨피규어러블 출력도 사용할 수 있다.



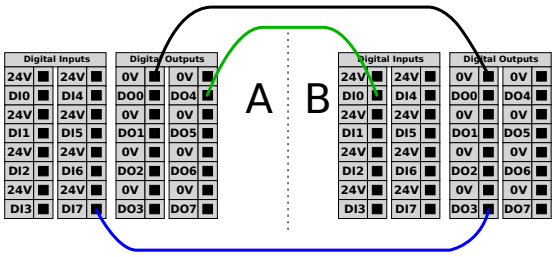

이 예에서는 연결된 경우 디지털 출력에서 부하가 제어됩니다.




이 예에서는 간단한 버튼이 디지털 입력에 연결됩니다.

**다른 기계 또는 PLC와의 커뮤니케이션**

공통 GND (0V)가 수립되고 기계가 PNP 기술을 사용하면 디지털 I/O를 다른 장비와 통신하는 데 사용할 수 있다. 아래 참조.




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

# 8.7.1. 원격 ON/OFF 제어

**설명**

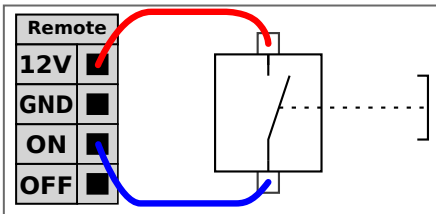
티치 펜던트를 사용하지 않으면서 컨트롤 박스를 켜고 끄기 위해 원격 **ON/OFF** 제어를 사용합니다. 일반적인 사용:

- 티치 펜던트를 액세스할 수 없는 경우.
- PLC 시스템이 완전한 제어를 해야 한다.
- 여러 로봇을 동시에 켰다가 꺼야 한다.

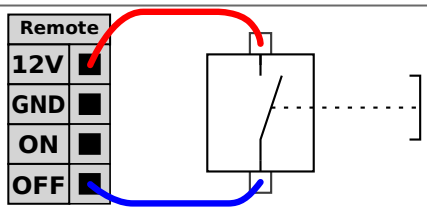
**원격 제어**

원격 **ON/OFF** 제어는 보조 12V 전원을 제공하고, 이는 컨트롤 박스가 꺼져 있을 때 활성화 상태이다. **ON** 입력은 단시간 작동 전용이며 **POWER** 버튼과 동일한 방식으로 작동한다. **OFF** 입력은 원하는 대로 누르고 있을 수 있다. 소프트웨어 기능을 사용하여 프로그램을 자동으로 로드하고 시작합니다.
전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

| 터미널 | 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|---|
| [12V - GND] | 전압 | 10 | 12 | 13 | V |
| [12V - GND] | 현재 | - | - | 100 | mA |
| [ON / OFF] | 비활성 전압 | 0 | - | 0.5 | V |
| [ON / OFF] | 활성 전압 | 5 | - | 12 | V |
| [ON / OFF] | 입력 전류 | - | 1 | - | mA |
| [ON] | 활성화 시간 | 200 | - | 600 | ms |




이 예에서는 원격 **ON** 버튼을 연결하는 방법을 보여준다.




이 예에서는 원격 **OFF** 버튼을 연결하는 방법을 보여준다.

**주의**

전원 버튼을 길게 누르면 저장하지 않고 컨트롤 박스가 꺼집니다.

- 저장하지 않고, **ON** 입력 또는 **POWER** 버튼을 길게 누르지 마십시오.
- 컨트롤 박스가 열려 있는 파일을 저장하고 제대로 종료할 수 있도록 원격 OFF 컨트롤에 **OFF** 입력을 사용합니다.

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

# 8.8. 범용 아날로그 I/O

**설명**

아날로그 I/O 인터페이스는 녹색 터미널이다. 이는 장비 간의 전압(0-10V) 또는 전류(4-20mA)를 설정하거나 측정하는 데 사용한다.
최고의 정확도를 확보하기 위해 다음 지침이 권장됩니다.

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

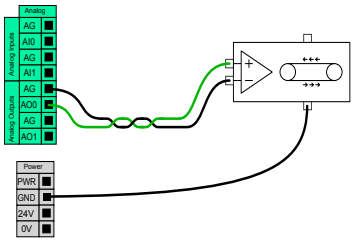
**전기 사양**

GUI에서 입력 모드를 선택할 수 있습니다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

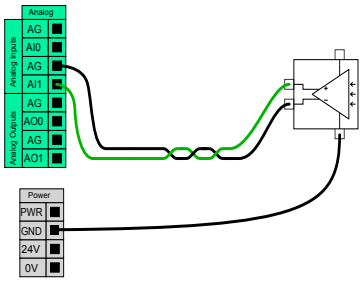
| 터미널 | 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|---|
| *전류 모드의 아날로그 입력* | | | | | |
| [AIx - AG] | 현재 | 4 | - | 20 | mA |
| [AIx - AG] | 저항 | - | 20 | - | ohm |
| [AIx - AG] | 분해능 | - | 12 | - | 비트 |
| *전압 모드의 아날로그 입력* | | | | | |
| [AIx - AG] | 전압 | 0 | - | 10 | V |
| [AIx - AG] | 저항 | - | 10 | - | Kohm |
| [AIx - AG] | 분해능 | - | 12 | - | 비트 |
| *전류 모드의 아날로그 출력* | | | | | |
| [AOx - AG] | 현재 | 4 | - | 20 | mA |
| [AOx - AG] | 전압 | 0 | - | 24 | V |
| [AOx - AG] | 분해능 | - | 12 | - | 비트 |
| *전압 모드의 아날로그 출력* | | | | | |
| [AOx - AG] | 전압 | 0 | - | 10 | V |
| [AOx - AG] | 현재 | -20 | - | 20 | mA |
| [AOx - AG] | 저항 | - | 1 | - | ohm |
| [AOx - AG] | 분해능 | - | 12 | - | 비트 |

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

아날로그 출력 및 아날로그 입력




이 예는 아날로그 속도 컨트롤 입력으로 컨베이어 벨트를 제어하는 방법을 제시한다.




이 예는 아날로그 센서를 연결하는 것을 보여준다.

## 8.8.1. 아날로그 입력: 통신 인터페이스

**설명**

툴 통신 인터페이스(TCI)에서 로봇은 로봇 툴 아날로그 입력을 통해 연결된 툴과 통신할 수 있다. 따라서 외부 케이블 연결이 필요하지 않다.
툴 통신 인터페이스가 활성화되면 모든 툴 아날로그 입력을 사용할 수 없습니다

**도구 통신 인터페이스**

1. 설치 탭을 누르고 일반 탭에서 도구 I/O를 누른다.
2. 통신 인터페이스를 선택하여 TCI 설정을 편집한다.
   TCI가 활성화되면 툴 아날로그 입력은 설치의 I/O 설정에 사용할 수 없으며 입력 목록에도 표시되지 않습니다. 대기 옵션 및 식과 같은 프로그램에는 도구 아날로그 입력을 사용할 수 없습니다.
3. 통신 인터페이스 아래의 드롭다운 메뉴에서 필요한 값을 선택합니다.
   값의 모든 변경 사항은 툴로 즉시 전송됩니다. 설치 값이 도구가 사용하는 값과 다를 경우 경고가 나타납니다.

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

# 9. 엔드 이펙터 통합

**설명** 본 설명서에서 엔드 이펙터는 툴 및 작업물이라고도 할 수 있습니다.

**알림**

UR은 엔드 이펙터를 로봇 암과 통합하기 위한 설명서를 제공합니다.

- 장착 및 연결은 엔드 이펙터/툴/작업물에 대한 설명서를 참조하십시오.

## 9.1. 최대 페이로드

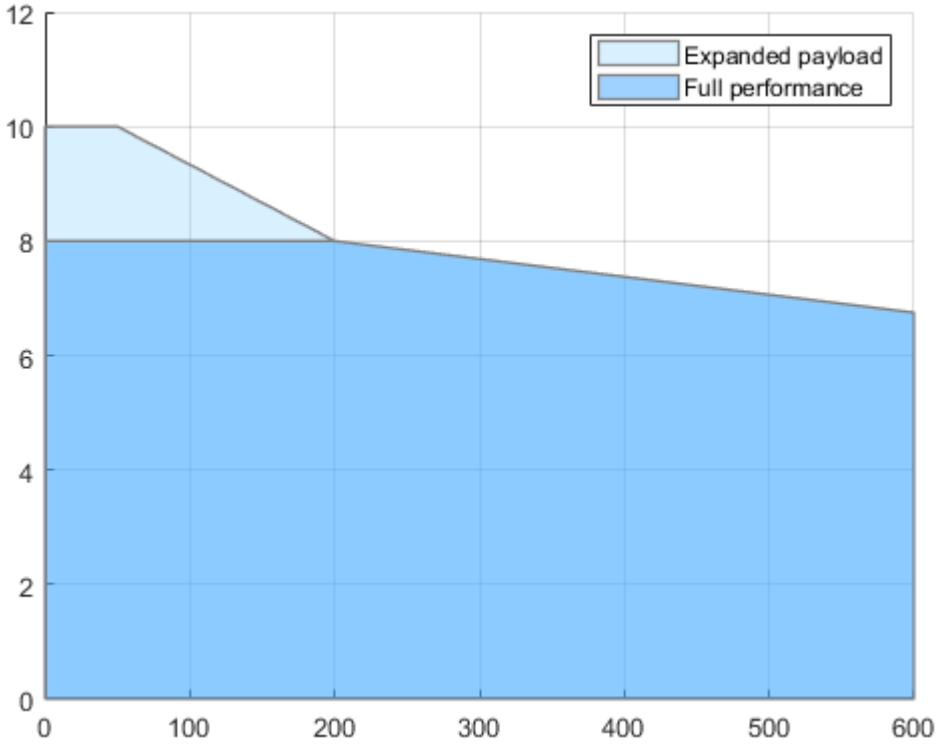
**설명** 아래와 같이 정격 로봇 암 페이로드는 페이로드의 무게중심(CoG) 오프셋에 따라 다릅니다. CoG 오프셋은 툴 플랜지 중심에서 부착된 페이로드 무게중심까지의 거리로 정의됩니다.

페이로드가 툴 플랜지 아래에 있는 경우, 로봇 암은 긴 무게중심 오프셋에 맞게 조정할 수 있습니다. 집어서 놓는 작업에서 페이로드 질량을 계산할 때 그리퍼와 작업물을 모두 고려하십시오.

페이로드 CoG가 로봇의 도달 범위와 페이로드를 초과하면 로봇의 가속 용량이 감소될 수 있습니다. 기술 사양에서 로봇의 도달 범위와 페이로드를 확인할 수 있습니다.

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

**페이로드 곡선**



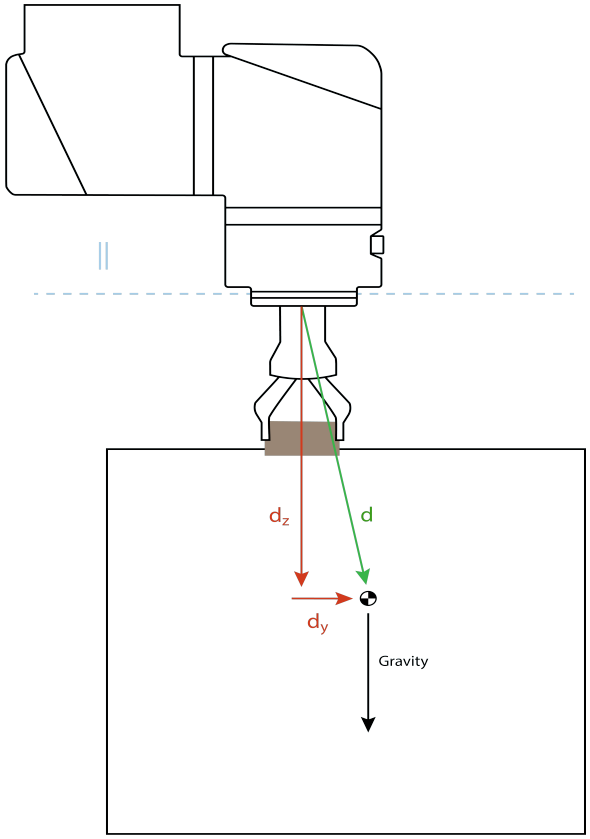

*정격 페이로드와 무게중심 오프셋 간의 관계.*

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

**페이로드 용량 증가**

페이로드가 툴 플랜지 아래에 있는 경우, 로봇 암은 더 높은 페이로드와 더 긴 CoG 오프셋에 맞게 조정할 수 있습니다. 다음 기준에 따라 로봇 암의 최대 페이로드 용량을 늘릴 수 있습니다.

- 팔레타이징 용도에서 종종 그렇듯이, 페이로드가 높은 이동은 수직으로 아래로 자세가 되어 있습니다.
- 페이로드 CoG는 로봇의 공칭 수평 도달 범위 내에 있습니다.
- 수평 XY 플레인의 CoG 오프셋은 확장된 페이로드 곡선을 초과하지 않습니다(Z 축의 긴 오프셋, 페이로드 곡선 초과는 문제가 되지 않습니다).




*수평 무게중심 오프셋 계산 방법의 예.*

위에 설명된 대로, 수평 페이로드 오프셋 $d_y$는 페이로드 곡선 내에 있어야 합니다.

모든 로봇 마운팅 방향에 대해 확장된 페이로드가 가능합니다.

최대 페이로드 용량을 늘리면 로봇이 감소된 속도로 움직이고 가속도가 낮아질 수 있습니다. 조인트의 부하가 높을수록 로봇의 작동 범위 내에서 일부 모션이 제한될 수 있습니다. 로봇 소프트웨어는 로봇의 기계적 제한을 초과하지 않도록 자동으로 보장합니다.

**알림**

확장된 페이로드 범위를 사용하면 이 로봇에 대한 로봇 보증이 무효화되지 않습니다.

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

**페이로드 관성**

페이로드가 제대로 설정된 경우 높은 관성 페이로드를 구성할 수 있습니다. 다음 매개변수가 제대로 구성된 경우 컨트롤러 소프트웨어가 자동으로 가속도를 조정합니다.

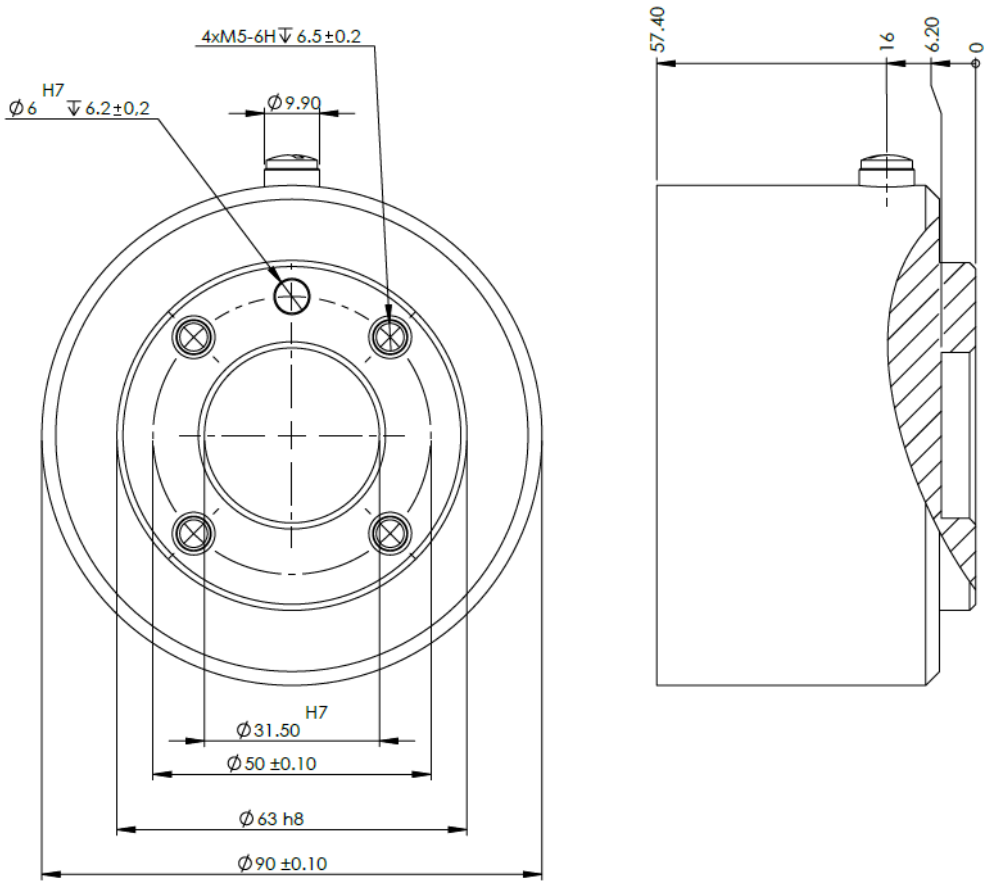
- 페이로드 질량
- 무게중심
- 관성

URSim을 사용하여 특정 페이로드를 가진 로봇 동작의 가속도와 사이클 시간을 평가할 수 있습니다.

## 9.2. 툴 고정

**설명**

툴 또는 작업물은 로봇 끝에 있는 툴 출력 플랜지에 장착됩니다.




툴 플랜지의 치수 및 구멍 패턴. 모든 측정 단위는 mm입니다.

**툴 플랜지**

툴 출력 플랜지(ISO 9409-1)는 툴이 로봇의 끝에 장착되는 위치입니다. 정확한 위치를 유지하면서 과도한 구속을 피하기 위해 포지셔닝 핀에 방사형 슬롯 구멍을 사용하는 것이 좋다.

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

**주의**

매우 긴 M6 볼트는 툴 플랜지의 바닥을 누르고 로봇을 단락시킬 수 있습니다.

- 툴을 장착할 때 8 mm를 초과하는 볼트를 사용하지 마십시오.

**경고**

볼트를 제대로 조이지 않으면 어댑터 플랜지 및/또는 엔드 이펙터의 손실로 인해 부상을 입을 수 있습니다.

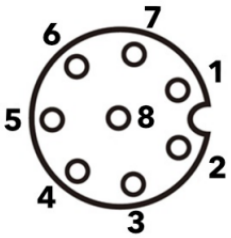
- 제대로 확실하게 툴을 제자리에 고정시켰는지 확인합니다.
- 부품을 예기치 않게 떨어뜨려서 위험한 상황이 일어나지 않도록 툴을 구성해야 합니다.

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

# 9.3. 툴 I/O

**툴 커넥터**

아래에 표시된 툴 커넥터는 특정 로봇 툴에 사용되는 그리퍼 및 센서에 대한 전원 및 제어 신호를 제공합니다. 툴 커넥터에는 8개의 구멍이 있으며 손목 3의 툴 플랜지 옆에 있습니다.
커넥터 내부의 8개 와이어는 아래와 같이 서로 다른 기능을 가지고 있습니다.

| | PIN 번호 | 신호 | 설명 |
|---|---|---|---|
|  | 1 | AI3 / RS485- | 아날로그 입력 3 또는 RS485- |
| | 2 | AI2 / RS485 + | 아날로그 입력 2 또는 RS485+ |
| | 3 | TO0/PWR | 디지털 출력 0 또는 0V/12V/24V |
| | 4 | TO1/GND | 디지털 출력 1 또는 접지 |
| | 5 | 전력 | 0V/12V/24V |
| | 6 | TI0 | 디지털 입력 0 |
| | 7 | TI1 | 디지털 입력 1 |
| | 8 | GND | 접지 |

**알림**

툴 커넥터는 최대 0.4 Nm까지 수동으로 조여야 합니다.

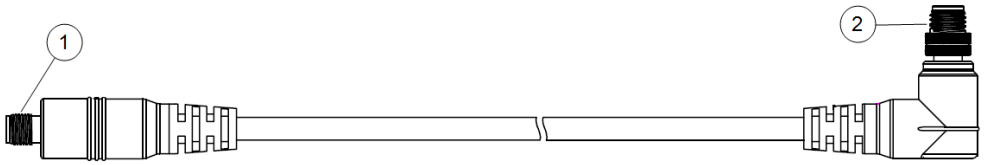
**툴 I/O 액세서리**

모든 Universal Robots 로봇에 대한 툴 I/O는 툴과의 연결을 용이하게 하기 위해 액세서리 요소가 필요할 수 있습니다. 툴 케이블 어댑터를 사용할 수 있습니다.

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

### 툴 케이블 어댑터

툴 케이블 어댑터는 툴 I/O와 툴이 서로 호환되도록 해주는 전자 액세서리입니다.



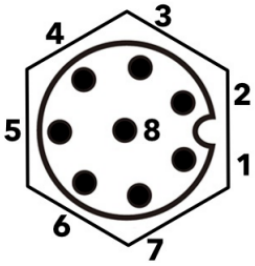

| | |
|---|---|
| 1 | 툴/엔드 이펙터에 연결합니다. |
| 2 | 로봇에 연결합니다. |

**경고**

툴 케이블 어댑터를 전원이 켜진 로봇에 연결하면 부상을 입을 수 있습니다.

- 어댑터를 로봇에 연결하기 전에 어댑터를 툴/엔드 이펙터에 연결하십시오.
- 툴 케이블 어댑터가 툴/엔드 이펙터에 연결되어 있지 않은 경우 로봇의 전원을 켜지 마십시오.

툴 케이블 어댑터 내부의 8개 와이어는 아래에 나온 것과 같이 서로 다른 기능을 가지고 있습니다.




| PIN 번호 | 신호 | 설명 |
|---|---|---|
| 1 | AI2 / RS485 + | 아날로그 입력 2 또는 RS485+ |
| 2 | AI3 / RS485- | 아날로그 입력 3 또는 RS485- |
| 3 | TI1 | 디지털 입력 1 |
| 4 | TI0 | 디지털 입력 0 |
| 5 | 전력 | 0V/12V/24V |
| 6 | TO1/GND | 디지털 출력 1 또는 접지 |
| 7 | TO0/PWR | 디지털 출력 0 또는 0V/12V/24V |
| 8 | GND | 접지 |

**접지**

툴 플랜지는 GND(접지)에 연결됩니다.

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

## 9.3.1. 툴 I/O 설치 사양

**설명** 전기 사양은 아래에 제시되어 있다. 설치 탭의 툴 I/O에 액세스하여 내부 전원 공급을 0V, 12V 또는 24V로 설정합니다.

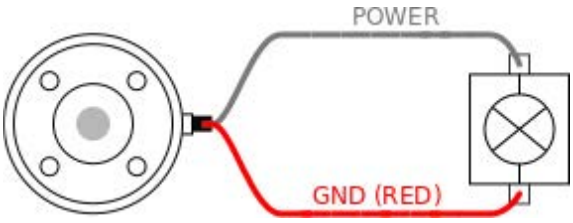
| 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 24V 모드의 공급 전압 | 23.5 | 24 | 24.8 | V |
| 12V 모드의 공급 전압 | 11.5 | 12 | 12.5 | V |
| 공급 전류(싱글 핀)* | - | 600 | 2000** | mA |
| 공급 전류(싱글 핀)* | - | 600 | 2000** | mA |
| 공급 정전용량 부하 | - | - | 8000*** | uF |

* 유도 부하에는 보호 다이오드를 사용하는 것이 좋습니다.
** 최대 1초 동안 피크, 듀티 사이클 최대: 10%. 10초 이상의 평균 전류는 일반적인 전류를 초과해서는 안 됩니다.
*** 툴 전원이 활성화되면 400 ms 소프트 스타트 시간이 시작되어 8000 uF의 용량성 부하가 시작 시 툴 전력 공급 장치에 연결될 수 있습니다. 정전용량 부하의 핫 플러그는 허용되지 않는다.

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

## 9.3.2. 툴 전력 공급

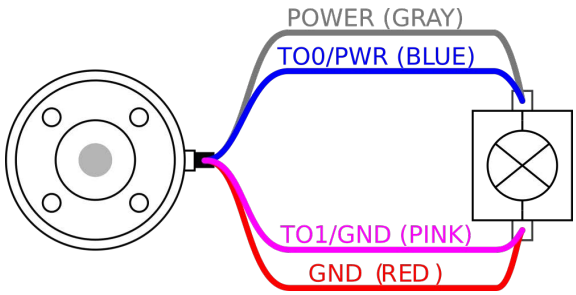
**설명** 설치 탭의 툴 I/O에 액세스




**듀얼 핀 전원 공급**

듀얼 핀 전원 모드에서 출력 전류는 툴 I/O에 나온 대로 증가할 수 있습니다.

1. 헤더에서 **설치**를 누른다.
2. 왼쪽 목록에서 **일반**을 누른다.
3. **툴 IO**를 누르고 **듀얼 핀 전원**을 선택한다.
4. 와이어를 전원(회색)을 TO0(파란색)에 연결하고 접지(빨간색)를 TO1(핑크색)에 연결한다.




**알림**

로봇이 비상 정지를 수행하면 두 전원 핀 모두에 대해 전압이 0V로 설정된다(전원이 꺼짐).

## 9.3.3. 툴 디지털 입력

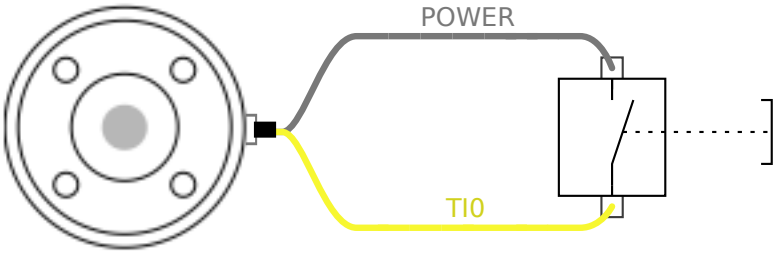
**설명** 시작 화면은 자동 로딩 및 기본 프로그램 시작을 위한 설정, 전원이 켜지는 동안 로봇암 자동 초기화 설정을 포함한다.

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

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

| 매개변수 | 최소 | 형식 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 입력 전압 | -0.5 | - | 26 | V |
| 논리적 저전압 | - | - | 2.0 | V |
| 논리적 고전압 | 5.5 | - | - | V |
| 입력 저항 | - | 47k | - | Ω |

**도구 디지털 입력 사용** 이 예는 간단한 버튼을 연결하는 방법을 보여준다.




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

## 9.3.4. 툴 디지털 출력

**설명**

디지털 출력은 세 가지 모드를 지원함:

| 모드 | 활성 | 비활성 |
|---|---|---|
| 싱킹 (NPN) | LO | 열기 |
| 소싱 (PNP) | HI | 열기 |
| 푸시 / 풀 | HI | LO |

설치 탭의 툴 I/O에 액세스하여 각 핀의 출력 모드를 구성합니다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다:

| 매개변수 | 최소 | 유형 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 개방 시 전압 | -0.5 | - | 26 | V |
| 싱킹 시 전압 1A | - | 0.08 | 0.09 | V |
| 소싱/싱킹 시 전류 | 0 | 600 | 1000 | mA |
| GND를 통한 전류 | 0 | 1000 | 3000* | mA |

**알림**

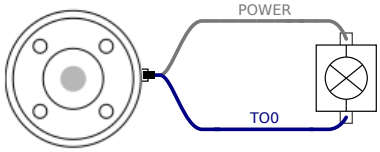
로봇이 비상 정지를 하면 디지털 출력(DO0 및 DO1)이 비활성화된다(하이 Z).

**주의**

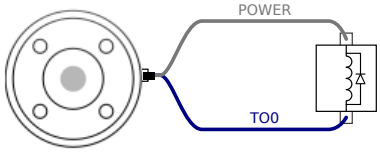
툴의 디지털 출력은 전류가 제한되어 있지 않다. 지정된 데이터를 무시하면 영구적인 손상이 발생할 수 있다.

**툴 디지털 출력 사용하기**

이 예에서는 내부 12V 또는 24V 전원 공급을 사용하여 부하를 켜는 것을 보여준다. I/O 탭의 출력 전압을 정의해야 한다. 부하를 꺼도 전력 연결 및 차폐물/그라운드 사이에 전압이 남아있다.




아래에 표시된 대로 유도부하에 대하여 보호 다이오드를 사용하는 것이 권장된다.




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

# 9.3.5. 툴 아날로그 입력

**설명**

툴 아날로그 입력은 비차동이며 I/O 탭에서 전압(0-10V) 또는 전류(4-20mA)로 설정할 수 있습니다. 전기 사양은 아래에 제시되어 있다.

| 매개변수 | 최소 | 형식 | 최대 | 단위 |
|---|---|---|---|---|
| 전압 모드의 입력 전압 | -0.5 | - | 26 | V |
| 입력 저항 @ 0V ~ 10V 범위 | - | 10.7 | - | kΩ |
| 분해능 | - | 12 | - | 비트 |
| 전류 모드의 입력 전압 | -0.5 | - | 5.0 | V |
| 전류 모드의 입력 전류 | -2.5 | - | 25 | mA |
| 입력 저항 @ 4mA ~ 20mA 범위 | - | 182 | 188 | Ω |
| 분해능 | - | 12 | - | 비트 |

아날로그 입력 사용의 두 가지 예가 다음 하위 항목에 제시되어 있다.

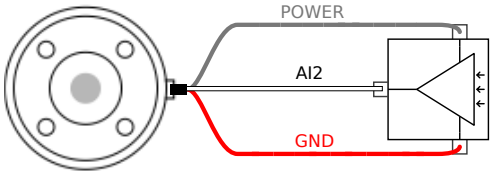
**주의**

**주의**

아날로그 입력은 전류 모드에서 과전압에 대해 보호되지 않습니다. 전기 사양에서 제한을 초과하면 입력에 영구적 손상을 일으킬 수 있다.

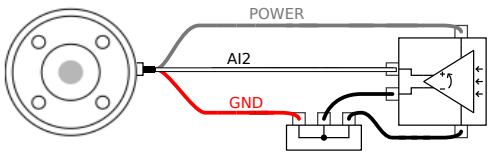
**툴 아날로그 입력 사용, 비차동**

이 예는 비차동 출력이 있는 아날로그 센서 연결을 보여줍니다. 센서 출력은 아날로그 입력의 입력 모드가 I/O 탭에서 동일하게 설정되어 있는 한 전류 또는 전압일 수 있습니다. 참고: 전압 출력이 있는 센서가 도구의 내부 저항을 구동할 수 있는지 또는 측정이 유효하지 않을 수 있는지 확인할 수 있습니다.




**툴 아날로그 입력 사용, 차동**

이 예는 차동 출력이 있는 아날로그 센서 연결을 보여준다. 음 출력부를 GND(0V)에 연결하면 비차동 센서와 동일하게 작동됩니다.




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

# 9.4. 페이로드 설정

**설명**

페이로드 설정 명령을 사용하여 로봇의 페이로드를 구성할 수 있습니다. 페이로드는 로봇 툴 플랜지에 부착된 모든 것을 합한 무게입니다.
사용해야 하는 경우:

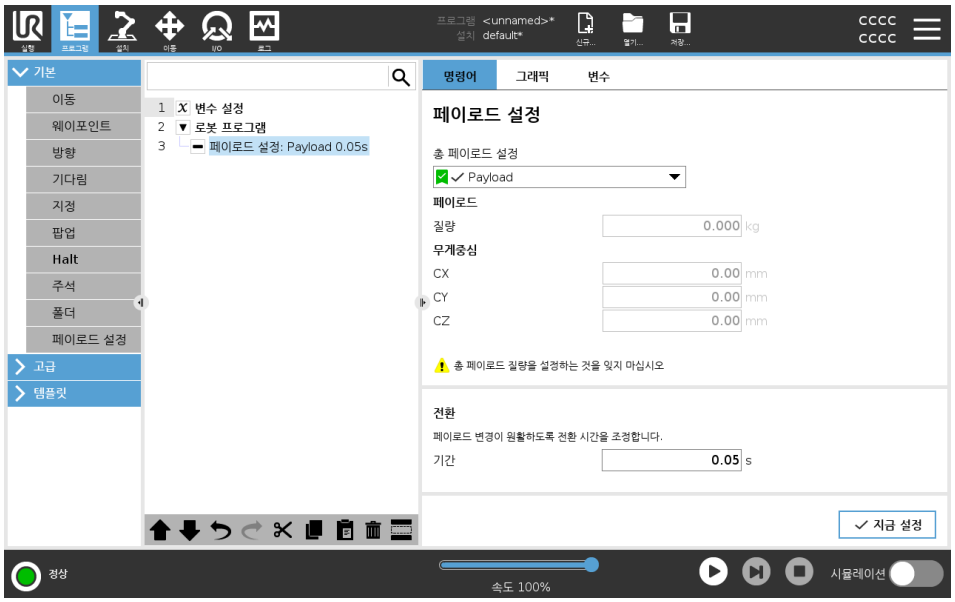
- 로봇이 로봇 정지를 트리거하지 않도록 페이로드 무게를 조정하는 경우. 올바르게 구성된 페이로드 무게는 최적의 로봇 이동을 보장합니다.

  페이로드를 올바르게 설정하면 최적의 동작 성능이 보장되고 로봇 정지를 방지할 수 있습니다.
- 그리퍼를 사용하여, 픽앤플레이스 프로그램에서 사용할 페이로드를 설정하는 경우.

**페이로드 설정**

**페이로드 설정 명령 사용**

1. 로봇 프로그램에서, 설정 명령을 추가하려는 위치 또는 노드를 선택합니다.
2. 기본에서 **페이로드 설정**을 탭합니다.
3. **페이로드 선택** 아래의 드롭다운을 사용합니다.
   a. 이미 구성된 페이로드 중 하나를 선택합니다.
   b. 또는 드롭다운에서 **커스텀 페이로드**를 선택하고 질량 및 CoG 필드에 입력하여 새로운 페이로드를 구성합니다.




**팁**

**지금 설정** 버튼을 사용하여 노드의 값을 활성 페이로드로 설정할 수도 있습니다.

**사용 팁**

로봇 프로그램 구성을 변경할 때 항상 페이로드를 업데이트해야 합니다.

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

**예: 페이로드 설정**

픽앤플레이스 프로그램의 설치에서 기본 페이로드를 생성합니다. 그런 다음 물체를 집을 때 페이로드 설정을 추가합니다. 그리퍼가 닫힌 후에, 하지만 이동을 시작하기 전에 페이로드를 업데이트합니다.
또한 물체를 놓은 후에 페이로드 설정을 사용합니다.

**페이로드 전환 시간**

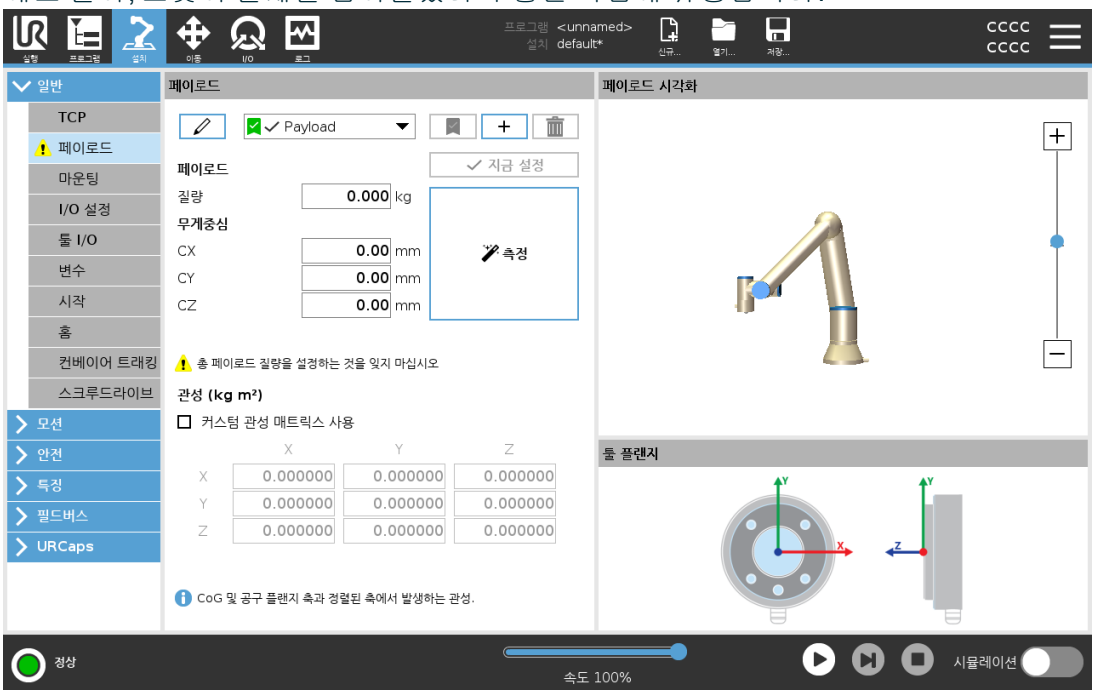
지정된 페이로드에 대해 로봇이 조정하는 데 걸리는 시간입니다. 화면 하단에서 서로 다른 페이로드 간의 전환 시간을 설정할 수 있습니다.
페이로드 전환 시간을 초 단위로 추가할 수 있습니다.
0보다 큰 전환 시간을 설정하면 페이로드가 변경될 때 로봇이 작은 "점프"를 할 수 없습니다. 조정이 진행되는 동안 프로그램은 계속됩니다.
페이로드 전환 시간 사용이 권장되는 경우는
무거운 물건을 집거나 놓거나, 진공 그리퍼를 사용할 때입니다.

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

# 9.4.1. 페이로드

**설명**

로봇의 최적의 작동을 위해 페이로드, CoG 및 관성을 설정해야 합니다.
여러 페이로드를 정의한 후 프로그램에서 이를 전환할 수 있습니다. 집어서 놓는 작업, 예로 들어, 로봇이 물체를 집어들었다가 놓는 작업에 유용합니다.




**페이로드 추가, 이름 바꾸기, 수정 및 제거**

다음과 같은 작업으로 새로운 페이로드 구성을 시작할 수 있습니다.

- + 을 탭하여 고유한 이름으로 새로운 페이로드를 정의합니다. 새로운 페이로드를 드롭다운 메뉴에서 사용할 수 있습니다.
- 을 탭하여 페이로드의 이름을 바꿉니다.
- 을 탭하여 선택한 페이로드를 제거합니다. 마지막 페이로드는 제거할 수 없습니다.

**활성 페이로드**

드롭다운의 체크 표시는 활성 상태 ✓ Payload 의 페이로드를 나타냅니다. 활성 페이로드는 ✓ Set Now 을 사용하여 변경할 수 있습니다.

**기본 페이로드**

프로그램이 시작되기 전에 기본 페이로드가 활성 페이로드로 설정됩니다.

- 원하는 페이로드를 선택하고 **기본값으로 설정**을 탭하여 페이로드를 기본값으로 설정합니다.

사용 가능한 드롭다운 메뉴의 초록색 아이콘은 기본 구성된 페이로드 ✓ Payload 를 나타냅니다.

**무게중심 설정하기**

CX, CY 및 CZ 필드를 탭하여 무게중심을 설정합니다. 선택한 페이로드에 해당 설정이 적용됩니다.

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

**Payload Estimation**

이 특징을 사용하면 로봇이 올바른 페이로드와 무게중심(CoG)을 설정할 수 있습니다.

**페이로드 추정 마법사 사용**

1. 설치 탭의 일반에서 **페이로드**를 선택합니다.
2. 페이로드 화면에서 **측정**을 탭합니다.
3. 페이로드 추정 마법사에서 **다음**을 탭합니다.
4. 페이로드 추정 마법사의 단계를 따라 네 가지 위치를 설정합니다.
   네 가지 위치를 설정하려면 로봇 암을 네 가지 다른 위치로 이동해야 합니다. 페이로드의 로드가 각 위치에서 측정됩니다.
5. 모든 측정이 완료되면, 결과를 확인하고 **완료**를 탭할 수 있습니다.

**알림**

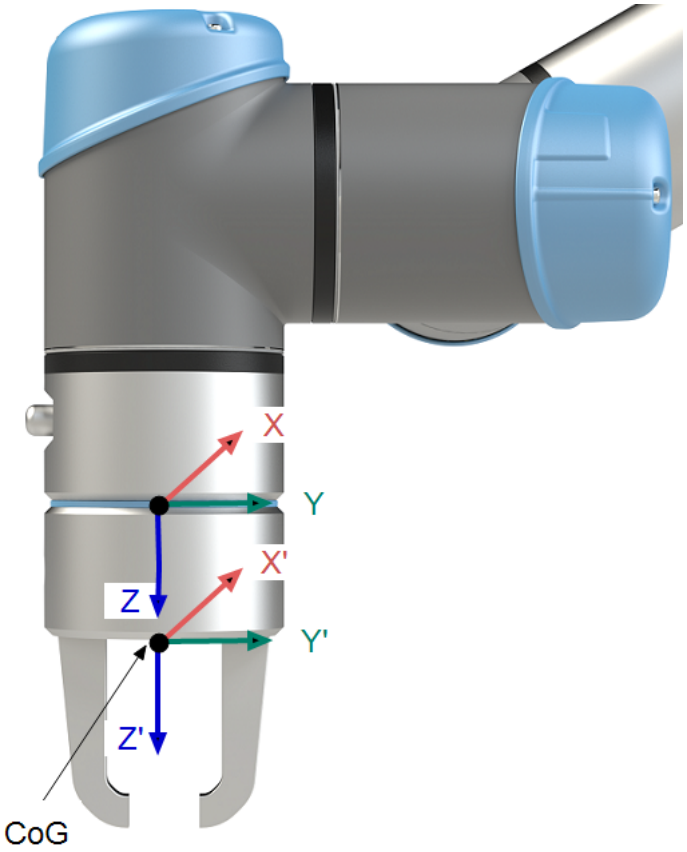
최상의 페이로드 추정 결과를 얻기 위한 지침을 따르십시오.

- TCP 위치가 가능한 한 서로 다른지 확인함
- 짧은 시간 내에 측정을 수행함
- 추정 전과 추정 중에 툴 및/또는 부착된 페이로드를 당기지 않음
- 로봇 마운팅 및 각도는 설치 시 올바르게 정의되어야 함

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

**관성 값 설정**

**커스텀 관성 매트릭스 사용**을 선택하여 관성 값을 설정할 수 있습니다.
IXX, IYY, IZZ, IXY, IXZ 및 IYZ 필드를 탭하여 선택한 페이로드에 대한 관성을 설정합니다.
관성은 툴 플랜지 축과 정렬된 축 및 페이로드의 무게중심(CoG)에서 원점을 사용하여 좌표계에서 지정됩니다.
기본 관성은 사용자가 지정한 질량을 가지고 질량 밀도가 1g/cm$^3$인 구의 관성으로 계산됩니다.




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

# 10. 구성

**설명**

이 섹션에서는 로봇 사용을 시작하는 방법에 대해 설명합니다. 특히, 간편한 시작, PolyScope 사용자 인터페이스의 개요 및 첫 번째 프로그램을 설정하는 방법에 대해 다룹니다. 또한 프리드라이브 모드와 기본 작동에 대해서도 다룹니다.

## 10.1. 빠른 시스템 시작

**빠른 시스템 시작**

**필수 조치**

PolyScope를 사용하기 전에 로봇 암과 컨트롤 박스가 올바르게 설치되었는지 확인합니다.

로봇을 빠르게 시작하는 방법은 다음과 같습니다.

1. **티치 펜던트**에서 비상 정지 버튼을 누른다.
2. 티치 펜던트에서 전원 버튼을 눌러 시스템을 시작하고 **폴리스코프**에 텍스트가 표시되도록 한다.
3. 터치 스크린에 시스템이 준비되었으며 로봇을 초기화해야 함을 나타내는 팝업이 나타납니다.
4. 팝업 대화 상자에서 **화면 초기화로 이동**을 눌러 초기화 화면에 액세스합니다.
5. 비상 정지 버튼을 잠금 해제하여 로봇 상태를 **비상 정지함**에서 **전원 꺼짐**으로 변경합니다.
6. 로봇의 손이 닿는 곳 (작업 공간)을 벗어나십시오.
7. **로봇 초기화하기** 화면에서 **켜짐** 버튼을 탭하고 로봇 상태가 **유휴** 상태로 변경되도록 허용합니다.
8. **페이로드** 필드의 **활성 페이로드**에서 페이로드 질량을 확인합니다. **로봇** 필드에서 장착 위치가 올바른지 확인할 수도 있습니다.
9. 로봇이 브레이크 시스템을 해제하려면 **Start** 버튼을 누르십시오. 로봇이 진동하고 프로그래밍할 준비가 되었음을 알리는 딸깍 소리를 냅니다.

**알림**

www.universal-robots.com/academy/에서 Universal Robots 로봇 프로그래밍 방법을 알아보십시오.

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

# 10.2. 안전 관련 기능 및 인터페이스

**설명**

Universal Robots 로봇은 다른 기계 및 추가 보호 장치에 연결하기 위한 다양한 내장 안전 기능뿐만 아니라 안전 I/O, 전기 인터페이스 간의 디지털 및 아날로그 제어 신호를 갖추고 있습니다. 각 안전 기능 및 I/O는 EN ISO13849-1에 따라 카테고리 3 아키텍처를 사용하는 PLd(Performance Level d)로 구성됩니다.



**경고**

위험 완화에 필요한 것으로 판단된 것과 다른 안전 구성 매개변수를 사용하면 합리적으로 제거할 수 없거나 충분히 줄일 수 없는 위험이 발생할 수 있습니다.

- 전원이 차단되더라도 위험하지 않도록 툴과 그리퍼가 제대로 연결되어 있는지 확인하십시오.



**경고: 전기**

프로그래머의 실수 및/또는 배선 오류로 인해 전압이 12V에서 24V로 변경되어 장비에 화재가 발생할 수 있습니다.

- 12V 사용을 확인하고 주의하여 진행하십시오.



**알림**

- 안전 기능 및 인터페이스의 사용과 구성은 각 로봇 애플리케이션의 위험 평가 절차를 따라야 합니다.
- 중지 시간은 애플리케이션 위험 평가의 일부로 고려되어야 한다.
- 로봇이 안전 시스템에서 결함 또는 위반을 감지하는 경우(즉, 비상 정지 회로의 선 중 하나가 잘리거나 안전 제한이 초과된 경우), 정지 카테고리 0이 개시됩니다.



**알림**

엔드 이펙터는 UR 안전 시스템에 의해 보호되지 않는다. 엔드 이펙터 및/또는 연결 케이블의 기능은 모니터링되지 않는다.

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

## 10.2.1. 비밀번호

**설명**

PolyScope에서 다양한 유형의 비밀번호를 만들고 관리할 수 있습니다. 전체 안전 설정에 액세스하려면 초기 비밀번호를 설정해야 합니다. 다음과 같은 비밀번호 유형이 아래에 설명되어 있습니다.

- 관리자
- 작동

## 10.2.2. 비밀번호 설정

**비밀번호를 설정하려면**

안전 구성을 구성하는 모든 안전 설정 잠금 해제 비밀번호를 설정해야 한다. 안전 비밀번호가 적용되지 않으면 비밀번호를 설정하라는 메시지가 나타난다.

1. 폴리스코프 헤더 오른쪽 구석에서 **햄버거** 메뉴를 누르고 **설정**을 선택한다.
2. 화면 왼쪽의 파란색 메뉴에서 **비밀번호**를 누르고 **안전**을 선택한다.
3. **새 비밀번호**에 비밀번호를 입력한다.
4. **새 비밀번호 확인**에 동일한 비밀번호를 입력하고 **적용**을 누른다.
5. 파란색 메뉴의 왼쪽 하단에서 **종료**를 눌러 이전 화면으로 돌아갑니다.

**잠금** 탭을 눌러 모든 안전 설정을 다시 잠그거나 안전 메뉴 바깥의 화면으로 간단히 이동할 수 있다.




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

# 10.2.3. 관리자 비밀번호

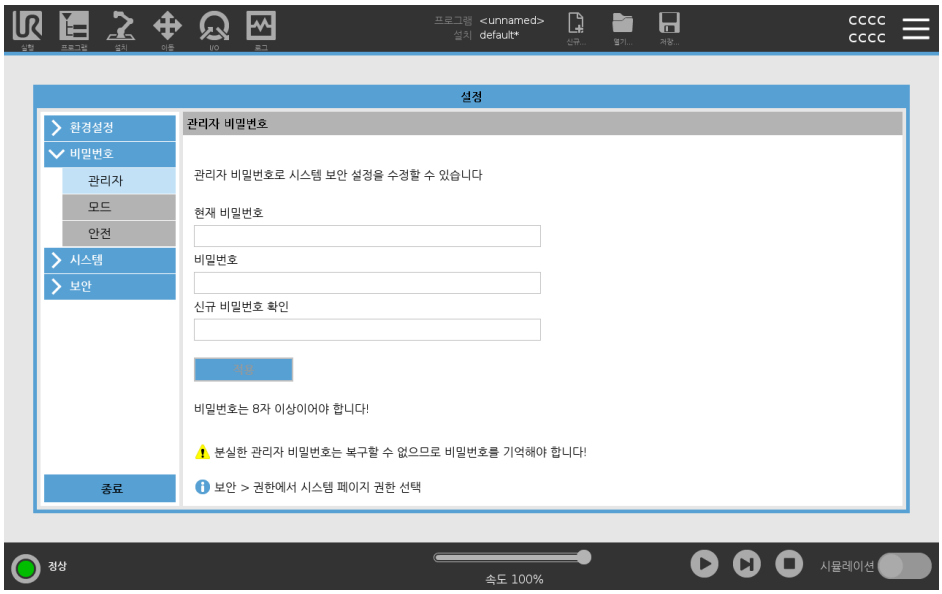
**설명**

관리자 비밀번호를 사용하여 네트워크 액세스 등 시스템의 보안 구성을 변경합니다. 관리자 비밀번호는 로봇에서 실행되는 Linux 시스템의 루트 사용자 계정에 사용되는 비밀번호와 동일하며, SSH 또는 SFTP 같은 일부 네트워크 사용 케이스에서 필요할 수 있습니다.

**경고**

분실한 관리자 비밀번호는 복구할 수 없습니다.

- 관리자 비밀번호가 분실되지 않도록 적절한 단계를 수행하십시오.




**관리자 비밀번호를 설정하려면**

1. 헤더에서 햄버거 메뉴 아이콘을 탭하고 **설정**을 선택합니다.
2. **비밀번호**에서 **관리자**를 탭합니다.
3. **현재 비밀번호**에서 기본 암호를 입력합니다: **easybot**.
4. **새 비밀번호**에서 비밀번호를 생성합니다.
   강력한 비밀번호를 만들면 시스템에 대한 최상의 보안을 구현할 수 있습니다.
5. **새 비밀번호 확인**에서 새 비밀번호를 다시 입력합니다.
6. **적용**을 탭하여 비밀번호 변경을 확인합니다.

**안전**

안전 비밀번호는 안전 설정의 무단 변경을 방지합니다.

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

# 10.2.4. 작동 비밀번호

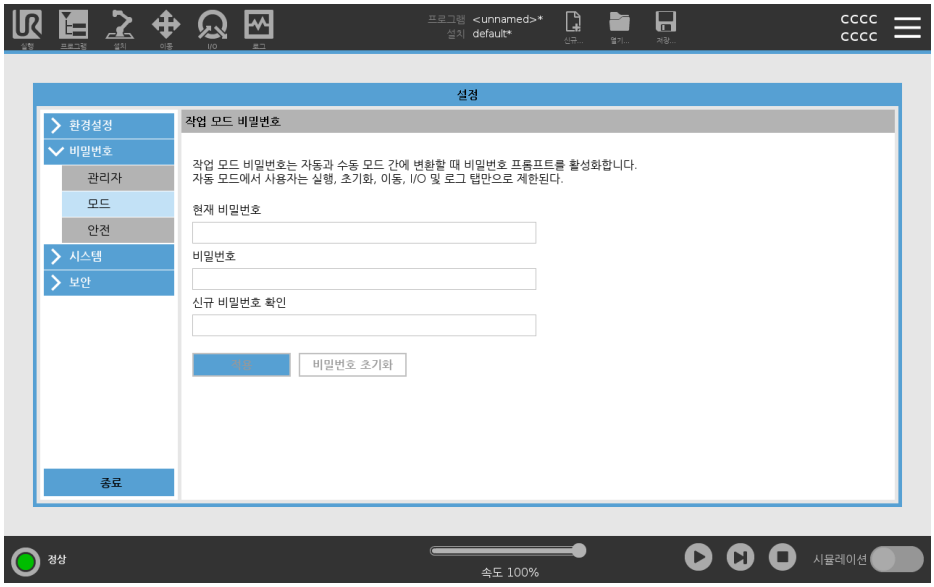
**설명**

작동 모드 비밀번호또는 모드 비밀번호는 PolyScope에서 두 가지 다른 사용자 역할을 만듭니다.

- 수동
- 자동

모드 비밀번호가 설정되면 수동 모드로만 프로그램과 설치를 만들고 편집할 수 있습니다. 자동 모드에서 오퍼레이터는 미리 만들어진 프로그램만 로드할 수 있습니다. 비밀번호가 설정되면 헤더에 새로운 모드 아이콘이 나타납니다.

수동에서 자동으로, 자동에서 수동으로 작동 모드를 전환하면, PolyScope에서 새 비밀번호를 입력하라는 메시지가 표시됩니다.




**모드 비밀번호를 설정하려면**

1. 헤더에서 햄버거 메뉴 아이콘을 탭하고 **설정**을 선택합니다.
2. **비밀번호**에서 **모드**를 탭합니다.
3. **새 비밀번호**에서 비밀번호를 생성합니다.
   강력한 비밀번호를 만들면 시스템에 대한 최상의 보안을 구현할 수 있습니다.
4. **새 비밀번호 확인**에서 새 비밀번호를 다시 입력합니다.
5. **적용**을 탭하여 비밀번호 변경을 확인합니다.

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

## 10.2.5. 구성 가능한 안전 기능

**설명**

아래 표의 Universal Robots 로봇 안전 기능은 로봇에 있지만 로봇 시스템 즉, 부착된 툴/엔드 이펙터가 있는 로봇을 제어하기 위한 것입니다. 로봇 안전 기능은 위험 평가에 의해 결정된 로봇 시스템 위험을 줄이기 위해 사용된다. 위치 및 속도는 로봇 베이스를 기준으로 한다.

| 안전 기능 | 설명 |
|---|---|
| 조인트 위치 제한 | 허용되는 조인트 위치의 상한 및 하한을 설정한다. |
| 조인트 속도 제한 | 조인트 속도의 상한을 설정합니다. |
| 안전 플레인 | 공간에서 로봇 위치를 제한하는 플레인을 정의한다. 안전 플레인은 툴/엔드 이펙터만 제한하거나 툴/엔드 이펙터와 엘보 모두를 제한한다. |
| 툴 자세 | 툴에 허용되는 방향 제한을 정의합니다. |
| 속도 제한 | 최대 로봇 속도를 제한한다. 속도는 엘보, 툴/엔드 이펙터 플랜지 및 사용자 정의 툴/엔드 이펙터 위치의 중심에서 제한된다. |
| Force 제한 | 클램핑 상황에서 로봇 툴/엔드 이펙터와 엘보가 가하는 최대 포스를 제한한다. 포스는 툴/엔드 이펙터, 엘보 플랜지 및 사용자 정의 툴/엔드 이펙터 위치의 중심에서 제한된다. |
| 운동량 제한 | 로봇의 최대 모멘텀을 제한합니다. |
| 파워 제한 | 로봇이 수행하는 기계 작업을 제한합니다. |
| 정지 시간 제한 | 보호 정지가 시작된 후 로봇이 정지하는 데 사용하는 최대 시간을 제한합니다. |
| 정지 거리 제한 | 보호 정지가 시작된 후 로봇이 이동하는 최대 거리를 제한합니다. |

**안전 기능**

애플리케이션 위험 평가를 수행할 때는 정지가 시작된 후 로봇의 모션을 고려해야 합니다. 이 과정을 쉽게 하기 위해 안전 기능 *정지 시간 제한* 및 *정지 거리 제한*을 사용할 수 있다.
이러한 안전 기능은 로봇 움직임의 속도를 동적으로 감소시켜 항상 제한 내에서 멈출 수 있다. 조인트 위치 제한, 안전 플레인 및 툴/엔드 이펙터 자세 제한은 예상되는 정지 거리 이동을 고려합니다. 즉, 제한에 도달하기 전에 로봇 모션이 느려집니다.
기능 안전 요약:

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

| 안전 기능 | 정확도 | 퍼포먼스 레벨 | 카테고리 |
|---|---|---|---|
| 비상 정지 | - | d | 3 |
| 세이프가드 정지 | - | d | 3 |
| 조인트 위치 제한 | 5 ° | d | 3 |
| 조인트 속도 제한 | 1.15 °/s | d | 3 |
| 안전 비행기 | 40 mm | d | 3 |
| 도구 방향 | 3 ° | d | 3 |
| 속도 제한 | 50 mm/s | d | 3 |
| 강제 제한 | 25 N | d | 3 |
| 운동량 제한 | 3 kg m/s | d | 3 |
| 파워 제한 | 10 W | d | 3 |
| 중지 시간 제한 | 50 ms | d | 3 |
| 정지 거리 제한 | 40 mm | d | 3 |
| 안전한 집 | 1.7 ° | d | 3 |

경고

**주의**

최대 속도 제한을 구성하지 않으면 위험한 상황이 발생할 수 있습니다.

- 선형 동작의 매뉴얼 핸드 가이딩 용도에 로봇이 사용되는 경우, 이를 초과하는 속도가 위험 평가에서 허용 가능한 것으로 판단되지 않는 한 속도 제한은 반드시 툴/엔드 이펙터와 엘보에서 최대 250 mm/s로 설정해야 합니다. 이는 특이점 근처에서 로봇 엘보가 빠르게 움직이는 것을 방지한다.

**알림**

포스 제한 기능에는 애플리케이션 설계 시 중요한 두 가지 예외 사항이 있습니다.
로봇이 뻗으면서 니조인트 효과가 방사형 방향으로 저속의 강한 힘을 일으킬 수 있습니다(베이스에서 멀어짐). 이와 비슷하게 짧은 레버리지 암은 툴/엔드 이펙터가 베이스에 가깝고 베이스에서 돌아서 움직이는 경우에 저속으로 강한 힘을 일으킬 수 있다.

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

안전 입력

| 안전 입력 | 설명 |
|---|---|
| 비상 정지 버튼 | 정지 카테고리 1(IEC 60204-1)을 수행하고, 해당 출력이 정의되었다면 *시스템 비상 정지* 출력을 사용하는 다른 기기에 알립니다. 출력에 연결된 모든 요소에서 정지가 시작됩니다. |
| 로봇 비상 정지 | 컨트롤 박스 입력을 통해 정지 카테고리 1(IEC 60204-1)을 수행하고, 해당 출력이 정의되었다면 *시스템 비상 정지* 출력을 사용하는 다른 기기에 알립니다. |
| 세이프가드 정지 | 3-위치 활성화 장치 및 모드 선택기를 사용하는 경우를 제외하고, 모든 모드에서 정지 카테고리 2(IEC 60204-1)를 수행합니다. 그런 다음 수동 모드에 있는 경우, 자동 모드로만 작동되도록 세이프가드 정지를 설정할 수 있습니다. |
| 자동 모드 안전 장치 정지 | 자동 모드에서만 정지 카테고리 2(IEC 60204-1)를 수행합니다. *자동 모드 세이프가드 정지*는 3-위치 활성화 장치가 구성되고 설치된 경우에만 선택할 수 있습니다. |
| 세이프가드 초기화 | 세이프가드 초기화 입력의 상승 에지가 발생하는 경우 *세이프가드 정지* 상태에서 돌아옵니다. |
| 감소된 모드 | *감소 모드* 제한을 사용하도록 안전 시스템을 전환합니다. |
| 3-포지션 활성화 장치 | 수동 모드에서만 활성화 장치를 완전히 누르거나 완전히 해제할 때 정지 카테고리 2(IEC 60204-1)를 시작합니다. 3-위치 활성화 장치 정지는 입력이 낮아질 때 트리거됩니다. 세이프가드 초기화의 영향을 받지 않습니다. |
| 로봇의 Freedrive | 로봇이 자동 모드에 있지 않은 경우 프리드라이브를 활성화합니다. |
| 작동 모드 | 작동 모드 간에 전환합니다. 로봇은 입력이 낮음이면 자동 모드이고, 높음이면 수동 모드입니다. |
| 자동 모드 안전 장치 재설정 | 자동 모드 세이프가드 초기화 입력의 상승 에지가 발생하는 경우 *자동 모드 세이프가드 정지* 상태에서 돌아옵니다. |

**안전 출력**

다른 기계와의 인터페이스를 위해 로봇에는 다음과 같은 안전 출력이 장착된다.

| 안전 출력 | 설명 |
|---|---|
| 시스템 비상 정지 | 이 신호가 로직 로우이면 *로봇 비상 정지* 입력이 로직 로우이거나 비상 정지 버튼을 누른 상태이다. |
| 로봇이동 | 신호가 로직 하이이면, 로봇의 단일 조인트는 0.1 rad/s를 초과하여 움직이지 않습니다. |
| 로봇이 멈추지 않음 | 로봇이 정지했거나 비상 정지 또는 안전방호정지 때문에 정지 중이라면 로직 하이이다. 그 외에는 로직 로우이다. |
| 감소 | 안전 시스템이 감소 모드인 경우에 로직 로우이다. |
| 비감소 | 시스템이 감소 모드가 아닌 경우 로직 로우입니다. |
| 안전한 집 | 로봇이 구성된 안전 홈 위치에 있을 때 로직 하이이다. |

모든 안전 I/O는 듀얼 채널입니다. 즉, 신호가 낮을 때 안전합니다(예: 신호가 낮을 때 비상 정지가 활성화됨).

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

## 10.2.6. 안전 기능

**설명**

안전 시스템은 안전 제한을 초과하거나 비상 정지 또는 세이프가드 정지가 시작되는지 모니터링하여 작동합니다.
안전 시스템의 반응은 다음과 같습니다.

| 트리거 | 반응 |
|---|---|
| 비상 정지 | 정지 카테고리 1 |
| 세이프가드 정지 | 정지 카테고리 2 |
| 3PE 정지(3-위치 활성화 장치가 연결된 경우) | 정지 카테고리 2 |
| 제한 위반 | 정지 카테고리 0 |
| 오류 감지 | 정지 카테고리 0 |

**알림**

안전 시스템이 오류 또는 위반을 감지하면 모든 안전 출력이 다시 낮음으로 재설정된다.

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

## 10.2.7. 안전 매개변수 세트

**설명**

안전 시스템에는 다음과 같은 구성 가능한 안전 매개변수가 있습니다.

- 정상
- 감소

**정상 및 감소**

각 안전 매개변수 세트에 대한 안전 제한을 설정하고, 정상 또는 상위 설정 및 감소에 대한 별도의 구성을 만들 수 있습니다. 감소 구성은 툴/엔드 이펙터가 트리거 감소 플레인의 감소 측면에 위치해 있거나 안전 입력에 의해 감소 구성이 외부에서 트리거되는 경우에 활성화됩니다.

**플레인을 사용하여 감소 구성 트리거:** 로봇 암이 감소 안전 매개변수로 구성된 트리거 플레인의 측면에서 정상 안전 매개변수로 구성된 측면으로 이동하면, 트리거 플레인 주변에 정상 및 감소 제한 둘 다가 허용되는 20 mm 영역이 있습니다. 트리거 플레인 주변의 이 영역은 로봇이 정확히 제한에 있을 때 성가신 안전 정지를 방지합니다.

**입력을 사용하여 감소 구성 트리거:** 안전 입력이 시작되거나 정지되면, 새로운 제한 값이 활성화되기 전에 감소 구성, 최대 500 ms가 경과될 수 있습니다. 다음과 같은 상황 중 하나에서 발생할 수 있습니다.

- 감소 구성에서 정상으로 전환
- 정상 구성에서 감소로 전환

로봇 암은 500 ms 내의 새로운 안전 제한에 적응합니다.

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

**복구**

안전 제한을 초과하면 안전 시스템은 반드시 다시 시작해야 한다. 예를 들어, 시작 시 조인트 위치 제한이 안전 제한 밖에 있는 경우 복구가 활성화됩니다.
복구가 활성화된 경우 로봇에 대한 프로그램을 실행할 수 없지만, 프리드라이브를 사용하거나 PolyScope의 이동 탭을 사용하여 로봇 암을 수동으로 제한 범위 내로 다시 이동할 수 있습니다.
복구의 안전 제한:

| 안전 기능 | 제한 |
|---|---|
| 조인트 속도 제한 | 30 °/s |
| 속도 제한 | 250 mm/s |
| 강제 제한 | 100 N |
| 운동량 제한 | 10 kg m/s |
| 파워 제한 | 80 W |

안전 시스템은 이 제한 위반이 발생하면 정지 카테고리 0을 발급한다.

**경고**

복구 모드에서 로봇 암을 움직일 때 주의를 기울이지 않으면 위험한 상황이 발생할 수 있습니다.

- 조인트 위치, 안전 플레인 및 툴/엔드 이펙터 자세에 대한 제한은 복구 모드에서는 모두 비활성화되므로 제한 내에서 로봇 암을 다시 움직일 때 주의를 기울이십시오.

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

# 10.3. 소프트웨어 안전 구성

**설명** 이 섹션에서는 로봇 안전 설정에 액세스하는 방법을 다룹니다. 이는 로봇 안전 구성 설정에 도움이 되는 항목으로 구성되어 있다.

**경고**

로봇 안전 설정을 구성하기 전에 통합자는 로봇 주변 인력과 장비의 안전을 보장하기 위해 위험 평가를 수행해야 합니다. 위험 평가는 올바른 안전 구성 설정을 적용하기 위해 수행되는 로봇 수명 전반의 모든 작업 절차에 대한 평가입니다. 위험 평가에 따라 다음을 설정해야 합니다.

1. 통합자는 권한이 없는 사람이 안전 구성을 변경하지 못하도록 해야 합니다 (예: 비밀번호 보호 설치).
2. 특정 로봇 애플리케이션에 대한 안전 관련 기능 및 인터페이스의 사용 및 구성.
3. 로봇 팔의 전원을 처음 켜기 전에 설정 및 교육을 위한 안전 구성 설정.
4. 이 화면 및 하위 탭에서 액세스할 수 있는 모든 안전 구성 설정.
5. 통합자는 안전 구성 설정의 모든 변경 사항이 위험 평가를 준수하는지 확인해야 합니다.

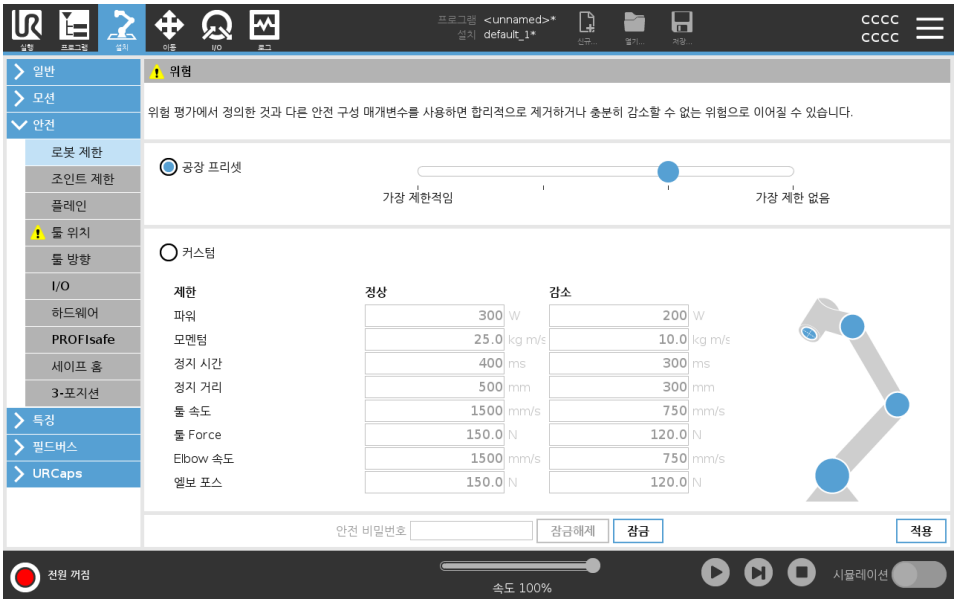
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**소프트웨어 안전 설정에 액세스**

안전 설정은 비밀번호로 보호되어 있으며 비밀번호가 설정되고 사용된 후에만 구성할 수 있다.

### 소프트웨어 안전 설정에 액세스하려면

1. PolyScope 헤더에서 **Installation** 아이콘을 누릅니다.
2. 화면 왼쪽의 사이드 메뉴에서 **안전**을 누릅니다.
3. **Robot Limits** 화면이 표시되지만 설정에 액세스할 수 없습니다.
4. **안전 비밀번호**가 이미 설정된 경우 비밀번호를 입력하고 **잠금 해제**를 눌러 설정에 액세스할 수 있게 합니다. 참고: 안전 설정이 잠금 해제되면 모든 설정이 활성화됩니다.
5. **잠금** 탭을 누르거나 안전 메뉴에서 멀리 이동하여 모든 안전 항목 설정을 다시 잠급니다.




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

# 10.3.1. 소프트웨어 안전 비밀번호 설정

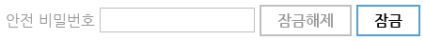
**설명**

안전 구성을 구성하는 모든 안전 설정 잠금 해제 비밀번호를 설정해야 한다. 안전 비밀번호가 적용되지 않으면 비밀번호를 설정하라는 메시지가 나타난다.

**소프트웨어 안전 비밀번호를 설정하려면**

**잠금** 탭을 탭하여 모든 안전 설정을 다시 잠그거나 안전 메뉴 바깥의 화면으로 간단히 이동할 수 있습니다.

1. 폴리스코프 헤더 오른쪽 구석에서 **햄버거** 메뉴를 누르고 **설정**을 선택한다.
2. 화면 왼쪽의 파란색 메뉴에서 **비밀번호**를 누르고 **안전**을 선택한다.
3. **새 비밀번호**에 비밀번호를 입력한다.
4. **새 비밀번호 확인**에 동일한 비밀번호를 입력하고 **적용**을 누른다.
5. 파란색 메뉴의 왼쪽 하단에서 **종료**를 눌러 이전 화면으로 돌아갑니다.




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

## 10.3.2. 소프트웨어 안전 구성 변경

**설명** 안전 구성 설정의 변경은 통합자가 수행한 위험 평가를 준수해야 합니다.

**통합자를 위한 권장 절차:** 안전 구성을 변경하려면

1. 변경 사항이 통합자가 수행한 위험 평가에 부합하는지 확인합니다.
2. 통합자가 수행한 위험 평가에 의해 정의된 적절한 수준으로 안전 설정을 조정하십시오.
3. 설정이 적용되었는지 확인합니다.
4. 운영자 매뉴얼에 다음 텍스트를 배치하십시오:

로봇 근처에서 작업하기 전에 안전 구성이 예상대로인지 확인한다. 폴리스코프 오른쪽 상단 모서리에서 안전 체크섬의 변경 사항을 점검하여 이를 확인할 수 있습니다.

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

## 10.3.3. 새로운 소프트웨어 안전 구성 적용

**설명**

구성을 변경하는 동안 로봇의 전원이 꺼집니다.
변경 사항은 **적용** 버튼을 탭해야만 적용됩니다.
**적용하고 다시 시작**을 선택하여 로봇 안전 구성을 육안으로 검사할 때까지 로봇의 전원을 다시 켤 수 없습니다. 안전상의 이유로 팝업에 SI 단위로 표시됩니다.
**변경 되돌림**을 선택하여 이전 구성으로 돌아갈 수 있습니다. 육안 검사가 완료되면 **안전 구성 확인**을 선택할 수 있으며 변경 사항은 현재 로봇 설치의 일부로 자동 저장됩니다.

### 안전 체크섬

**설명**

**안전 체크섬** 아이콘은 적용된 로봇 안전 구성을 표시합니다.




네 자리 또는 여덟 자리일 수 있습니다.
4자리 체크섬은 위에서 아래로, 왼쪽에서 오른쪽으로 읽고, 8자리 체크섬은 왼쪽에서 오른쪽으로, 맨 윗줄부터 읽습니다. 다른 텍스트 및/또는 색상은 적용된 안전 구성의 변경을 나타냅니다.

**안전 체크섬**은 안전 설정에 의해서만 생성되기 때문에 **안전 기능** 설정을 변경하면 **안전 체크섬**이 변경된다.
변경 사항을 반영하기 위해 **안전 체크섬**의 **안전 구성**에 변경 사항을 적용해야 한다.

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

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

## 10.3.4. 티치 펜던트가 없는 안전 구성

**설명**

티치 펜던트를 부착하지 않고 로봇을 사용할 수 있습니다. 티치 펜던트를 제거하려면 다른 비상 정지 소스를 정의해야 합니다. 안전 위반을 유발하지 않으려면 티치 펜던트가 부착되어 있는지 여부를 지정해야 합니다.



**주의**

티치 펜던트가 로봇에서 분리되거나 분리되면 비상 정지 버튼이 더 이상 활성화되지 않습니다. 로봇 근처에서 Teach Pendant를 제거해야 합니다.

**티치 펜던트를 안전하게 제거하려면**

이 로봇은 PolyScope 없이도 프로그래밍 인터페이스로 사용할 수 있습니다.
티치 펜던트 없이 로봇을 구성하려면

1. 헤더에서 **설치**을 누릅니다.
2. 왼쪽 사이드 메뉴에서 **안전**을 탭하고 **하드웨어**를 선택합니다.
3. 안전 비밀번호를 입력하고 화면을 **잠금 해제**합니다.
4. 폴리스코프 인터페이스 없이 로봇을 사용하려면 **티치 펜던트**를 선택 해제합니다.
5. **저장 및 재시작**을 눌러 변경 사항을 적용합니다.

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

## 10.3.5. 소프트웨어 안전 모드

**설명**

정상 조건, 즉 보호 정지가 적용되지 않는 경우, 안전 시스템은 안전 제한 세트와 관련된 안전 모드로 작동합니다.

- **정상**은 기본적으로 활성화되는 안전 구성입니다.
- **감소**는 로봇 **툴 센터 포인트**(TCP)가 트리거 감소 플레인 너머에 위치해 있거나, 구성 가능 입력을 사용하여 트리거되는 경우 활성화되는 안전 구성입니다.
- 활성 제한 세트의 안전 제한을 위반하는 경우 **복구 모드**가 활성화되고, 로봇 암은 정지 카테고리 0을 수행합니다.

  로봇 암 전원을 켤 때 조인트 위치 제한 또는 안전 경계 등의 활성 안전 제한이 위반된 경우, 로봇 암이 복구 모드로 시작됩니다. 이를 통해 로봇 팔을 안전 한계 내에서 다시 움직일 수 있습니다.

  복구 모드에서 로봇 암의 움직임은 사용자 지정할 수 없는 고정 제한에 의해 제한됩니다.

> **경고**
>
> **조인트 위치**, **툴 위치**, **툴 자세**에 대한 제한은 복구 모드에서 비활성화되었으므로, 로봇 암을 제한 내로 움직일 때 주의해야 합니다.

안전 구성 화면의 메뉴에서 사용자는 정상 및 감소 두 구성 모두에 대해 별개의 안전 제한 세트를 정의할 수 있습니다. 틀과 조인트의 경우 속도 및 운동량에 대한 감소 한계는 일반보다 더 제한적이어야 합니다.

**모드를 전환하려면: PolyScope**

1. 헤더에서 프로필 아이콘을 선택합니다.
   - **자동**은 로봇의 작동 모드가 자동으로 설정되었음을 나타냅니다.
   - **수동**은 로봇의 작동 모드가 수동으로 설정되었음을 나타냅니다.

**대시보드 서버 사용**

1. 대시보드 서버에 연결합니다.
2. **Set Operational Mode** 명령을 사용합니다.
   - 작동 모드 자동 설정
   - 작동 모드 매뉴얼 설정
   - 작동 모드 지우기

## 10.3.6. 소프트웨어 안전 제한

**설명**

안전 시스템 제한은 안전 구성에 정의되어 있습니다. 안전 시스템은 입력 필드의 값을 받고, 해당 값이 초과되는 경우 위반을 탐지합니다. 로봇 컨트롤러는 로봇 정지를 하거나 속도를 줄임으로써 위반을 방지합니다.

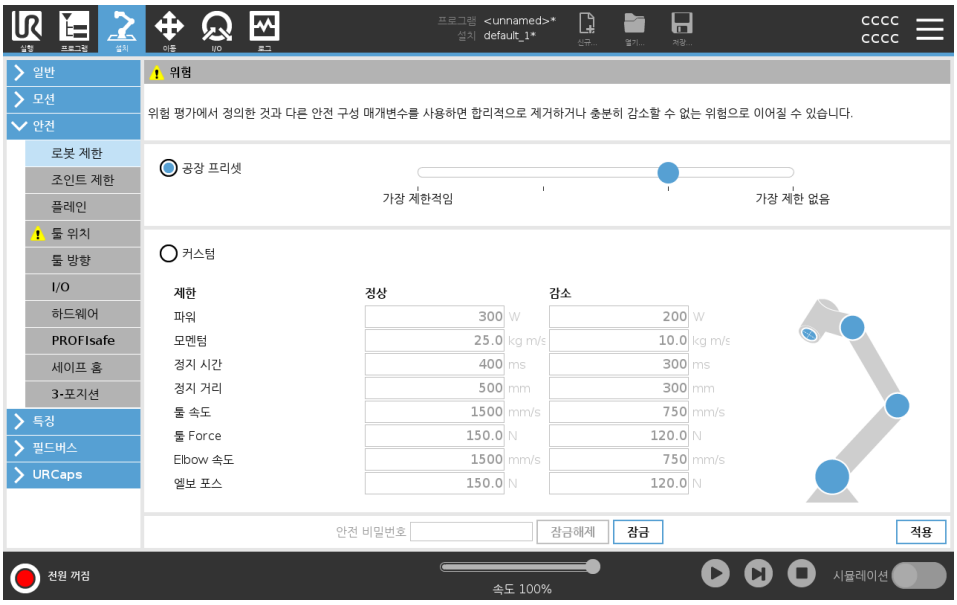
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 로봇 제한

**설명** 로봇 제한은 일반적인 로봇 움직임을 제한합니다. 로봇 제한 화면에는 두 가지 구성 옵션이 있다: **공장 프리셋** 및 **커스텀**.

**공장 프리셋** 공장 프리셋에서 슬라이더를 사용하여 사전 정의된 안전 설정을 선택할 수 있습니다. 표의 값은 **Most Restricted ~ Least Restricted**범위의 사전 설정 값을 반영하도록 업데이트됩니다.

> **알림**
> 슬라이더 값은 제안일 뿐이며 적절한 위험 평가를 대체하지 않습니다.

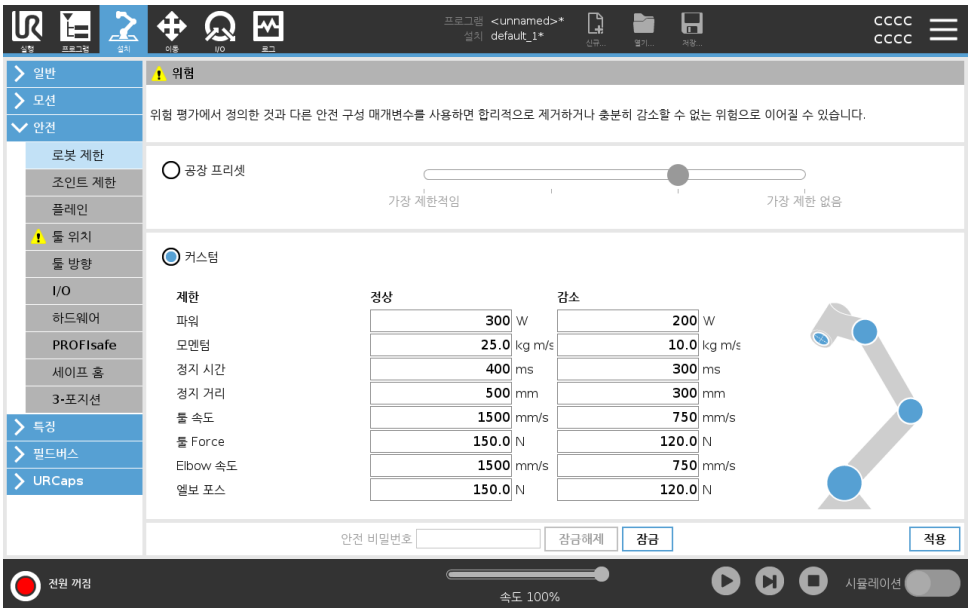



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**커스텀** 커스텀에서는 로봇 기능 제한을 설정하고 관련 공차를 모니터링할 수 있다.

| | |
|---|---|
| 전원 | 환경에서 로봇이 수행하는 최대 기계적 작업을 제한합니다. 이 제한은 페이로드를 환경이 아닌 로봇의 일부로 간주합니다. |
| 모멘텀 | 최대 로봇 운동량을 제한합니다. |
| 중지 시간 | 로봇이 정지하는 데 걸리는 최대 시간을 제한합니다(예: 비상 정지가 활성화된 경우). |
| 정지 거리 | 정지하는 동안 로봇 툴 또는 엘보우가 이동할 수 있는 최대 거리를 제한합니다.<br><br>**알림**<br>정지 시간과 거리를 제한하면 전체 로봇 속도에 영향을 미칩니다. 예를 들어 정지 시간을 300ms로 설정하면 최대 로봇 속도가 제한되어 300ms 이내에 로봇이 정지할 수 있습니다. |
| 공구 속도 | 최대 로봇 툴 속도를 제한합니다. |
| 공구력 | 클램핑 상황을 방지하기 위해 로봇 툴이 환경에 가하는 최대 포스를 제한합니다. |
| 팔꿈치 속도 | 최대 로봇 엘보우 속도를 제한합니다. |
| 팔꿈치 힘 | 클램핑 상황을 방지하기 위해 엘보우가 환경에 가하는 최대 포스를 제한합니다. |

툴 속도와 포스는 툴 플랜지 및 사용자 정의 툴 위치 두 개의 중심에서 제한됩니다.




**알림**

모든 로봇 제한이 기본 설정으로 재설정되도록 **공장 프리셋**으로 다시 전환할 수 있다.

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

# 조인트 제한

**설명**

조인트 제한은 조인트 공간에서 개별 로봇 조인트 움직임을 제한할 수 있게 합니다. 즉, 조인트 회전 위치 및 조인트 회전 속도를 제한할 수 있습니다. 조인트 제한은 소프트웨어 기반 축 제한이라고도 합니다. 조인트 제한 옵션은 다음과 같습니다: **최고 속도** 및 **위치 범위**.



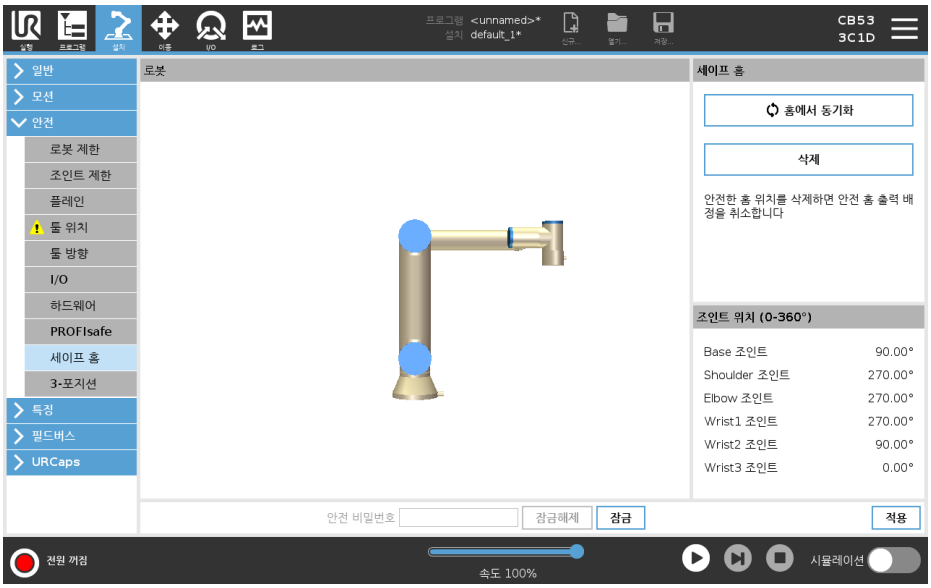

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

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

# 10.3.7. 안전 홈 위치

**설명**

안전 홈은 사용자 정의 홈 위치를 사용하여 정의된 홈 위치이다.
안전 홈 I/O는 로봇 암이 안전 홈 위치에 있고 안전 홈 I/O가 정의되어 있을 때 활성화된다.
조인트 위치가 지정된 조인트 각도 또는 360도 배수인 경우 로봇 암은 안전 홈 위치에 있다.
안전 홈 안전 출력은 로봇이 안전 홈 위치에 정지해 있을 때 활성화된다.




**홈에서 동기화하기**

홈에서 동기화하려면

1. 헤더에서 **설치**를 누른다.
2. 화면의 왼쪽 사이드 메뉴에서 **안전**을 탭하고 **안전 홈**을 선택합니다.
3. **안전 홈**에서 **홈에서 동기화**를 탭합니다.
4. **적용**을 탭하고 표시되는 대화 상자에서 **적용하고 다시 시작**을 선택합니다.

**안전 홈 출력**

안전 홈 위치는 안전 홈 출력보다 먼저 정의해야 합니다.

**안전 홈 출력 정의**

안전 홈 출력을 정의하려면

1. 헤더에서 **설치**를 누른다.
2. 화면의 왼쪽 사이드 메뉴에 있는 **안전**에서 **I/O**를 선택합니다.
3. 출력 신호의 I/O 화면에 있는 기능 할당 아래의 드롭다운 메뉴에서 **안전 홈**을 선택합니다.
4. **적용**을 탭하고 표시되는 대화 상자에서 **적용하고 다시 시작**을 선택합니다.

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

**안전 홈 편집**

안전 홈을 편집하려면

홈 편집은 이전에 정의된 안전 홈 위치를 자동으로 수정하지 않습니다. 이러한 값이 동기화되지 않은 경우 홈 프로그램 노드는 정의되지 않습니다.

1. 헤더에서 **설치**를 누른다.
2. 화면의 왼쪽 사이드 메뉴에 있는 **일반**에서 **홈**을 선택합니다.
3. **위치 편집**을 탭하고 새 로봇 암 위치를 설정하고 **확인**을 탭합니다.
4. 사이드 메뉴의 **안전**에서 **안전 홈**을 선택합니다. 안전 설정을 **잠금 해제**하려면 안전 비밀번호가 필요합니다.
5. **안전 홈**에서 **홈에서 동기화**를 탭합니다

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

# 10.4. 소프트웨어 안전 제한

**설명**

**알림**

평면 구성은 전적으로 기능을 기반으로 합니다. 안전 탭이 잠금 해제되면 로봇의 전원이 꺼지고 로봇을 움직일 수 없게 되므로, 안전 구성을 편집하기 전에 모든 특징을 만들고 이름을 지정하는 것이 좋습니다.

안전 플레인은 로봇 작업 영역을 제한한다. 로봇 도구와 팔꿈치를 제한하여 최대 8개의 안전 평면을 정의할 수 있습니다. 각 안전 플레인에 대해 엘보우 움직임을 제한하고, 확인란을 선택 해제하여 비활성화할 수 있습니다. 안전 플레인을 구성하기 전에 로봇 설치에서 특징을 정의해야 합니다. 그런 다음 기능을 안전 평면 화면에 복사하여 구성할 수 있습니다.

**경고**

안전 평면 정의는 로봇 팔의 전체 제한이 아닌 정의된 도구 구와 팔꿈치만 제한합니다. 즉, 안전 평면을 지정한다고 해서 로봇 팔의 다른 부분이 이 제한 사항을 준수할 것이라고 보장하는 것은 아닙니다.

**안전 플레인 모드**

아래에 나열된 아이콘을 사용하여 제한 **모드**로 각 플레인을 구성할 수 있습니다.

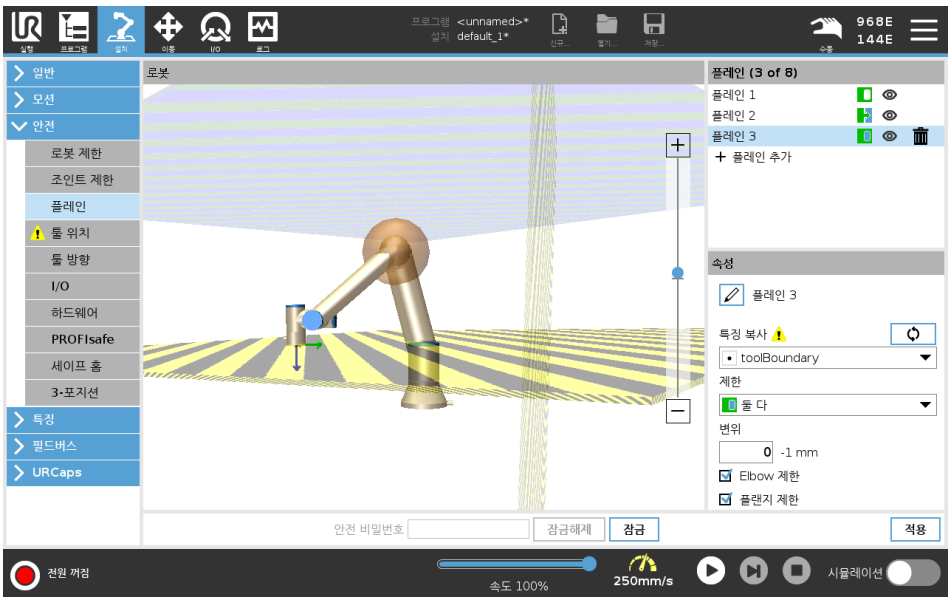
| | | |
|---|---|---|
| | 비활성화됨 | 이 상태에서는 안전 평면이 활성화되지 않습니다. |
| | 정상 | 안전 시스템이 정상이면, 정상 플레인이 활성이고, 위치에 대하여 엄격한 제한으로 작용합니다. |
| | 감소 | 안전 시스템이 감소이면, 감소 플레인이 활성이고, 위치에 대하여 엄격한 제한으로 작용합니다. |
| | 정상 & 감소 | 안전 시스템이 정상 또는 감소이면, 정상 및 감소 플레인이 활성이고, 위치에 대하여 엄격한 제한으로 작용합니다. |
| | 트리거 감소 | 안전 플레인은 로봇 툴 또는 엘보우가 그 너머에 위치하면 안전 시스템을 감소로 전환합니다. |
| | 표시 | 이 아이콘을 누르면 그래픽 창에 안전 평면이 숨겨지거나 표시됩니다. |
| | 삭제 | 생성된 안전 평면을 삭제합니다. 실행 취소/다시 실행 작업이 없습니다. 비행기가 오류로 삭제된 경우, 다시 만들어야 합니다. |
| | 이름 바꾸기 | 이 아이콘을 누르면 비행기 이름을 변경할 수 있습니다. |

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

**안전 플레인 구성**

1. PolyScope 헤더에서 **Installation**을 누릅니다.
2. 화면의 왼쪽 사이드 메뉴에서 안전을 누르고 **플레인**을 선택한다.
3. 화면 오른쪽 상단의 평면 필드에서 **평면 추가**을 누릅니다.
4. 화면 오른쪽 하단의 **속성** 필드에서 이름, 기능 복사 및 제한을 설정합니다.

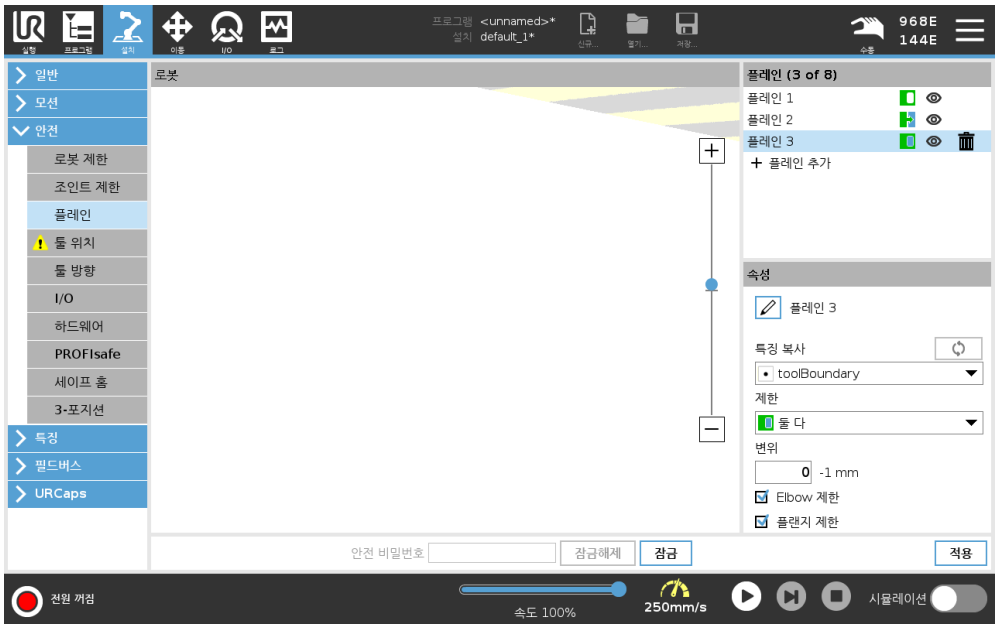
**특징 복사** **특징 복사**에서는 미정의 및 베이스만 사용할 수 있다. **미정의**를 선택하여 구성된 안전 플레인을 재설정할 수 있다.
기능 화면에서 복사된 기능이 수정되면 기능 복사 텍스트 오른쪽에 경고 아이콘이 나타납니다. 이는 기능이 동기화되지 않았음을 나타냅니다. 즉, 속성 카드의 정보는 기능에 적용되었을 수 있는 수정 사항을 반영하여 업데이트되지 않습니다.




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

**색상 코드**

| | |
|---|---|
| *회색* | 플레인이 구성되었지만 비활성화됨 (A) |
| *옐로우 & 블랙* | 정상 플레인 (B) |
| *블루 & 그린* | 트리거 플레인 (C) |
| *검은색 화살표* | 공구 및/또는 팔꿈치가 있는 평면의 측면 (일반 평면의 경우) |
| *녹색 화살표* | 공구 및/또는 엘보우가 켜질 수 있는 평면의 측면 (트리거 평면의 경우) |
| *회색 화살표* | 도구 및/또는 팔꿈치를 켤 수 있는 평면의 측면 (비활성화된 평면의 경우) |



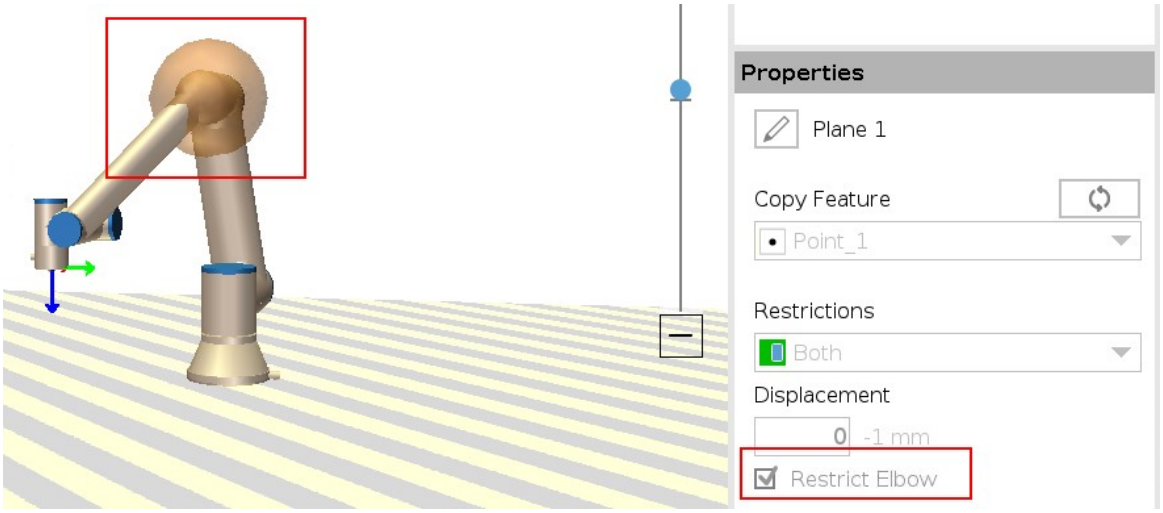

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**엘보우 제한**

**Restrict Elbow**를 활성화하여 로봇 팔꿈치 관절이 정의된 평면을 통과하지 못하도록 할 수 있습니다. 엘보우가 평면을 통과할 수 있도록 엘보우 제한을 비활성화합니다.
엘보우를 제한하는 공의 지름은 로봇의 크기마다 다릅니다.

| | |
|---|---|
| UR3e | 0.1 m |
| UR5e | 0.13 m |
| UR10e / UR16e | 0.15 m |
| UR15 | 0.15 m |
| UR20 / UR30 | 0.19 m |

구체적 지름에 대한 정보는 [엘보우] 섹션 아래 로봇의 *urcontrol.conf* 파일에 있습니다.




**툴 플랜지 제한**

툴 플랜지를 제한하면 툴 플랜지 및 부착된 툴이 안전 플레인을 교차하지 않게 방지됩니다. 툴 플랜지를 제한하는 경우, 제한되지 않는 영역은 툴 플랜지가 정상적으로 작동할 수 있는 안전 플레인 내부 영역입니다.
툴 플랜지는 안전 플레인 외부의 제한 영역을 교차할 수 없습니다.

제한을 제거하면 툴 플랜지가 안전 플레인을 넘어 제한된 영역으로 이동할 수 있으며, 부착된 툴은 안전 플레인 내부에 남아 있습니다.

큰 툴 오프셋으로 작업하는 경우 툴 플랜지 제한을 제거할 수 있습니다. 이렇게 하면 툴이 이동할 수 있는 추가 거리가 허용됩니다.

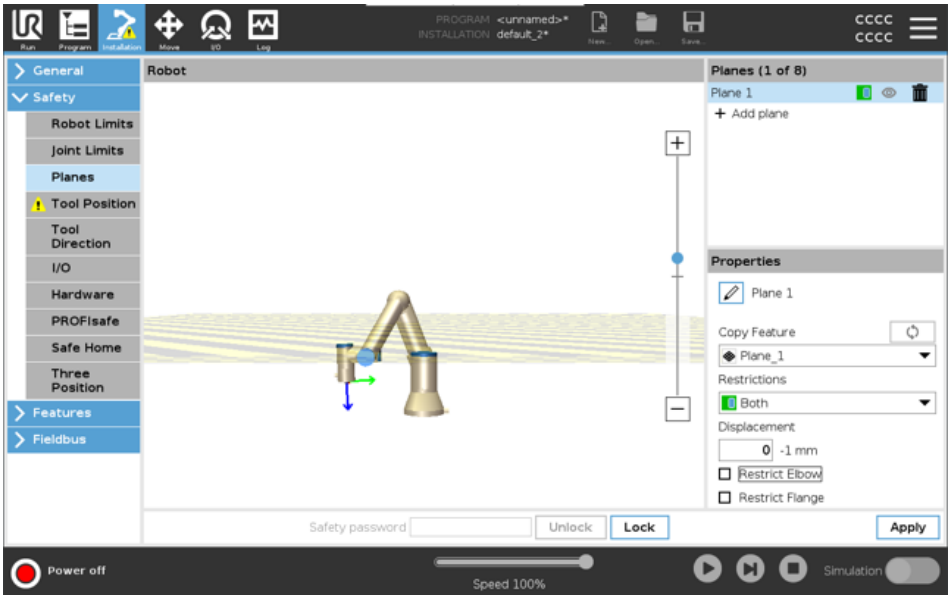
툴 플랜지를 제한하려면 플레인 특징을 생성해야 합니다. 플레인 특징은 나중에 안전 설정에서 안전 플레인을 설정하는 데 사용됩니다.

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

**플레인 특징 예제 추가**

변위는 플레인 수직선(플레인 특징의 Z축)을 따라 양의 방향 또는 음의 방향으로 플레인을 오프셋합니다.

엘보우 및 툴 플랜지에 대한 확인란을 선택 해제하여 안전 플레인을 트리거하지 않도록 합니다. 엘보는 애플리케이션에서의 필요에 따라 선택된 상태로 둘 수 있습니다.




제한되지 않은 툴 플랜지는 툴이 정의되지 않은 경우에도 안전 플레인을 교차할 수 있습니다.

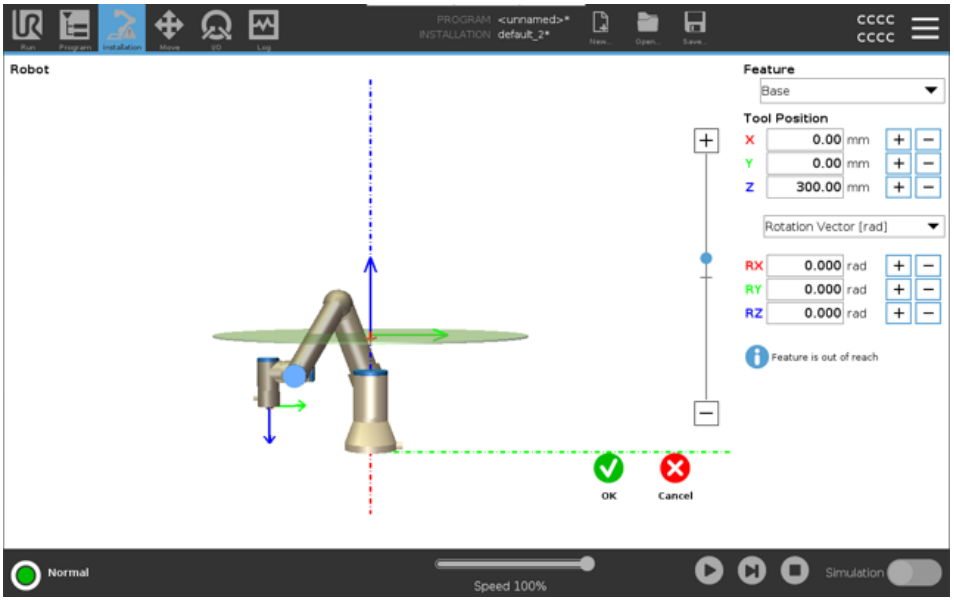
추가된 툴이 없으면 툴 위치 버튼에 툴을 올바르게 정의하라는 경고가 표시됩니다.

제한되지 않은 툴 플랜지 및 정의된 툴로 작업할 때 툴의 위험한 파트가 특정 영역을 넘어갈 수 없도록 보장합니다. 제한되지 않은 툴 플랜지는 용접 또는 조립과 같이 안전 플레인이 필요한 모든 작업에 사용할 수 있습니다.

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

**툴 플랜지 제한 예제**

이 예에서는 기본 특징을 참조하여 양의 Z축을 따라 300mm 오프셋을 두고 X-Y 플레인이 생성됩니다.
플레인의 Z축은 제한된 영역을 "가리키는" 것으로 생각할 수 있습니다.
예를 들어, 테이블 표면에 안전 플레인이 필요한 경우, 제한된 영역이 테이블 아래에 있도록 플레인을 X축 또는 Y축에 대해 3.142 rad 또는 180° 회전합니다.
(팁: 회전 표시를 "회전 벡터 [rad]"에서 "RPY [°]"로 변경하십시오.)




필요한 경우 나중에 안전 설정에서 양의 Z 방향 또는 음의 Z 방향으로 플레인을 오프셋할 수 있습니다.
플레인의 위치가 괜찮으면 확인을 탭합니다.

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

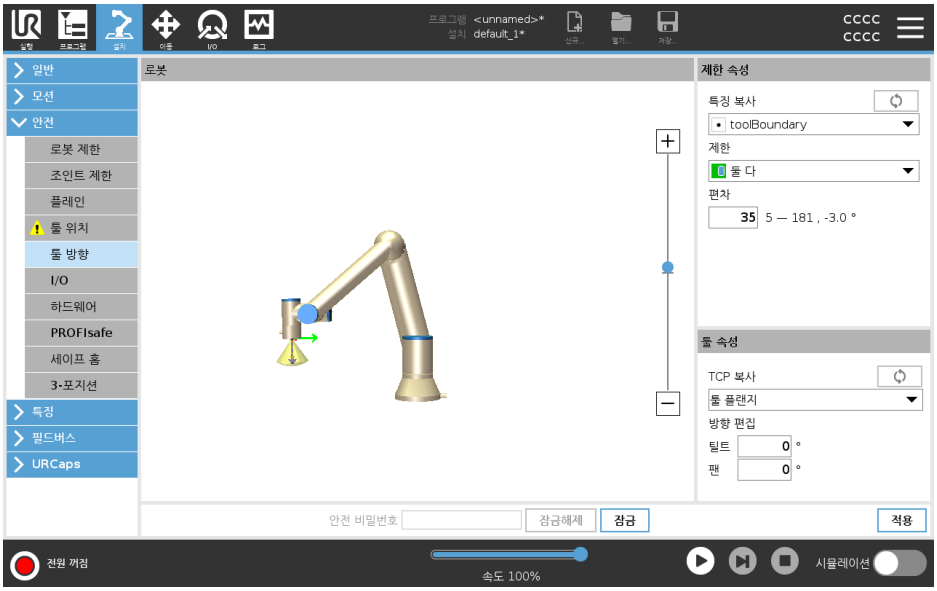
# 10.4.1. 툴 방향 제한

**설명**

툴 방향 화면을 사용하여 툴이 가리키는 각도를 제한할 수 있습니다. 제한은 로봇 암 베이스에 대해 고정된 방향을 갖는 원추에 의해 정의된다. 로봇 암이 움직이면서 정의된 원추 내에 유지될 수 있도록 툴 방향이 제한된다. 툴의 기본 방향은 툴 출력 플랜지의 Z 축과 일치한다. 틸트 및 팬 각도를 지정하여 사용자 정의할 수 있다.
제한을 구성하기 전에 로봇 설치에서 포인트 또는 플레인을 정의해야 합니다. 그 다음에 특징을 복사하고, Z축을 제한을 정의하는 원추의 중심으로 사용할 수 있다.

**알림**

툴 방향 구성은 특징을 기반으로 한다. 안전 구성을 편집하기 전에 원하는 특징을 생성하는 것이 권장된다. 이는 안전 탭이 잠금 해제되면 로봇 암이 꺼져 새로운 기능을 정의할 수 없기 때문이다.




**제한 속성**

툴 방향 제한의 세 가지 구성 가능한 속성은 다음과 같습니다.

1. **원추 중심**: 드롭다운 메뉴에서 포인트 또는 플레인 특징을 선택하여 원추 중심을 정의할 수 있습니다. 선택된 특징의 Z축은 원추가 중심이 되는 방향으로 사용된다.
2. **원추 각도**: 로봇이 중심에서 벗어날 수 있는 각도를 정의할 수 있습니다.

| | |
|---|---|
| 비활성화 툴 방향 한계 | 절대로 활성화되지 않습니다. |
| 정상 툴 방향 한계 | 안전 시스템이 **정상 모드**인 경우에만 활성화됩니다 |
| 감소된 툴 방향 한계 | 안전 시스템이 **감소 모드**인 경우에만 활성화됩니다 |
| 정상 및 감소 툴 방향 제한 | 안전 시스템이 **정상 모드**일 때와 **감소 모드**일 때 활성화됩니다. |

복사 특징을 다시 "미정의"로 설정하여 값을 기본값으로 재설정하거나 툴 방향 구성을 실행 취소할 수 있다.

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

**툴 속성**

기본적으로 툴은 툴 출력 플랜지의 Z축과 같은 방향을 나타낸다. 두 가지 각도를 지정하여 이를 수정할 수 있다.

- **틸트 각도**: 출력 플랜지의 Z축을 출력 플랜지의 X축 방향으로 틸트하는 정도입니다.
- **팬 각도**: 기울어진 Z축을 원래 출력 플랜지 Z축을 중심으로 회전시키는 정도입니다.

또는 드롭 다운 메뉴에서 해당 TCP를 선택하여 기존 TCP의 Z축을 복사할 수 있다.

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

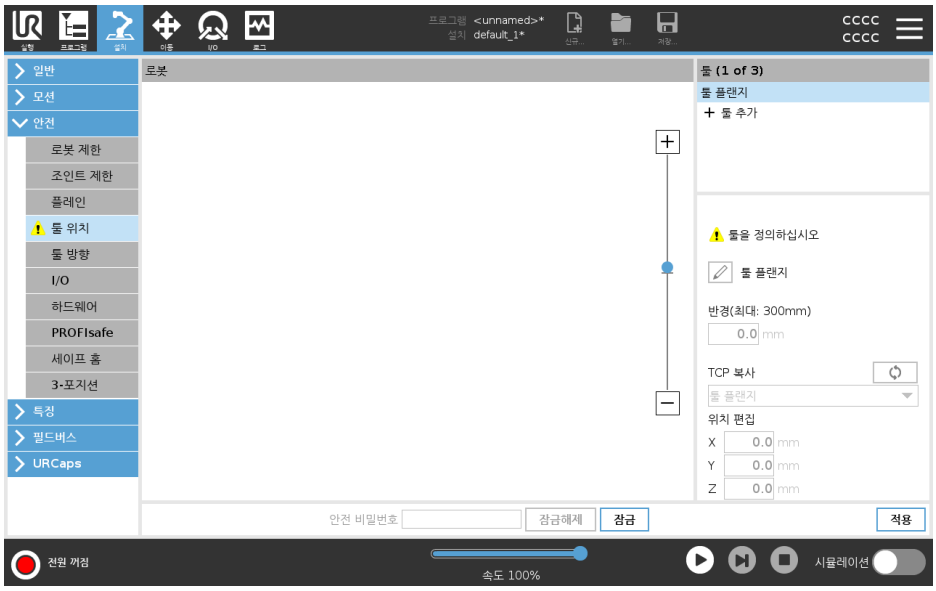
# 10.4.2. 툴 위치 제한

**설명**

툴 위치 화면을 사용하면 로봇 암 끝 부분에 있는 툴 및/또는 액세서리를 더욱 통제하여 제한할 수 있습니다.

- **로봇**에서 수정 사항을 시각화할 수 있습니다.
- **툴**에서 최대 두 가지 툴을 정의하고 구성할 수 있습니다.
- **툴_1**은 x=0.0, y=0.0, z=0.0 및 반경=0.0 값으로 정의된 기본 도구이다. 이 값은 로봇 도구 플랜지를 나타냅니다.

TCP 복사에서 **툴 플랜지**를 선택하고 툴 값을 다시 0으로 되돌릴 수 있다.
기본 구는 공구 플랜지에 정의되어 있습니다.



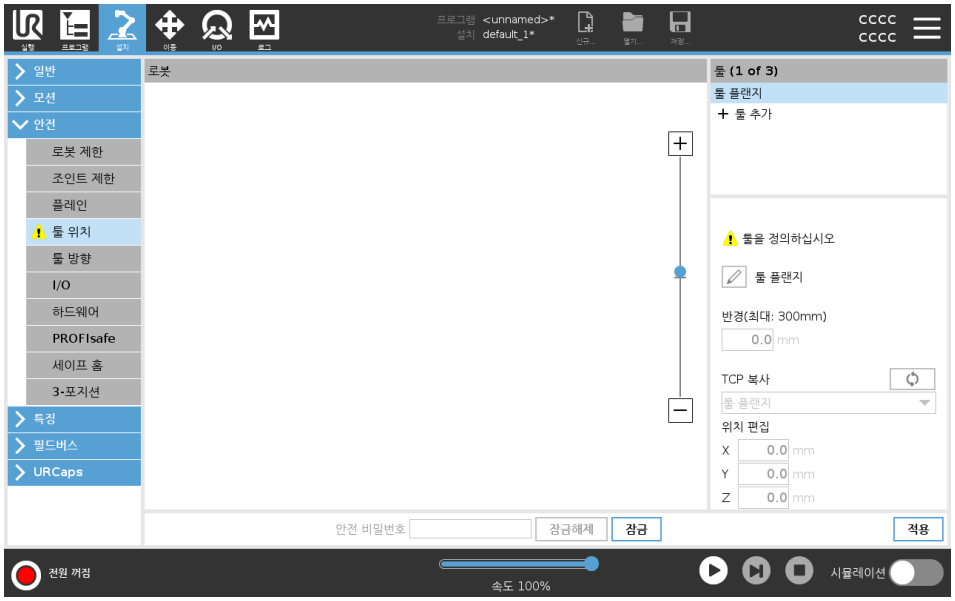

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**사용자 정의 툴**

사용자가 정의한 도구의 경우, 사용자는 다음을 변경할 수 있습니다.

- 툴 구의 반경을 변경하기 위한 **반경**. 안전 비행기를 사용할 때 반경을 고려합니다. 구의 한 점이 감소 트리거 플레인을 통과하면 로봇은 감소 구성으로 전환됩니다. 안전 시스템은 구의 어떠한 점도 안전 플레인을 통과하지 않게 방지합니다.
- 로봇의 툴 플랜지를 기준으로 툴의 위치를 변경하기 위한 **위치**. 이 위치는 공구 속도, 공구력, 정지 거리 및 안전 평면에 대한 안전 기능을 고려합니다.

기존 툴 센터 포인트를 새 툴 위치 정의의 기준으로 사용할 수 있다. TCP 화면의 일반 메뉴에서 미리 정의된 기존 TCP의 사본은 툴 위치 메뉴의 TCP 복사 드롭다운 목록에서 액세스할 수 있습니다.
**위치 편집** 입력 필드에서 값을 편집하거나 조정하면 드롭다운 메뉴에 표시되는 TCP 이름이 **커스텀**으로 변경되어, 복사된 TCP와 실제 제한 입력 간에 차이가 있음을 나타냅니다. 원래 TCP는 드롭다운 목록에서 계속 사용할 수 있으며 다시 선택하여 값을 원래 위치로 변경할 수 있습니다. TCP 복사 드롭다운 메뉴의 선택은 도구 이름에 영향을 미치지 않습니다.
도구 위치 화면 변경을 적용한 후 TCP 구성 화면에서 복사된 TCP를 수정하려고 하면 TCP 복사 텍스트 오른쪽에 경고 아이콘이 나타납니다. 이는 TCP가 동기화되지 않았음을 나타냅니다. 즉, 속성 필드의 정보는 TCP에 대해 수행되었을 수 있는 수정 사항을 반영하도록 업데이트되지 않습니다. 동기화 아이콘을 눌러 TCP를 동기화할 수 있습니다.
도구를 성공적으로 정의하고 사용하기 위해 TCP를 동기화할 필요는 없습니다.
표시된 도구 이름 옆에 있는 연필 탭을 눌러 도구의 이름을 변경할 수 있습니다. 허용 범위가 0-300mm인 반경을 결정할 수도 있습니다. 한계는 반경 크기에 따라 점 또는 구로 그래픽 창에 나타납니다.




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

**툴 위치 경고**

툴 TCP가 안전 플레인에 접근할 때 안전 플레인이 올바르게 트리거되도록 하려면 안전 설정 내에서 툴 위치를 설정해야 합니다.
다음과 같은 경우 경고가 툴 위치에 남아 있습니다.

- 툴 플랜지 아래에 새로운 툴을 추가하지 못했습니다.

툴 위치를 구성하려면

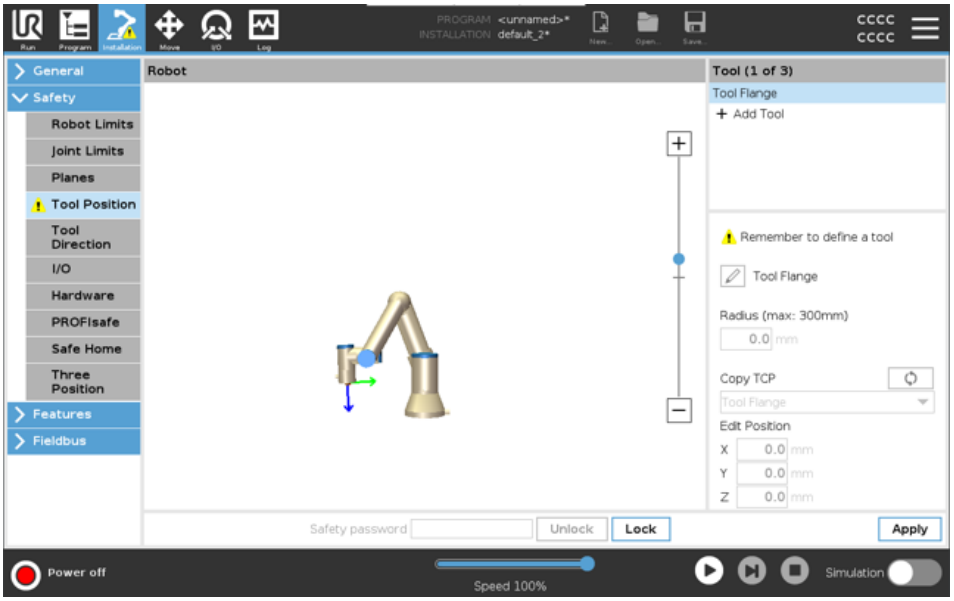
1. 헤더에서 **설치**을 누릅니다.
2. 화면 왼쪽의 안전에서 **툴 위치**를 누릅니다.
3. 화면 오른쪽에서 **툴 추가**를 선택합니다.
   - 새로 추가된 툴에는 기본 이름이 있습니다: **Tool_x**.
4. 편집 버튼을 탭하여 **Tool_x**의 이름을 보다 식별하기 쉬운 이름으로 바꿉니다.
5. 현재 사용 중인 툴과 일치하도록 반지름 및 위치를 편집하거나, TCP 복사 드롭다운을 사용하고, 정의된 경우 일반>TCP 설정에서 TCP를 선택합니다.

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

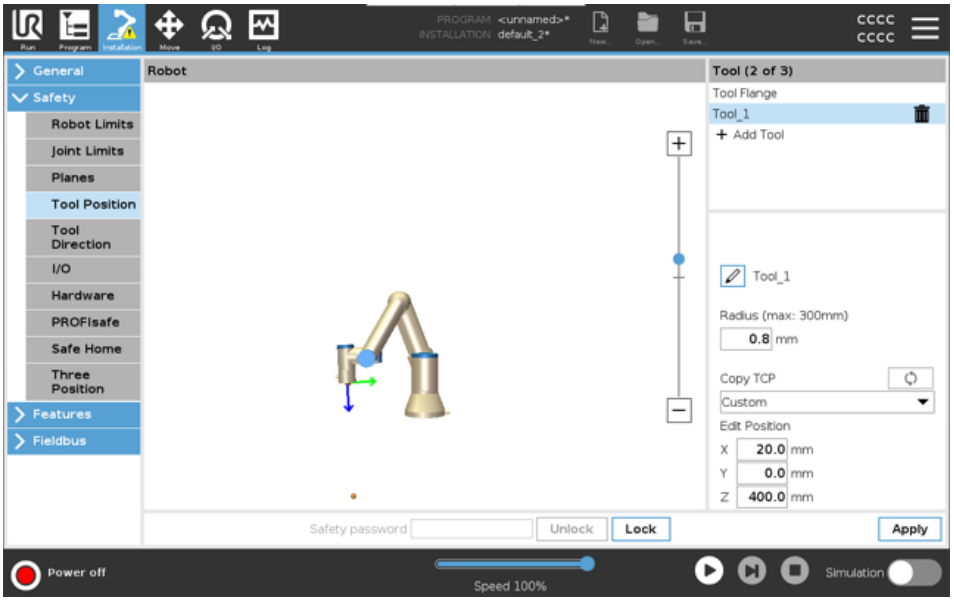
**툴 위치 경고 예**

이 예에서 반지름은 0.8mm로 설정되고 TCP 위치는 밀리미터 단위로 각각 XYZ [20, 0, 400]으로 설정됩니다. 선택적으로, ->일반/TCP 설정에서 이미 설정된 경우 드롭다운 메뉴를 사용하여 "TCP 복사"를 선택할 수 있습니다. 화면의 오른쪽 하단 모서리에서 적용을 탭하면 완료됩니다.

툴 위치 버튼의 경고는 툴이 툴 플랜지 아래에 추가되지 않았음을 나타냅니다.




경고가 없는 툴 위치 버튼은 툴(툴 플랜지 제외)이 추가되었음을 나타냅니다.




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

# 11. 첫 프로그램

**설명**

프로그램은 로봇이 무엇을 해야 하는지 알려주는 명령어 목록입니다. 대부분의 작업은 PolyScope 소프트웨어만을 사용하여 프로그래밍이 수행됩니다. PolyScope에서는 일련의 웨이포인트를 사용하여 이동하는 방법을 로봇 암에 가르쳐서 로봇 암이 따라갈 경로를 설정할 수 있습니다.

이동 탭을 사용하여 로봇 암을 원하는 위치로 이동하거나, 티치 펜던트 위쪽의 프리드라이브 버튼을 누른 상태에서 로봇 암을 잡아당겨 위치를 티칭합니다.

프로그램을 작성하여 로봇 경로의 특정 포인트에서 I/O 신호를 다른 기계에 보내고, 변수 및 I/O 신호에 따라서 **if...then** 및 **loop**와 같은 명령을 수행할 수 있다.

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

**간단한 프로그램을 만들려면**

이것은 UR 로봇의 사용 편의성을 보여주는 간단한 예제 프로그램입니다. 이 프로그램은 안전한 환경에서 사용자가 매우 주의하여 사용한다고 가정합니다. 속도 또는 가속도는 기본값을 초과하여 높이지 마십시오. 로봇을 작동하기 전에 항상 위험 평가를 수행하십시오.

1. PolyScope의 헤더 **파일** **경로**에서 **신규...**를 탭하고 **프로그램**을 선택합니다.
2. 기본에서 **웨이포인트**를 탭하여 프로그램 트리에 웨이포인트를 추가합니다. 프로그램 트리에 기본 MoveJ도 추가됩니다.
3. 새 웨이포인트를 선택하고 명령 탭에서 **웨이포인트**을 누릅니다.
4. 이동 도구 화면에서 이동 화살표를 눌러 로봇 팔을 이동합니다. Freedrive 버튼을 누른 채 로봇 팔을 원하는 위치로 당겨 로봇 팔을 이동할 수도 있습니다.
5. 로봇 팔이 제자리에 있으면 **OK**을 누르면 새 웨이포인트가 Waypoint_1로 표시됩니다.
6. 2~5단계를 따라 Waypoint_2를 생성합니다.
7. Waypoint_2를 선택하고 Waypoint_1 위에 있을 때까지 위로 이동 화살표를 눌러 이동 순서를 변경합니다.
8. 선명하게 서서 비상 정지 버튼을 누르고 PolyScope 바닥글에서 **Play** 버튼을 눌러 로봇 암을 Waypoint_1과 Waypoint_2 사이로 이동하십시오.
   축하합니다! 이제 주어진 두 웨이포인트 사이에서 로봇 팔을 움직이는 첫 번째 로봇 프로그램을 제작했습니다.



**알림**

특이점 위치는 로봇 암이 여러 포즈/자세로 움직이는 것을 방지할 수 있으며, 로봇 암의 움직임을 완전히 차단할 수 있습니다.

- 로봇 암을 특이점 위치에 두지 마십시오.

자세한 내용은 특이점의 섹션을 참조할 수 있습니다.



**알림**

로봇이 손상될 수 있으므로 로봇 자체나 다른 것에 부딪히지 않게 하십시오.



**경고**

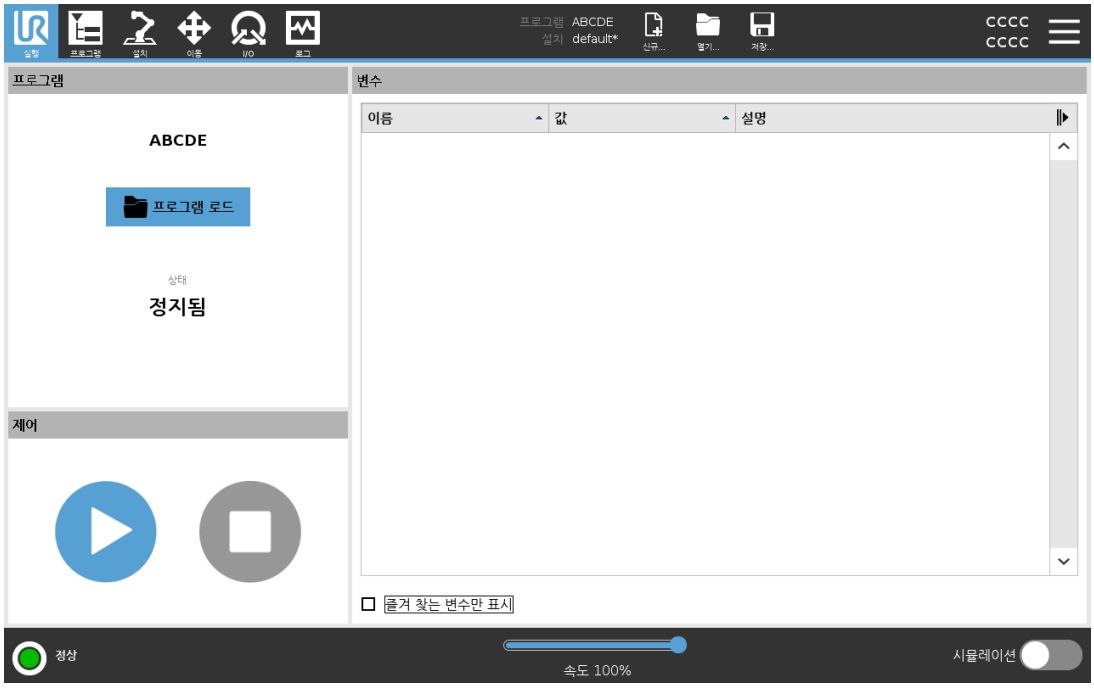
작업자의 머리와 상반신이 로봇의 가동 범위(작업 영역)에 들어가지 않도록 하십시오. 손가락이 끼일 수 있는 곳에 손가락을 두지 마십시오.

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

# 11.1. 실행 탭

**설명**

**실행** 탭을 사용하면 간단한 작업을 수행하고 로봇의 상태를 모니터링할 수 있습니다. 프로그램을 로드, 재생, 일시 중지 및 중지하고 변수를 모니터링할 수 있습니다. 실행 탭은 프로그램이 생성되고 로봇의 작동 준비가 되었을 때 가장 유용합니다.




**프로그램**

프로그램 창에는 현재 프로그램의 이름과 상태가 표시됩니다.

**새 프로그램을 로드하려면**

1. 프로그램 창에서 **프로그램 로드**를 누릅니다.
2. 목록에서 원하는 프로그램을 선택합니다.
3. **열기**를 눌러 새 프로그램을 로드합니다.

   변수가 있는 경우 프로그램을 재생할 때 표시됩니다.

**변수**

변수 창에는 프로그램이 런타임 중에 값을 저장하고 업데이트하는 데 사용하는 변수 목록이 표시됩니다.

- 프로그램 변수는 프로그램에 속합니다.
- 설치 변수는 다른 프로그램 간에 공유할 수 있는 설치에 속합니다. 동일한 설치를 여러 프로그램과 함께 사용할 수 있습니다.

해당 프로그램의 모든 프로그램 변수 및 설치 변수는 변수의 이름, 값 및 설명을 표시하는 목록으로 변수 창에 표시됩니다.

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

**변수 설명**

설명 열에 변수 설명을 추가하여 변수에 대한 정보를 추가할 수 있습니다. 실행 탭 화면을 사용하는 운영자 및/또는 다른 프로그래머에게 변수의 목적 및/또는 해당 값의 의미를 전달하기 위해 변수 설명을 사용할 수 있습니다.
변수 설명(사용되는 경우)은 최대 120자까지 작성 가능하며, 실행 탭 화면 및 변수 탭 화면에 있는 변수 목록의 설명 열에 표시됩니다.

**즐겨 찾는 변수**

**즐겨 찾는 변수만 표시** 옵션을 사용하여, 선택한 변수를 표시할 수 있습니다.
즐겨찾는 변수를 표시하려면 다음과 같이 하십시오.

1. 변수 아래에서 **즐겨찾는 변수만 표시** 상자를 선택합니다.
2. 모든 변수를 표시하려면 **즐겨 찾는 변수만 표시**를 다시 선택합니다.

실행 탭에서는 즐겨 찾는 변수를 지정할 수 없으며 표시만 가능합니다. 좋아하는 변수를 지정하는 것은 변수 유형에 따라 다릅니다.

---

**즐겨찾는 프로그램 변수를 지정하려면**

1. 헤더에서 **프로그램**을 누릅니다.
   변수는 **변수 설정** 아래에 나열됩니다.
2. 원하는 변수를 선택합니다.
3. **즐겨 찾는 변수** 상자를 선택합니다.
4. **실행**을 눌러 변수 표시로 돌아갑니다.

---

**자주 사용하는 설치 변수를 지정하려면 다음과 같이 하십시오.**

1. 헤더에서 **설치**를 누른다.
2. 일반에서 **변수**를 선택합니다.
   변수는 **설치 변수** 아래에 나열됩니다.
3. 원하는 변수를 선택합니다.
4. **즐겨 찾는 변수** 상자를 선택합니다.
5. **실행**을 눌러 변수 표시로 돌아갑니다.

---

**설명 열 축소/확장**

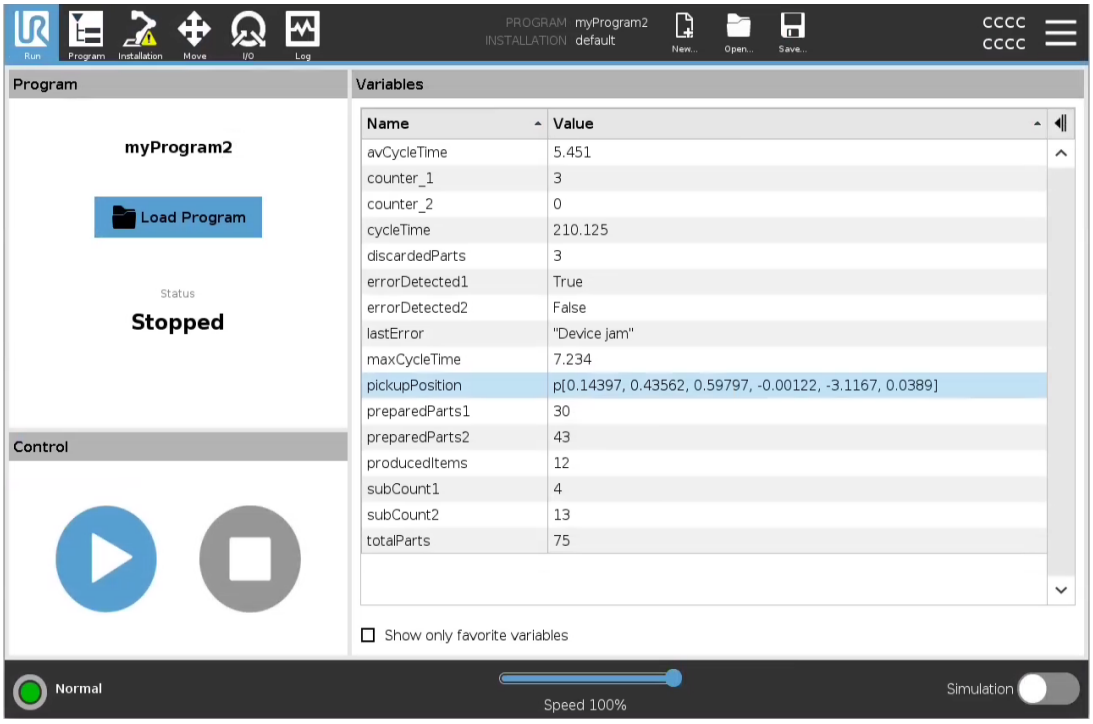
변수 설명은 필요한 경우 설명 열 너비에 맞게 여러 줄로 표시됩니다. 아래 표시된 버튼을 사용하여 설명 열을 축소/확장할 수도 있습니다.

설명 열을 축소/확장하려면

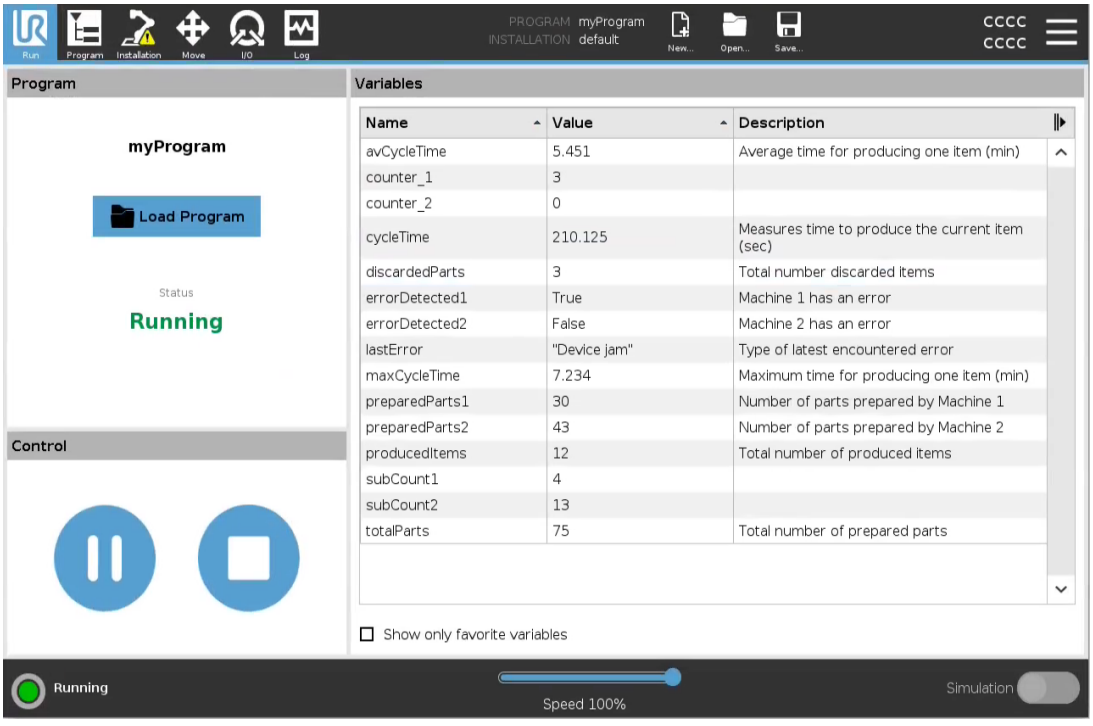
1. 설명 열을 축소하려면  를 탭합니다.
2. 설명 열을 확장하려면  를 탭합니다.

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

축소된 설명 열




확장된 설명 열




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

**제어** 제어 창을 사용하여 실행 중인 프로그램을 제어할 수 있습니다. 아래 표에 나열된 버튼을 사용하여 프로그램을 플레이 및 중지하거나 일시 중지하고 다시 시작할 수 있습니다:

- 플레이 버튼, 일시 중지 버튼 및 재개 버튼이 결합되어 있습니다.
- 프로그램이 실행 중일 때는 플레이 버튼이 일시 중지로 변경됩니다.
- 일시 중지 버튼이 재개로 변경됩니다.

| 버튼 | | 기능 |
|---|---|---|
| **Play** |  | 프로그램을 플레이하려면<br>1. 제어에서 **플레이**를 눌러 처음부터 프로그램 실행을 시작합니다. |
| **재개** |  | 일시 중지된 프로그램을 재개하려면<br>1. **재개**을 눌러 일시 중지된 프로그램을 계속 실행합니다. |
| **중지** |  | 프로그램을 정지하려면<br>1. **정지**를 눌러 프로그램 실행을 정지합니다.<br>중지된 프로그램은 재개할 수 없습니다. **재생**을 탭하여 프로그램을 다시 시작할 수 있습니다. |
| **일시 중지** |  | 프로그램을 일시 중지하려면<br>1. **일시 중지**을 눌러 특정 지점에서 프로그램을 일시 중지합니다.<br>일시 중지된 프로그램을 다시 시작할 수 있습니다. |

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

# 11.2. 위치로 로봇 이동

**설명**

프로그램을 실행하기 전에 로봇 암을 특정 시작 위치로 이동해야 하거나, 프로그램 수정 중에 로봇 암이 웨이포인트로 이동할 경우 **위치로 로봇 이동** 화면에 액세스한다.

**위치로 로봇 이동** 화면이 로봇 암을 프로그램 시작 위치로 이동할 수 없는 경우 프로그램 트리의 첫 번째 웨이포인트로 이동합니다.
다음과 같은 경우 로봇 암이 잘못된 포즈로 이동할 수 있습니다.

- 첫 번째 이동의 TCP, 피처 포즈 또는 웨이포인트 포즈는 첫 번째 이동이 실행되기 전에 프로그램 실행 중에 변경됩니다.
- 첫 번째 웨이포인트는 If 또는 Switch 프로그램 트리 노드 내에 있습니다.

**로봇을 위치로 이동 화면에 액세스하기**

1. 헤더에서 실행 탭을 누릅니다.
2. **Footer**에서 **Play** 를 눌러 **Move Robot into Position** 화면에 액세스합니다.
3. 화면의 지침에 따라 애니메이션 및 실제 로봇과 상호 작용합니다.

**로봇 이동**

로봇 암을 시작 위치로 이동하려면 **을 누른 상태에서 로봇을:** 로 이동합니다. 화면에 표시된 애니메이션 로봇 팔은 수행하려는 움직임을 보여줍니다.

**알림**

충돌로 인해 로봇이나 다른 장비가 손상될 수 있습니다. 실제 로봇 팔의 위치와 애니메이션을 비교하여 로봇 팔이 장애물과 충돌하지 않고 안전하게 움직일 수 있도록 합니다.

**수동**

**수동** 을 눌러 이동 도구 화살표 및/또는 도구 위치 및 조인트 위치 좌표를 구성하여 로봇 팔을 이동할 수 있는 **이동** 화면에 액세스합니다.

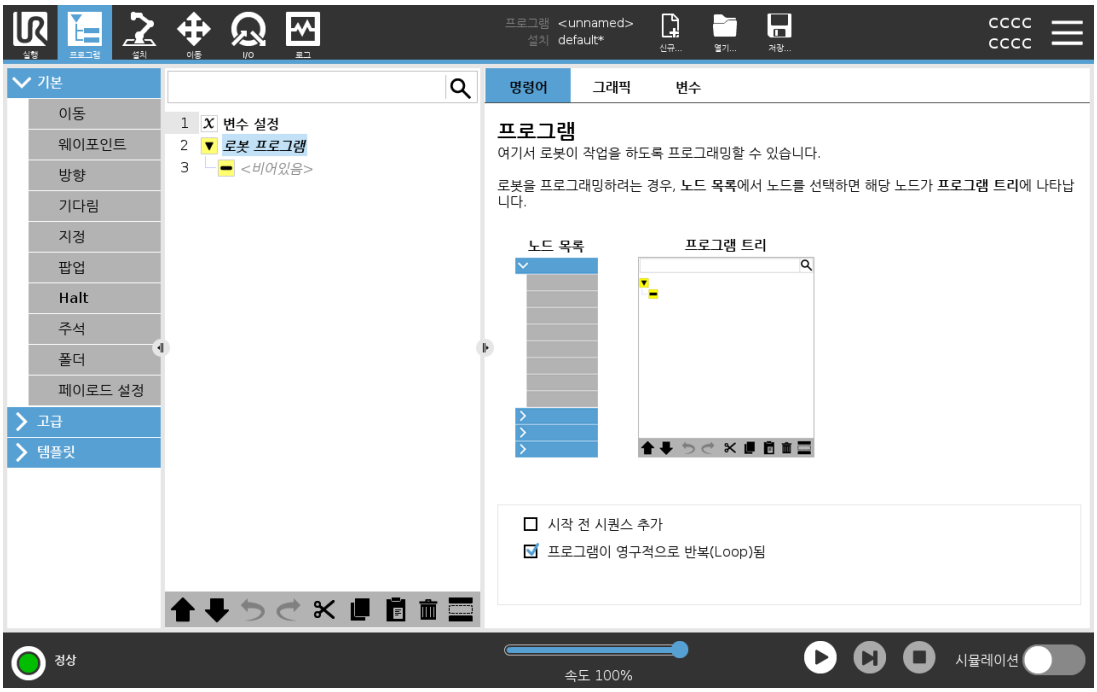
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 11.3. 프로그램 탭 사용

**설명**

프로그램 탭은 로봇 프로그램을 생성하고 편집하는 위치입니다. 두 가지 주요 영역이 있습니다.

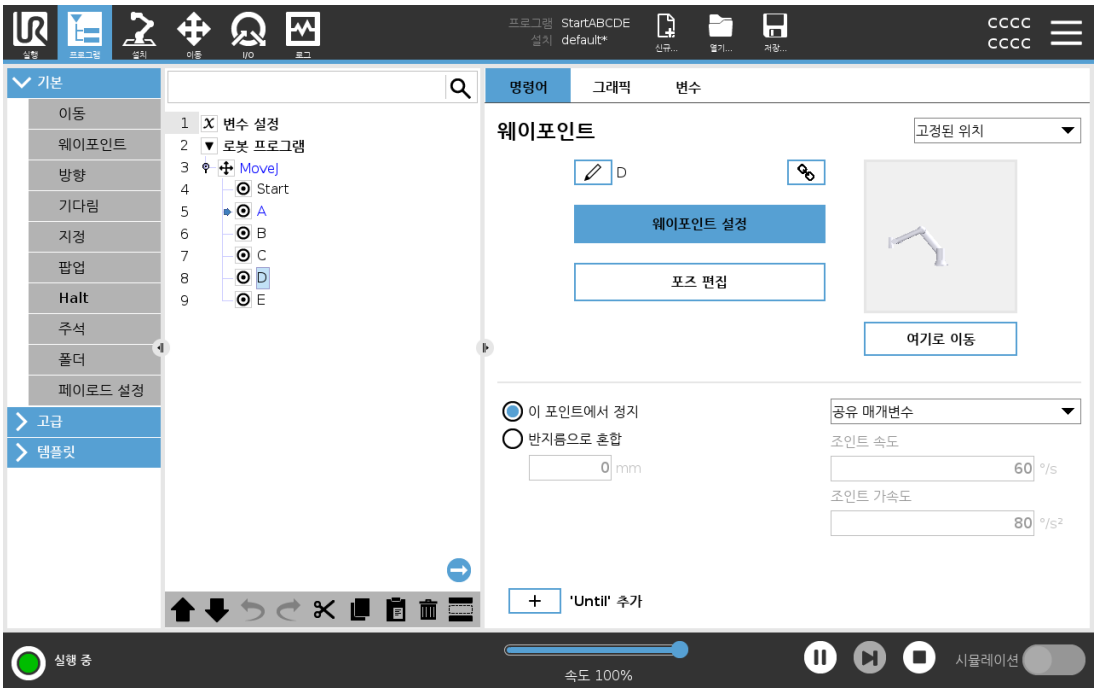
- 왼쪽에는 로봇 프로그램에 추가할 수 있는 프로그램 노드가 포함되어 있습니다.
  맨 왼쪽에 있는 기본, 고급 및 템플릿 드롭다운을 사용할 수 있습니다.
- 오른쪽에는 프로그램에 추가할 수 있는 프로그램 노드 구성이 포함되어 있습니다.
  명령, 그래픽 및 변수 옵션을 사용할 수 있습니다.




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

## 프로그램 트리

프로그램에 프로그램 노드를 추가하면 프로그램 트리가 작성됩니다. 명령 탭을 사용하여, 추가된 프로그램 노드의 기능을 구성할 수 있습니다.



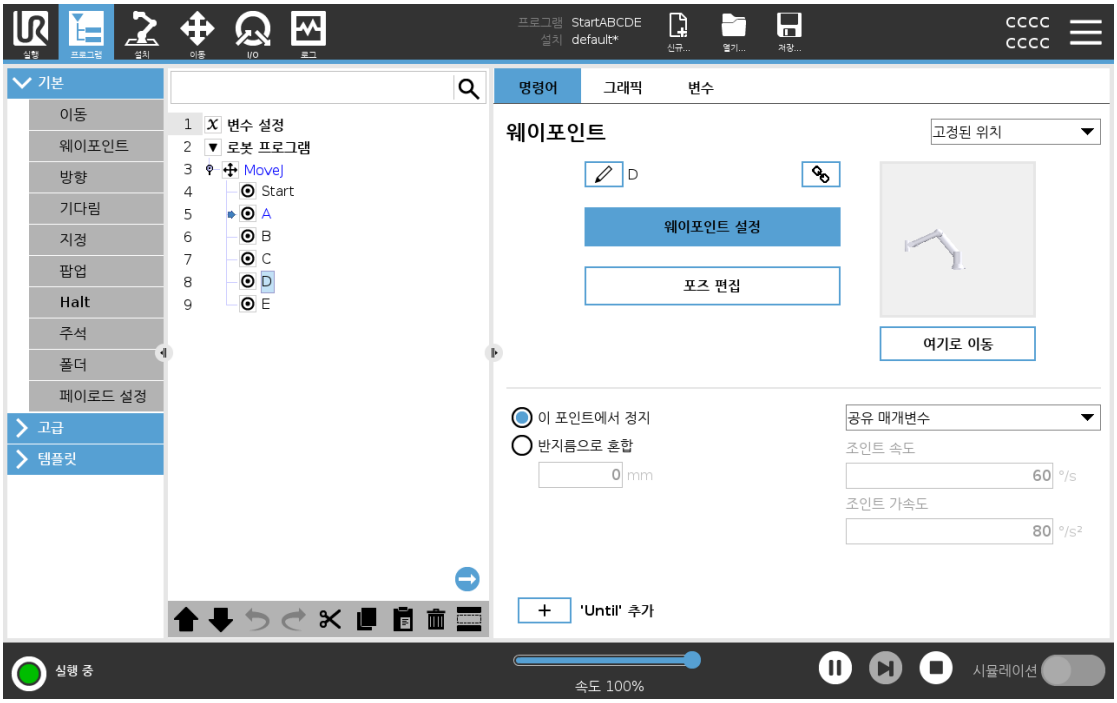

## 프로그램 노드 추가

- 비어 있는 프로그램 트리 또는 잘못 구성된 프로그램 노드가 포함된 프로그램은 실행할 수 없습니다.
- 잘못 구성된 프로그램 노드는 노란색으로 강조 표시됩니다.
- 제대로 구성된 프로그램 노드는 흰색으로 강조 표시됩니다.

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

**프로그램 실행 표시**

활성 프로그램 노드를 살펴보면 긴 로봇 프로그램의 흐름을 따라갈 수 있습니다.




프로그램이 실행 중일 때, 현재 실행 중인 프로그램 노드는 해당 노드 옆에 작은 아이콘으로 표시됩니다.
실행 경로는 파란색 화살표로 강조 표시됩니다.
프로그램 모서리에 있는 아이콘을 탭하면 실행되고 있는 명령을 추적할 수 있습니다.

**검색 버튼**

특정 명령/프로그램 노드를 검색할 수도 있습니다. 다양한 여러 가지 프로그램 노드가 있는 긴 프로그램이 있을 때 유용합니다.

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

# 11.4. 프로그램 트리 툴바

**설명**

프로그램 트리 하단에 있는 아이콘을 사용하여 프로그램 트리에 추가된 프로그램 노드로 작업할 수 있습니다.

**프로그램 트리 툴바의 아이콘**

프로그램 트리의 베이스에 있는 도구 모음을 사용하여 프로그램 트리를 수정한다.

| | | |
|---|---|---|
| 실행 취소 및 다시 실행 |  | 명령에 대한 변경 사항을 실행 취소하고 다시 실행합니다. |
| 위로 이동 및 아래로 이동 |  | 노드의 위치를 변경합니다. |
| 잘라내기 |  | 노드를 자르고, 다른 작업에 이 노드를 사용할 수 있게 합니다(예: 프로그램 트리의 다른 위치에 붙여넣기). |
| 복사 |  | 노드를 복사하고, 다른 작업에 이 노드를 사용할 수 있게 합니다(예: 프로그램 트리의 다른 위치에 붙여넣기). |
| 붙여넣기 |  | 이전에 잘라내거나 복사한 노드를 붙여넣습니다. |
| 삭제 |  | 프로그램 트리에서 노드를 제거합니다. |
| 억제 |  | 프로그램 트리에서 특정 노드를 표시하지 않습니다. |
| 검색 버튼 |  | 프로그램 트리에서 검색합니다.<br>  아이콘을 탭하여 검색을 종료합니다. |

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

# 11.5. 선택한 프로그램 노드 사용

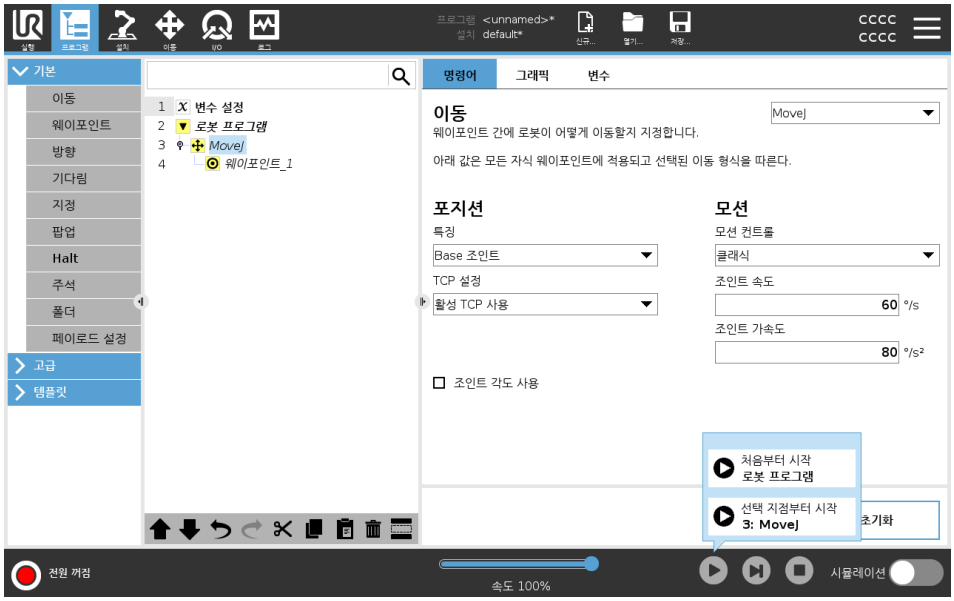
**설명**

프로그램 트리의 모든 프로그램 노드에서 로봇 프로그램을 시작할 수 있습니다. 프로그램을 테스트할 때 유용합니다.

로봇이 수동 모드에 있는 경우, 선택한 노드에서 프로그램이 시작되도록 허용하거나, 처음부터 전체 프로그램을 시작할 수 있습니다.

**선택 지점부터 시작**

푸터의 재생 버튼은 프로그램을 시작하는 방법에 대한 옵션을 제공합니다.
아래 이미지에서 **재생** 버튼이 선택되고 **선택 지점부터 시작**이 표시되어 있습니다.




- 로봇 프로그램 트리의 노드에서만 프로그램을 시작할 수 있습니다. 선택한 노드에서 프로그램을 실행할 수 없는 경우 **선택 지점부터 시작**이 정지됩니다.

  또한 선택한 노드에서 프로그램을 재생하는 동안 할당되지 않은 변수가 나오면 프로그램이 중지되고 오류 메시지가 표시됩니다.
- 서브프로그램에서 **선택 지점부터 시작**을 사용할 수 있습니다. 서브프로그램이 끝나면 프로그램 실행이 중단된다.
- 스레드는 항상 처음부터 시작되기 때문에 스레드에서는 **선택 지점부터 시작**을 사용할 수 없습니다.

**선택한 노드에서 프로그램을 재생하려면**

1. 프로그램 트리에서 노드를 선택합니다.
2. 푸터에서 **재생**을 탭합니다.
3. **선택 지점부터 시작**을 선택하여 프로그램 트리의 노드에서 프로그램을 실행합니다.

**예**

특정 노드에서 중지된 프로그램을 다시 시작할 수 있습니다.

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

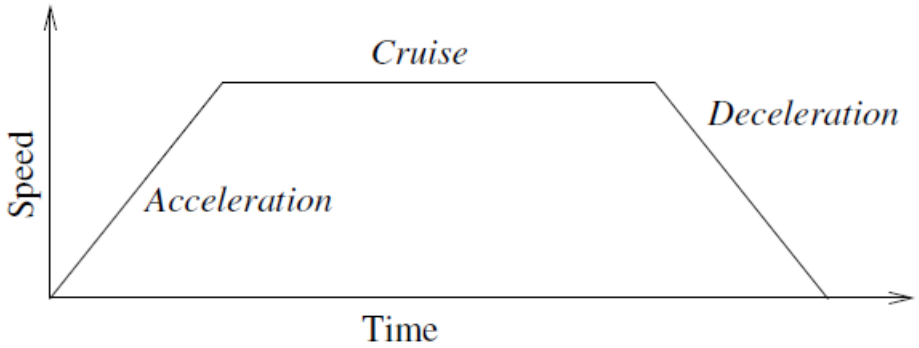
# 11.6. 기본 프로그램 노드 사용

**설명** 기본 프로그램 노드는 간단한 로봇 애플리케이션을 만드는 데 사용됩니다. 일부 기본 프로그램 노드는 로봇 프로그램을 구성하고 로봇 프로그램에 코멘트를 생성하는 데도 사용됩니다. 대형 로봇 프로그램인 경우 매우 유용할 수 있습니다.

# 11.7. 기본 프로그램 노드: 이동

**설명** 이동 명령을 사용하면 로봇이 포인트 A에서 포인트 B로 이동할 수 있습니다. 로봇이 움직이는 방식은 로봇이 수행할 작업에 중요합니다. 프로그램 트리에 이동을 추가하면 화면 오른쪽에 이동 창이 나타납니다. 이동 창의 옵션을 사용하여 이동 및 연결된 웨이포인트를 구성할 수 있습니다.

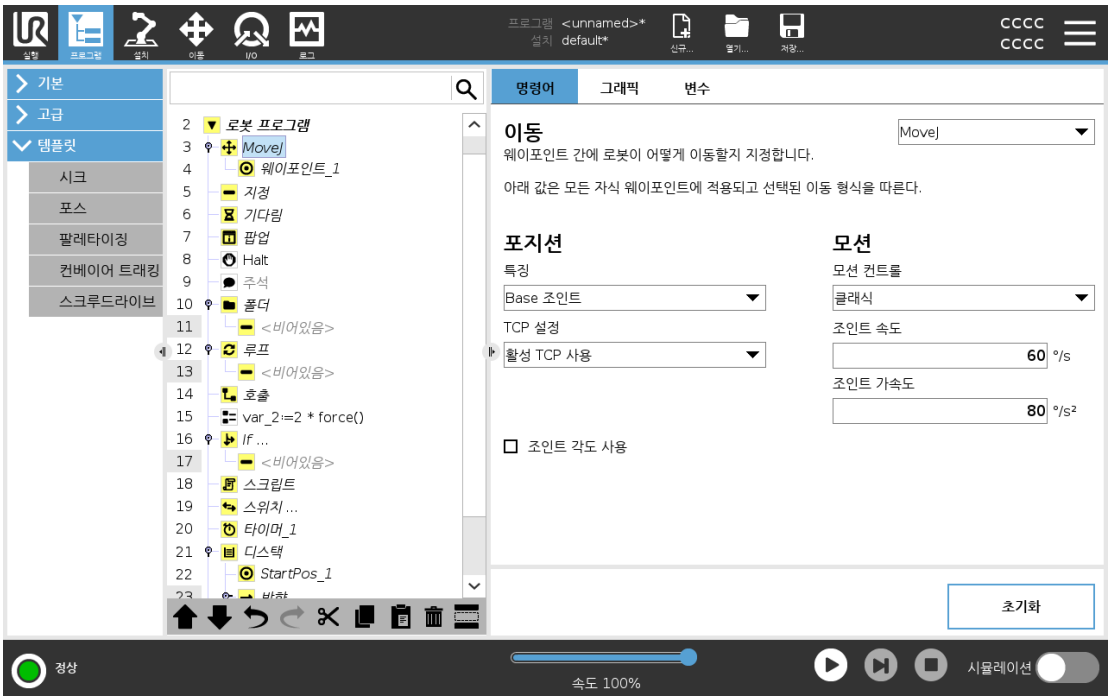
**속도 설정** 이동 유형에 적용되는 공유 매개변수는 최대 조인트 속도 및 조인트 가속도입니다.




1.1: *모션의 속도 프로필. 곡선은 세 부분으로 구분됩니다: 가속, 순항, 감속. 크루즈 단계의 레벨은 모션의 속도 설정에 의해 주어지며, 가속 및 감속 단계의 가파름은 가속도 매개 변수에 의해 주어집니다.*

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

OptiMove는 하드웨어 제한을 유지하면서 로봇의 속도와 가속도를 지정하는 모션 컨트롤 옵션입니다. 즉, 최적의 로봇 모션은 원하는 제한을 초과하지 않습니다.
따라서 100%는 하드웨어 제한 내에서 최대 속도 백분율과 가속도입니다.




**이동 명령**

이동 명령은 웨이포인트를 통해 로봇의 모션을 제어합니다.
프로그램에 이동 명령을 추가하면 웨이포인트가 자동으로 추가됩니다.
이동을 사용하여 웨이포인트 사이의 로봇 암 이동에 대한 가속도 및 속도를 설정할 수도 있습니다.

다음 섹션에 설명된 대로 로봇은 4개의 이동 명령을 사용하여 이동합니다.

- MoveJ 아래
- MoveL 옆 페이지
- MoveP 옆 페이지
- MoveCircle 페이지 165

**MoveJ**

MoveJ 명령은 로봇에 최적인 포인트 A에서 포인트 B로의 이동을 생성합니다. 이동은 A와 B 사이의 직선이 아니라, 조인트의 시작 위치와 조인트의 종료 위치에 최적일 수 있습니다.
MoveJ는 로봇 암 조인트 공간에서 계산된 이동을 합니다. 조인트는 동시에 이동을 끝내도록 제어됩니다. 이 이동 형식은 툴이 따라갈 굽은 경로를 결과로 내놓습니다.

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

**MoveJ를 추가하려면**

1. 로봇 프로그램 트리에서, 이동을 추가하려는 위치를 선택합니다.
2. 기본에서 **이동**을 탭하여 웨이포인트와 함께 이동 노드를 추가합니다.
3. 이동 노드를 선택합니다.
4. 드롭다운 메뉴에서 MoveJ를 선택합니다.

**OptiMove로 MoveJ를 추가하려면**

1. 로봇 프로그램 트리에서 원하는 이동 노드 또는 웨이포인트 노드를 선택합니다.
2. 모션 컨트롤 드롭다운 메뉴에서 **OptiMove**를 선택합니다.
3. 슬라이더를 사용하여 속도를 설정합니다.
4. **스케일링된 가속도**를 선택하여 설정을 링크된 상태로 유지할 수 있습니다.
   **스케일링된 가속도**를 선택 해제하여 설정을 독립적으로 수정할 수 있습니다.

**'조인트 각도 사용' 이용**

조인트 각도 사용 옵션은 MoveJ를 사용하여 웨이포인트를 정의할 때 3D 포즈 대신 사용할 수 있습니다.

조인트 각도 사용을 이용하여 정의된 웨이포인트는 프로그램이 로봇 간에 이동할 때 변경되지 않습니다. 새 로봇에 프로그램을 설치하는 경우에 유용합니다.

조인트 각도 사용을 이용하면 TCP 옵션 및 특징을 사용할 수 없게 됩니다.

---

**MoveL**

MoveL 명령은 포인트 A와 포인트 B에서 직선으로 움직이는 이동을 생성합니다. MoveL은 웨이포인트 사이에서 툴 센터 포인트(TCP)를 선형으로 움직입니다. 즉, 각 조인트는 공구를 직선 경로로 유지하기 위해 더 복잡한 동작을 수행합니다.

**MoveL을 추가하려면**

MoveL 추가는 MoveJ 추가와 유사합니다.

1. 로봇 프로그램 트리에서, MoveL을 추가하려는 위치를 선택합니다.
2. 기본에서 이동을 탭하고 드롭다운 메뉴에서 MoveL을 선택합니다.

또한 OptiMove로 MoveL 추가는 OptiMove로 MoveJ 추가와 유사합니다.
노드를 선택한 후 모션 컨트롤 드롭다운으로 이동하여 OptiMove를 선택하면 됩니다.

---

**MoveP**

MoveP 명령은 웨이포인트 사이에서 일정한 속도로 이동을 생성합니다.
일정한 속도를 보장하기 위해 웨이포인트 간 혼합이 활성화됩니다.

**MoveP를 추가하려면**

MoveP 추가는 MoveJ 및 MoveL 추가와 유사합니다.

1. 로봇 프로그램 트리에서, MoveP를 추가하려는 위치를 선택합니다.
2. 기본에서 이동을 탭하고 드롭다운 메뉴에서 MoveP를 선택합니다.

또한 OptiMove로 MoveP 추가는 OptiMove로 MoveJ 추가와 유사합니다.
노드를 선택한 후 모션 컨트롤 드롭다운으로 이동하여 OptiMove를 선택하면 됩니다.

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

**세부 사항**

MoveP는 원형 혼합을 사용하여 일정한 속도로 툴을 선형으로 이동하고, 접착 또는 분배와 같은 프로세스 작업이 그 용도입니다. 블렌드 반경의 크기는 기본적으로 모든 중간 지점 간의 공유 값입니다. 값이 작을수록 경로가 더 선명해지는 반면 값이 높을수록 경로가 더 부드러워집니다. 로봇 암이 일정한 속도로 웨이포인트를 통과하는 동안 로봇 컨트롤 박스는 I/O 작업이나 작업자 작업을 기다릴 수 없습니다. 이렇게 하면 로봇 팔의 움직임을 멈추거나 로봇이 멈출 수 있습니다.

---

**MoveCircle**

MoveCircle 명령은 반원을 만들어 원형 이동을 생성합니다.
MoveP 명령을 통해서만 CircleMove를 추가할 수 있습니다.

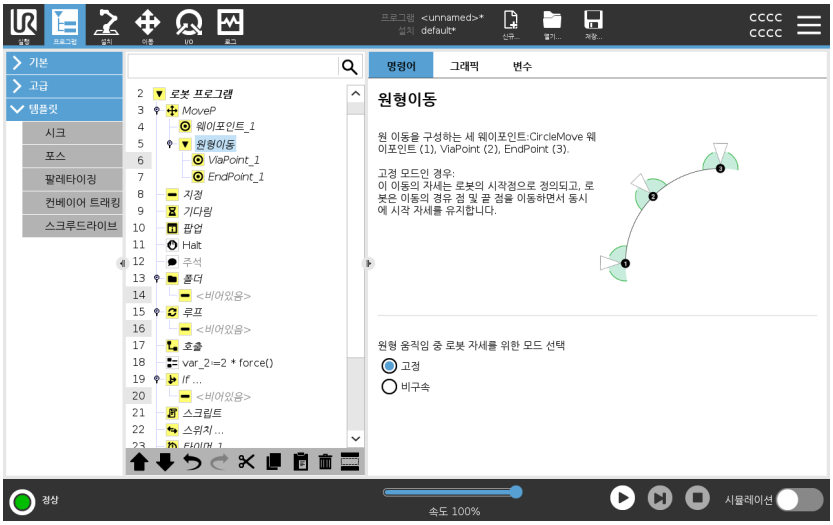
**MoveCircle을 추가하려면**

1. 로봇 프로그램 트리에서, 이동을 추가하려는 위치를 선택합니다.
2. 기본에서 **이동**을 탭합니다.
   이동 노드와 함께 로봇 프로그램에 웨이포인트가 추가됩니다.
3. 이동 노드를 선택합니다.
4. 드롭다운 메뉴에서 MoveP를 선택합니다.
5. **원형 이동 추가**를 탭합니다.
6. 자세 모드를 선택합니다.

**세부 사항**

로봇은 현재 위치 또는 시작점에서 원형 이동을 시작하고, 원호에 지정된 ViaPoint를 통과하여, 원형 이동을 완성하는 EndPoint로 이동합니다.
원호를 통해, 툴 자세를 계산하기 위해 모드가 사용됩니다.
모드는 다음과 같습니다.

- 고정: 툴 자세를 정의하기 위해 시작점만 사용됩니다.
- 비구속: 시작점이 EndPoint로 변환되어 툴 자세를 정의합니다.




---

**TCP 설정 사용**

로봇 프로그램 실행 중에 TCP를 변경해야 하는 경우 이 설정을 사용합니다. 로봇 프로그램에서 서로 다른 물체를 조작해야 하는 경우에 유용합니다.
어떤 TCP를 활성 TCP로 설정하느냐에 따라 로봇이 움직이는 방식이 조정됩니다.
**활성 TCP 무시** 이 움직임을 도구 플랜지와 관련하여 조정할 수 있습니다.

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

**이동 중에 TCP를 설정하려면**

1. 프로그램 탭 화면에 액세스하여 웨이포인트에 사용되는 TCP를 설정합니다.
2. Command (명령) 아래의 오른쪽 드롭다운 메뉴에서 Move (이동) 유형을 선택합니다.
3. Move (이동) 에서 **Set TCP** 드롭다운 메뉴에서 옵션을 선택합니다.
4. **활성 TCP 사용**을 선택하거나 **사용자 정의 TCP**를 선택합니다.
   또한 **활성 TCP 무시**를 선택할 수 있습니다.

**특징**

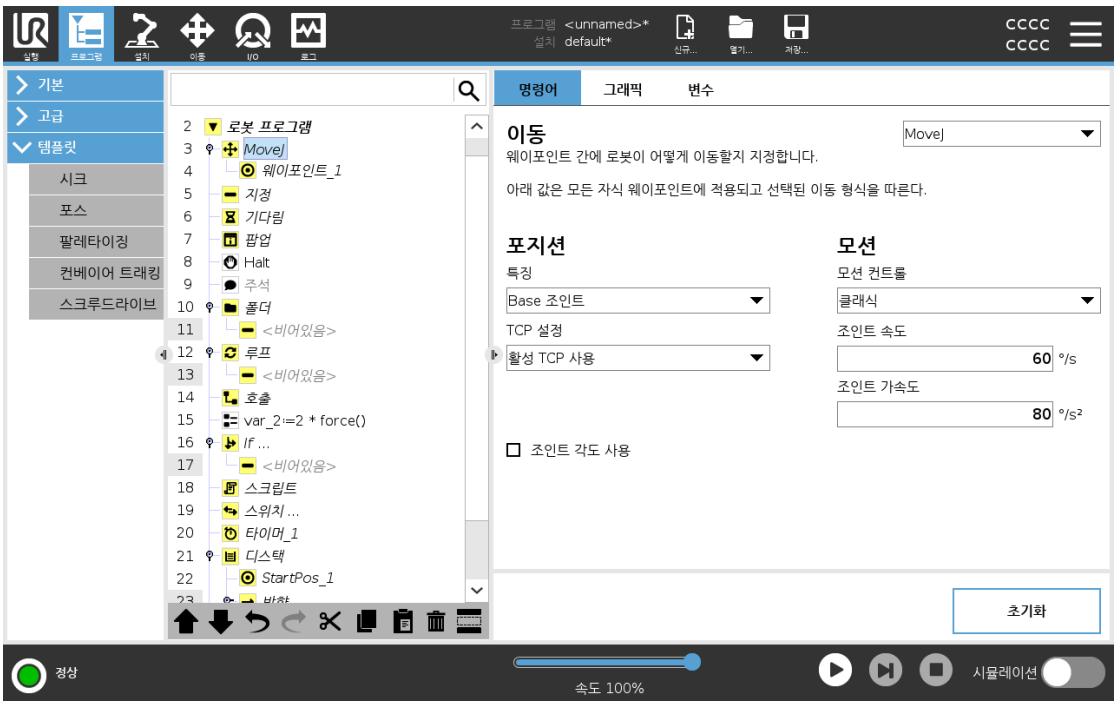
프로그램이 툴 좌표를 기억하도록 웨이포인트 사이에 특징을 사용할 수 있습니다. 이는 웨이포인트를 설정할 때 유용합니다(참조: 특징).

다음과 같은 경우에 특징을 사용할 수 있습니다.

- 특징은 상대적 웨이포인트에 영향을 주지 않습니다. 상대적 이동은 항상 **베이스** 자세를 기준으로 수행됩니다.
- 로봇 암이 변수 웨이포인트로 이동하면 툴 센터 포인트(TCP)는 선택한 특징 공간에 있는 변수의 좌표로 계산됩니다. 그러므로 다른 특징을 선택하면 변수 웨이포인트에 대한 로봇 암 이동이 변경됩니다.
- 포즈를 해당 변수에 할당하여 프로그램 실행 중에 특징의 위치를 변경할 수 있습니다.

**이동 명령의 공유 매개변수**

이동 화면의 아래 오른쪽 모서리에 있는 공유 매개변수는 로봇 암의 이전 위치부터 명령 아래의 첫 웨이포인트까지의 이동에 적용되고, 여기에서부터 다음에 오는 각 웨이포인트까지 적용됩니다.
이동 명령 설정은 이동 명령 하의 마지막 웨이포인트*에서* 출발하는 경로에 적용되지 않는다.




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

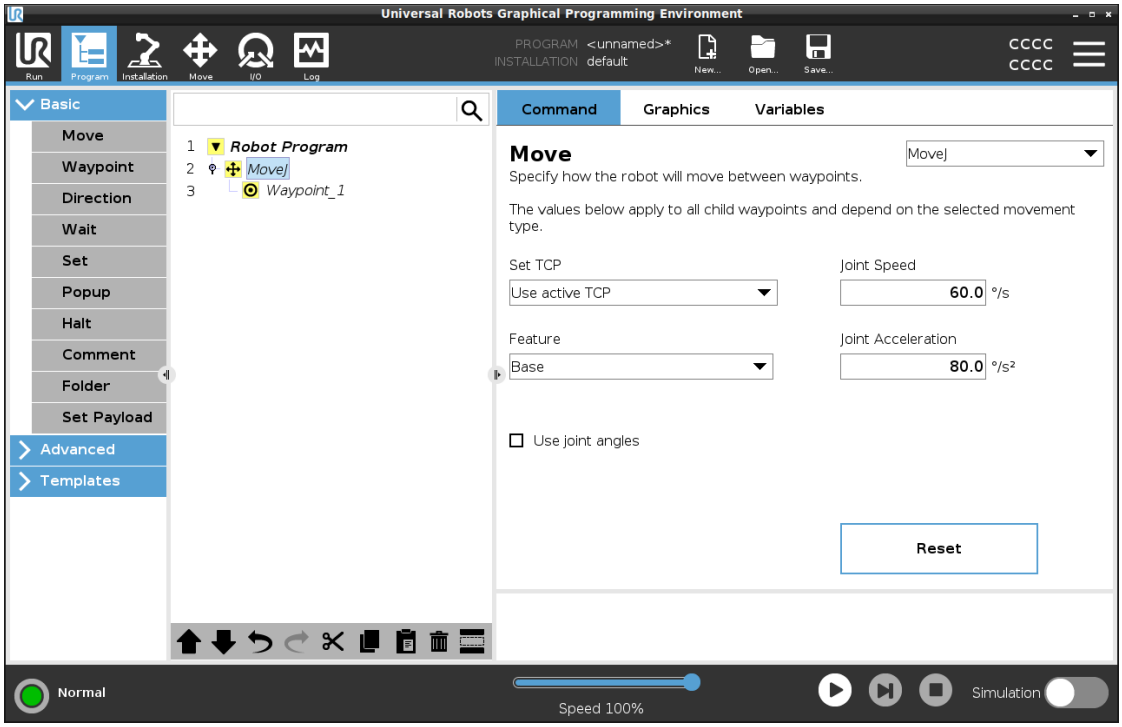
# 11.8. 기본 프로그램 노드: 웨이포인트

**설명** 웨이포인트는 로봇 프로그램의 가장 핵심적인 부분 중 하나이며, 한 번에 하나씩 이동할 위치를 로봇 암에 알려줍니다.

**웨이포인트 추가** 웨이포인트는 이동을 동반하므로, 첫 번째 웨이포인트에 대해 이동을 추가해야 합니다.

**로봇 프로그램에 웨이포인트 추가**

1. 로봇 프로그램에서, 이동을 추가하려는 위치를 선택합니다.
2. 기본에서 **이동**을 탭합니다.
   이동 노드와 함께 로봇 프로그램에 웨이포인트가 추가됩니다.

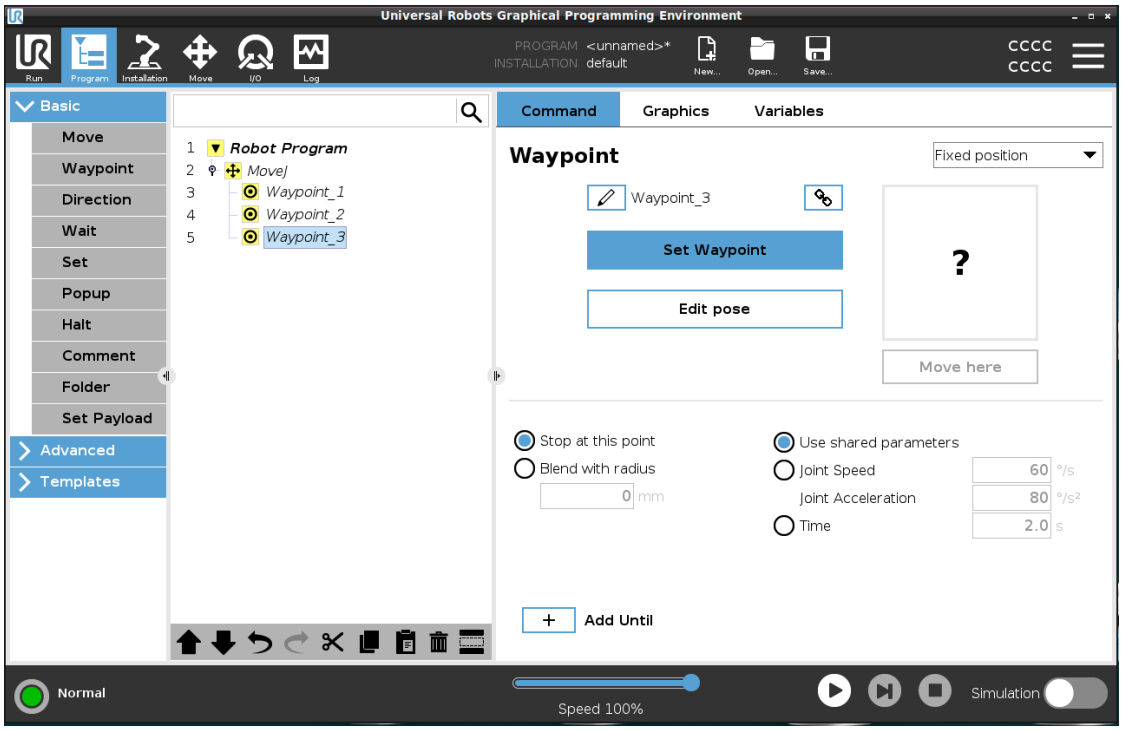



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

### 이동 또는 웨이포인트에 웨이포인트 더 추가

1. 로봇 프로그램에서 이동 노드 또는 웨이포인트 노드를 선택합니다.
2. 기본에서 **웨이포인트**를 탭합니다.

   이동 노드에 추가적인 웨이포인트가 추가됩니다. 이 웨이포인트는 이동 명령의 일부입니다.




추가적인 웨이포인트는 사용자가 로봇 프로그램에서 선택한 웨이포인트 아래에 추가됩니다.

### 세부 사항

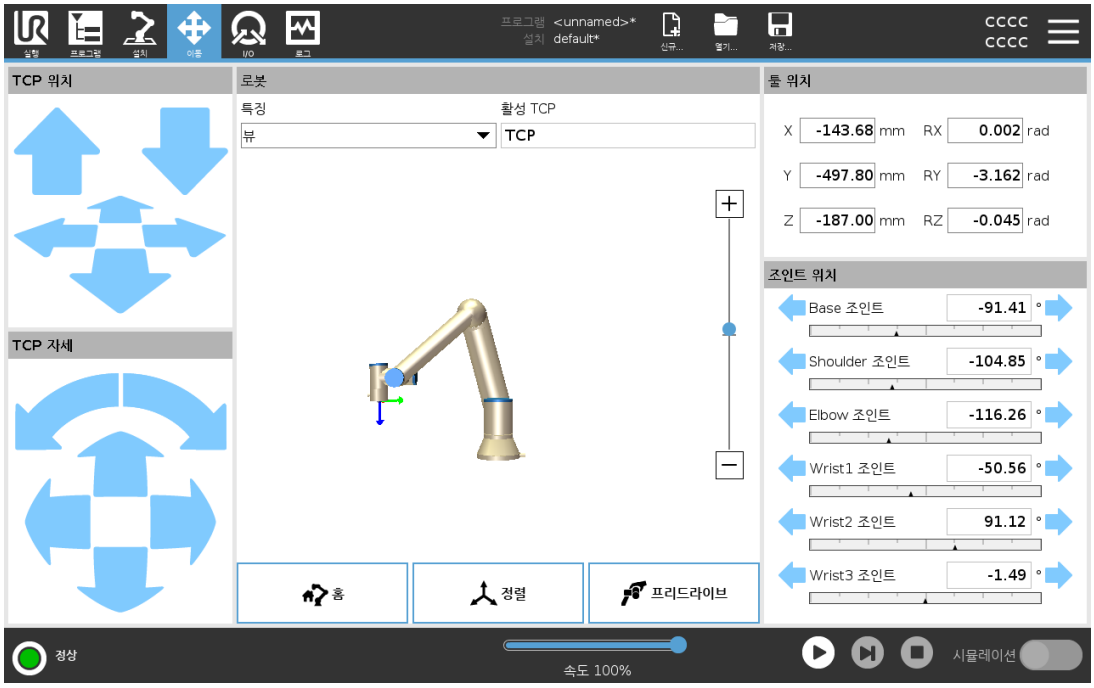
웨이포인트를 사용한다는 것은 이동 명령에서 기능과 TCP 간에 티칭된 관계를 적용한다는 것입니다. 해당 특징과 TCP 간의 관계는 현재 선택된 특징이 적용되어, 원하는 TCP 위치를 얻습니다. 로봇은 현재 활성 TCP가 원하는 TCP 위치에 도달할 수 있도록 암을 배치하는 방법을 계산합니다.

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

# 11.9. 이동 탭 사용

**설명**

이동 탭 화면을 사용하여 로봇 툴을 좌표 이동/회전하거나 로봇 조인트를 개별적으로 이동하여 로봇 암을 직접 이동(조그)합니다.




**이동 툴 화살표를 사용하려면**

**이동 툴** 화살표를 길게 눌러서 로봇 암을 해당 방향으로 이동합니다.

- **좌표 이동 화살표**(위)는 표시된 방향으로 툴 플랜지를 이동합니다.
- **회전 화살표**(아래)는 툴의 자세를 표시된 방향으로 바꿉니다. 회전 포인트는 툴 센터 포인트(TCP)입니다. 즉, 툴의 특성 포인트를 제공하는 로봇 암 끝 부분의 포인트입니다. TCP는 작은 파란색 공으로 표시됩니다.

**로봇**

TCP의 현재 위치가 안전 플레인 또는 트리거 플레인에 가까이 오거나, 로봇 툴의 자세가 툴 자세 경계 제한 근처로 오면, 대략적인 경계 제한을 3D로 표현하여 보여줍니다. 프로그램 실행 중에 경계 제한 시각화는 비활성화됩니다.

안전 플레인은 노란색과 검은색으로 표시되며, 화살표는 플레인의 어느 쪽에 로봇 TCP를 배치할 수 있는지를 나타냅니다.

트리거 플레인은 파란색과 녹색으로 표시되고, 플레인의 측면을 나타내는 화살표가 있습니다. 여기에서 **정상** 모드 제한이 활성화되어 있습니다.

툴 자세 경계 제한은 원뿔 및 로봇 툴의 현재 자세를 나타내는 벡터와 함께 표시된다. 원뿔의 내부는 툴 자세(벡터)에 허용되는 영역을 나타낸다.
로봇 TCP가 더 이상 한계에 근접하지 않으면 3D 표현이 사라집니다. TCP가 경계 한계를 위반하거나 위반에 매우 근접한 경우, 한계의 시각화가 빨간색으로 바뀝니다.

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

| | |
|---|---|
| 기능 | **특징** 아래에서, **보기**, **베이스** 또는 **또는** 특징에 상대적으로 로봇 암을 제어하는 방법을 정의할 수 있습니다. **뷰** 기능을 선택하고 **회전 화살**을 사용하여 3D 이미지 표시 각도를 변경하여 뷰를 실제 로봇 암과 맞추면, 로봇 암 제어를 위해 가장 적합한 느낌을 만들어 낼 수 있다. |
| 활성 TCP | **로봇** 필드의 **활성 TCP**에서 현재 활성인 툴 센터 포인트(TCP)의 이름이 표시된다. |
| 홈 | **홈** 버튼을 눌러 **위치로 로봇 이동** 화면에 액세스할 수 있으며, 여기에서 **자동** 버튼을 길게 눌러 설치에서 이전에 정의된 위치로 로봇을 이동할 수 있습니다. 홈 버튼의 기본 설정은 로봇 암을 똑바로 세웁니다. |
| 프리드라이브 | 화면상의 **프리드라이브** 버튼으로 로봇 암을 원하는 위치/포즈로 당길 수 있습니다. |
| 정렬 | **정렬** 버튼을 사용하면 활성 TCP의 Z축을 선택한 특징에 맞출 수 있습니다. |
| 도구 위치 | 텍스트 상자는 선택한 기능에 대한 TCP의 전체 좌표 값을 표시합니다. 명명된 여러 TCP를 구성할 수 있습니다. 또한 **포즈 편집**을 탭하여 **포즈 편집기** 화면에 액세스할 수 있습니다. |
| 관절 위치 | **관절 위치** 필드를 사용하면 개별 관절을 직접 제어할 수 있습니다. 각 조인트는 가로 막대로 정의된 −360° ~ +360° 사이의 기본 조인트 제한 범위를 따라 이동합니다. 한도에 도달하면 더 이상 관절을 이동할 수 없습니다. 조인트를 기본값과 다른 위치 범위로 구성할 수 있으며, 이 새로운 범위는 가로 막대 내부에 빨간색 영역으로 표시됩니다. |

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

**이동 탭에서 프리드라이브 사용**

**프리드라이브** 버튼은 위험 평가에 의해 허용되는 경우에만 애플리케이션에서 사용해야 합니다.

**경고**

마운팅 설정을 제대로 구성하지 않으면 **프리드라이브** 버튼을 사용할 때 원치 않는 로봇 암 움직임이 발생할 수 있습니다.

- 프리드라이브를 사용하기 전에 페이로드 설정 및 로봇 마운팅 설정을 제대로 지정해야 합니다.
- **프리드라이브**가 사용 중인 경우, 모든 작업자는 로봇 암이 닿지 않는 곳에 있어야 합니다.

**경고**

설치 설정을 제대로 구성하지 않으면 페이로드 오류로 인해 **프리드라이브** 중에 로봇 암이 떨어질 위험이 높아질 수 있습니다.

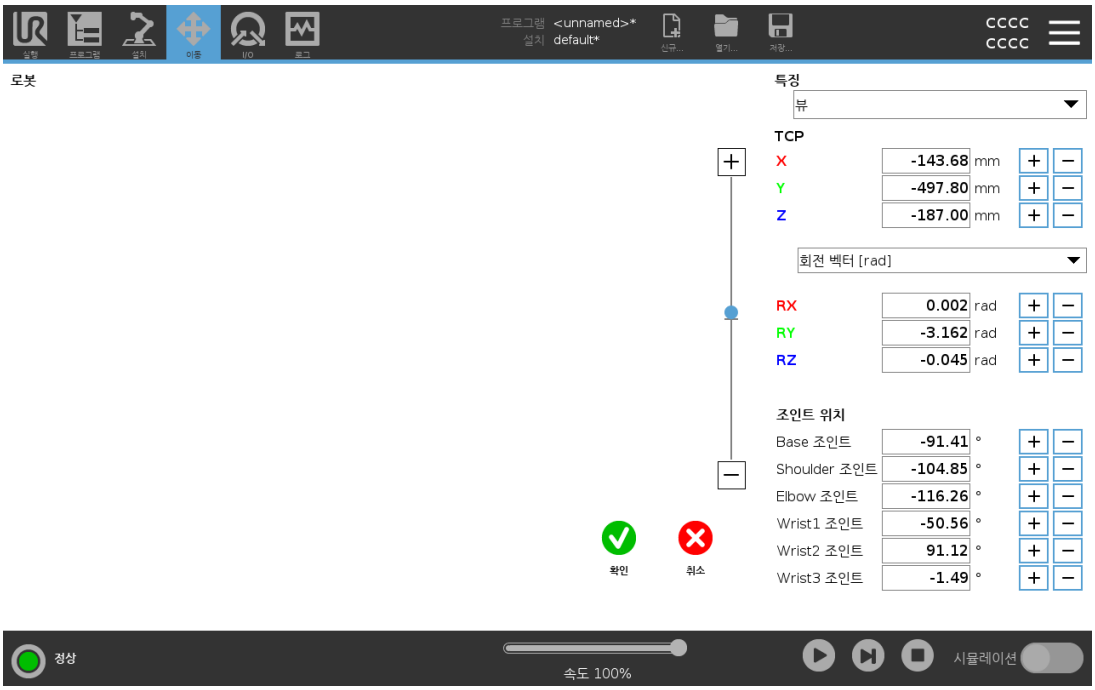
- 설치 설정이 올바른지 확인합니다(예: 로봇 마운팅 각도, 페이로드 질량 및 페이로드 무게중심 오프셋). 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 로드합니다.
- 프로그램과 함께 설치 파일을 저장하고 로드합니다.

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

# 11.10. 포즈 편집기

**설명**

**Pose Editor** 화면에 액세스하면 대상 관절 위치 또는 TCP에 대한 대상 포즈 (위치 및 방향)를 정확하게 구성할 수 있습니다. 참고: 이 화면은 **오프라인**이고 로봇 암을 직접 제어하지 않습니다.



**로봇**

3D 이미지는 현재 로봇 팔 위치를 보여줍니다. **그림자**는 화면의 지정된 값으로 제어되는 로봇 암 목표 위치를 보여준다. 돋보기 아이콘을 눌러서 확대/축소하거나 손가락을 옆으로 끌어서 뷰를 바꿀 수 있습니다.
로봇 TCP의 지정된 목표 위치가 안전 또는 트리거 플레인에 가까이 오거나, 로봇 툴의 자세가 툴 자세 경계 제한 근처로 오면, 대략적인 경계 제한을 3D로 표현하여 보여줍니다. 안전 플레인은 노란색과 검은색으로 시각화하며, 작은 화살표가 플레인 수직선을 표현한다. 이는 로봇 TCP 위치를 지정할 수 있는 플레인의 면을 나타낸다. 트리거 플레인은 파란색 및 녹색으로 표시되고, 플레인의 측면을 가리키는 작은 화살표가 있는데, 이는 **정상** 모드 제한이 활성화된 위치입니다. 툴 자세 경계 제한은 원뿔 및 로봇 툴의 현재 자세를 나타내는 벡터와 함께 표시된다. 원뿔의 내부는 툴 자세(벡터)에 허용되는 영역을 나타낸다. 대상 로봇 TCP가 더 이상 한계에 근접하지 않으면 3D 표현이 사라집니다. 대상 TCP가 경계 한계를 위반하거나 위반에 매우 근접한 경우, 한계의 시각화가 빨간색으로 바뀝니다.

**기능 및 도구 위치**

선택한 기능의 활성 TCP 및 좌표 값이 표시됩니다. **X**, **Y**, **Z** 좌표는 도구 위치를 지정합니다. **RX**, **RY**, **RZ** 좌표는 방향을 지정합니다. 명명된 여러 TCP 구성에 대한 자세한 내용은 다음을 참조하십시오.
**RX**, **RY** 및 **RZ** 상자 위의 드롭다운 메뉴를 사용하여 방향 표시 유형을 선택합니다.

- **회전 벡터 [rad]** 자세는 *회전 벡터*로 주어집니다. 축의 길이는 라디안으로 회전하는 각이고, 벡터 자체가 축이 회전할 기준을 제시한다. 기본 설정입니다.
- **회전 벡터 [°]** 방위는 *회전 벡터*로서 주어지며, 여기서 벡터의 길이는 도 단위로 회전될 각도이다.
- **RPY [rad]** *Roll*, *pitch* and *yaw* (*RPY*) angles, where the angles are in radians. RPY 회전 행렬 (X, Y', Z"회전) 은
  $R_{rpy}(\gamma, \beta, \alpha) = Rz(\alpha) \cdot Ry(\beta) \cdot Rx(\gamma)$
- **RPY [°]** *Roll*, *pitch* and *yaw* (*RPY*) angles, where angles are in degrees.

값을 눌러 좌표를 수정할 수 있습니다. 상자의 오른쪽에 있는 **+** 또는 **-** 버튼을 눌러 현재 값에서 금액을 더하거나 뺄 수도 있습니다. 또는 버튼을 길게 눌러 값을 직접 증가/감소시킬 수 있습니다.

**공동 포지션**

개별 관절 위치는 직접 지정됩니다. 각 조인트 포지션은 조인트 리밋 범위가 -360° - +360°일 수 있습니다. 다음과 같이 조인트 포지션을 구성할 수 있습니다.

- 값을 편집하려면 조인트 위치를 누르십시오.
- 상자 오른쪽의 **+** 또는 **-** 버튼을 눌러 현재 값에 금액을 더하거나 뺍니다.
- 버튼을 길게 누르면 값을 직접 늘리거나 줄일 수 있습니다.

**확인 버튼**

**이동** 화면에서 이 화면을 활성화하면, **확인** 버튼을 탭하여 **이동** 화면으로 돌아갈 수 있습니다. 로봇 팔이 지정된 대상으로 이동합니다. 마지막으로 지정한 값이 툴 좌표인 경우 이동 형식 **MoveL**을 사용하여 로봇 암이 목표 위치로 이동하거나, 조인트 위치가 마지막으로 지정된 경우 이동 형식 **MoveJ**를 사용합니다.

**취소 버튼**

**Cancel** 버튼은 모든 변경 사항을 취소하는 화면을 종료합니다.

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

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

# 12. 사이버 보안 위협 평가

## 12.1. 일반 사이버 보안

**설명**

Universal Robots 로봇을 네트워크에 연결하면 사이버 보안 위험이 발생할 수 있습니다. 이러한 위험은 자격을 갖춘 담당자 및
로봇의 사이버 보안을 보호하기 위한 구체적 조치를 통해 완화될 수 있습니다.
사이버 보안 조치를 구현하려면 사이버 보안 위협 평가를 수행해야 합니다.
목적은 다음과 같습니다.

- 위협 식별
- 신뢰 영역 및 도관 정의
- 애플리케이션의 각 구성 요소에 대한 요구 사항을 지정합니다

**경고**

사이버 보안 위험 평가를 수행하지 않으면 로봇이 위험에 처할 수 있습니다.

- 사이버보안 위험 평가는 통합자 또는 권한과 자격을 갖춘 담당자가 수행해야 합니다.

**알림**

권한과 자격을 갖춘 담당자만이 구체적 사이버 보안 조치의 필요성 판단과 필요한 사이버 보안 조치 제공을 담당해야 합니다.

## 12.2. 사이버 보안 요구 사항

**설명**

네트워크를 구성하고 로봇을 보호하려면 사이버 보안을 위한 위협 조치를 구현해야 합니다.
네트워크 구성을 시작하기 전에 모든 요구 사항을 준수한 다음 로봇 설정이 안전한지 확인하십시오.

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

**사이버 보안**

- 운영 담당자는 UR 로봇에 사용되는 일반적인 사이버 보안 원칙과 고급 기술을 면밀히 이해해야 합니다.
- 승인된 담당자만 로봇에 물리적으로 접근할 수 있도록 물리적 보안 조치를 구현해야 합니다.
- 모든 액세스 포인트에 대한 적절한 제어가 이루어져야 합니다. 예: 도어 잠금장치, 배지 시스템, 일반적인 물리적 접근 제어.



**경고**

제대로 보호되지 않는 네트워크에 로봇을 연결하면 보안 및 안전 위험을 초래할 수 있습니다.

- 신뢰할 수 있고 제대로 보호되는 네트워크에만 로봇을 연결합니다.

**네트워크 구성 요구사항**

- 신뢰할 수 있는 장치만 로컬 네트워크에 연결해야 합니다.
- 인접한 네트워크에서 로봇으로의 인바운드 연결이 없어야 합니다.
- 로봇에서 나가는 연결은 특정 포트, 프로토콜 및 주소의 가장 작은 관련 세트를 허용하도록 제한됩니다.
- 신뢰할 수 있는 파트너의 URCap 및 매직 스크립트만 사용할 수 있으며, 신뢰성과 무결성을 확인한 후에만 사용할 수 있습니다.

**로봇 설정 보안 요구사항**

- 기본 비밀번호를 새로운 강력한 비밀번호로 변경합니다.
- 활발히 사용하지 않는 경우 "매직 파일"을 비활성화합니다(PolyScope 5).
- 필요하지 않은 경우 SSH 액세스를 비활성화합니다. 비밀번호 기반 인증보다 키 기반 인증을 선호합니다.
- 로봇 방화벽을 가장 제한적인 사용 가능 설정으로 지정하고, 사용하지 않는 모든 인터페이스 및 서비스를 비활성화하고, 포트를 닫고, IP 주소를 제한합니다.
-

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

# 12.3. 사이버 보안 강화 가이드라인

**설명**

PolyScope에는 네트워크 연결을 안전하게 유지하기 위한 많은 기능이 포함되어 있지만, 다음 가이드라인에 따라 보안을 강화할 수 있습니다.

- 로봇을 네트워크에 연결하기 전에 항상 기본 비밀번호를 강력한 비밀번호로 변경합니다.

  **알림**

  잊어버리거나 분실한 비밀번호는 검색하거나 재설정할 수 없습니다.

  - 모든 비밀번호를 안전하게 저장합니다.

- 기본 제공 설정을 사용하여 로봇에 대한 네트워크 액세스를 최대한 제한하십시오.
- 일부 통신 인터페이스에는 통신을 인증하고 암호화하는 방법이 없습니다. 이로 인해 보안 위험이 발생합니다. 사이버 보안 위협 평가에 따라 적절한 완화 조치를 고려하십시오.
- 연결이 신뢰 영역 경계를 넘는 경우 다른 장치에서 로봇 인터페이스에 액세스하려면 SSH 터널링(로컬 포트 전달)을 사용해야 합니다.
- 로봇에서 민감한 데이터를 제거한 후에 로봇을 폐기하십시오. URCaps 및 프로그램 폴더의 데이터에 특히 주의를 기울이십시오.
  - 매우 민감한 데이터를 안전하게 제거하려면 SD 카드를 안전하게 지우거나 파기하십시오.

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

# 13. 통신 네트워크

**필드버스** 필드버스 옵션을 사용하여, PolyScope에서 허용하는 실시간 분산 제어에 사용되는 산업용 컴퓨터 네트워크 프로토콜 모음을 정의하고 구성할 수 있습니다.

- 모드버스
- Ethernet/IP
- 프로피넷
- PROFIsafe
- UR Connect

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

# 13.1. 모드버스

**설명** 여기서 MODBUS 클라이언트 (마스터) 신호를 설정할 수 있습니다. 지정된 IP 주소의 MODBUS 서버 (또는 슬레이브) 에 대한 연결은 입출력 신호 (레지스터 또는 디지털) 로 생성할 수 있습니다. 각 신호에는 고유한 이름이 있으므로 프로그램에서 사용할 수 있습니다.




**새로 고침** 이 버튼을 눌러 모든 MODBUS 연결을 새로 고칩니다. 새로 고침하면 모든 모드 버스 장치가 분리되고 다시 연결됩니다. 모든 통계가 지워집니다.

**유닛 추가** 새 MODBUS 장치를 추가하려면 이 버튼을 누르십시오.

**단위 삭제** 이 버튼을 눌러 MODBUS 장치와 해당 장치의 모든 신호를 삭제합니다.

**단위 IP 설정** 여기에 MODBUS 장치의 IP 주소가 표시됩니다. 버튼을 눌러 변경합니다.

**순차 모드** *고급 옵션 표시가 선택된 경우에만 사용 가능합니다.* 이 확인란을 선택하면 다음 요청을 보내기 전에 모드버스 클라이언트가 강제로 응답을 기다리게 합니다. 이 모드는 일부 필드버스 유닛에 필요합니다. 이 옵션을 켜면 여러 신호가 있을 때 도움이 될 수 있으며 요청 빈도가 증가하면 신호 연결이 끊어집니다.
실제 신호 주파수는 다수의 신호가 순차 모드에서 정의될 때 요청된 것보다 더 낮을 수 있다. 실제 신호 주파수는 신호 통계에서 관찰될 수 있습니다. 실제 신호 주파수가 **주파수** 드롭다운 목록에서 선택한 값의 절반보다 작으면 신호 표시기가 노란색으로 바뀝니다.

**신호 추가** 이 버튼을 눌러 해당 MODBUS 장치에 신호를 추가하십시오.

**신호 삭제** 이 버튼을 눌러 해당 MODBUS 장치에서 MODBUS 신호를 삭제합니다.

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

**신호 형식 설정** 이 드롭다운 메뉴를 사용하여 신호 유형을 선택합니다.
사용 가능한 유형은 다음과 같습니다.

| | |
|---|---|
| *디지털 입력* | 디지털 입력 (코일)은 신호의 주소 필드에 지정된 코일의 MODBUS 장치에서 읽는 1비트 수량입니다. 함수 코드 0x02 (이산 입력 읽기)가 사용됩니다. |
| *디지털 출력* | 디지털 출력 (코일)은 높거나 낮음으로 설정할 수 있는 1비트 수량입니다. 사용자가 이 출력 값을 설정하기 전에 원격 MODBUS 장치에서 값을 읽습니다. 즉, 함수 코드 0x01 (Read Coils) 이 사용됩니다. 로봇 프로그램에 의해 출력이 설정되었거나 **SET 신호 값** 버튼을 누르면 함수 코드 0x05 (Write Single Coil) 가 사용됩니다. |
| *입력 등록* | 레지스터 입력은 주소 필드에 지정된 주소에서 읽은 16비트 수량입니다. 함수 코드 0x04 (Read Input Registers) 가 사용됩니다. |
| *출력 등록* | 레지스터 출력은 사용자가 설정할 수 있는 16비트 수량입니다. 레지스터의 값이 설정되기 전에, 레지스터의 값은 원격 MODBUS 장치에서 판독됩니다. 즉, 함수 코드 0x03 (읽기 홀딩 레지스터) 이 사용됩니다. 로봇 프로그램에 의해 또는 **세트 신호 값** 필드에 신호 값을 지정하여 출력을 설정한 경우 기능 코드 0x06 (단일 레지스터 쓰기)을 사용하여 원격 MODBUS 장치의 값을 설정합니다. |

**신호 주소 설정** 이 필드는 원격 MODBUS 서버의 주소를 보여줍니다. 화면상의 키패드를 사용하여 다른 주소를 선택합니다. 유효한 주소는 원격 MODBUS 장치의 제조업체 및 구성에 따라 다릅니다.

**신호 이름 설정** 사용자는 화면 키보드를 사용하여 신호에 이름을 지정할 수 있습니다. 이 이름은 신호가 프로그램에서 사용될 때 사용됩니다.

**신호 값** 여기서, 신호의 전류값이 나타난다. 레지스터 신호의 경우, 값은 부호 없는 정수로 표현됩니다. 출력 신호의 경우 버튼을 사용하여 원하는 신호 값을 설정할 수 있습니다. 다시 말하지만, 레지스터 출력을 위해 유닛에 쓸 값은 부호 없는 정수로 제공되어야 합니다.

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

**신호 연결 상태** 이 아이콘은 신호를 올바르게 읽고 쓸 수 있는지 (녹색), 또는 장치가 예기치 않게 응답하거나 연결할 수 없는 경우 (회색) 를 나타냅니다. MODBUS 예외 응답이 수신되면 응답 코드가 표시됩니다. MODBUS-TCP 예외 응답은 다음과 같습니다.

| | |
|---|---|
| *E1* | 잘못된 함수 (0x01) 쿼리에 수신된 함수 코드는 서버 (또는 슬레이브) 에 허용되는 작업이 아닙니다. |
| *E2* | 잘못된 데이터 주소 (0x02) 쿼리에 수신된 함수 코드가 서버 (또는 슬레이브) 에 허용되는 작업이 아닙니다. 입력된 신호 주소가 원격 MODBUS 서버의 설정과 일치하는지 확인하십시오. |
| *E3* | ILLEGAL DATA VALUE (0x03) 쿼리 데이터 필드에 있는 값은 서버(또는 슬레이브)에 대한 허용되는 값이 아니므로, 입력한 신호 값이 원격 MODBUS 서버에서 지정된 주소에서 유효한지 확인합니다. |
| *E4* | 슬레이브 장치 오류 (0x04) 서버 (또는 슬레이브) 가 요청된 작업을 수행하려고 시도하는 동안 복구할 수 없는 오류가 발생했습니다. |
| *E5* | 확인 (0x05) 원격 MODBUS 장치로 전송된 프로그래밍 명령과 함께 특수 사용. |
| *E6* | 슬레이브 장치 사용 중 (0x06) 원격 MODBUS 장치로 전송된 프로그래밍 명령과 함께 전문적으로 사용하므로 슬레이브 (서버) 가 지금 응답할 수 없습니다. |

**고급 옵션 표시** 이 확인란은 각 신호에 대한 고급 옵션을 표시하거나 숨깁니다.

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

**고급 옵션**

| | |
|---|---|
| *업데이트 빈도* | 이 메뉴는 신호의 업데이트 빈도를 변경하는 데 사용할 수 있습니다. 이는 신호 값을 읽거나 쓰기 위해 요청이 원격 MODBUS 장치로 전송되는 빈도를 의미합니다. 주파수가 0으로 설정되면, MODBUS 요청이 *modbus_get_signal_status*, *modbus_set_output_register* 및 *modbus_set_output_signal* 스크립트 함수를 사용하여 요구 시 개시됩니다. |
| *슬레이브 주소* | 이 텍스트 필드는 특정 신호에 해당하는 요청에 대한 특정 슬레이브 주소를 설정하는 데 사용할 수 있습니다. 값은 모두 포함 된 0-255 범위에 있어야하며 기본값은 255입니다. 이 값을 변경하는 경우, 슬레이브 주소를 변경할 때 기능을 확인하려면 원격 MODBUS 장치의 설명서를 참조하는 것이 좋습니다. |
| *재연결 횟수* | TCP 연결이 닫혔다가 다시 연결된 횟수입니다. |
| *연결 상태* | TCP 연결 상태. |
| *응답 시간 [ms]* | Modbus 요청이 전송되고 응답이 수신된 시간 - 통신이 활성화된 경우에만 업데이트됩니다. |
| *Modbus 패킷 오류* | 오류가 포함된 수신된 패킷 수 (예: 유효하지 않은 길이, 누락된 데이터, TCP 소켓 오류). |
| *시간 초과* | 응답을 받지 못한 모드버스 요청 수. |
| *요청 실패* | 유효하지 않은 소켓 상태로 인해 전송할 수 없는 패킷 수입니다. |
| *실제 주파수* | 클라이언트 (마스터) 신호 상태 업데이트의 평균 주파수. 이 값은 신호가 서버 (또는 슬레이브) 로부터 응답을 수신할 때마다 다시 계산됩니다. |

모든 카운터는 최대 65535까지 계산한 다음 다시 0으로 줄 바꿈합니다.

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

# 13.2. 이더넷/IP

**설명** EtherNet/IP 은 산업용 EtherNet/IP 스캐너 장치에 로봇을 연결할 수 있는 네트워크 프로토콜입니다.
연결이 활성화된 경우 프로그램이 EtherNet/IP 스캐너 장치 연결을 끊을 때 발생하는 작업을 선택할 수 있습니다.
이러한 조치는 다음과 같습니다.

| | |
|---|---|
| *없음* | PolyScope는 EtherNet/IP 연결 손실을 무시하며 프로그램은 계속 실행됩니다. |
| *일시 중지* | PolyScope는 현재 프로그램을 일시 중지합니다. 프로그램이 중지된 위치에서 다시 시작됩니다. |
| *중지* | PolyScope가 현재 프로그램을 중지합니다. |

# 13.3. 프로피넷

**설명**

PROFINET 네트워크 프로토콜은 로봇과 산업용 PROFINET IO 컨트롤러 연결을 활성화 또는 비활성화합니다.
연결이 활성화된 경우 프로그램이 PROFINET IO-Controller 연결을 끊을 때 발생하는 작업을 선택할 수 있습니다.
이러한 조치는 다음과 같습니다.

| | |
|---|---|
| *없음* | PolyScope는 PROFINET 연결 손실을 무시하며 프로그램은 계속 실행됩니다. |
| *일시 중지* | PolyScope는 현재 프로그램을 일시 중지합니다. 프로그램이 중지된 위치에서 다시 시작됩니다. |
| *중지* | PolyScope가 현재 프로그램을 중지합니다. |

PROFINET 엔지니어링 툴(예: TIA 포털)이 DCP Flash 신호를 로봇의 PROFINET 또는 PROFIsafe 장치에 방출하는 경우, PolyScope에 팝업이 표시됩니다.

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

# 13.4. PROFIsafe

**설명**

PROFIsafe 네트워크 프로토콜(버전 2.6.1로 구현)을 통해 로봇은 ISO 13849, Cat 3 PLd 요구 사항에 따라 안전 PLC와 통신할 수 있습니다. 로봇은 안전 상태 정보를 안전 PLC로 전송한 후, 정보를 수신하여 감소가 되거나 비상 정지 등의 안전 관련 기능을 트리거합니다.
PROFIsafe 인터페이스는 와이어를 로봇 컨트롤 박스의 안전 IO 핀에 연결하는 안전한 네트워크 기반 대안을 제공합니다.
PROFIsafe는 활성화 라이선스가 있는 로봇에서만 사용할 수 있습니다. 라이선스는 가까운 영업 대리점에 문의하면 얻을 수 있습니다. 라이선스를 얻은 후에는 myUR에서 다운로드할 수 있습니다.
로봇 등록 및 라이선스 활성화에 대한 정보는 로봇 등록 및 URCap 라이선스 파일을 참조하십시오.

**고급 옵션**

안전 PLC에서 받은 제어 메시지에는 아래 표의 정보가 포함되어 있습니다.

| 신호 | 설명 |
|---|---|
| 시스템별 비상 정지 | 시스템 비상 정지 (e-stop) 를 주장합니다. |
| 세이프가드 정지 | 세이프가드 스톱을 어설션합니다. |
| 세이프가드 정지 재설정 | 세이프가드 스톱 입력이 사전에 지워지면 세이프가드 스톱 상태 (자동 모드에서 로우 투 하이 전환 시) 를 재설정합니다. |
| 세이프가드 스톱 오토 | 로봇이 자동 모드에서 작동하는 경우 안전 정지를 어시스트합니다.<br>세이프가드 STOP AUTO는 3PE (3-Position Enabling ) 장치가 구성된 경우에만 사용해야 합니다. 3PE 장치가 구성되지 않은 경우, 세이프가드 STOP AUTO는 일반 세이프가드 STOP 입력으로 작동합니다. |
| 세이프가드 정지 자동 재설정 | 세이프가드 스톱 자동 입력이 사전에 지워지면 세이프가드 스톱 자동 상태 (자동 모드일 때 로우 투 하이 전환 시) 를 재설정합니다. |
| 감소 | 감소 안전 제한을 활성화합니다. |
| 작동 모드 | 수동 또는 자동 작동 모드를 활성화합니다. 안전 구성 "PROFIsafe를 통한 작동 모드 선택" 이 비활성화된 경우, 이 필드는 PROFIsafe 제어 메시지에서 생략되어야 합니다. |

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

**고급 옵션** 안전 PLC로 전송된 상태 메시지에는 아래 표의 정보가 포함되어 있습니다.

| 신호 | 설명 |
|---|---|
| 멈춰, 고양이야. 0 | 로봇이 카테고리 0의 안전 정지를 수행 중이거나 완료했습니다. 암과 모터에 대한 전원을 즉시 제거하여 하드 정지를 수행합니다. |
| 멈춰, 고양이야. 1 | 로봇이 카테고리 1의 안전 정지를 수행 중이거나 완료했습니다. 제어 정지 후 브레이크가 작동된 상태에서 모터가 전원 끄기 상태로 유지됩니다. |
| 멈춰, 고양이야. 2 | 로봇이 카테고리 2의 안전 정지를 수행 중이거나 완료했습니다. 제어 정지 후 모터가 전원 켜짐 상태로 유지됩니다. |
| 위반 | 안전 시스템이 현재 정의된 안전 제한을 준수하지 못하여 로봇이 정지되었습니다. |
| 오류 | 안전 시스템의 예기치 않은 예외적인 오류로 인해 로봇이 정지됩니다. |
| 시스템별 비상 정지 | 다음 조건 중 하나로 인해 로봇이 정지됩니다.<br>• pROFIsafe를 통해 연결된 안전 PLC가 시스템 레벨 e-stop을 주장했습니다.<br>• 컨트롤 박스에 연결된 IMMI 모듈이 시스템 레벨 비상 정지 (e-stop) 를 주장했습니다.<br>• 제어 박스의 시스템 e-stop 구성 가능한 안전 입력에 연결된 장치가 시스템 레벨 e-stop을 주장했습니다. |
| E-stop by robot | 다음 조건 중 하나로 인해 로봇이 정지됩니다.<br>• 티치 펜던트의 비상 정지 버튼을 누릅니다.<br>• 컨트롤 박스의 로봇 비상 정지 구성 불가능 안전 입력에 연결된 비상 정지 버튼을 눌렀습니다. |

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

고급 옵션

| 신호 | 설명 |
|---|---|
| 세이프가드 정지 | 다음 조건 중 하나로 인해 로봇이 정지됩니다.<br>• PROFIsafe를 통해 연결된 안전 PLC가 안전 조치를 취했습니다.<br>• 컨트롤 박스의 구성 가능하지 않은 세이프가드 스톱에 연결된 장치가 세이프가드 스톱을 주장했습니다.<br>• 컨트롤 박스의 세이프가드 정지 구성 가능한 안전 입력에 연결된 장치가 세이프가드 정지를 주장했습니다.<br>신호는 세이프가드 리셋 시멘틱스를 따릅니다. 구성된 세이프가드 스톱 리셋 기능을 사용하여 이 신호를 리셋해야 합니다.<br>PROFIsafe는 세이프가드 리셋 기능의 사용을 의미합니다. |
| 세이프가드 스톱 오토 | 로봇이 자동 모드에서 작동 중이고 다음 조건 중 하나 때문에 로봇이 정지됩니다.<br>• PROFIsafe를 통해 연결된 안전 PLC가 자동 정지를 주장했습니다.<br>• 컨트롤 박스의 세이프가드 스톱 자동 구성 가능한 세이프티 입력에 연결된 장치가 세이프가드 스톱 오토를 주장했습니다.<br>신호는 세이프가드 리셋 시멘틱스를 따릅니다. 구성된 세이프가드 스톱 리셋 기능을 사용하여 이 신호를 리셋해야 합니다.<br>PROFIsafe는 세이프가드 리셋 기능의 사용을 의미합니다 |
| 3PE 정지 | 로봇이 수동 모드에서 작동 중이고 다음 조건 중 하나 때문에 로봇이 정지됩니다.<br>• 3PE TP를 사용하고 있으며 모든 버튼이 중간 위치에 있지 않습니다.<br>• 제어 박스의 구성 가능한 안전 입력에 연결된 3-위치 활성화 장치가 3PE 정지를 주장했습니다. |
| 작동 모드 | 로봇의 현재 작동 모드 표시.<br>이 모드는 사용하지 않음(0), 자동(1) 또는 수동(2) 중 하나입니다. |
| 감소 | 감소 안전 제한이 현재 활성화 상태입니다. |

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

**고급 옵션**

| 신호 | 설명 |
|---|---|
| 활성 제한 설정됨 | 활성 안전 제한 세트.<br>보통 ( ), 감소 (1) 또는 회복 (2) 이 될 수 있습니다. |
| 로봇이 움직입니다 | 로봇이 움직입니다. 0.02 rad/s 이상의 속도로 이동하는 조인트가 있는 경우 로봇은 동작 중인 것으로 간주됩니다. |
| 안전한 홈 위치 | 로봇은 휴식 상태 (로봇이 움직이지 않음) 이며 안전 홈 위치로 정의된 위치에 있습니다. |

**PROFIsafe 구성**

PROFIsafe 구성은 안전 PLC 프로그래밍과 관련이 있지만 최소한의 로봇 설정이 필요합니다.

1. 로봇을 안전 규정을 준수하는 PLC에 액세스하는 신뢰할 수 있는 네트워크에 연결합니다.
2. PolyScope의 헤더에서 **설치**을 누릅니다.
3. 안전 을 누르고 **PROFIsafe** 을 선택한 다음 필요에 따라 구성합니다.




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

**PROFIsafe 활성화**

1. 로봇 안전 비밀번호를 입력하고 **잠금 해제**을 누릅니다.
2. 스위치 버튼을 사용하여 PROFIsafe를 활성화합니다.
3. 해당 상자에 출발지 주소와 목적지 주소를 입력합니다.

   이러한 주소는 로봇과 안전 PLC가 서로를 식별하기 위해 사용하는 임의의 숫자입니다.
4. PROFIsafe가 로봇 작동 모드를 제어하도록 하려면 제어 작동 모드를 ON 위치로 전환할 수 있습니다.

   하나의 소스만 로봇의 작동 모드를 제어할 수 있습니다. 따라서 PROFIsafe를 통한 작동 모드 선택이 활성화되면 다른 모드 선택 소스가 비활성화됩니다.

이제 로봇이 안전 PLC와 통신하도록 설정되었습니다.
PLC가 응답하지 않거나 잘못 구성된 경우 로봇의 브레이크를 해제할 수 없습니다.

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

# 13.5. UR Connect

**설명**

URCap UR Connect에는 5.19 PolyScope 5 소프트웨어가 사전 설치되어 있습니다.
올바른 작동을 보장하기 위해 설치해야 하는 몇 가지 추가적인 필수 구성 요소가 있습니다.
자세한 내용은 URCap 설명서를 참조하십시오.
UR Connect 설치 및 사용자 가이드
제품에 대한 자세한 내용은 다음을 참조하십시오: https://www.universal-robots.com/optimization-services/ur-connect/

**UR Connect 설치**

UR Connect를 설치하려면 다음 단계를 따르십시오.

1. 설치 탭으로 이동합니다.
2. 화면 왼쪽에 있는 URCaps 탭을 누릅니다.
3. 설치를 눌러 필수 구성 요소 설치를 시작합니다.
4. 화면의 단계에 따라 수행합니다.

**UR Connect 활성화**

MyUR로 데이터를 전송하려면 UR Connect URCap을 myUR과 페어링해야 합니다.
자세한 내용은 UR Connect의 MyUR 문서를 참조하십시오.

**UR Connect URCap 업데이트**

설치 탭에서 URCaps를 찾을 수 있습니다.

1. 설치 탭으로 이동합니다.
2. 화면 왼쪽에 있는 URCaps 탭을 누릅니다.
3. 오른쪽 하단 모서리의 '업데이트 확인' 버튼을 누릅니다.
4. 이제 업데이트를 다운로드, 취소 또는 지연할 수 있습니다.
   a. 지연하거나 취소하면 새로운 버전이 있을 때만 업데이트가 새로 고쳐집니다.
5. 업데이트 단계를 따릅니다.
6. 업데이트가 완료되면 PolyScope를 다시 시작합니다.



**알림**

UR Connect가 설치되어 있지 않더라도 업데이트할 수 있습니다.

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

# 14. 위험 평가

**설명**

위험 평가는 애플리케이션에 대해 수행해야 하는 요구 사항입니다. 애플리케이션 위험 평가는 통합자의 책임입니다. 사용자가 통합자가 될 수도 있습니다.

로봇 애플리케이션의 안전은 툴/엔드 이펙터, 장애물 및 기타 기계에 따라 다르기 때문에 이 로봇은 불완비 기계입니다. 통합을 수행하는 당사자는 ISO 12100 및 ISO 10218-2를 사용하여 위험 평가를 수행해야 합니다. 기술 사양 ISO/TS 15066은 협업 애플리케이션에 대한 추가 지침을 제공할 수 있습니다. 위험 평가는 로봇 애플리케이션의 전체 수명에 대한 모든 태스크를 고려해야 하며, 다음 사항을 포함하되 이에 제한되지 않습니다.

- 로봇 애플리케이션의 설정 및 개발 중에 로봇 티칭
- 문제 해결 및 유지 보수
- 로봇 애플리케이션의 일반 작업

처음으로 로봇 애플리케이션의 전원을 켜기 **전에** 위험 평가를 수행해야 합니다. 위험 평가는 반복적인 프로세스입니다. 로봇을 물리적으로 설치한 후, 연결을 확인하고, 통합을 완료하십시오. 안전 구성 설정뿐만 아니라 추가 비상 정지의 필요성 및/또는 특정 로봇 애플리케이션에 필요한 기타 보호 수단을 결정하는 것은 위험 평가의 일부입니다.

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

**안전 구성 설정**

올바른 안전 구성 설정 파악은 로봇 애플리케이션을 개발하는 데 있어서 특히 중요한 부분입니다. 비밀번호 보호를 활성화하고 설정하여 안전 구성에 대한 무단 액세스를 방지해야 합니다.



**경고**

비밀번호 보호를 설정하지 않으면 의도적이거나 실수로 발생한 구성 설정 변경으로 인해 부상이나 사망이 초래될 수 있습니다.

- 항상 비밀번호 보호를 설정합니다.
- 변경 사항의 영향을 이해하는 작업자만 액세스하도록 비밀번호 관리용 프로그램을 설정합니다.

일부 안전 기능은 협업 로봇 애플리케이션을 위해 의도적으로 설계되었습니다. 이러한 항목은 안전 구성 설정을 통해 구성할 수 있습니다. 애플리케이션 위험 평가에서 파악된 위험을 해결하는 데 이러한 기능이 사용됩니다.

다음 설정은 로봇을 제한하므로 결과적으로 로봇 암, 엔드 이펙터 및 작업물이 사람에게 에너지를 전달하는 데 영향을 미칠 수 있습니다.

- **Force 및 파워 제한**: 로봇과 작업자 사이의 충돌이 있을 경우를 대비하여 이동 방향의 클램핑 Force와 압력을 줄이기 위해 사용합니다.
- **운동량 제한**: 로봇 속도를 줄여서 로봇과 작업자 사이의 충돌이 있을 경우 높은 과도 에너지와 충격하중을 줄이기 위해 사용합니다.
- **속도 제한**: 구성된 제한보다 속도가 낮은지 확인하는 데 사용됩니다.

다음 자세 설정은 움직임을 방지하고 사람에게 날카로운 가장자리와 돌출부가 노출되는 것을 줄이기 위해 사용됩니다.

- **조인트, 엘보우 및 툴/엔드 이펙터 위치 제한**: 특정 신체 부위와 관련된 위험을 줄이기 위해 사용됨: 머리와 목을 향한 움직임을 방지하십시오.
- **툴/엔드 이펙터 자세 제한**: 툴/엔드 이펙터와 작업 부품의 특정 영역 및 특징과 관련된 위험을 줄이기 위해 사용됨: 날카로운 가장자리를 로봇 안쪽으로 돌려 날카로운 가장자리가 오퍼레이터를 향하지 않도록 방지하십시오.

**정지 성능 위험**

일부 안전 기능은 로봇 애플리케이션을 위해 의도적으로 설계되었습니다. 이러한 기능은 안전 구성 설정을 통해 구성할 수 있습니다. 로봇 애플리케이션의 정지 성능과 관련된 위험을 해결하는 데 이러한 기능이 사용됩니다.

다음 설정은 로봇 정지 시간과 정지 거리를 제한하여, 구성된 한계에 도달하기 전에 정지가 발생하게 합니다. 두 설정 모두는 로봇의 속도에 자동으로 영향을 미쳐 제한을 초과하지 않도록 합니다.

- **정지 시간 제한**: 로봇의 정지 시간을 제한하는 데 사용됩니다.
- **정지 거리 제한**: 로봇의 정지 거리를 제한하는 데 사용됩니다.

위 설정 중 하나를 사용하는 경우에는 수동으로 수행하는 정기적 정지 성능 테스트가 필요하지 않습니다. 로봇 안전 제어는 지속적인 모니터링을 수행합니다.

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

내장된 안전 관련 기능을 사용하여 유해 사항을 합리적으로 제거하거나 위험을 충분히 완화하지 못하는 로봇 애플리케이션에서 로봇을 설치한 경우(예: 위험한 툴/엔드 이펙터 또는 위험한 프로세스 사용 시), 세이프가딩이 필요합니다.



**경고**

애플리케이션 위험 평가를 수행하지 않으면 위험이 증가할 수 있습니다.

- 예측 가능한 위험과 합리적으로 예측 가능한 오용에 대한 애플리케이션 위험 평가를 항상 수행하십시오.

  협업 애플리케이션의 경우, 위험 평가는 충돌로 인한 예측 가능한 위험 및 합리적으로 예측 가능한 오용을 포함합니다.

  위험 평가는 다음에 대해 다룹니다.

  - 손상 심각도
  - 발생 가능성
  - 위험한 상황을 피할 수 있는 가능성

**잠재적 위험**

Universal Robots은 통합자가 고려해야 하는 아래에 나열된 잠재적으로 상당히 유해한 사항을 파악합니다. 기타 심각한 유해 사항이 특정 로봇 애플리케이션과 관련될 수 있습니다.

- 툴/엔드 이펙터의 날카로운 가장자리 및 날카로운 부분, 또는 툴/엔드 이펙터 커넥터에 의한 피부 관통.
- 근처 장애물의 날카로운 가장자리 또는 날카로운 부분에 의한 피부 관통.
- 접촉으로 인한 타박상.
- 충격으로 인한 염좌 또는 골절.
- 로봇 암 또는 툴/엔드 이펙터를 고정하는 볼트가 느슨해지는 상황에 따른 결과.
- 툴/엔드 이펙터에서 떨어지거나 날아가는 물체. 예: 잘못된 그립 혹은 전원 중단으로 인해 발생.
- 여러 비상 정지 버튼으로 제어되는 사항에 대한 잘못된 이해.
- 안전 구성 매개변수의 잘못된 설정.
- 안전 구성 매개변수에 대한 무단 변경으로 인한 잘못된 설정.

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

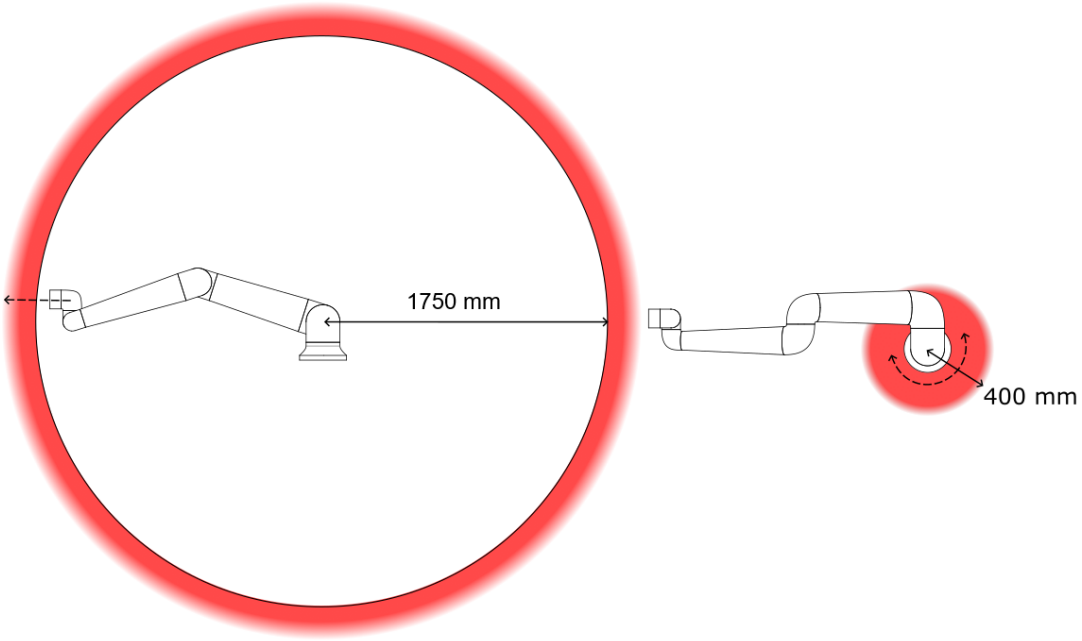
# 14.1. 끼이는 위험

**설명**

이 영역에서 장애물을 없애거나, 로봇을 다르게 배치하거나, 로봇이 작업 영역의 이 영역으로 들어가는 것을 방지하여 위험을 제거하는 안전 플레인과 조인트 제한의 조합을 사용하면 끼이는 위험을 피할 수 있습니다.

**주의**

로봇을 특정 영역에 배치하면 부상을 초래할 수 있는 끼이는 위험이 발생할 수 있습니다.




*로봇 암의 물리적 특성으로 인해 특정 작업 공간 영역에서는 집히는 위험에 주의해야 한다. 리스트 1 조인트가 로봇 베이스로부터 1750 mm 이상 거리에 있는 경우 방사형 모션을 위해 한 영역(왼쪽)이 정의됩니다. 접선 방향으로 움직이는 경우, 다른 영역(오른쪽)은 로봇 베이스로부터 400 mm 내에 있습니다.*

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

# 14.2. 정지 시간 및 정지 거리

**설명**

**조인트 0(베이스), 조인트 1(숄더)** 및 **조인트 2(엘보우)**에 제공되는 그래픽 데이터는 정지 거리 및 정지 시간에 유효합니다:

- 카테고리 0
- 카테고리 1
- 카테고리 2

**조인트 0** 테스트는 회전축이 지면에 대하여 수직인 수평 이동을 사용하여 수행되었습니다. **조인트 1**과 **조인트 2** 테스트 중에 로봇은 회전축이 지면에 대해 평행인 수직 궤도를 따라 이동했고, 로봇이 하향 이동하는 동안 정지가 완료되었습니다.
Y 축은 정지가 시작된 위치로부터 최종 위치까지의 거리입니다.

**알림**

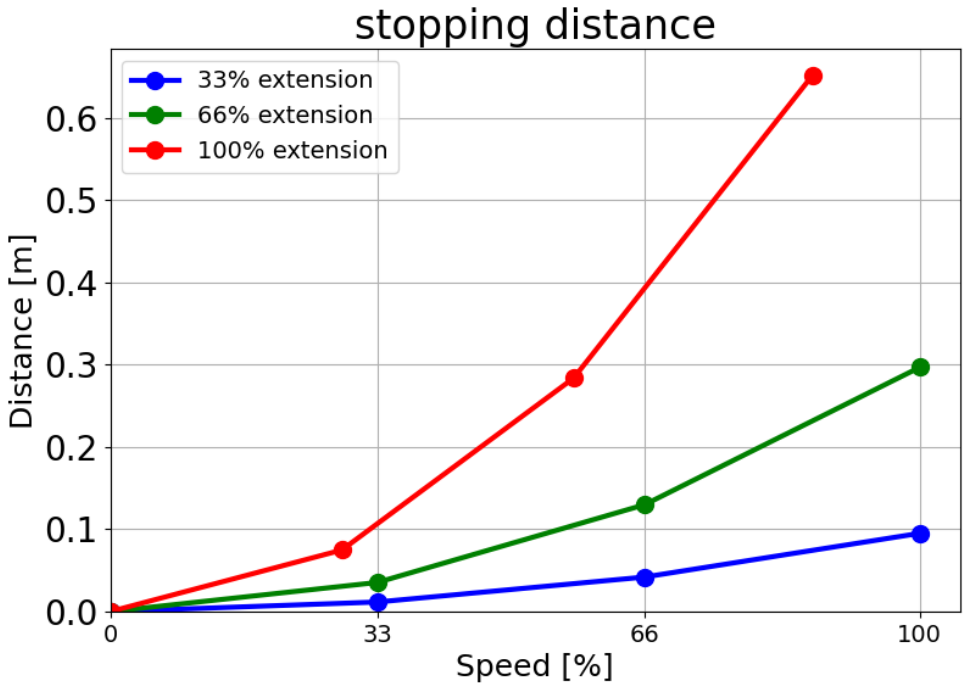
사용자 정의 안전 정격 최대 정지 시간과 거리를 설정할 수 있습니다. 사용자 정의 설정을 사용하면, 선택한 제한을 항상 준수하도록 프로그램 속도가 동적으로 조정됩니다.

**알림**

아래 플롯 중 일부는 대규모 확장 및 페이로드에서 100% 속도에 도달하지 못할 수 있습니다. 로봇에 내장된 안전 규정 준수 기능이 이와 같은 고부하 상황에서 안전한 작동을 보장하기 위해 로봇 속도를 동적으로 줄이기 때문에 이러한 경우가 발생합니다.

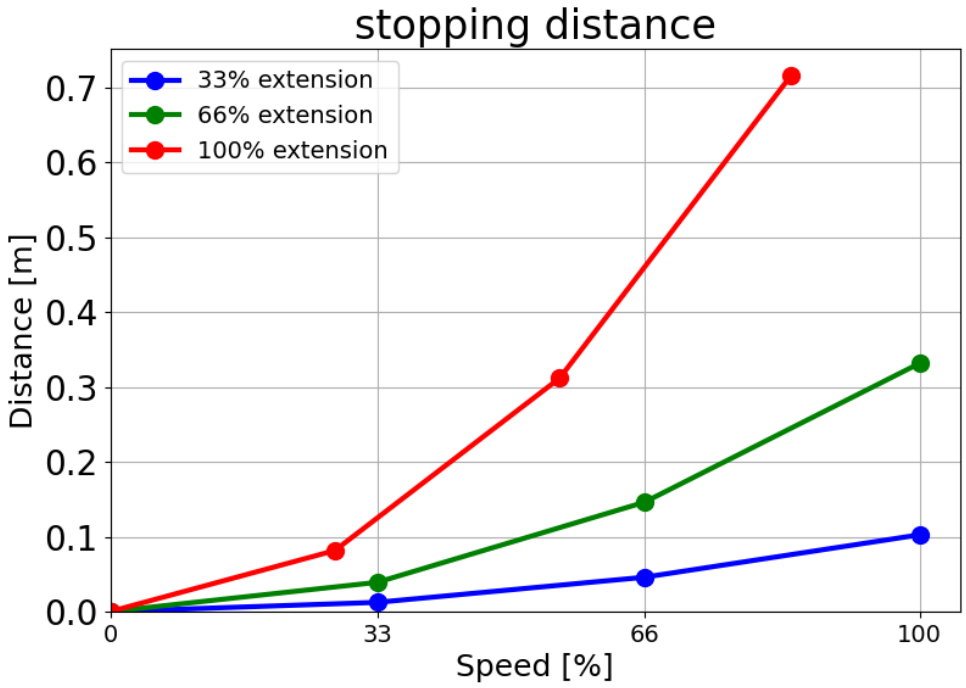
**관절 0 (베이스)**

8 kg의 33%에 대한 정지 거리(미터).

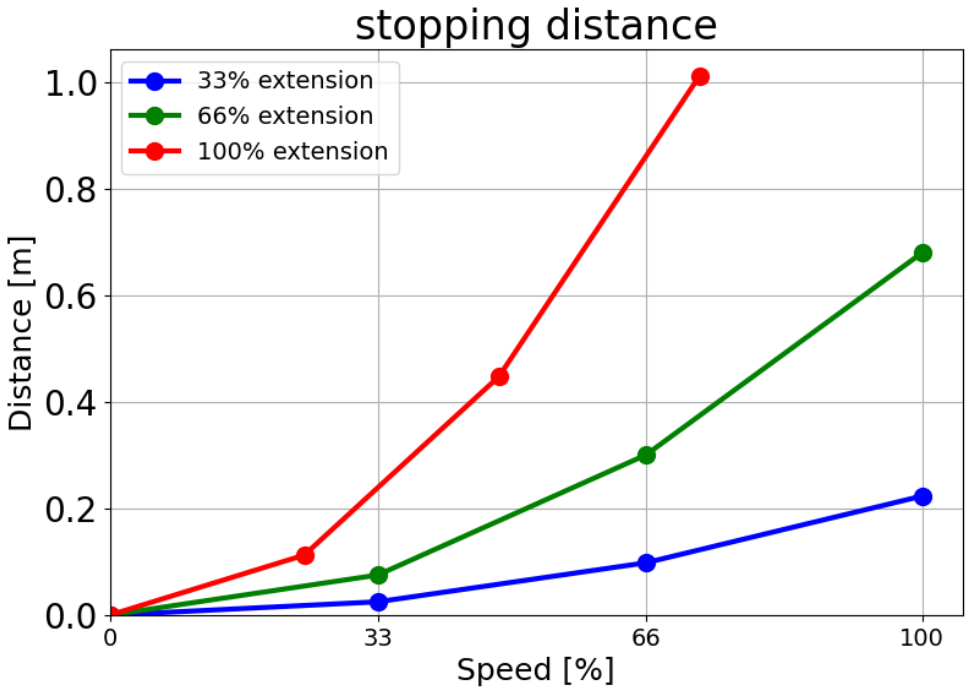



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

8 kg의 66%에 대한 정지 거리(미터).



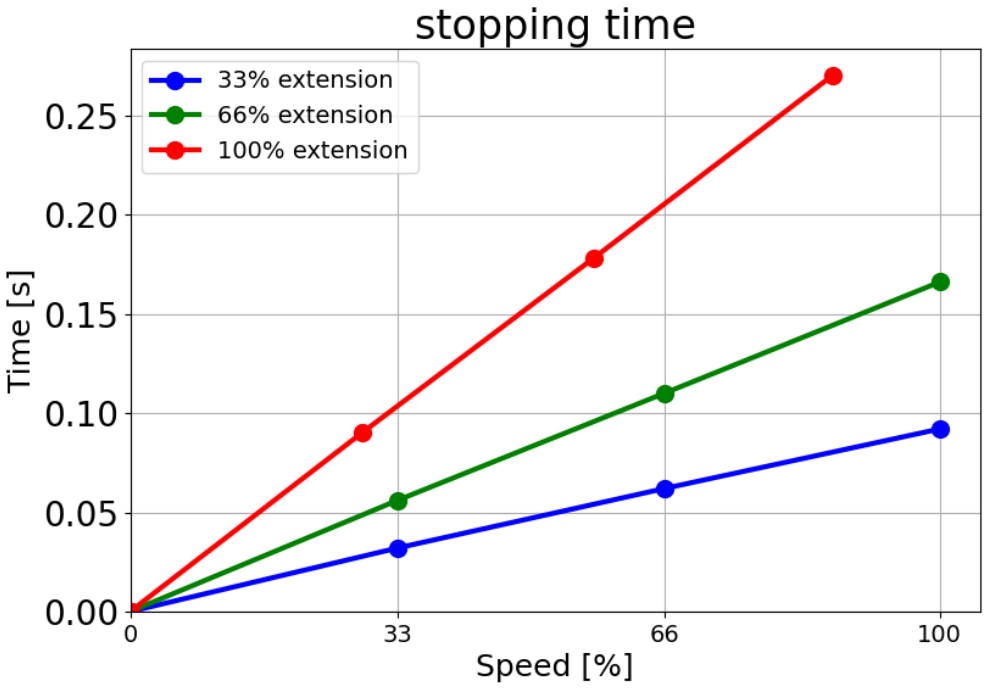

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 거리(미터)



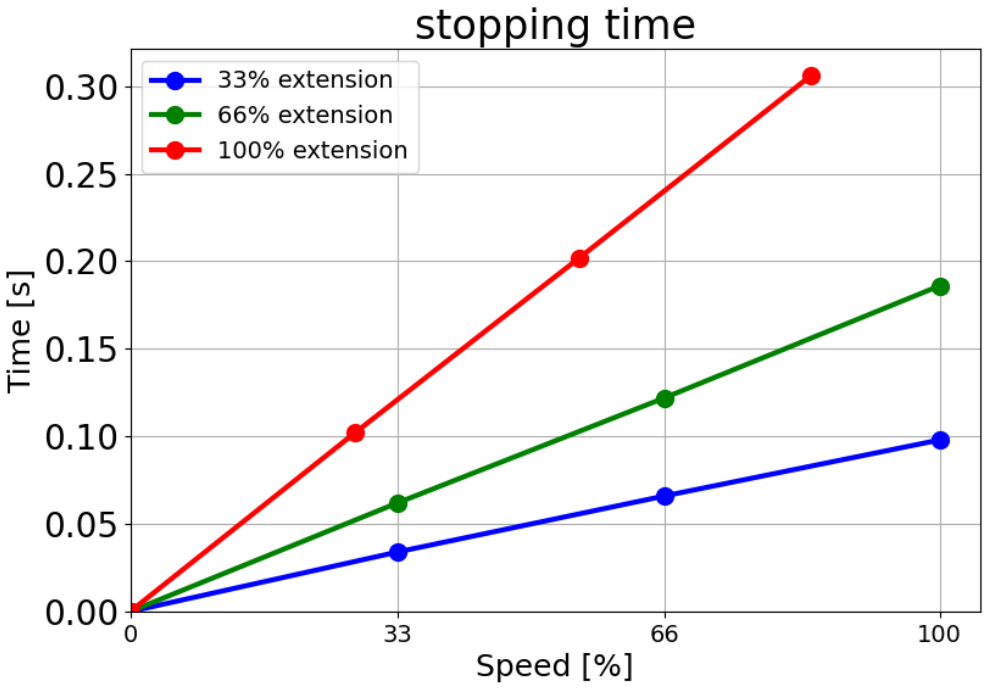

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

관절 0 (베이스)

8 kg의 33%에 대한 정지 시간(초).

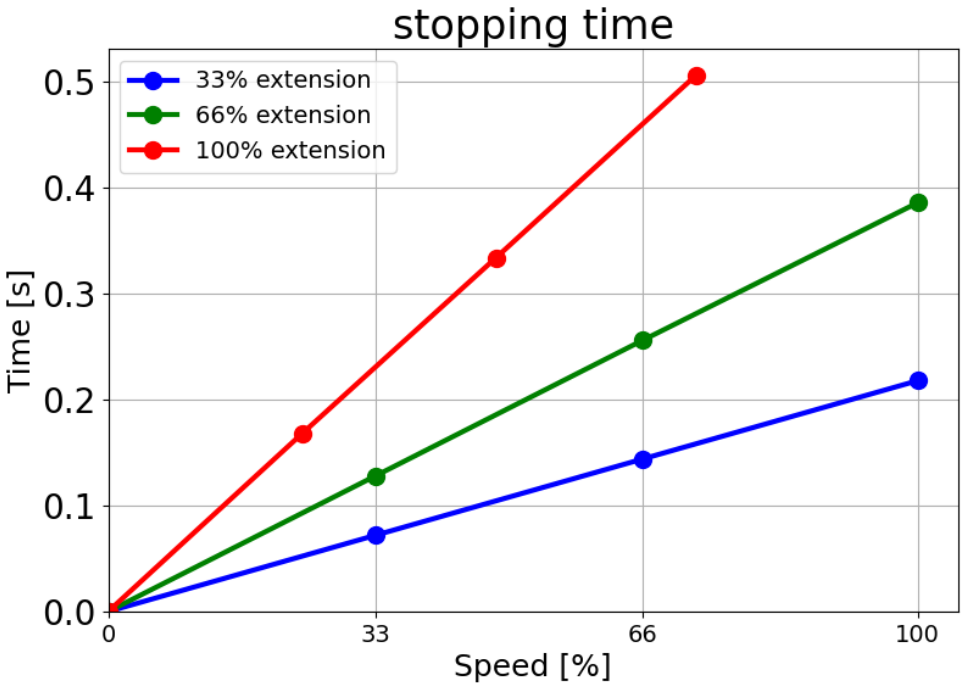



8 kg의 66%에 대한 정지 시간(초).



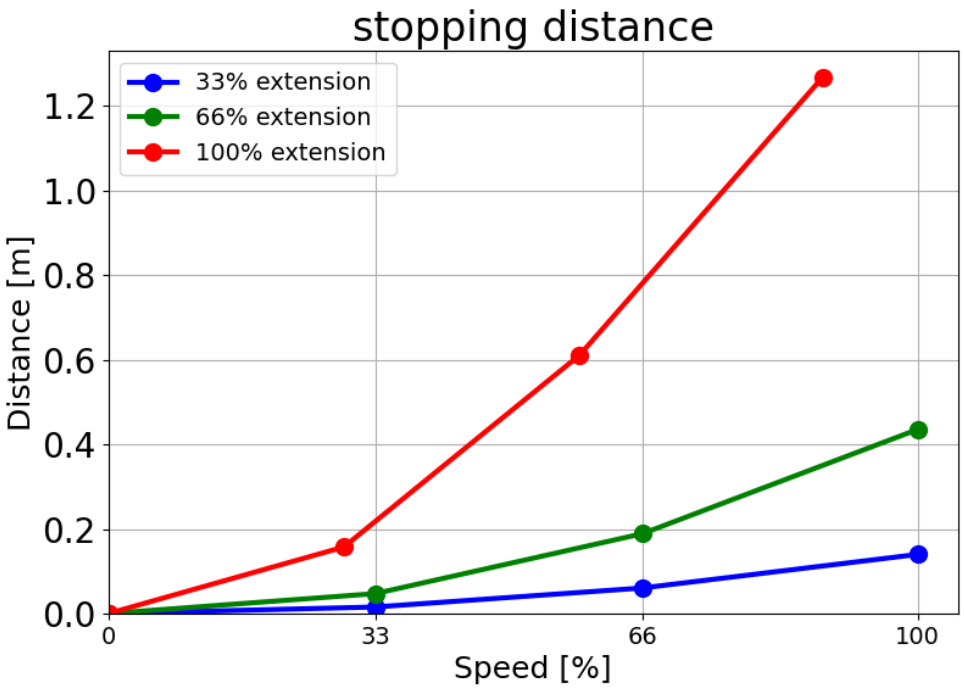

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 시간(초).



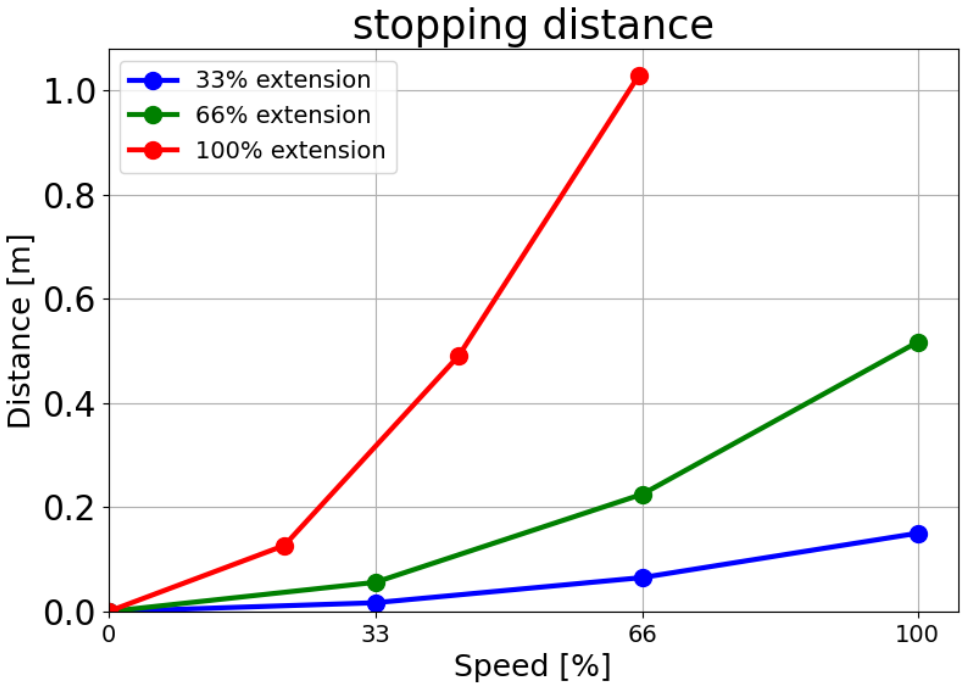

조인트 1 (숄더)

8 kg의 33%에 대한 정지 거리(미터).

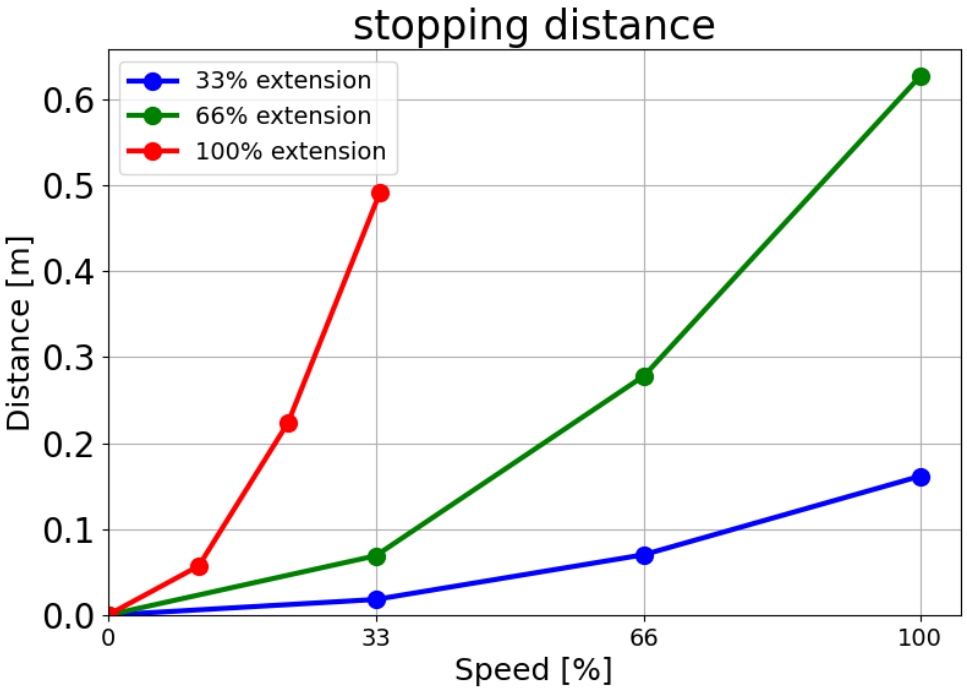



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

8 kg의 66%에 대한 정지 거리(미터)



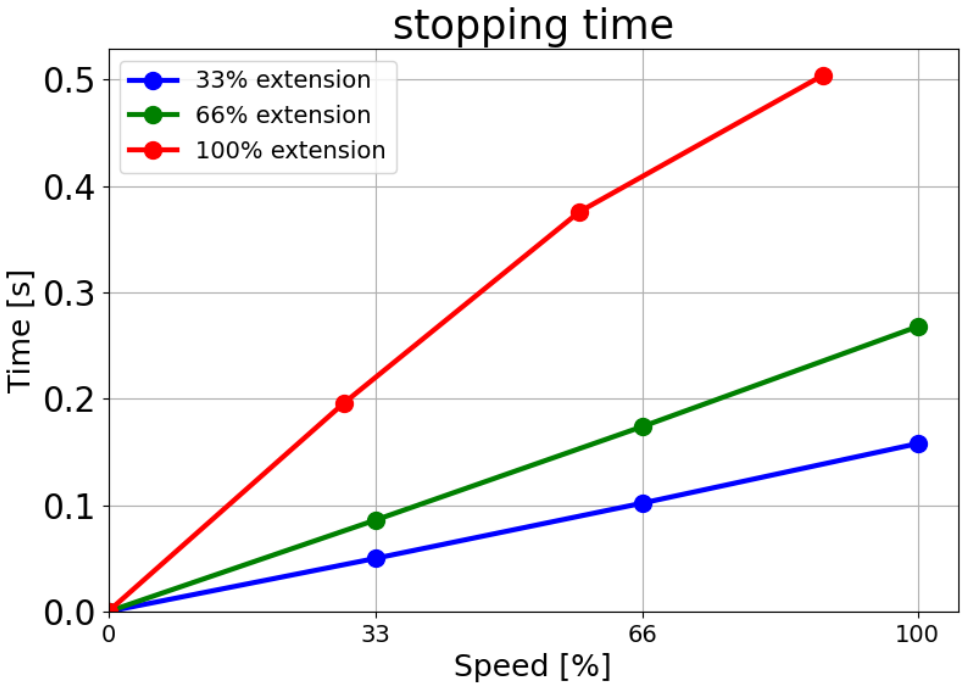

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 거리(미터)



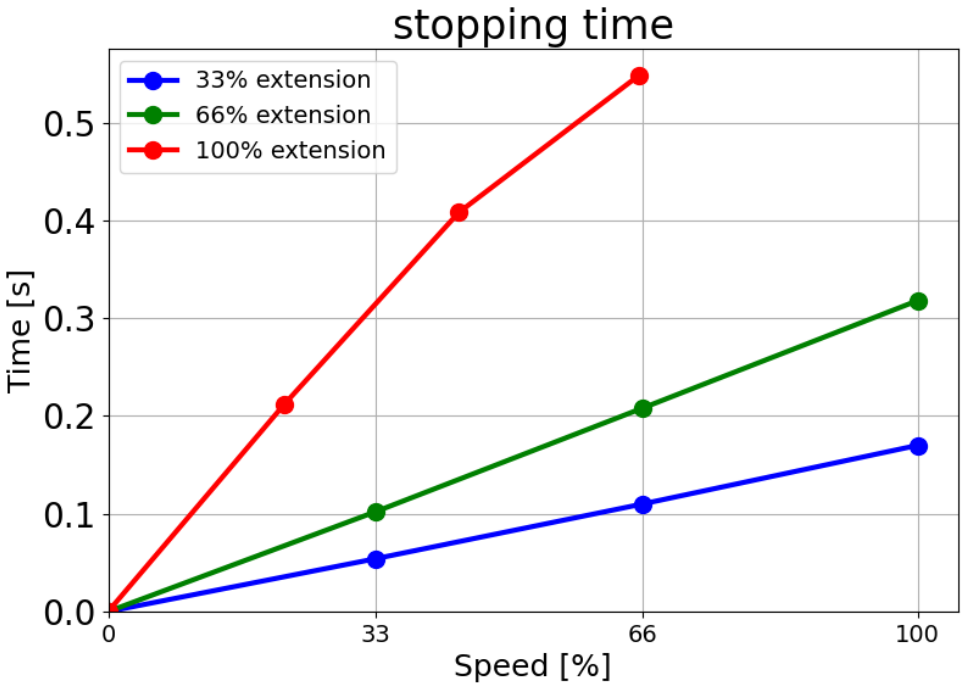

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**조인트 1 (숄더)**

8 kg의 33%에 대한 정지 시간(초)

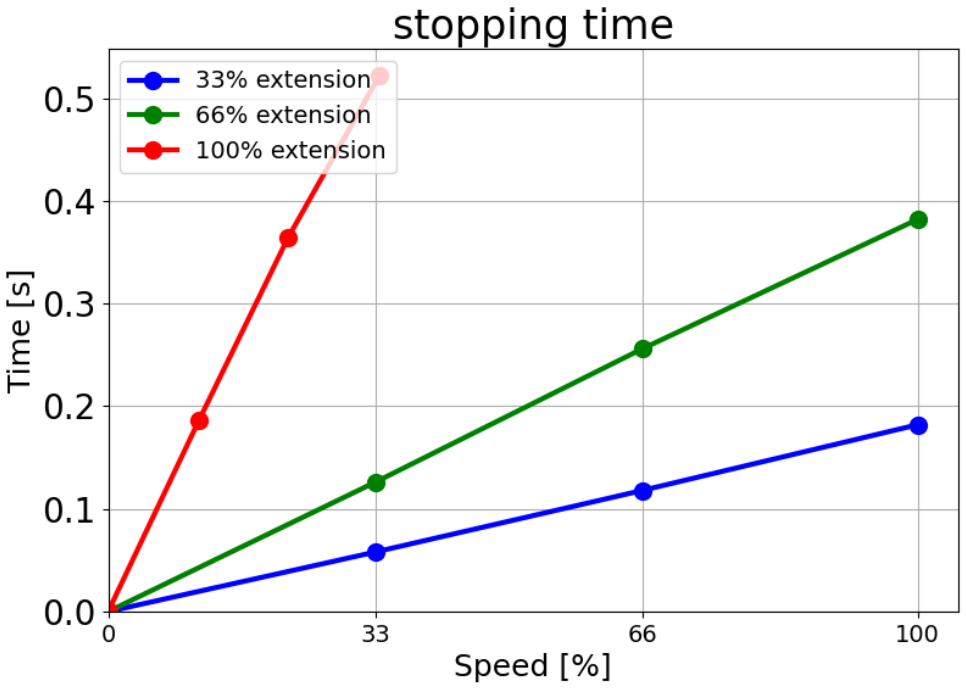



8 kg의 66%에 대한 정지 시간(초)



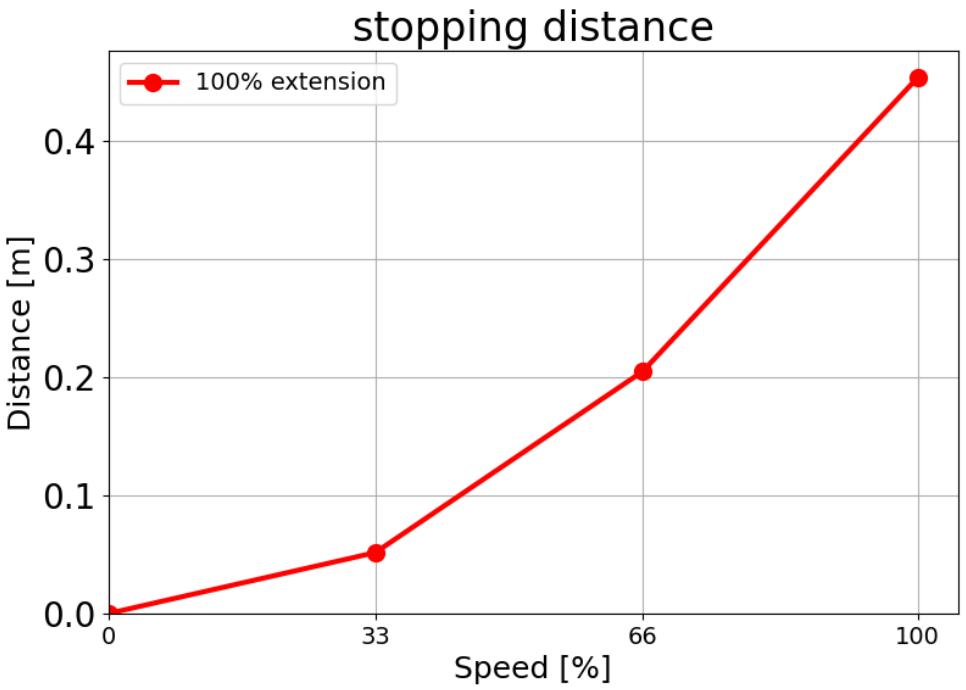

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 시간(초).



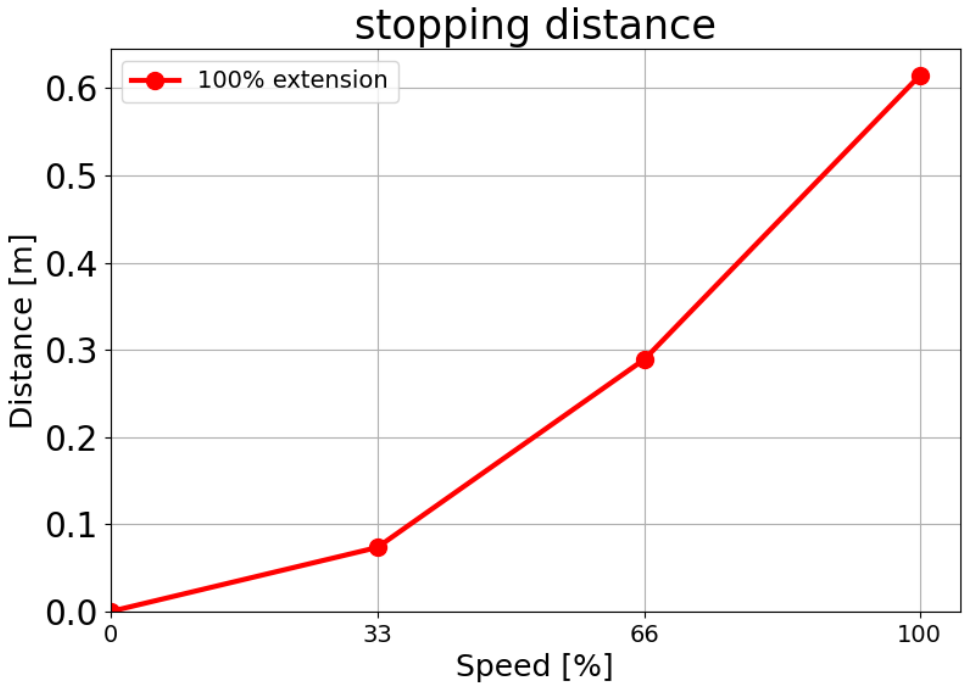

**조인트 2 (엘보우)**

8 kg의 33%에 대한 정지 거리(미터).

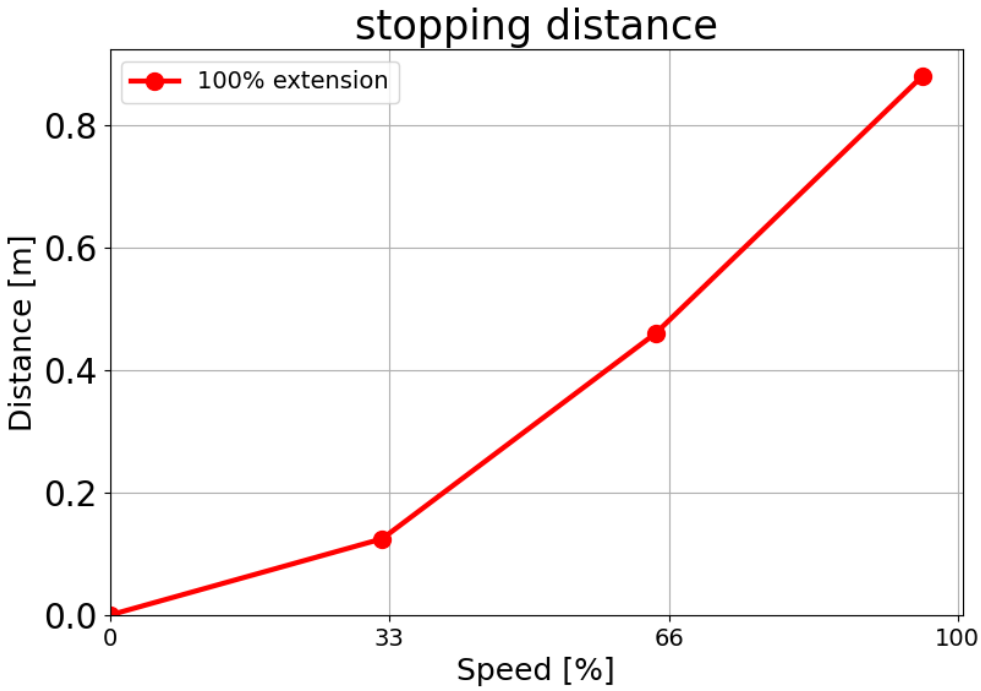



Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

8 kg의 66%에 대한 정지 거리(미터)



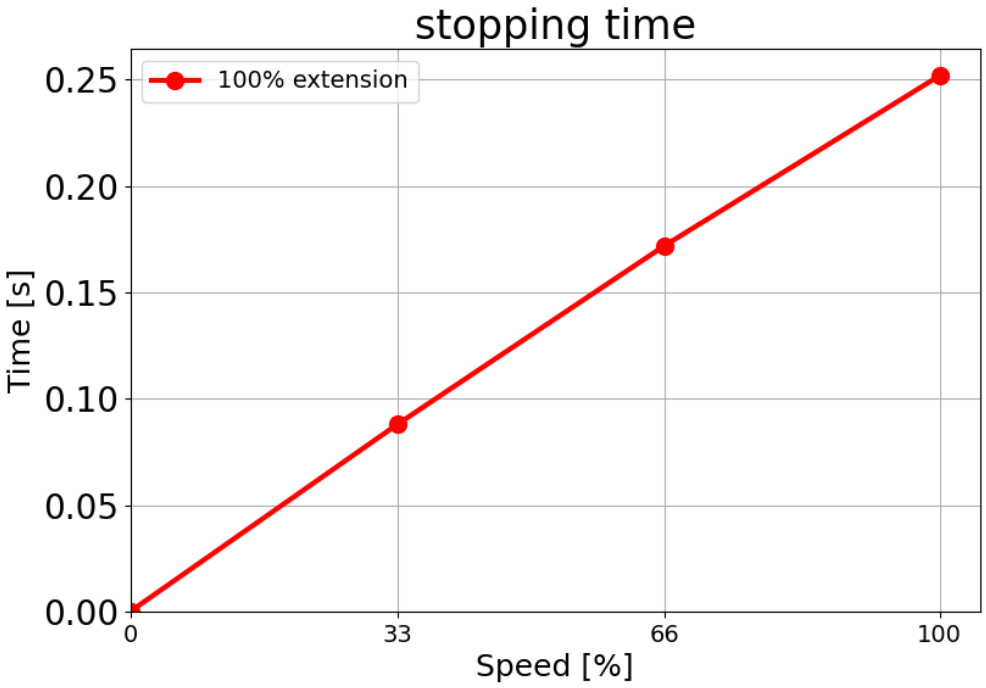

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 거리(미터)



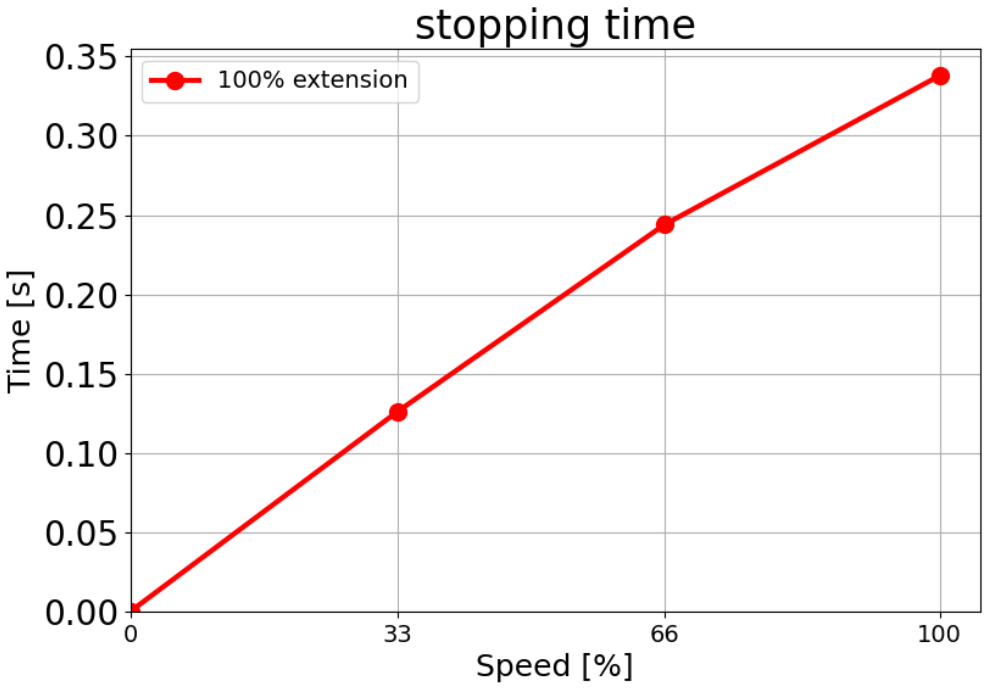

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

조인트 2
(엘보우)

8 kg의 33%에 대한 정지 시간(초)

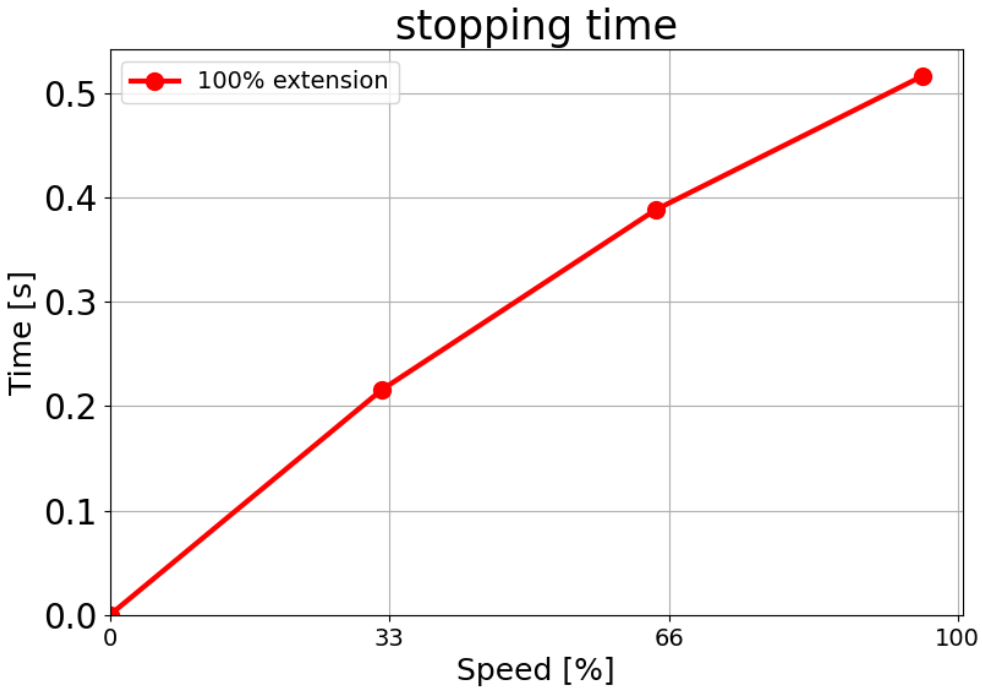



8 kg의 66%에 대한 정지 시간(초)




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

8 kg의 최대 페이로드에 대한 정지 시간(초)




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

# 15. 비상 상황

## 15.1. 비상 정지

**설명**

비상 정지 또는 E-stop은 티치 펜던트에 있는 빨간색 푸시 버튼입니다. 비상 정지 푸시 버튼을 눌러 모든 로봇 동작을 정지합니다. 비상 정지 푸시 버튼을 활성화하면 정지 카테고리 1이 발생합니다(IEC 60204-1).
비상 정지는 세이프가드가 아닙니다(ISO 12100).

비상 정지는 보조적 보호 수단이며 부상을 방지하지는 않습니다. 로봇 응용 위험 평가로 추가 비상 정지 푸시 버튼이 필요한지 결정합니다. 비상 정지 기능과 작동 장치는 ISO 13850을 준수해야 합니다.
비상 정지가 작동되면 푸시 버튼이 해당 설정에서 걸립니다. 따라서 비상 정지가 활성화될 때마다 정지가 실행된 푸시 버튼에서 수동으로 리셋해야 합니다.
비상 정지 푸시 버튼을 초기화하기 전에, E-stop이 처음 활성화된 이유를 시각적으로 확인하고 평가해야 합니다. 응용 작업의 모든 장비를 육안으로 평가해야 합니다. 문제가 해결되면 비상 정지 푸시 버튼을 리셋하십시오.

### 비상 정지 푸시 버튼을 리셋하려면

1. 푸시 버튼을 누른 상태에서 걸쇠가 풀릴 때까지 시계 방향으로 돌립니다.
   걸쇠가 풀리는 느낌이 들면 푸시 버튼이 리셋된 것입니다.
2. 상황을 확인하고 비상 정지를 재설정할지 여부를 확인합니다.
3. 비상 정지를 리셋한 후 로봇의 전원을 복원하고 작동을 재개합니다.

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

# 15.2. 구동력을 사용하지 않는 이동

**설명**

비상 상황 발생 시, 로봇에 전원을 공급할 수 없거나 원치 않는 경우, 강제 역주행을 사용하여 로봇 암을 움직일 수 있습니다.

강제 역주행을 수행하려면 로봇 암을 강하게 밀거나 당겨 조인트를 움직여야 합니다. 더 큰 로봇 암의 경우 조인트를 움직이기 위해 여러 인원이 필요할 수 있습니다.

각 조인트 브레이크에는 마찰 클러치가 있어, 높은 포스 토크 중에 이동을 가능하게 합니다. 강제 백드라이빙에는 상당한 힘이 필요하며 로봇을 움직이려면 한 명 이상이 필요할 수 있습니다.

클램핑 상황에서 두 명 이상이 강제 백드라이빙을 수행해야 합니다. 경우에 따라 두 명 이상이 로봇 암을 분해해야 합니다.

UR 로봇을 사용하는 담당자는 비상 상황에 대응할 수 있도록 교육을 받아야 합니다. 통합 시, 추가 정보가 제공되어야 합니다.

**경고**

제대로 고정되지 않은 로봇 암이 부러지거나 떨어져 부상 또는 사망을 초래할 수 있습니다.

- 비상 상황에서 로봇을 분해하지 마십시오.
- 전원을 끄기 전에 로봇 암을 받쳐주십시오.

**알림**

로봇 암을 수동으로 움직이는 것은 응급 상황과 서비스 목적으로만 사용됩니다. 로봇 암을 불필요하게 움직이면 물적 손해가 발생할 수 있습니다.

- 로봇이 원래의 물리적 위치로 돌아갈 수 있도록 조인트를 160도 이상 움직이지 마십시오.
- 필요 이상으로 조인트를 움직이지 마십시오.

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

# 15.3. 클램프 연결: 분해

**설명**

**경고**

지지되지 않은 조인트는 떨어지거나 넘어져 부상을 초래할 수 있습니다.

- 클램프를 제거할 때 조인트를 지지합니다.

**알림**

클램프를 제거할 때 조인트를 지지하지 않으면 장비가 손상될 수 있습니다.

- 다음 중 하나를 수행하여 클램프를 제거하는 동안 조인트가 떨어지는 것을 방지하십시오.
  - 빠지는 부분의 아래를 받쳐줄 수 있는 물건을 사용합니다.
  - 조인트를 수평으로 놓은 상태로 분해합니다.
  - 지지를 위해 리프팅 장비를 사용합니다.

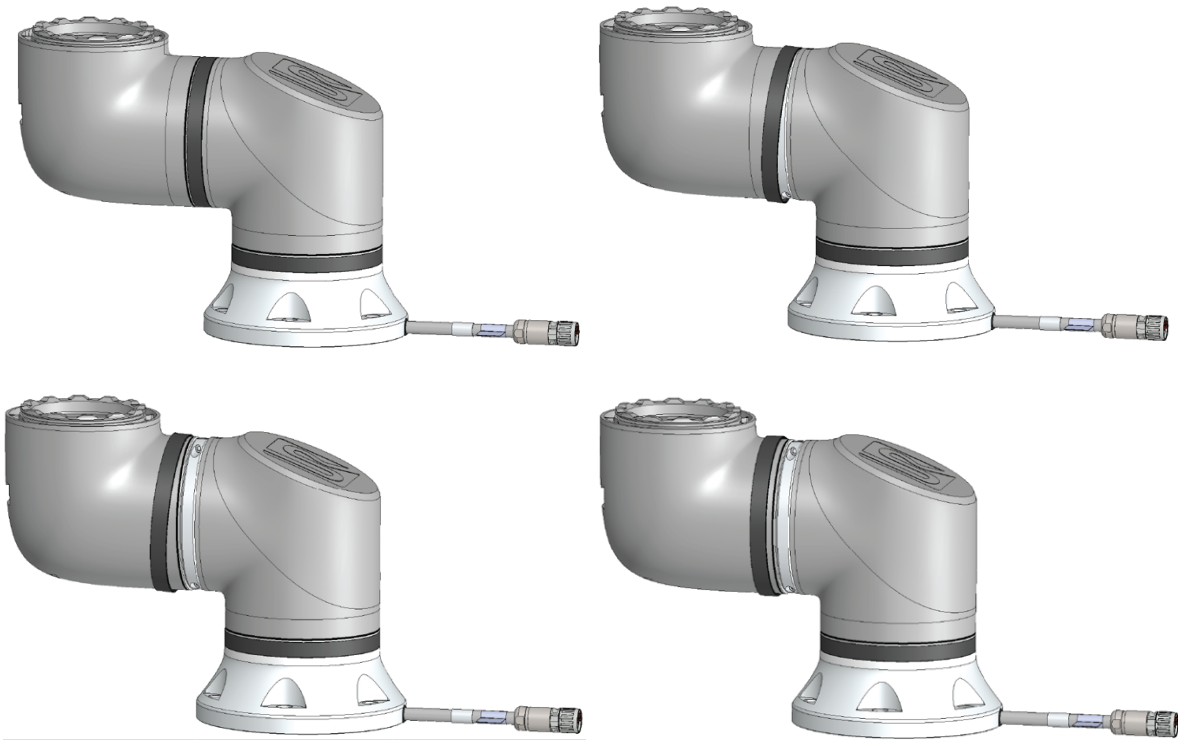
교체하기 전에 오래된 조인트를 테스트하지 않으면 자산 피해 및/또는 장비 손상이 발생할 수 있습니다.

조인트를 교체하기 전에 항상 조인트 확인 테스트를 수행하십시오. 자세한 내용은 서비스 설명서의 조인트 확인 섹션을 참조하십시오.

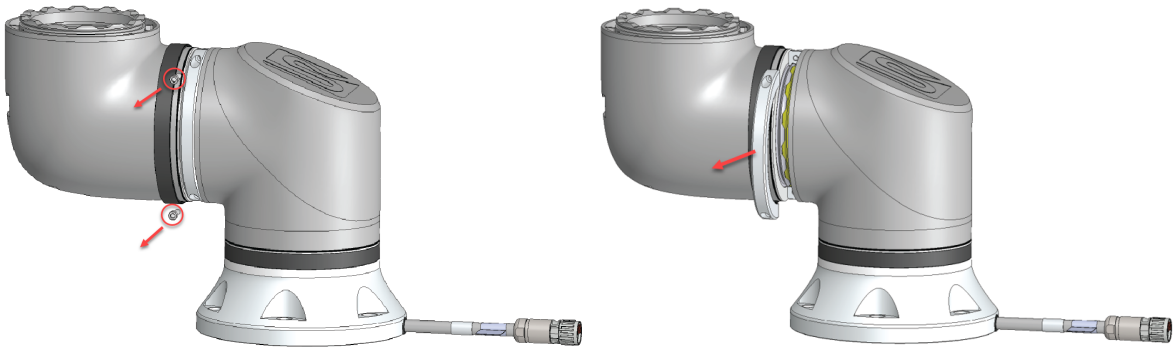
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

분해

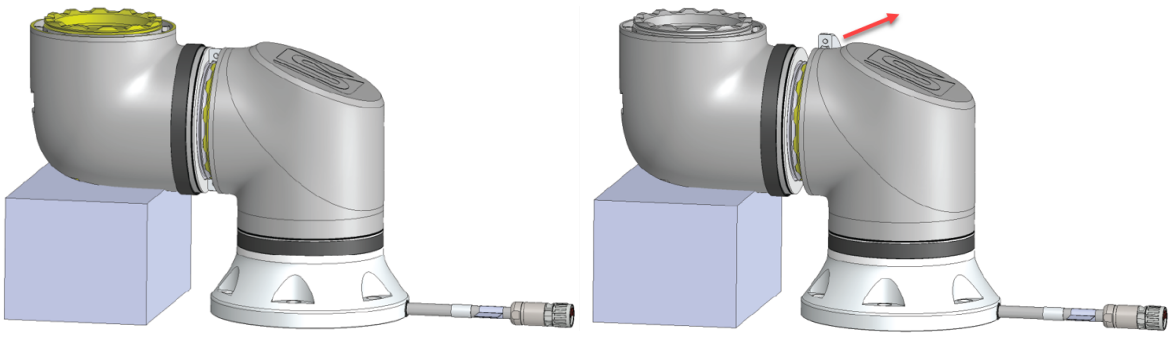
1. 예비 파트 패키지 또는 툴 키트의 ESD 손목 밴드를 전기 접지 표면에 연결합니다.
2. 검은색 플랫 링을 제거합니다.
   뾰족한 핀셋이나 작은 일자 드라이버를 사용할 수 있습니다.



3. 한쪽의 나사와 클램프를 제거합니다.

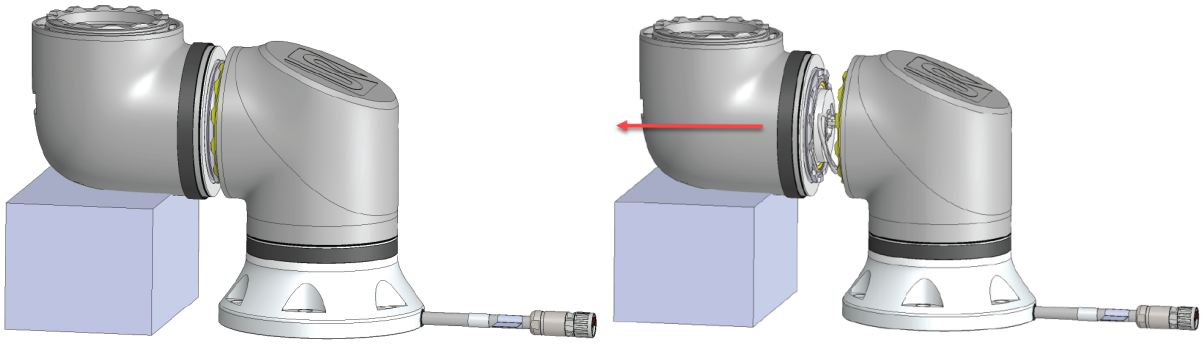


4. 클램프의 두 번째 측면을 분리할 때 조인트를 받칩니다.

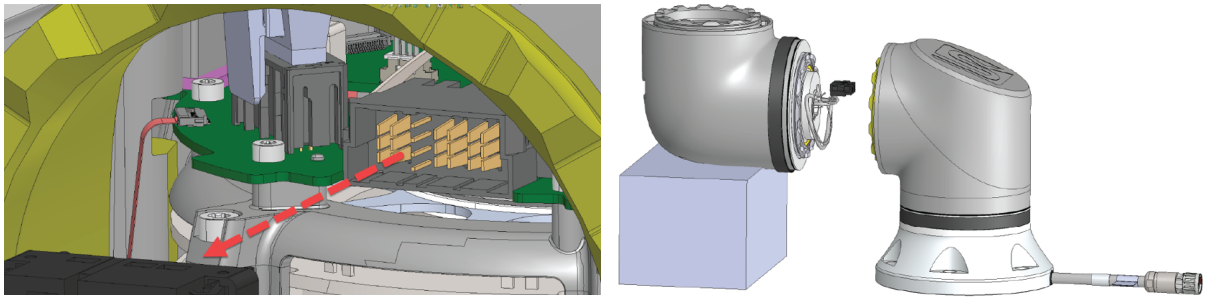


Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

5. 이제 조인트가 느슨해져 제거할 수 있습니다.



6. 조인트의 PCB에서 커넥터를 조심스럽게 빼냅니다.



7. 이제 조인트가 분리되었습니다.

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

# 15.4. 모드

**설명**

티치 펜던트 또는 대시보드 서버를 사용하여 다양한 모드를 액세스하고 활성화합니다. 외부 모드 선택기가 통합된 경우 PolyScope 또는 대시보드 서버가 아닌 모드를 제어합니다.

**자동 모드** 활성화되면 사전 정의된 작업의 프로그램만 로봇이 실행할 수 있습니다. 프로그램 및 설치를 수정하거나 저장할 수 없습니다.
**수동 모드** 활성화되면 사용자가 로봇을 프로그래밍할 수 있습니다. 프로그램 및 설치를 수정하고 저장할 수 있습니다.

부상을 방지하기 위해 수동 모드에서 사용되는 속도를 제한해야 합니다. 로봇이 수동 모드로 작동될 경우, 로봇이 닿을 수 있는 거리에 사람이 위치할 수 있습니다. 속도는 애플리케이션 위험 평가에 적합한 값으로 제한해야 합니다.



**경고**
로봇이 수동 모드로 작동되는 동안, 사용된 속도가 너무 높으면 부상이 발생할 수 있습니다.

고속 수동 모드를 사용할 수 있습니다. 길게 눌러 실행이 사용되는 동안, 툴 속도와 엘보우 속도 둘 다가 일시적으로 250mm/s를 초과하도록 허용합니다.
길게 눌러 실행은 속도 슬라이더를 계속 눌러서 수행합니다.

로봇은 3-위치 활성화 장치가 구성되어 있고, 해제되거나(누르지 않음), 완전히 눌린 경우, 수동 모드에서 세이프가드 정지를 수행합니다.

자동 모드와 수동 모드 간에 전환하려면 로봇이 움직일 수 있도록 3-위치 활성화 장치를 완전히 해제했다가 다시 눌러야 합니다.
고속 수동 모드를 사용하는 경우 안전 조인트 제한 또는 안전 플레인을 사용하여 로봇의 이동 공간을 제한합니다.

**모드 전환**

| 작동 모드 | 수동 | 자동 |
|---|---|---|
| 프리드라이브 | x | * |
| 이동 탭에서 화살표로 로봇 이동 | x | * |
| & 저장 프로그램 편집 & 설치 | x | |
| 프로그램 실행 | 감소된 속도** | * |
| 선택한 노드에서 프로그램 시작 | x | |

*3-위치 활성화 장치가 구성되지 않은 경우에만.
** 3-위치 활성화 장치가 구성된 경우, 고속 수동 모드가 활성화되지 않으면 로봇이 수동 감속 속도로 작동합니다.

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

**경고**

- 자동 모드를 선택하기 전에 일시 중지된 세이프가드를 완전한 기능으로 복귀시켜야 합니다.
- 가능한 경우, 수동 모드는 모든 사람이 세이프가드 공간 밖에 있는 경우에만 사용해야 합니다.
- 외부 모드 선택기를 사용하는 경우 세이프가드 공간 외부에 배치해야 합니다.
- 세이프가딩이 사용되지 않거나 협업 애플리케이션이 PFL(전력 및 포스 제한)에 대해 검증되지 않은 경우, 어느 누구도 자동 모드에서 세이프가드 공간에 들어가거나 그 안에 있어서는 안 됩니다.

**3-포지션 활성화 장치**

3-위치 활성화 장치가 사용되고 로봇이 수동 모드에 있는 경우, 이동하려면 3-위치 활성화 장치를 센터 온 위치로 눌러야 합니다. 3-위치 활성화 장치는 자동 모드에서 효과가 없습니다.

**알림**

- 일부 UR 로봇 크기에는 3-위치 활성화 장치가 장착되어 있지 않을 수 있습니다. 위험 평가에 활성화 장치가 필요한 경우 3PE 티치 펜던트를 사용해야 합니다.

프로그래밍에는 3PE 티치 펜던트(3PE TP)가 권장됩니다. 수동 모드 동안에 다른 사람이 세이프가드 공간 내에 있을 수 있는 경우, 추가로 다른 사람이 사용할 수 있도록 추가 장치를 통합하고 구성할 수 있습니다.

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

## 15.4.1. 복구 모드

**설명**

안전 제한이 초과되면 복구 모드가 자동으로 활성화되어 로봇 암을 움직일 수 있습니다. 복구 모드는 수동 모드 유형입니다.
복구 모드가 활성화된 경우에는 로봇 프로그램을 실행할 수 없습니다.

복구 모드에서 로봇 암은 PolyScope의 이동 탭 또는 프리드라이브를 사용하여 조인트 제한 내에서 움직입니다.

**복구 모드의 안전 제한**

| 안전 기능 | 제한 |
|---|---|
| 조인트 속도 제한 | 30 °/s |
| 속도 제한 | 250 mm/s |
| 강제 제한 | 100 N |
| 운동량 제한 | 10 kg m/s |
| 파워 제한 | 80 W |

안전 시스템은 이 제한 위반이 발생하면 정지 카테고리 0을 발급한다.

**경고**

복구 모드에서 로봇 암을 움직일 때 주의를 기울이지 않으면 위험한 상황이 발생할 수 있습니다.

- 조인트 위치, 안전 플레인 및 툴/엔드 이펙터 자세에 대한 제한이 복구에서는 모두 비활성화되므로 로봇 암을 제한 내에서 되돌릴 때 주의하십시오.

## 15.4.2. 백드라이브

**설명**

백드라이브는 로봇 암의 브레이크를 모두 해제하지 않은 상태에서 특정 조인트를 원하는 위치로 강제로 이동하는 데 사용되는 수동 모드입니다.
이 기능은 로봇 암이 충돌할 것 같은 경우 그리고 완전히 다시 시작하는 데 따른 진동이 바람직하지 않은 경우 필요할 수 있습니다.
백드라이브를 사용하는 동안에는 로봇 조인트를 움직이는 게 무겁게 느껴집니다.

다음 시퀀스 중 하나를 사용하여 백드라이브를 활성화할 수 있습니다.

- 3PE 티치 펜던트
- 3PE 장치/스위치
- 로봇의 Freedrive

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

**3PE 티치 펜던트**

3PE TP 버튼을 사용하여 로봇 암을 백드라이브하려면.

1. 초기화 화면에서 **켜기**를 눌러 전원 켜기 순서를 시작한다.
2. 로봇 상태가 **티치 펜던트 3PE 정지**인 경우, 3PE TP 버튼을 가볍게 눌렀다가 놓은 후 가볍게 길게 누릅니다.
   로봇 상태가 **백드라이브**로 변경됩니다.
3. 이제 상당한 압력을 가해 원하는 조인트의 브레이크를 해제하여 로봇 암을 움직일 수 있습니다.
   3PE 버튼을 가볍게 누르고 있는 동안에는 백드라이브가 활성화되므로, 암을 움직일 수 있습니다.

**3PE 장치/스위치**

3PE 장치/스위치를 사용하여 로봇 암을 백드라이브하려면.

1. 초기화 화면에서 **켜기**를 눌러 전원 켜기 순서를 시작한다.
2. 로봇 상태가 **티치 펜던트 3PE 정지**인 경우, 3PE TP 버튼을 가볍게 눌렀다가 놓은 후 가볍게 길게 누릅니다.
   로봇 상태가 **시스템 3PE 정지**로 변경됩니다.
3. 3PE 장치/스위치를 길게 누릅니다.
   로봇 상태가 **백드라이브**로 변경됩니다.
4. 이제 상당한 압력을 가해 원하는 조인트의 브레이크를 해제하여 로봇 암을 움직일 수 있습니다.
   3PE 장치/스위치와 3PE TP 버튼 둘 다를 계속 누르고 있는 동안에는 백드라이브가 활성화되므로, 암을 움직일 수 있습니다.

**로봇의 Freedrive**

로봇에서 프리드라이브를 사용하여 로봇 암을 백드라이브하려면.

1. 초기화 화면에서 **켜기**를 눌러 전원 켜기 순서를 시작한다.
2. 로봇 상태가 **티치 펜던트 3PE 정지**인 경우, **로봇의 프리드라이브**를 길게 누릅니다.
   로봇 상태가 **백드라이브**로 변경됩니다.
3. 이제 상당한 압력을 가해 원하는 조인트의 브레이크를 해제하여 로봇 암을 움직일 수 있습니다.
   로봇의 프리드라이브를 길게 누르고 있는 동안에는 백드라이브가 활성화되므로, 암을 움직일 수 있습니다.

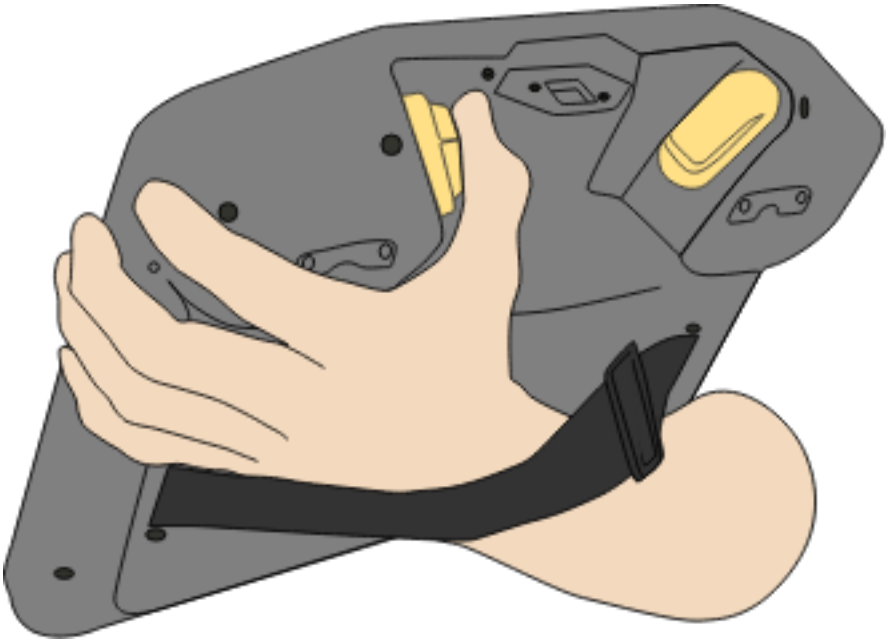
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 백드라이브 검사

**설명**

로봇이 무언가에 충돌할 것 같은 경우, 초기화하기 전에 백드라이브를 사용하여 로봇 암을 안전한 위치로 이동시킬 수 있습니다.

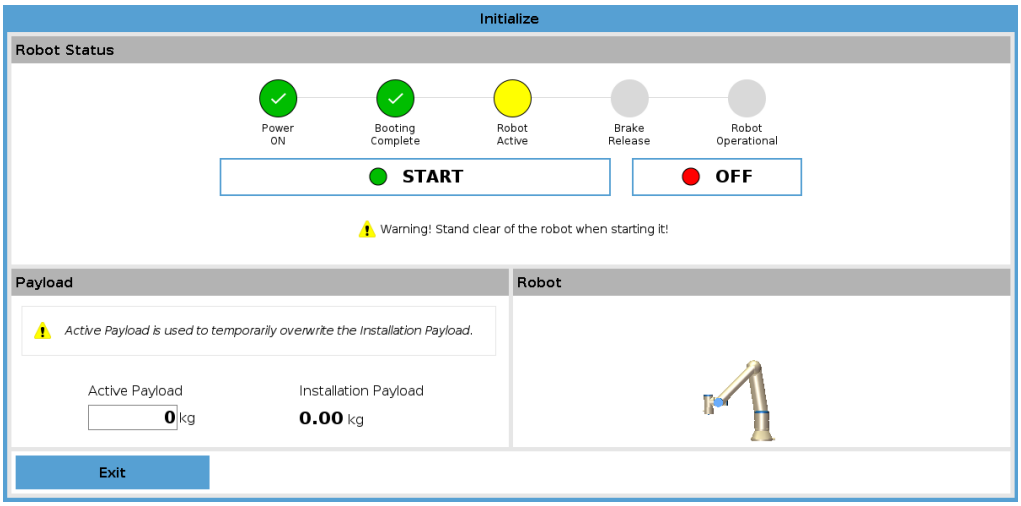
**3PE 티치 펜던트**



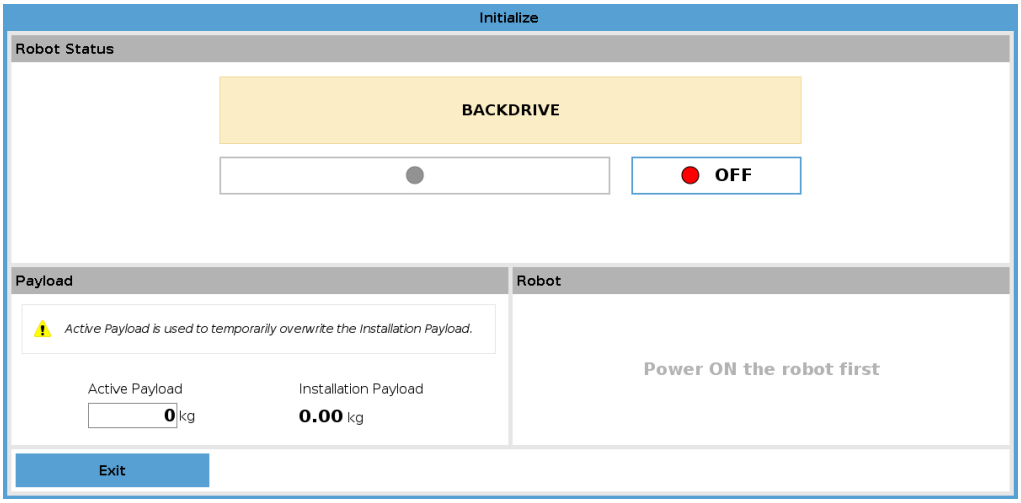
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**백드라이브 활성화**

1. 켜짐을 눌러 전원을 켭니다. 상태가 *로봇 활성*으로 변경됩니다.




2. 프리드라이브를 길게 누릅니다. 상태가 *백드라이브*로 변경됩니다




3. 로봇을 프리드라이브 모드처럼 움직입니다. 프리드라이브 버튼이 활성화되면 필요에 따라 조인트 브레이크가 해제됩니다.

**알림**

백드라이브 모드에서는 로봇의 움직임이 "무거워집니다".

**필수 조치**

모든 조인트에서 백드라이브 모드를 테스트해야 합니다.

**안전 설정** 로봇 안전 설정이 로봇 설치 위험 평가에 부합하는지 확인하십시오.

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

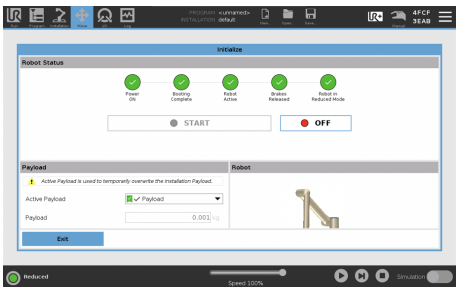
| | |
|---|---|
| **추가 안전 입력과 출력은 여전히 작동하고 있습니다.** | 안전 입력과 출력이 활성화되어 있으며, PolyScope 또는 외부 장치를 통해 트리거할 수 있는지 확인하십시오. |

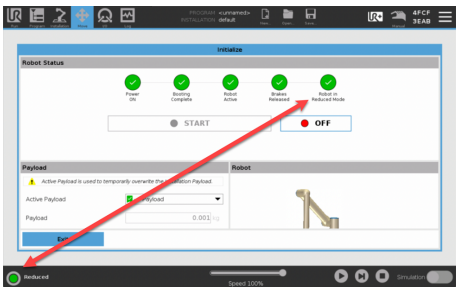
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

# 16. 시운전

**설명** 로봇 애플리케이션을 처음 사용하거나 수정한 후에는 다음 테스트를 수행해야 합니다.

- 모든 안전 입력 및 출력이 제대로 연결되었는지 확인합니다.
- 여러 대의 기계 또는 로봇에 공통적인 장치를 포함하여, 연결된 모든 안전 입력 및 출력이 의도한 대로 작동하는지 테스트합니다.
- 비상 정지 버튼 및 입력을 테스트하여 로봇이 정지하고 브레이크가 작동하는지 확인합니다.
- 세이프가드 입력을 테스트하여 로봇 모션이 정지하는지 확인합니다. 세이프가드 초기화가 구성된 경우, 의도한 대로 작동하는지 확인합니다.
- 초기화 화면을 보고, 감소된 입력을 활성화하고, 화면 변경 사항을 확인합니다.




- 작동 모드를 변경하여 PolyScope 화면의 오른쪽 상단 모서리에 있는 모드 아이콘 변경을 확인합니다.
- 3-위치 활성화 장치를 테스트하여 센터 온 위치까지 누르면 수동 모드에서 감소된 속도로 모션이 활성화되는지 확인합니다.
- 비상 정지 출력이 사용되는 경우 비상 정지 푸시 버튼을 누르고 전체 시스템의 정지가 되는지 확인합니다.
- 설치 섹션에서 안전 I/O 신호에 연결된 시스템을 테스트하여 출력 변경이 감지되는지 확인합니다.
- 로봇 애플리케이션의 시운전 요구 사항을 확인합니다.

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

# 17. 운송

**설명**

로봇은 원래 포장을 통해서만 운반합니다. 나중에 로봇을 이동하려면 포장재를 건조한 장소에 보관합니다.
로봇을 포장에서 꺼내 설치 공간으로 이동할 때는 로봇 암의 두 튜브를 동시에 잡습니다. 모든 마운팅 볼트가 로봇 베이스에 단단하게 조여질 때까지 로봇을 고정시키며 잡고 있어야 합니다.
컨트롤 박스를 손잡이로 들어올립니다.

**경고**

잘못된 리프팅 기술 또는 부적절한 리프팅 장비를 사용하면 부상을 입을 수 있습니다.

- 장비를 들 때 허리나 다른 신체 부위에 무게가 너무 실리지 않게 합니다.
- 올바른 리프팅 장비를 사용합니다.
- 모든 지역 및 국가 리프팅 지침을 준수해야 합니다.
- 기계적 인터페이스의 지침에 따라 로봇을 장착해야 합니다.

**알림**

운송 중 로봇이 타사 애플리케이션/설치에 부착된 경우 다음을 참조하십시오.

- 원래 포장 없이 로봇을 운반하면 Universal Robots A/S에서 제공하는 모든 보증이 무효화됩니다.
- 로봇이 조립식 솔루션의 일부로 안전하게 장착되고 아래에 설명된 권장 사항을 완전히 준수하여 운송되는 경우 보증 위반으로 간주되지 않습니다.

**면책조항**

Universal Robots는 장비 운송에 의한 손상에 대하여 책임을 질 수 없습니다.
universal-robots.com/manuals에서 포장 없이 운송하기 위한 권장 사항을 확인하십시오.

## 17.1. 상자에 넣기의 사전 정의된 위치

**설명**

사전 정의된 위치가 PolyScope 5의 사용자 인터페이스에 추가되었습니다. 이것은 이전의 '상자에 넣기' 프로그램을 대체합니다.
상자에 넣기를 사용하면 로봇을 운송에 적합한 컴팩트한 위치로 옮길 수 있습니다. 상자에 넣기 시퀀스는 제로 위치로 처음에 이동한 다음 상자에 넣기 위치로 이동하는 것으로 구성됩니다.

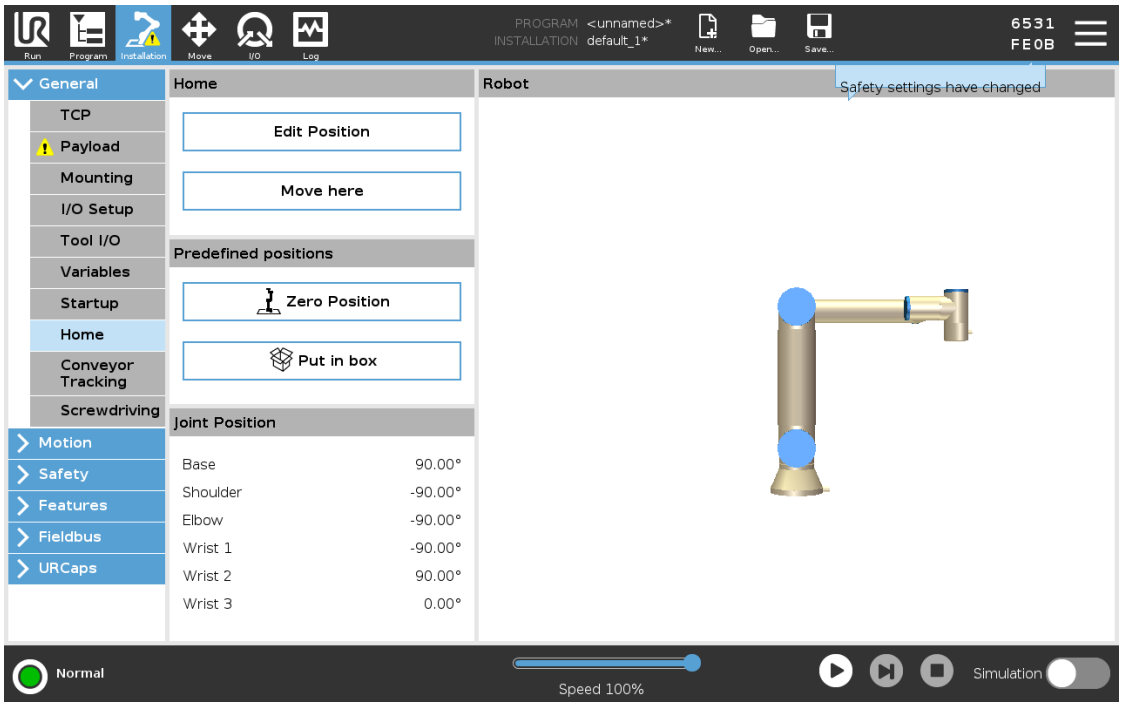
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**상자에 넣기**

사전 정의된 위치를 찾는 방법은 다음과 같습니다.

1. 상단 메뉴에서 설치 아이콘을 탭합니다.
2. 일반 드롭다운에서 홈을 선택합니다.
3. UI에서 "상자에 넣기" 버튼을 탭합니다.

이제 로봇이 시퀀스를 시작합니다. 시퀀스가 완료되면 공식 포장에 로봇을 넣을 준비가 됩니다.




# 17.2. 포장 없이 운송

**설명**

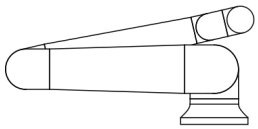
Universal Robots에서는 항상 원래 패키지로 로봇을 운반하는 것을 권장합니다. 이러한 권장 사항은 조인트 및 브레이크 시스템의 원치 않는 진동을 줄이고 조인트 회전을 줄이기 위해 작성되었습니다.
로봇이 원래 포장 없이 운반되는 경우 다음 가이드라인을 참조하십시오.

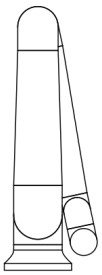
- 로봇을 최대한 접습니다 - 로봇을 특이점 위치로 운반하지 마십시오.
- 로봇의 무게중심을 최대한 베이스에 가깝게 이동합니다.
- 각 튜브를 튜브에서 서로 다른 두 지점의 단단한 표면에 고정합니다.
- 부착된 엔드 이펙터를 3개 축에 단단히 고정합니다.

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

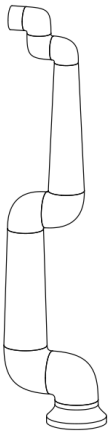
**운송**

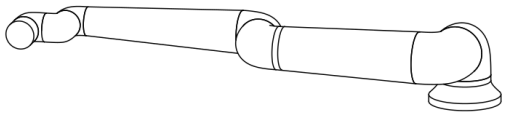
로봇을 최대한 접습니다.



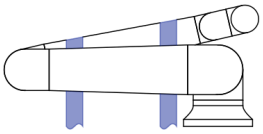


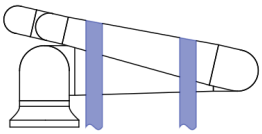
연장된 상태로 운반하지 마십시오.
(특이점 위치)





튜브를 단단한 표면에 고정합니다.
부착된 엔드 이펙터를 3개 축에 고정합니다.





# 17.3. 티치 펜던트 보관

**설명**

오퍼레이터는 티치 펜던트의 비상 정지 버튼을 누르면 어떤 영향을 미치는지 명확히 이해해야 합니다. 예를 들어, 여러 로봇을 설치하는 경우에는 이해하기 어려울 수 있습니다. 티치 펜던트의 비상 정지가 전체 설치를 중지하는지 또는 연결된 로봇만 중지하는지 명확히 이해해야 합니다.
혼동스러울 수 있는 경우에는 비상 정지 버튼이 보이지 않거나 사용할 수 없도록 티치 펜던트를 보관하십시오.

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

# 17.4. 장기간 보관

**설명**

이 섹션에서는 로봇 및 예비 파트의 장기간 보관에 대한 일반적인 가이드라인에 대해 설명합니다.
이 내용은 모든 로봇 세대 및 예비 파트에 적용됩니다.

로봇은 6개월 이상 보관되는 경우 장기간 보관으로 간주됩니다.

**가이드라인**

로봇과 예비 파트를 최상의 상태로 유지하려면 다음과 같은 일반적인 모범 사례를 따르는 것이 좋습니다.

- 보관 온도: 10°C - 30°C
- 습도: RH 20-60%
- Universal Robots는 적어도 **매년** 로봇의 포장을 풀어서 가동하고, 각 방향으로 적어도 90도로 5회 모든 조인트를 회전시키는 가벼운 부하 프로그램을 실행하여 윤활제를 분배하도록 권장합니다.
  가능한 경우, 예비 파트 조인트를 암에 장착하고 동일한 작동 루틴을 수행하십시오.
- 드물지만 씰링에서 흘러나온 과도한 윤활제를 제거하기 위해 보관 후에 로봇을 닦아야 할 수도 있습니다.
- 배터리는 로봇의 수명 동안 지속되도록 설계되었으며 시스템에 전원이 공급되면 충전되지 않습니다. 배터리 수명은 8~10년이지만, e-Series 및 UR Series의 경우 교체 가능합니다.
- 플래시 메모리는 시간이 지남에 따라 데이터 용량이 손실될 수 있으므로, SD 카드 등에 있는 데이터를 다시 플래시해야 하는 잠재적 위험이 있습니다.

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

# 18. 유지 및 보수

**설명**

모든 유지 보수 작업, 검사 및 교정은 본 설명서의 모든 안전 지침, UR Service Manual 및 현지 요구 사항에 따라 수행해야 합니다.
수리 작업은 Universal Robots에서만 수행해야 합니다. 서비스 설명서를 따르는 경우, 고객사의 교육을 받은 전담 담당자가 수리 작업을 수행할 수 있습니다.

**유지보수를 위한 안전**

유지 보수 및 수리의 목적은 시스템이 예상대로 계속 작동되는지 확인하는 것입니다. 로봇 암 또는 컨트롤 박스에서 작업할 때는 아래의 절차와 경고를 준수해야 합니다.

**경고**

아래에 나열된 안전 수칙을 준수하지 않으면 부상을 입을 수 있습니다.

- 컨트롤 박스 하단에서 주전원 케이블을 분리하여 전원을 완전히 끕니다. 로봇 암 또는 컨트롤 박스에 연결된 다른 전력 공급원의 전원을 끕니다. 수리 기간 동안 다른 사람이 시스템의 전원을 켜지 않도록 필요한 예방 조치를 취합니다.
- 시스템에 다시 전원 공급을 하기 전에 접지 연결을 확인합니다.
- 로봇 암 또는 컨트롤 박스 부품을 분해할 때 ESD 규정을 준수합니다.
- 로봇 암 또는 컨트롤 박스에 물과 먼지가 들어가지 않게 방지합니다.

**유지보수를 위한 안전**

**경고**

컨트롤 박스의 도어를 완전히 열 수 있는 공간을 남겨두지 않으면 부상을 입을 수 있습니다.

- 컨트롤 박스 도어를 완전히 열 수 있도록 915 mm 이상의 공간을 두어, 정비를 위한 접근이 가능하게 합니다.

**경고: 전기**

컨트롤 박스 전원 공급 장치를 끈 후에 너무 빠르게 분해하면 전기적 위험으로 인해 부상을 입을 수 있습니다.

- 컨트롤 박스를 끈 후 몇 시간 동안 이러한 전원 공급 장치 내부에 고전압(최대 600 V)이 존재할 수 있으므로 컨트롤 박스 내부의 전원 공급 장치를 분해하지 마십시오.

문제 해결, 유지 보수 및 수리 작업 후에 안전 요구 사항이 충족되었는지 확인하십시오. 국가 또는 지역 작업 안전 규정을 준수하십시오. 또한 안전 기능 설정의 올바른 기능성을 테스트하고 검증해야 합니다.

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

**록아웃 태그아웃**

UR 로봇은 전원 상실 상태에서 전원이 꺼지고 잠길 수 있습니다. 이는 로봇, 로봇 애플리케이션 또는 로봇 셀의 설치, 유지 보수 또는 수리와 관련된 작업으로 인해 발생하는 유해 에너지를 제어하기 위한 것입니다.
로봇의 전원에 대한 "록아웃" 또는 "유해 에너지 제어"를 수행하려면 전원 플러그 잠금 장치를 사용하여 전원 코드가 컨트롤 박스에 다시 연결되지 않도록 방지할 수 있습니다(예: IEC용 Brady 148081 플러그 록아웃).

**경고: 전기**

유해 에너지에 노출되거나 포함된 유해 에너지가 방출되면 감전 및 심각한 부상에 이를 수 있습니다.

- 전원 플러그 록아웃을 사용하여, 전원 코드가 컨트롤 박스에 다시 연결되지 않도록 방지하십시오. 예를 들어, IEC 플러그용 Brady 148081 플러그 록아웃 또는 이와 동등한 제품을 참조하십시오.

문제 해결, 유지 보수 및 수리 작업 후에 안전 요구 사항이 충족되었는지 확인하십시오. 국가 또는 지역 작업 안전 규정을 준수하십시오. 또한 안전 기능 설정의 올바른 기능성을 테스트하고 검증해야 합니다.

## 18.1. 정지 성능 테스트

**설명**

정지 성능 저하 여부를 확인하기 위해 정기적으로 테스트하십시오. 정지 시간이 길어지면 세이프가딩을 수정해야 할 수 있으며, 설치를 변경해야 할 가능성도 있습니다. 정지 시간 및/또는 정지 거리 안전 기능이 사용되고 위험 감소 전략의 기초가 되는 경우, 정지 성능에 대한 모니터링 또는 테스트가 필요하지 않습니다. 로봇은 지속적인 모니터링을 수행합니다.

## 18.2. 로봇 암 청소 및 검사

**설명**

정기적 유지 보수의 일부로, 이 설명서의 권장 사항 및 현지 요구 사항에 따라 로봇 암을 청소할 수 있습니다.

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

**청소 방법** 로봇 암 및/또는 티치 펜던트의 먼지, 오물 또는 오일을 제거하려면 아래에 제공된 세제 중 하나와 천을 사용하십시오.

**표면 준비**: 아래의 용액을 사용하기 전에 흩어져 있는 먼지나 이물질을 제거하여 표면을 준비해야 할 수 있습니다.

**세제**:

- 물
- 70% 이소프로필 알코올
- 10% 에탄올 알코올
- 10% 나프타(그리스를 제거하는 데 사용합니다.)

**적용**: 일반적으로, 스프레이 병, 브러시, 스폰지 또는 천을 사용하여 청소해야 하는 표면에 세제를 묻힙니다. 오염 수준과 세척할 표면의 유형에 따라 세제를 바로 묻히거나 좀 더 희석할 수 있습니다.
**교반**: 얼룩이 심하거나 상당히 더럽혀진 부위의 경우, 브러시, 스크러버 또는 기타 기계적 수단을 사용하여 용액을 교반하면 오염 물질을 완화할 수 있습니다.
**유지 시간**: 필요한 경우, 효과적으로 오염 물질을 침투하고 용해하기 위해 최대 5분 동안 표면에 세제를 묻힌 상태로 둘 수 있습니다.
**헹구기**: 유지 시간이 지나면, 일반적으로 물로 표면을 완전히 헹궈서, 용해된 오염 물질과 남은 세제 잔여물을 제거합니다. 잔여물로 인해 손상되거나 안전 위험을 초래하지 않도록 완전히 헹궈야 합니다.
**건조**: 마지막으로, 청소한 표면을 공기 건조시키거나 수건을 사용하여 건조시킬 수 있습니다.



**경고**

희석한 세제에 표백제를 사용하지 마십시오.

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

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

**경고**

그리스는 자극성이 있으며 알레르기 반응을 일으킬 수 있습니다. 접촉, 흡입 또는 섭취 시 질병이나 부상을 유발할 수 있습니다. 질병이나 부상을 방지하기 위해 다음 사항을 준수하십시오.

- 준비:
  - 환기가 잘 되는지 확인합니다.
  - 로봇과 세제 주변에 음식이나 음료를 두지 않습니다.
  - 눈 세안대가 근처에 있는지 확인합니다.
  - 필요한 PPE(장갑, 눈 보호구 등의 개인 보호 장비)를 준비합니다.
- 착용:
  - 보호 장갑: 제품에 대해 저항성이 있으며 불침투성의 내유성 장갑(니트릴).
  - 실수로 눈에 그리스가 닿지 않도록 눈 보호구를 권장합니다.
- 섭취하지 마십시오.
- 다음과 같은 경우:
  - 피부에 닿은 경우, 물과 순한 세제로 씻어냅니다.
  - 피부 반응이 있는 경우, 의사의 치료를 받습니다.
  - 눈에 닿은 경우, 눈 세안대를 사용하고, 의사의 치료를 받습니다.
  - 증기 흡입이나 그리스 섭취 시, 의사의 치료를 받습니다.
- 그리스 작업 후
  - 오염된 작업 표면을 청소합니다.
  - 청소에 사용된 천이나 종이를 적절하게 폐기합니다.
- 어린이 및 동물과의 접촉은 금지됩니다.

**로봇 암 검사 계획**

아래 표는 Universal Robots에서 권장하는 검사 유형의 체크리스트입니다. 표에서 권장하는 대로 정기적으로 검사를 수행하십시오. 허용되지 않는 상태로 나오는 참조 파트는 수정 또는 교체해야 합니다.

| 검사 작업 유형 | | | 타임프레임 | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | | 매월 | 연 2회 | 매년 |
| 1 | 플랫 링 점검 | V | | ✗ | |
| 2 | 로봇 케이블 점검 | V | | ✗ | |
| 3 | 로봇 케이블 연결 점검 | V | | ✗ | |
| 4 | 로봇 암 장착 볼트 확인 * | F | ✗ | | |
| 5 | 툴 장착 볼트 확인 * | F | ✗ | | |
| 6 | 라운드 슬링 | F | | | ✗ |

로봇 암 검사 계획

**알림**

압축 공기를 사용하여 로봇 암을 청소하면 로봇 암 구성 요소가 손상될 수 있습니다.

- 로봇 암 청소에 압축 공기를 사용하지 마십시오.

로봇 암 검사 계획

1. 가능한 경우, 제로 위치로 로봇 암을 이동합니다.
2. 전원을 끄고 컨트롤 박스에서 전원 케이블을 분리합니다.
3. 컨트롤 박스와 로봇 암 사이의 케이블에 손상이 있는지 점검합니다.
4. 베이스 장착 볼트가 제대로 조여져 있는지 확인합니다.
5. 툴 플랜지 볼트가 제대로 조여져 있는지 확인합니다.
6. 플랫 링에 마모나 손상이 없는지 점검합니다.
   - 플랫 링에 마모나 손상이 있을 경우 교체합니다.

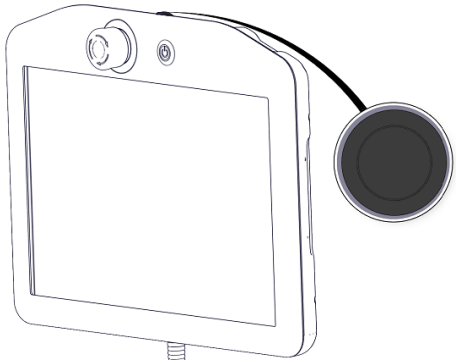
**알림**

보증 기간 내에 로봇의 손상이 확인되면 로봇을 구입한 대리점에 문의하십시오.

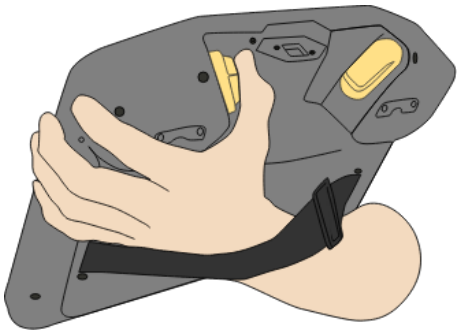
Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

검사

1. 툴 또는 부착물을 분리하거나 툴 사양에 따라 TCP/페이로드/CoG를 설정합니다.
2. 프리드라이브에서 로봇 암을 움직이려면:
   - 3PE 티치 펜던트에서 빠르게 살짝 눌렀다가 놓은 후에 다시 살짝 누르고 이 위치에서 3PE 버튼을 계속 누릅니다.

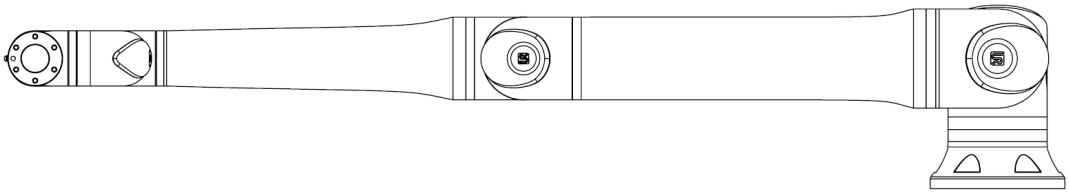


전원 버튼



3PE 버튼

3. 가로로 길쭉한 위치로 로봇을 당기거나/밀었다가 해제합니다.



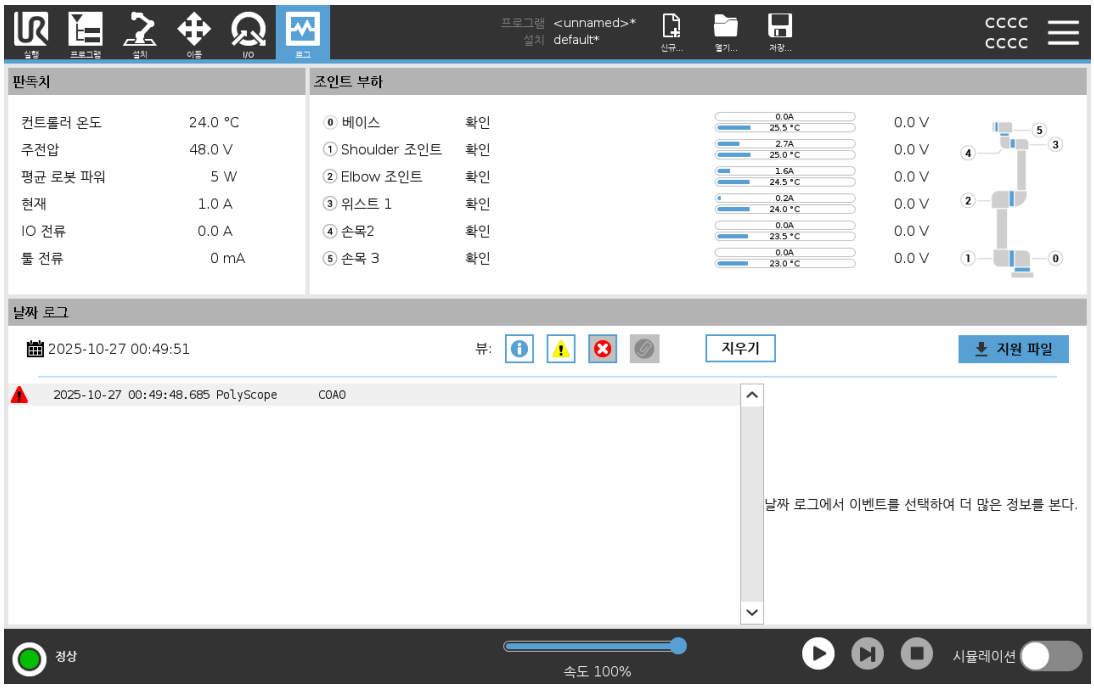
4. 로봇 암이 지지대 없이 프리드라이브를 활성화하지 않고 위치를 유지할 수 있는지 확인합니다.

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

# 18.3. 로그 탭

**설명**

**로그** 탭에는 로봇 암 및 컨트롤 박스에 대한 정보가 표시됩니다.




**판독치 및 조인트 부하**

판독 창에 제어 상자 정보가 표시됩니다. 조인트 로드 창에는 각 로봇 팔 조인트에 대한 정보가 표시됩니다.

각 조인트는 다음을 표시합니다.

- 온도
- 로드
- 상태
- 전압

**날짜 로그**

첫 번째 열에는 심각도에 따라 분류된 로그 항목이 표시됩니다. 로그 항목과 관련된 오류 보고서가 있는 경우 두 번째 열에는 종이 클립이 표시됩니다. 다음 두 열에는 메시지 도착 시간과 메시지 출처가 표시됩니다. 마지막 열에는 메시지 자체에 대한 간단한 설명이 표시됩니다.

일부 로그 메시지는 로그 항목을 선택한 후 오른쪽에 표시되는 더 많은 정보를 제공하도록 설계되었습니다.

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

**메시지 심각도**

로그 항목의 심각도에 해당하는 토글 버튼을 선택하거나 첨부 파일이 있는지 여부를 기준으로 메시지를 필터링할 수 있습니다. 다음 표에서는 메시지 심각도에 대해 설명합니다.

| | |
|---|---|
|  | 프로그램의 상태, 컨트롤러 및 컨트롤러 버전의 변경과 같은 일반적인 정보를 제공합니다. |
|  | 발생했을 수 있지만 시스템을 복구할 수 있는 문제가 발생했습니다. |
|  | 안전 한도를 초과하면 위반이 발생합니다. 이로 인해 로봇은 안전 등급의 정지를 수행합니다. |
|  | 시스템에 복구할 수 없는 오류가 있는 경우 오류가 발생합니다. 이로 인해 로봇은 안전 등급의 정지를 수행합니다. |

로그 항목을 선택하면 화면 오른쪽에 추가 정보가 나타납니다. 첨부 파일 필터를 선택하면 항목 첨부 파일이 독점적으로 표시되거나 모든 항목이 표시됩니다.

**오류 보고서 저장**

로그 라인에 종이 클립 아이콘이 나타나면 자세한 상태 보고서를 사용할 수 있습니다.



**알림**

가장 오래된 보고서는 새 보고서가 생성될 때 삭제됩니다. 가장 최근의 5개 보고서만 저장됩니다.

1. 로그 라인을 선택하고 보고서 저장 버튼을 눌러 보고서를 USB 드라이브에 저장합니다.

   프로그램이 실행되는 동안 보고서를 저장할 수 있습니다.

다음 오류 목록을 추적하고 내보낼 수 있습니다.

- 비상 정지
- 오류
- 내부 PolyScope 예외
- 1로봇 정지
- URCap에서 처리되지 않은 예외
- 위반

내보낸 보고서에는 사용자 프로그램, 기록 로그, 설치 및 실행 중인 서비스 목록이 포함됩니다.

[1]로봇 정지는 이전에 Universal Robots 로봇에 대한 "보호 정지"로 알려져 있었습니다.

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

**기술 지원 파일**

보고서 파일에는 문제를 진단하고 재현하는 데 도움이 되는 정보가 포함되어 있습니다. 이 파일에는 이전의 로봇 고장 기록과 현재 로봇 구성, 프로그램 및 설치가 포함되어 있습니다. 보고서 파일을 외장 USB 드라이브에 저장할 수 있습니다. 로그 화면에서 **지원 파일**을 누르고 화면의 지시에 따라 기능에 액세스합니다.



**알림**

내보내기 프로세스는 USB 드라이브 속도와 로봇 파일 시스템에서 수집된 파일 크기에 따라 최대 10분이 소요될 수 있습니다. 보고서는 비밀번호로 보호되지 않는 일반 zip 파일로 저장되며 기술 지원 부서에 보내기 전에 편집할 수 있습니다.

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

# 18.4. 프로그램 및 설치 관리자

**설명**

프로그램 및 설치 관리자는 프로그램 및 설치를 생성, 로드 및 구성할 수 있는 세 가지 아이콘을 나타냅니다.

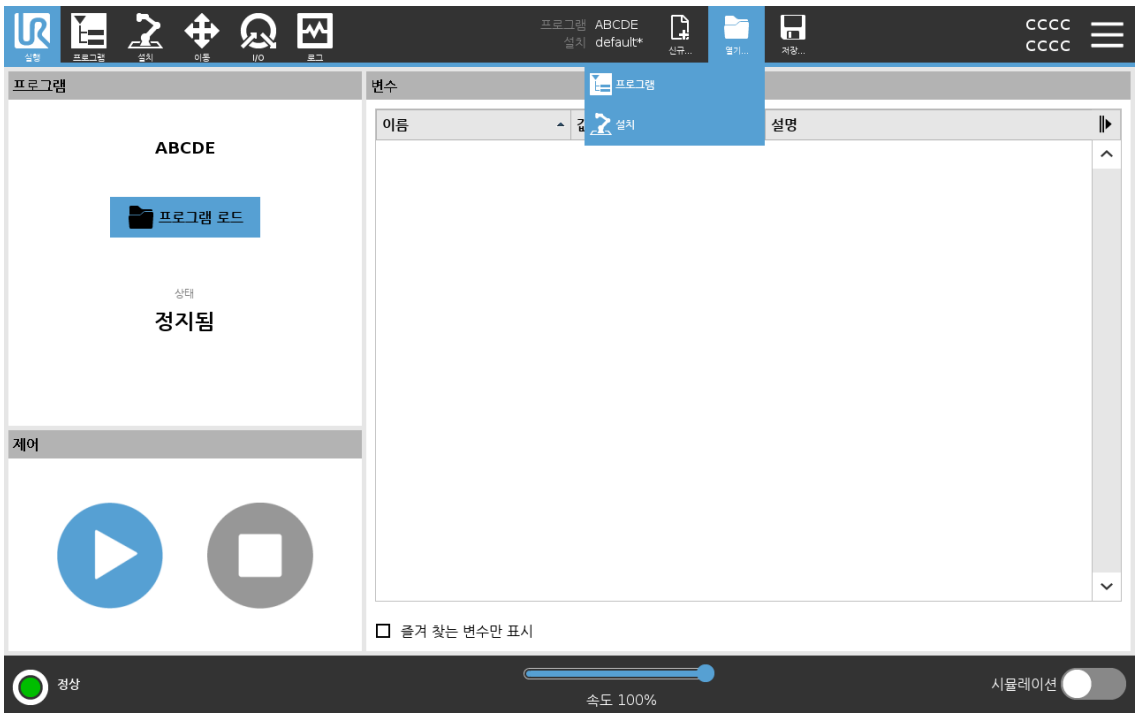
- **신규...** 새로운 프로그램 및/또는 설치를 만들 수 있습니다.
- **열기...** 프로그램 및/또는 설치를 로드할 수 있습니다.
- **저장...** 프로그램 및/또는 설치에 대한 저장 옵션을 제공합니다.

파일 경로는 현재 로드된 프로그램 이름과 설치 유형을 표시한다.
새 프로그램 또는 설치를 만들거나 로드할 때 파일 경로가 변경됩니다.
로봇에 대한 여러 설치 파일을 가질 수 있습니다. 프로그램이 부하를 생성하고 활성 설치를 자동으로 사용합니다.




**프로그램을 로드하려면**

1. 프로그램 및 설치 관리자에서 **열기...**을 누르고 프로그램을 선택합니다.
2. 프로그램 로드 화면에서 기존 프로그램을 선택하고 열기를 누릅니다.
3. 파일 경로에서 원하는 프로그램 이름이 표시되는지 확인합니다.



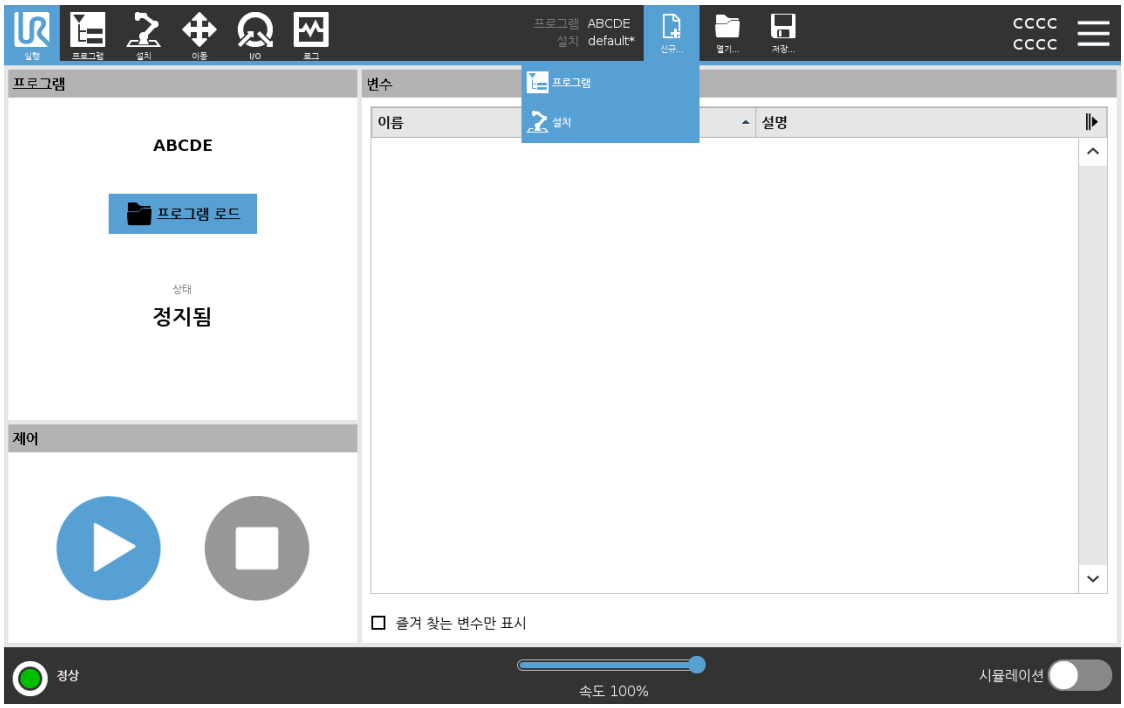

Copyright © 2009-2025 by Universal Robots A/S. 모든 권리 보유.

**설치를 로드하려면**

1. 프로그램 및 설치 관리자에서 **열기...**을 누르고 설치를 선택합니다.
2. 로봇 설치 로드 화면에서 기존 설치를 선택하고 열기를 누릅니다.
3. 안전 구성 상자에서 적용을 선택하고 다시 시작하여 로봇 재부팅을 묻습니다.
4. Set Installation (설치 설정)을 선택하여 현재 프로그램에 대한 설치를 설정합니다.
5. 파일 경로에서 원하는 설치 이름이 표시되는지 확인합니다.

**새 프로그램을 만들려면**

1. 프로그램 및 설치 관리자에서 **New...**을 누르고 Program을 선택합니다.
2. 프로그램 화면에서 원하는 대로 새 프로그램을 구성합니다.
3. 프로그램 및 설치 관리자에서 **저장...**을 누르고 모두 저장 또는 다른 이름으로 프로그램 저장...을 선택합니다.
4. 다른 이름으로 프로그램 저장 화면에서 파일 이름을 지정하고 저장을 누릅니다.
5. 파일 경로에서 새 프로그램 이름이 표시되는지 확인합니다.




**새 설치를 만들려면**

로봇의 전원을 끈 후 사용할 설치물을 저장하십시오.

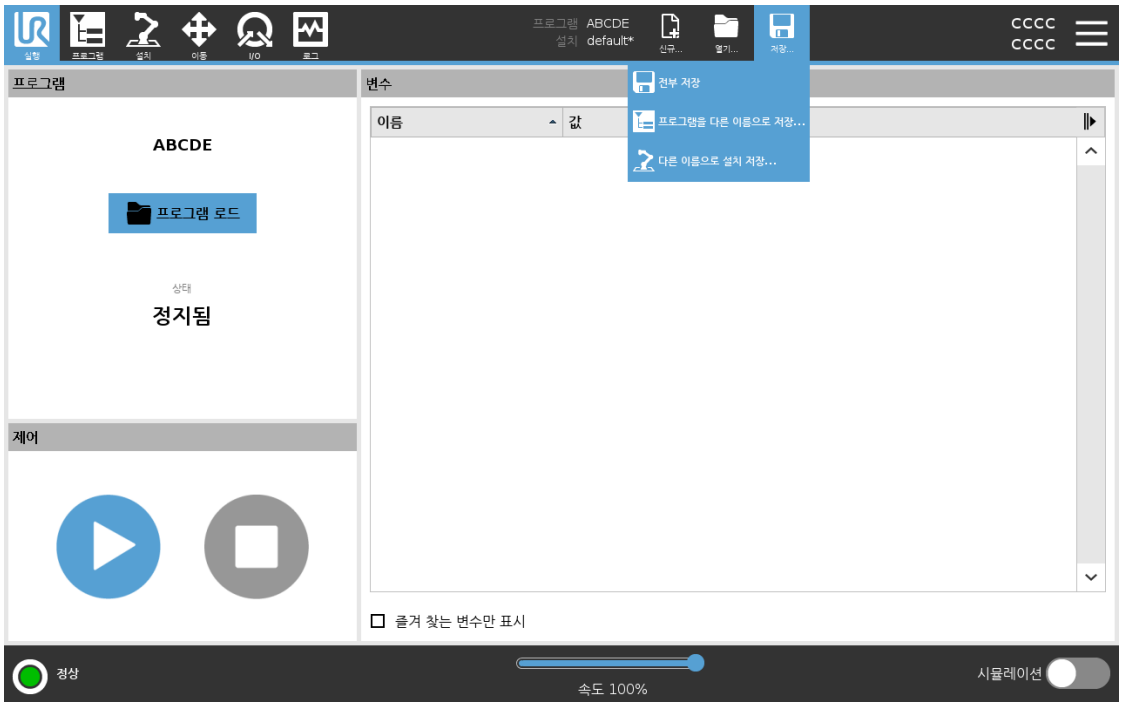
1. 프로그램 및 설치 관리자에서 **New...**을 누르고 Installation을 선택합니다.
2. 안전 구성 확인을 누릅니다.
3. 설치 화면에서 원하는 대로 새 설치를 구성합니다.
4. 프로그램 및 설치 관리자에서 **Save...**을 누르고 Save Installation As... 를 선택합니다.
5. 로봇 설치 저장 화면에서 파일 이름을 지정하고 저장을 누릅니다.
6. Set Installation (설치 설정)을 선택하여 현재 프로그램에 대한 설치를 설정합니다.
7. 파일 경로에서 새 설치 이름이 표시되는지 확인합니다.

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

**저장 옵션을 사용하려면**

**저장...**로드-생성하는 프로그램/설치에 따라 다음과 같이 할 수 있습니다.

- **전부 저장**은 시스템이 다른 위치 또는 다른 이름으로 저장하라는 메시지를 표시하지 않고, 즉시 현재 프로그램 및 설치를 저장한다. 프로그램 또는 설치를 변경하지 않으면 모두 저장... 버튼이 비활성화된 것으로 나타납니다.
- **새 프로그램 이름과 위치를 변경하려면 다른 이름으로 프로그램 저장...**. 현재 설치도 기존 이름과 위치와 함께 저장됩니다.
- **새 설치 이름과 위치를 변경하려면 설치를 다른 이름으로 저장합니다...**. 현재 프로그램이 기존 이름과 위치와 함께 저장됩니다.




# 18.5. 로봇 데이터 액세스

**설명**

정보 옵션을 사용하여 로봇에 대한 다양한 유형의 데이터를 액세스하고 표시합니다. 다음과 같은 유형의 로봇 데이터를 표시할 수 있습니다.

- 일반
- 버전
- 법률

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

**로봇에 대한 데이터를 표시하려면**

1. 헤더에서 **햄버거** 메뉴를 탭합니다.
2. **정보**를 선택합니다.
3. **일반**을 탭하여 로봇의 소프트웨어 버전, 네트워크 설정 및 일련 번호에 액세스합니다.

   다른 데이터 유형을 확인하려면:

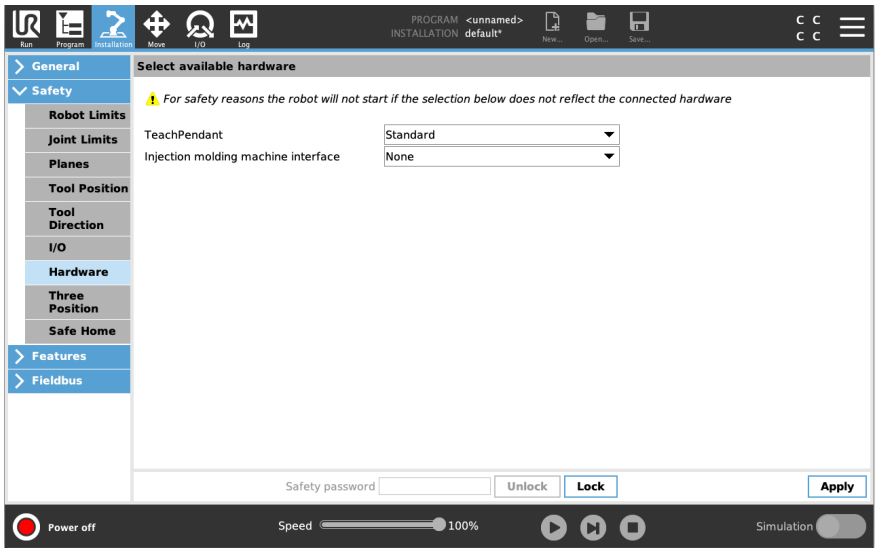
   - **버전**을 탭하여 로봇의 소프트웨어 버전에 대한 자세한 데이터를 표시합니다.
   - **법적 사항**을 탭하여 로봇의 소프트웨어 라이선스에 대한 데이터를 표시합니다.
4. **닫기**를 탭하여 화면으로 돌아갑니다.

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

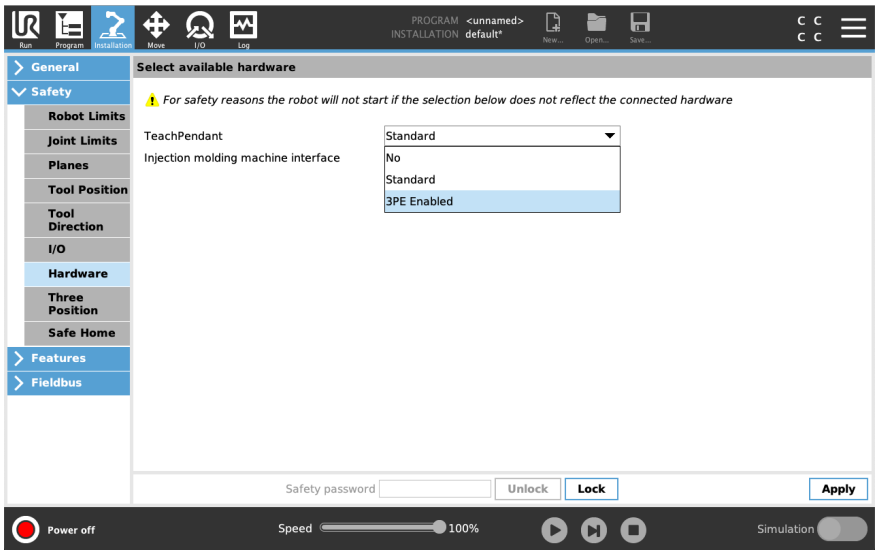
# 18.6. 새로운 소프트웨어 설치

**3PE TP 소프트웨어를 구성하려면**

1. PolyScope의 헤더에서 설치를 탭하고 **안전**을 선택합니다.




2. 하드웨어를 탭하고 **사용 가능한 하드웨어 선택** 화면의 옵션을 잠금 해제합니다. 이 화면을 잠금 해제하려면 비밀번호가 필요합니다.




3. **티치 펜던트** 드롭다운 목록에서 **3PE 활성화됨**을 선택합니다.
4. **적용**을 탭하여 시스템을 다시 시작합니다. PolyScope가 계속 실행됩니다.
5. **안전 구성 확인**을 탭하여 3PE 티치 펜던트 소프트웨어 설치를 완료합니다.
6. 로봇이 다시 시작되고 초기화되면, 3PE 버튼을 가볍게 누르고 PolyScope에서 **시작**을 누릅니다.

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

# 19. 폐기 및 환경

**설명**

Universal Robots 로봇은 적용되는 국가 법률, 규정 및 표준에 따라 폐기해야 합니다. 이 책임은 로봇 소유자에게 있습니다.

UR 로봇은 환경 보호를 위해 위험 물질의 제한적 사용에 따라 제조되었으며, 유럽 RoHS 지침 2011/65/EU의 정의를 따릅니다. 로봇(로봇 암, 컨트롤 박스, 티치 펜던트)이 Universal Robots Denmark로 반환되는 경우, Universal Robots A/S에서 폐기 처리를 하게 됩니다.

덴마크 시장에서 판매된 UR 로봇의 폐기 비용은 Universal Robots A/S가 DPA 시스템에 선납합니다. 유럽 WEEE Directive 2012/19/EU가 적용되는 국가의 수입자는 반드시 자신의 국가의 WEEE 등록부에 등록해야 한다. 이 요금은 일반적으로 1€/로봇 미만이다.

국가 등록부 목록은 다음에서 확인할 수 있습니다. https://www.ewrn.org/national-registers.
Global Compliance는 다음에서 검색할 수 있습니다: https://www.universal-robots.com/download.

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

**UR 로봇의 재료**

**로봇 암**

- 튜브, 베이스 플랜지, 툴 장착 브래킷: 양극산화 알루미늄
- 조인트 하우징: 분말 코팅 알루미늄
- 블랙 밴드 씰링 링: AEM 고무
  - 블랙 밴드 아래의 추가 슬립 링: 성형된 블랙 플라스틱
- 엔드캡/덮개: PC/ASA 플라스틱
- 나사, 너트, 스페이서(강철, 황동 및 플라스틱) 등 소형 기계 부품
- 구리선 및 나사, 너트, 스페이서(강철, 황동 및 플라스틱) 등 소형 기계 부품이 있는 와이어 번들

**로봇 암 조인트(내부)**

- 기어: 강철 및 그리스(서비스 설명서에 자세히 설명됨)
- 모터: 구리선이 있는 아이언 코어
- 구리선, PCB, 다양한 전자 부품 및 소형 기계 부품이 있는 와이어 번들
- 조인트 씰 및 O 링에는 PTFE(일반적으로 Teflon™이라고 함) 내의 화합물인 소량의 PFAS가 포함되어 있습니다.
- 그리스: 리튬 복합 비누 또는 요소가 농축된 합성 + 미네랄 오일. 몰리브덴이 포함되어 있습니다.
  - 생산 모델 및 날짜에 따라 그리스 색상은 노란색, 자홍색, 진분홍색, 빨간색, 녹색일 수 있습니다.
  - 서비스 설명서에 취급 유의 사항 및 그리스 안전 데이터 시트가 자세히 설명되어 있습니다.

**컨트롤 박스**

- 캐비닛(인클로저): 분말 코팅 강철
  - 표준 컨트롤 박스
- 알루미늄 판금 하우징(캐비닛 내부). OEM 컨트롤러의 하우징이기도 합니다.
  - 표준 컨트롤 박스 및 OEM 컨트롤러.
- 구리선, PCB, 다양한 전자 부품, 플라스틱 커넥터 및 나사, 너트, 스페이서(강철, 황동 및 플라스틱) 등 소형 기계 부품이 있는 와이어 번들
- 리튬 배터리가 PCB에 장착됩니다. 제거 방법은 서비스 설명서를 참조하십시오.

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

# 20. 선언 및 인증

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

# 20.1. 편입 선언 (원본)

UNIVERSAL ROBOTS

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

| **Manufacturer:** | **Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:** |
|---|---|
| **Universal Robots A/S**<br>Energivej 51, DK-5260 Odense S DK | **David Brandt,** *Technology Officer, Compliance*<br>Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S Denmark |

**Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):**

| | |
|---|---|
| **Product and Function:** | **Industrial robot** *multi-purpose multi-axis manipulator with standard control box, standard length cables & with or without UR 3PE teach pendant.* Function is determined by the completed machine (robot application or cell with end-effector, intended use and application program). |
| **Model:**<br>**Serial Number:** | **UR8Long, UR15, UR18, UR20, UR30 with a standard control box:**<br>**Starting 2024 6 8 00252 and higher for the UR20*** <br>*year* / *series* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year*<br>***6** =UR8Long, **7** = UR15, **5** = UR18, **8** = UR20, **9** = UR30*<br>***NOTE**: This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See control box markings.*<br>*TÜV Rheinland certifications: **UR20**:11 Mar '24 (#00252). **UR30**: 14 Mar '24. **UR15**: May '25. **UR8Long** (#00019) & **UR18** (#00012): 31 Jul '25 |
| **Incorporation:** | **Universal Robots UR8Long, UR15, UR18, UR20 & UR30 shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or robot cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.** |

**It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:**
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

| | |
|---|---|
| **I. Machinery Directive 2006/42/EC** | **The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.5 (sling), 4.1.3, 4.3.3, Annex VI.<br>It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive. |
| **II. Low-voltage Directive 2014/35/EU** | Reference the LVD and the harmonized standards used below. |
| **III. EMC Directive 2014/30/EU** | Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below. |

**Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:**

| | | |
|---|---|---|
| **(I)** EN ISO 10218-1:2011 Ж | **(I)** EN ISO 13732-1:2008 | **(I)** EN IEC 60947-5-8:2014 & 2021 |
| **(I)** EN ISO 12100:2010 | **(I)** EN ISO 13850:2015 | **(III)** EN IEC 61000-3-2:2014 & 2019 |
| **(I)** EN ISO 13849-1:2015 Ж<br>*2023 edition has no relevant changes* | **(I)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable* | **(III)** EN 61000-3-3:2013 |
| **(I)** EN ISO 13849-2:2012 | **(I, II)** EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017 | **(III)** EN 61000-6-2: 2012 & 2019 |
| Ж *See TÜV Rheinland Certificates* | | **(II)** EN 61140:2002/A1:2006 & 2016 |

**Reference to other technical standards and technical specifications used:**

| | | |
|---|---|---|
| **(I)** ISO 9409-1:2004 | **(III)** EN 60068-2-27:2009 | **(II)** EN 60664-1:2007 |
| **(I)** ISO/TS 15066:2016 *as applicable* | **(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019 | **(III)** EN IEC 61000-6-4:2023 |
| **(III)** EN 60068-2-1:2007 | **(II)** EN IEC 60320-1:2021 | **(II)** EN IEC 61784-3:2021 *[SIL2]* |
| **(III)** EN 60068-2-2:2007 | **(II)** EN 60529:1991/AC:2016 | **(III)** EN 61326-3-1:2017 *[Industrial locations SIL 2]* |

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 25 August 2025

**Roberta Nelson Shea**, *Global Technical Compliance Officer*

*This DOI can change without notice. DOIs are in User Manuals. Most recent User Manuals & DOIs are available from the UR website.*

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

www.universal-robots.com

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

# 20.2. 선언 및 인증

원본 지침 번역

| EU 편입 선언(DOI) (2006/42/EC 부록 II B에 따름) | |
|---|---|
| 제조업체 | 범용 로봇 A/S<br>Energivej 51,<br>DK-5260 오덴세 S 덴마크 |
| 커뮤니티에서 기술 파일을 컴파일하도록 허가된 담당자 | 다비드 브란트<br>테크놀로지 오피서, R&D<br>Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S |
| 부분적으로 완성된 기계의 설명 및 식별 | |
| 제품 및 기능: | 티치 펜던트 기능의 유무에 관계없이, 컨트롤 박스를 갖춘 산업용 로봇 다목적 다축 매니퓰레이터는 완성된 기계(로봇 애플리케이션 또는 셀과 엔드 이펙터, 용도 및 애플리케이션 프로그램)에 의해 결정됩니다. |
| 모델: | UR20 및 UR30: 아래에 명시된 인증 및 이 선언의 포함 사항: |
| | 참고: 이 편입 선언은 UR OEM 컨트롤러를 사용하는 경우에는 적용되지 않습니다. |
| 일련 번호: | 20246800252 이상<br>연도 시리즈 8=UR20, 9=UR30<br>TÜV Rheinland 인증 및 마크: 2024년 3월 11일, UR20, #00252. UR30은 2024년 3월 14일이었습니다. |
| 통합: | Universal Robots UR20 및 UR30은 최종 완성 기계(로봇 애플리케이션 또는 로봇 셀)에 통합될 때만 작동 서비스가 시작되며, 이는 기계류 지침 및 기타 해당되는 지침의 조항을 준수합니다. |
| 위의 제품은 공급되는 사항에 대해 아래와 같이 다음 지침을 충족함을 선언합니다. 이 불완비 기계가 내장되고 완성 기계가 되는 경우, 통합자는 완성된 기계가 모든 해당 지침을 충족하도록 하고, CE 마크를 부착하고, 적합성 선언(DOC)을 제공할 책임이 있습니다. | |
| I. 기계류 지침 2006/42/EC | 다음 필수 요구 사항을 충족합니다: 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1(3PE TP 포함), 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 2.2.1.1, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.4 (슬링), 4.1.3, 4.3.3, 부록 VI. 관련 기술 문서가 Machinery Directive의 Annex VII의 Part B에 따라 작성되었다고 선언되었다. |
| II. 저전압 지침 2014/35/EU<br>III. EMC 지침 2014/30/EU | 아래에 사용된 LVD 및 조화 표준을 참조하십시오.<br>아래에 사용된 EMC 지침 및 조화 표준을 참조하십시오. |

| MD 및 LV 지침의 7(2)조와 EMC 지침의 6조에 언급된 대로 사용된 조화 표준에 대한 참조: |
|---|

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

| | | |
|---|---|---|
| (I) EN ISO 10218-1:2011<br>TÜV Rheinland 인증<br>(I) EN ISO 12100:2010<br>(I) EN ISO 13849-1:2023<br>(I) EN ISO 13849-2:2012<br>2015년 TÜV Rheinland 인증; 2023<br>버전에는 관련 변경 사항이 없습니다. | (I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13850:2015 (I) EN 60204-1:2018 (II) EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013 (I) EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017 | (I) EN 60947-5-8:2020 (III) EN 61000-3-2:2019 (III) EN 61000-3-3:2013 (III) EN 61000-6-2:2019 (III) EN 61000-6-4:2019 (II) EN 61140:2002/ A1:2006 |
| 사용된 다른 기술 표준 및 사양에 대한 참조: | | |
| (I) ISO 9409-1:2004 (I) ISO/TS 15066:2016 as applicable (III) EN 60068-2-1:2007 (III) EN 60068-2-2:2007 | (III) EN 60068-2-27:2008 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN 60320-1:2021 (II) EN 60664-1:2007 | (II) EN 61784-3:2010 [SIL2] (III) EN 61326-3-1 2017 [Industrial locations SIL 2] |
| 제조업체 또는 그의 권한을 위임받은 대리인은 국가 당국의 합리적인 요청에 따라 부분적으로 완성된 기계에 대한 관련 정보를 전송해야 합니다. 인증 기관 Bureau Veritas에 의한 전체 품질 보증 시스템의 승인: ISO 9001 인증서 #DK015892 및 ISO 45001 인증서 #DK015891. | | |

## 20.3. 인증 UR8 Long

**설명** 제3자 인증은 자발적이다. 하지만 로봇 통합자에게 최고의 서비스를 제공하기 위하여 Universal Robots는 다음의 공인 시험 기관에서 로봇 인증을 실시하고 있습니다. 인증 장에서 모든 인증서 사본을 찾을 수 있습니다.

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

**인증**

| | | |
|---|---|---|
|  | TÜV Rheinland | EN ISO 10218-1 및 EN ISO 13849-1에 대한 TÜV Rheinland의 인증서. TÜV Rheinland는 비즈니스와 생활의 거의 모든 영역에서 안전과 품질을 상징합니다. 이 회사는 150년 전에 설립되었으며 세계 최고의 테스트 서비스 제공업체 중 하나입니다. |
|  | TÜV Rheinland of North America | 캐나다에서는 Canadian Electrical Code, CSA 22.1, Article 2-024에 따라, 캐나다 표준 위원회가 승인한 테스트 기관으로부터 장비 인증을 받아야 합니다. |
|  | 중국 RoHS | Universal Robots e-Series 로봇은 전자 정보 제품으로 오염을 제어하기 위한 중국 RoHS 관리 방법을 준수합니다. |
|  | KCC 안전 | Universal Robots e-Series 로봇은 평가를 받았으며 KCC 마크 안전 표준을 준수합니다. |
|  | KC 등록 | Universal Robots e-Series 로봇은 작업 환경에서 사용하기에 적합한지 평가를 받았습니다. 따라서 가정 환경에서 사용할 때 무선 간섭의 위험이 있다. |
|  | Delta | Universal Robots e-Series 로봇은 DELTA의 성능 테스트를 거쳤습니다. |

**공급 3자 인증**

| | | |
|---|---|---|
|  | 환경 | 공급업체가 제공한 대로 Universal Robots e-Series 로봇 운송 팔레트는 목재 포장재 생산에 대한 ISMPM-15 덴마크 요구 사항을 준수하고 이 제도에 따라 마크가 표시됩니다. |

**제조업체의 시험 인증**

| | | |
|---|---|---|
|  | 유니버설로봇 | Universal Robots e-Series 로봇은 지속적인 내부 테스트와 최종 라인 테스트 절차를 받습니다.<br>UR 테스트 절차는 지속적으로 검토 및 개선을 받는다. |

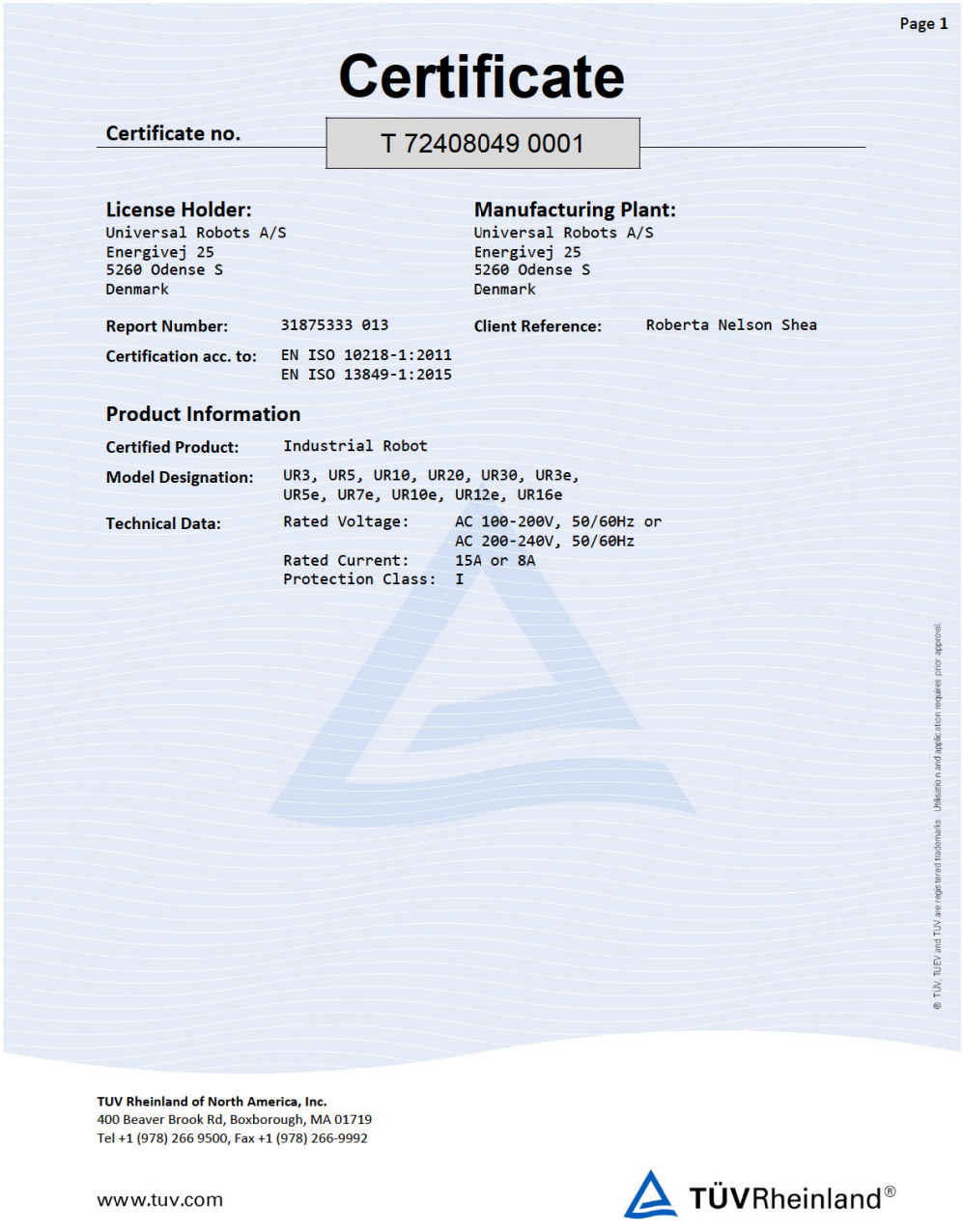
**EU 지침에 따른 선언**

EU 지침은 유럽에 관련된 것이지만, 유럽 이외의 일부 국가들도 EU 선언을 요구하거나 필요로 합니다. 유럽 지침은 공식 홈페이지에서 제공됩니다: http://eur-lex.europa.eu.
기계류 지침에 따라, Universal Robots의 로봇은 부분 완성품으로 분류되므로, CE 마크가 부착되지 않습니다.
기계류 지침에 따른 편입 선언(DOI)은 선언 및 인증 장에서 확인할 수 있습니다.

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

# 20.4. 인증서 UR8 Long

TÜV
Rheinland



Page 1

## Certificate

**Certificate no.** T 72408049 0001

**License Holder:**
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

**Manufacturing Plant:**
Universal Robots A/S
Energivej 25
5260 Odense S
Denmark

**Report Number:** 31875333 013
**Client Reference:** Roberta Nelson Shea

**Certification acc. to:** EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

**Product Information**

**Certified Product:** Industrial Robot

**Model Designation:** UR3, UR5, UR10, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e

**Technical Data:**
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I

© TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation 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

TÜVRheinland®

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

TÜV
Rheinland
North America
UL1740



# Certificate

**Certificate no.** CU 72501652 0001

**License Holder:**
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

**Manufacturing Plant:**
See additional page(s) for the listing of 3 factories

| | | | |
|---|---|---|---|
| **Report Number:** | US25JQ7X 001 | **Client Reference:** | Roberta Nelson Shea |
| **Certification acc. to:** | UL 1740:2018 R8.23<br>CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019) | | |

## Product Information

**Certified Product:** Industrial Robot

**Model Designation:** UR15, UR20, UR30

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

Special Remarks: The following safety functions have been evaluated
and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:
1- Emergency Stop
2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit
4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit
6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit
8- Momentum Limit
9- Power Limit
10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit
12 -System Emergency Stop Output
13 -Robot Moving Digital Output
14 -Robot Not Stopping Digital Output
15 -Reduced Mode Digital Output
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

© TÜV, TUEV and TÜV are registered trademarks. Utilisation 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

TÜVRheinland®

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

# 21. 안전 기능 표

**설명**

Universal Robots 안전 기능 및 안전 I/O는 PLd 카테고리 3(ISO 13849-1)이며, 여기서 각 안전 기능의 $PFH_D$ 값은 1.8E-07 미만입니다. $PFH_D$ 값은 공급망 탄력성에 대한 설계 유연성을 높이기 위해 업데이트되었습니다.
안전 기능(SF) 설명은 안전 관련 기능 및 인터페이스를 참조하십시오. 안전 I/O의 경우, 외부 장치 또는 장비를 포함한 결과적인 안전 기능은 전체 아키텍처 및 UR 로봇 안전 기능 $PFH_D$를 포함한 모든 $PFH_D$의 합계에 의해 결정됩니다.

**알림**

이 장에 제시된 안전 기능 테이블은 간단합니다. 여기에서 포괄적인 버전을 찾을 수 있습니다: https://www.universal-robots.com/support

**SF1 비상 정지 (ISO 13850에 따름)**

각주 보기

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 펜던트[1] 또는 외부 Estop(Estop 안전 입력을 사용하는 경우)에서 Estop PB를 누르면 정지 카테고리 1[3]이 발생하고 로봇 액추에이터와 툴 I/O에서 전원이 제거됩니다. 모든 조인트를 정지하도록 명령하고[1] 모든 조인트가 모니터링되는 정지 상태가 되면 전원이 제거됩니다.<br>외부 안전 관련 제어 시스템이 있는 통합 기능 안전 등급 또는 비상 정지 입력에 연결된 외부 비상 정지 장치의 경우, 이 안전 기능의 PFH 값(1.8E-07 미만)의 PFH에 이 안전 관련 입력의 PFH를 추가하십시오. | 카테고리 1 정지 (IEC 60204-1) | -- | 로봇 툴 I/O를 포함한 로봇 |

**SF2 세이프가드 정지 4 (ISO 10218-1에 따른 보호 정지)**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 이 안전 기능은 카테고리 2 정지[3]를 작동시키는 안전 입력을 사용하는 외부 보호 장치에 의해 시작됩니다. 툴 I/O는 세이프가드 정지에 의해 영향을 받지 않습니다. 다양한 구성이 제공됩니다. 활성화 장치가 연결된 경우, 자동 모드에서만 작동하도록 세이프가드 정지를 구성할 수 있습니다. 정지 시간 및 정지 거리 안전 기능[4]을 참조하십시오. 완전한 통합 안전 기능의 기능적 안전을 위해 외부 보호 장치의 PFH를 세이프가드 정지의 PFH에 추가하십시오. | 카테고리 2 정지 (IEC 60204-1) SS2 정지 (IEC 61800-5-2의 설명을 따름) | -- | 로봇 |

**SF3 조인트 위치 제한 (소프트 축 제한)**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 허용되는 조인트 위치의 상한 및 하한을 설정합니다. 제한을 위반하지 않기 때문에 정지 시간과 거리는 고려되지 않습니다. 각 조인트에는 자체 제한이 있을 수 있습니다. 조인트가 움직일 수 있는 허용된 조인트 위치 세트를 직접 제한합니다. 사용자 인터페이스의 안전 부분에서 설정합니다. ISO 10218-1:2011, 5.12.3에 따라 안전 등급의 소프트 축 제한 및 공간 제한 수단입니다. | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. | 5° | 조인트(각각) |

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

**SF4 조인트 속도 제한**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 조인트 속도의 상한을 설정합니다. 각 조인트에는 자체 제한이 있을 수 있습니다. 이 안전 기능은 접촉(클램핑 또는 과도) 시 에너지 전달에 가장 큰 영향을 미칩니다. 조인트가 수행할 수 있는 허용된 조인트 속도 세트를 직접 제한합니다. 사용자 인터페이스의 안전 설정 부분에서 설정합니다. 빠른 조인트 움직임을 제한하는 데 사용됩니다(예: 특이점과 관련된 위험). | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. | 1.15 °/s | 조인트(각각) |

**조인트 토크 제한**

내부 조인트 토크 제한(각 조인트)을 초과하면 카테고리 $0^3$이 발생합니다. 사용자는 여기에 액세스할 수 없으며, 공장 설정입니다. 사용자 설정과 사용자 구성이 없기 때문에 e-Series 안전 기능으로 표시되지 않습니다.

**SF5의 다양한 이름: 포즈 제한, 툴 제한, 자세 제한, 안전 플레인, 안전 경계**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| TCP 포즈(위치 및 자세)를 모니터링하고 안전 플레인 또는 TCP 포즈 제한을 초과하지 않도록 방지합니다. 여러 포즈 제한이 가능합니다(툴 플랜지, 엘보우 및 반경이 있는 최대 2개의 구성 가능한 툴 오프셋 지점). 자세는 툴 플랜지 또는 TCP의 특징 Z 방향으로부터의 편차로 제한됩니다. 이 안전 기능은 두 부분으로 구성됩니다. 하나는 가능한 TCP 위치를 제한하기 위한 안전 플레인입니다. 두 번째는 허용된 방향 및 공차로 입력되는 TCP 방향 제한입니다. 이는 안전 플레인으로 인한 TCP 및 리스트 포함/제외 영역을 제공합니다. | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도나 토크를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. | 3° 40 mm | TCP 툴 플랜지 엘보우 |

**SF6 속도 제한 TCP & 엘보우**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 속도 제한을 초과하지 않도록 TCP 및 엘보우 속도를 모니터링합니다. | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도나 토크를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. | 50 mm/s | TCP |

**SF7 포스 제한(TCP & 엘보우)**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 포스 제한은 TCP(툴 센터 포인트) 및 "엘보우"에서 로봇이 가하는 포스입니다. 안전 기능은 TCP 및 엘보우 모두에 대해, 정의된 포스 제한 내에서 유지되도록 각 조인트에 허용되는 토크를 지속적으로 계산합니다. 조인트는 허용된 토크 범위 내에서 유지되도록 토크 출력을 제어합니다. 즉, TCP 또는 엘보우의 포스가 정의된 포스 제한 내에 있음을 의미합니다. 포스 제한 SF에 의해 모니터링 정지가 시작되면, 로봇이 정지된 후에, 포스 제한이 초과되지 않은 위치로 "백오프"됩니다. 그런 다음 다시 멈추게 됩니다. | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도나 토크를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. | 25N | TCP |

**SF8 운동량 제한**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 운동량 제한은 일시적인 충격을 제한하는 데 매우 유용합니다. 운동량 제한은 전체 로봇에 영향을 미칩니다. | 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 모션이 제한을 초과하지 않도록 속도나 토크를 줄일 수 있습니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다. 모션이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. | 3kg m/s | 로봇 |

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

**SF9 파워 제한**

| 설명 | 결과? | 공차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 이 기능은 로봇이 수행하는 기계적 작업(조인트 토크 합에 조인트 각속도를 곱함)을 모니터링하며, 로봇 암에 대한 전류와 로봇 속도에도 영향을 미칩니다. 이 안전 기능은 전류/토크를 동적으로 제한하지만 속도는 유지합니다. | 전류/토크의 동적 제한 | 10W | 로봇 |

**SF10 UR 로봇 Estop 출력**

| 설명 | 결과 | 영향 |
|---|---|---|
| 로봇 <Estop> 출력에 대해 구성되고 로봇 정지가 있는 경우, 듀얼 출력은 낮음입니다. 로봇 <Estop> 정지가 시작되지 않으면 듀얼 출력은 높음입니다. 펄스는 사용되지 않지만 허용됩니다.<br>이러한 듀얼 출력은 해당 입력이 비상 정지 입력으로 구성된 구성 가능 안전 입력에 연결된 모든 외부 Estop에 대한 상태를 변경합니다.<br>외부 안전 관련 제어 시스템과 통합된 기능 안전 등급의 경우, 이 안전 관련 출력의 PFH를 외부 안전 관련 제어 시스템의 PFH에 추가하십시오.<br>Estop 출력의 경우, UR 출력이 외부 장비에 대한 이 외부 Estop 안전 기능의 입력이므로 외부 장비에서 유효성 검사가 수행됩니다.<br>참고: IMMI(사출 성형기 인터페이스)를 사용하는 경우, UR 로봇 Estop 출력이 IMMI에 연결되지 않습니다. UR 로봇에서 IMMI로 전송되는 Estop 출력 신호가 없습니다. 이는 복구할 수 없는 정지 상태를 방지하기 위한 기능입니다. | 구성 가능한 출력이 설정된 경우 Estop 발생 시 듀얼 출력이 낮음이 됩니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

SF11, SF12, SF13, SF14 및 SF17: 통합 기능 안전 성능을 위해서는 이 PFH를 외부 로직(있는 경우) 및 해당 구성 요소의 PFH에 추가해야 합니다.

**SF11 UR 로봇 이동: 디지털 출력**

| 설명 | 결과 | 영향 |
|---|---|---|
| 로봇이 움직일 때마다(모션 진행 중) 듀얼 디지털 출력이 낮음입니다. 움직임이 없을 때는 출력이 높음입니다. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. | 구성 가능한 출력이 설정된 경우:<br>- 로봇이 움직일 때(모션 진행 중), 듀얼 디지털 출력이 낮음입니다.<br>- 움직임이 없을 때는 출력이 높음입니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

**SF12 UR 로봇 멈추지 않음: 디지털 출력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 로봇이 정지 중(정지 중이거나 정지 상태)일 때 듀얼 디지털 출력은 높음입니다. 출력이 낮음이면, 로봇이 정지 중이 아니며 정지 상태가 아닙니다. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

**SF13 UR 로봇 감소: 디지털 출력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 로봇이 감소 구성을 사용 중인 경우(또는 감소 구성이 시작된 경우), 듀얼 디지털 출력은 낮음입니다. 아래를 참조하십시오. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. 통합 기능 안전 성능을 위해서는 이 PFH를 외부 로직(있는 경우) 및 해당 구성 요소의 PFH에 추가해야 합니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

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

**SF14 UR 로봇이 감소가 아님: 디지털 출력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 로봇이 감소 구성을 사용 중이지 않을 때마다(또는 감소 구성이 시작되지 않은 경우), 듀얼 디지털 출력은 낮음입니다. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. 통합 기능 안전 성능을 위해서는 이 PFH를 외부 로직(있는 경우) 및 해당 구성 요소의 PFH에 추가해야 합니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

**SF15 정지 시간 제한**

| 설명 | 결과? | 허용 오차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 정지 시간 제한을 초과하지 않도록 조건을 실시간으로 모니터링합니다. 정지 시간 제한이 초과되지 않도록 로봇 속도가 제한됩니다.<br>정지 제한을 초과하는 모션을 방지하기 위해 주어진 모션에서 로봇의 정지 기능을 지속적으로 모니터링합니다. 로봇을 정지하는 데 필요한 시간이 시간 제한을 초과할 위험이 있는 경우, 제한을 초과하지 않도록 모션 속도가 감소됩니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다.<br>안전 기능은 주어진 모션에 대해 정지 시간의 동일한 계산을 수행하고 정지 시간 제한이 되거나 초과될 경우 카테고리 0 정지를 시작합니다. | 실제 정지 시간이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 제한을 초과하지 않도록 속도 감소 또는 로봇 정지를 유발합니다. | 50 ms | 로봇 |

**SF16 정지 거리 제한**

| 설명 | 결과? | 허용 오차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 정지 거리 제한을 초과하지 않도록 조건을 실시간으로 모니터링합니다. 정지 거리 제한을 초과하지 않도록 로봇 속도가 제한됩니다.<br>정지 제한을 초과하는 모션을 방지하기 위해 주어진 모션에서 로봇의 정지 기능을 지속적으로 모니터링합니다. 로봇을 정지하는 데 필요한 시간이 시간 제한을 초과할 위험이 있는 경우, 제한을 초과하지 않도록 모션 속도가 감소됩니다. 제한을 초과하지 않도록 로봇 정지가 시작됩니다.<br>안전 기능은 주어진 모션에 대해 정지 거리의 동일한 계산을 수행하고 정지 시간 제한이 되거나 초과될 경우 카테고리 0 정지를 시작합니다. | 실제 정지 시간이 제한 설정을 초과하는 것을 허용하지 않습니다. 제한을 초과하지 않도록 속도 감소 또는 로봇 정지를 유발합니다. | 40 mm | 로봇 |

**SF17 안전 홈 위치 " 모니터링 된 위치"**

| 설명 | 결과? | 허용 오차 | 영향 |
|---|---|---|---|
| 로봇이 구성되고 모니터링된 "안전 홈 위치"에 있을 때만 출력을 활성화할 수 있도록, 안전 등급 출력을 모니터링하는 안전 기능입니다.<br>구성된 위치에 로봇이 있지 않을 때 출력이 활성화되면 정지 카테고리 0이 시작됩니다. | "안전 홈 출력"은 구성된 "안전 홈 위치"에 로봇이 있을 때만 활성화할 수 있습니다. | 1.7 ° | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

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

**SF18 3-위치 활성화 정지: 디지털 출력**

| 설명 | 결과? | 영향 |
|---|---|---|
| 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태인 경우 듀얼 디지털 출력이 낮음입니다. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. 통합 기능 안전 성능을 위해서는 이 PFH를 외부 로직(있는 경우) 및 해당 구성 요소의 PFH에 추가해야 합니다. | 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태인 경우 듀얼 출력이 낮음입니다. 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태에 있지 않은 경우 듀얼 출력이 높음입니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결. |

**SF19 3-위치 활성화 정지 아님: 디지털 출력**

| 설명 | 결과? | 영향 |
|---|---|---|
| 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태가 아닌 경우 듀얼 디지털 출력이 낮음입니다. 기능 안전 등급은 UR 로봇 내에 있는 요소에 적용됩니다. 통합 기능 안전 성능을 위해서는 이 PFH를 외부 로직(있는 경우) 및 해당 구성 요소의 PFH에 추가해야 합니다. | 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태에 있지 않은 경우 듀얼 출력이 낮음입니다. 로봇이 "3-위치 활성화 정지" 상태인 경우 듀얼 출력이 높음입니다. | 로직 및/또는 장비에 대한 외부 연결 |

**표 1 각주**

[1]티치 펜던트, 컨트롤러 및 로봇 사이 그리고 로봇 내(조인트 간) 커뮤니케이션에는 IEC 61784-3에 따라 안전 데이터를 위한 SIL 2가 사용됩니다.

[2]Estop 검증: 펜던트 Estop 푸시버튼은 펜던트 내에서 평가된 다음 SIL2 통신을 통해 안전 컨트롤러에 전달됩니다[1]. 펜던트 Estop 기능을 검증하려면 펜던트 Estop 푸시버튼을 누르고 Estop 결과를 확인하십시오. 이를 통해 비상 정지가 펜던트 내에 연결되어 있고, 비상 정지가 의도한 대로 작동하며, 펜던트가 컨트롤러에 연결되어 있는지 확인합니다

[3]로봇 안전 기능이 외부 장비, 장치 또는 로직과 "통합" 또는 "연결"된 경우, 결과적으로 통합된 안전 기능은 로봇 안전 기능의 PFH 값을 포함한 모든 PFH 값의 합계인 PFH를 갖습니다.

[4]IEC 60204-1(NFPA79)에 따른 정지 카테고리. Estop의 경우, IEC 60204-1에 따라 정지 카테고리 0과 1만 허용됩니다.

- 정지 카테고리 0 및 1에서는 구동 전원이 분리됩니다. 정지 카테고리 0은 즉각 정지이고 정지 카테고리 1은 제어된 정지입니다(예: 정지까지 감속한 다음 구동 전원 분리).
- 정지 카테고리 2는 구동 전원이 분리되지 않는 정지입니다. 정지 카테고리 2는 IEC 60204-1에 정의되어 있습니다. STO, SS1 및 SS2에 대한 설명은 IEC 61800-5-2에 나와 있습니다. UR 로봇의 경우, 정지 카테고리 2는 궤적을 유지하고 정지 후에도 드라이브에 전원을 공급합니다.

[5]정지 시간 & 정지 거리 안전 기능을 사용해야 합니다. 사용 시, 성능 정지에 대한 정기적 검증이 필요하지 않습니다.

[6]외부 안전 관련 제어 시스템과 통합된 기능 안전 등급의 경우, 이 안전 관련 출력의 PFH를 외부 안전 관련 제어 시스템의 PFH에 추가하십시오.

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

# 21.1. 표 1a

**감소 SF 매개변수 설정 변경**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 감소 구성은 안전 플레인/경계(플레인의 2cm에서 시작하고 플레인의 2cm 내에서 감소 설정에 도달) 또는 시작 입력 사용(500ms 내에서 감소 설정에 도달)을 통해 시작할 수 있습니다. 외부 연결이 낮음이면 감소가 시작됩니다. 감소 구성은 모든 감소 제한이 활성화되어 있음을 의미합니다.<br>감소는 안전 기능이 아니라, 조인트 위치, 조인트 속도, TCP 포즈 제한, TCP 속도, TCP 포스, 운동량, 동력, 정지 시간 및 정지 거리와 같은 안전 기능 제한의 설정에 영향을 미치는 상태 변경입니다. 감소 구성은 ISO 13849-1에 따라 안전 기능을 매개변수화하는 수단입니다. 로봇 애플리케이션에 적합한지 모든 매개변수 값을 확인하고 검증해야 합니다. | 로봇 |

**세이프가드 초기화**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 세이프가드 초기화용으로 구성되고 외부 연결이 낮음에서 높음으로 전환되면, 세이프가드 정지가 초기화됩니다. 세이프가드 정지 안전 기능 초기화를 시작하기 위한 안전 입력입니다. | 로봇 |

**3-위치 활성화 장치 입력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 외부 활성화 장치 연결이 낮음이면 세이프가드 정지(SF2)가 시작됩니다. 권장 사항: 안전 입력으로 모드 스위치와 함께 사용하십시오. 모드 스위치가 사용되지 않고 안전 입력에 연결되어 있지 않으면, 로봇 모드는 사용자 인터페이스에 의해 결정됩니다. 사용자 인터페이스가 다음과 같은 경우:<br>• "실행 모드" - 활성화 장치가 활성화되지 않습니다.<br>• "프로그래밍 모드" - 활성화 장치가 활성화됩니다. 사용자 인터페이스로 모드를 변경하기 위해 비밀번호 보호를 사용할 수 있습니다. | 로봇 |

**모드 스위치 입력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 외부 연결이 낮음이면 작동 모드(실행/자동 모드에서 자동 작동)가 적용됩니다. 높음인 경우, 모드는 프로그래밍/티치입니다. 권장 사항: 통합 3-위치 활성화 장치가 있는 UR e-Series 티치 펜던트와 같은 활성화 장치와 함께 사용하십시오.<br>티치/프로그램인 경우, 초기에 TCP 속도와 엘보우 속도 둘 다가 250mm/s로 제한됩니다. 펜던트 사용자 인터페이스 "속도 슬라이더"를 사용하여 속도를 수동으로 높일 수 있지만, 활성화 장치가 활성화되면 속도 제한이 250mm/s로 초기화됩니다. | 로봇 |

**프리드라이브 입력**

| 설명 | 영향 |
|---|---|
| 권장 사항: 3PE TP 및/또는 3 위치 활성화 장치 입력과 함께 사용하십시오. 프리드라이브 입력이 높음이면, 다음 조건이 충족되는 경우에만 로봇이 프리드라이브에 들어갑니다.<br>• 3PE TP 버튼을 누르지 않음<br>• 3 위치 활성화 장치 입력을 구성하지 않았거나 누르지 않음(입력 낮음) | 로봇 |

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

# 21.2. 표 2

**설명**

UR e-Series 로봇은 ISO 10218-1:2011 및 ISO/TS 15066의 해당 부분을 준수합니다. 대부분의 ISO/TS 15066은 로봇 제조업체가 아닌 통합업체를 대상으로 한다는 점에 유의해야 합니다. ISO 10218-1:2011, 조항 5.10 협력 작업 세부 사항 4 협력 작업 기술은 아래에 설명되어 있습니다. 자동 모드일 때 협력 작업은 응용 목적 전반에 해당하는 것임을 이해하는 것이 매우 중요합니다.

**협력 작업 2011 버전, 조항 5.10.2**

| 기술 | 설명 | UR e-Series |
|---|---|---|
| 안전 등급 모니터링 정지 | 위치가 정지 상태로 유지되고 안전 기능으로 모니터링되는 정지 상태입니다. 카테고리 2 정지는 자동 초기화할 수 있습니다. 안전 등급 모니터링 정지 후 작업을 초기화하고 재시작하는 경우, 재개로 인해 위험한 조건이 유발되지 않으므로 ISO 10218-2 및 ISO/TS 15066을 참조하십시오. | 로봇의 세이프가드 정지는 안전 등급 모니터링 정지입니다. 1페이지의 SF2를 참조하십시오. 앞으로는 "안전 등급 모니터링 정지"가 협력 작업의 한 형태로 불리지 않을 가능성이 높습니다. |

**협력 작업 2011 버전, 조항 5.10.3**

| 기술 | 설명 | UR e-Series |
|---|---|---|
| 핸드가이딩 | 기본적으로, 로봇이 자동 모드에 있는 동안 개별적이고 직접적으로 이루어지는 개인 제어입니다. 핸드가이딩 장비는 엔드 이펙터 가까이에 위치해야 하며 다음이 있어야 합니다.<br>• 비상 정지 푸시 버튼<br>• 3-위치 활성화 장치<br>• 안전 등급 모니터링 정지 기능<br>• 설정 가능한 안전 등급 모니터링 속도 기능 | UR 로봇은 협력 작업을 위한 핸드가이딩을 제공하지 않습니다. 핸드가이딩 티치(프리드라이브)는 UR 로봇에서 제공되지만, 이는 수동 모드에서 프로그래밍하기 위한 것이며, 자동 모드에서 협력 작업에 이용하기 위한 것이 아닙니다. |

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

**협력 작업 2011 버전, 조항 5.10.4**

| 기술 | 설명 | UR e-Series |
|---|---|---|
| 속도 및 분리 모니터링 (SSM) 안전 기능 | SSM은 모든 작업자(사람)로부터 분리 거리를 유지하는 로봇입니다. 이를 위해 최소 보호 거리가 보장되도록 로봇 시스템과 침입 요소 사이의 거리를 모니터링합니다. 일반적으로, 이를 위해 민감한 보호 장비(SPE)가 사용되며, 이 경우에 일반적으로 안전 레이저 스캐너가 로봇 시스템에 접근하는 침입 요소를 감지합니다.<br>이 SPE에 의한 결과:<br>1. 제한 안전 기능에 대한 매개변수의 동적 변경 또는<br>2. 안전 등급 모니터링 정지 조건.<br>보호 장치의 감지 영역을 벗어나는 침입이 감지되면 로봇은 다음을 수행할 수 있습니다.<br>1. 위 1)의 경우 "더 높은" 일반 안전 기능 제한 재개<br>2. 위 2)의 경우 작동 재개<br>2) 2), 안전 등급 모니터링 정지 후 작동 다시 시작의 경우, 요구 사항은 ISO 10218-2 및 ISO/TS 15066을 참조하십시오. | 원활한 SSM을 위해 UR 로봇은 구성 가능한 제한(정상 및 감소)이 있는 안전 기능의 두 가지 매개변수 세트 간에 전환할 수 있습니다. 정상 작업은 침입이 감지되지 않은 경우에 적용될 수 있습니다. 또한 안전 플레인/안전 경계로 인해 발생할 수도 있습니다. UR 로봇에서는 여러 안전 구역을 쉽게 사용할 수 있습니다. 예를 들어, 하나의 안전 구역을 "감소 설정"에 사용하고 다른 구역 경계를 UR 로봇에 대한 세이프가드 정지 입력으로 사용할 수 있습니다. 감소된 제한에는 작업 영역과 바닥 공간을 줄이기 위해 정지 시간 및 정지 거리 제한에 대한 감소된 설정이 포함될 수도 있습니다. |

**협력 작업 2011 버전, 조항 5.10.5**

| 기술 | 설명 | UR e-Series |
|---|---|---|
| 고유한 설계 또는 제어에 의한 전력 및 포스 제한(PFL) | PFL을 수행하는 방법은 로봇 제조업체에 따라 다릅니다. 로봇 설계 및/또는 안전 기능은 로봇에서 사람으로의 에너지 전달을 제한합니다. 매개변수 제한을 초과하면 로봇 정지가 발생합니다. PFL 애플리케이션에서는 로봇 애플리케이션(엔드 이펙터 및 작업물 포함)을 고려하여, 접촉으로 인해 부상이 발생하지 않도록 해야 합니다. 수행된 연구에서는 부상이 아닌 통증이 발생하기까지의 압력을 평가했습니다. 부록 A를 참조하십시오. ISO/TR 20218-1 엔드 이펙터를 참조하십시오. | UR 로봇은 로봇이 사람과 접촉하면서도 부상을 입히지 않는 협력적 응용이 가능하도록 특별히 설계된 동력 및 포스 제한 로봇입니다. UR 로봇에는 로봇의 모션, 속도, 운동량, 포스, 동력 등을 제한하는 데 사용할 수 있는 안전 기능이 있습니다. 이러한 안전 기능은 로봇 애플리케이션에서 엔드 이펙터 및 작업물에 의해 야기되는 압력 및 포스를 줄이기 위해 사용됩니다. |

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

소프트웨어 이름: PolyScope 5
소프트웨어 버전: 5.24
문서 버전: 20.14.139

