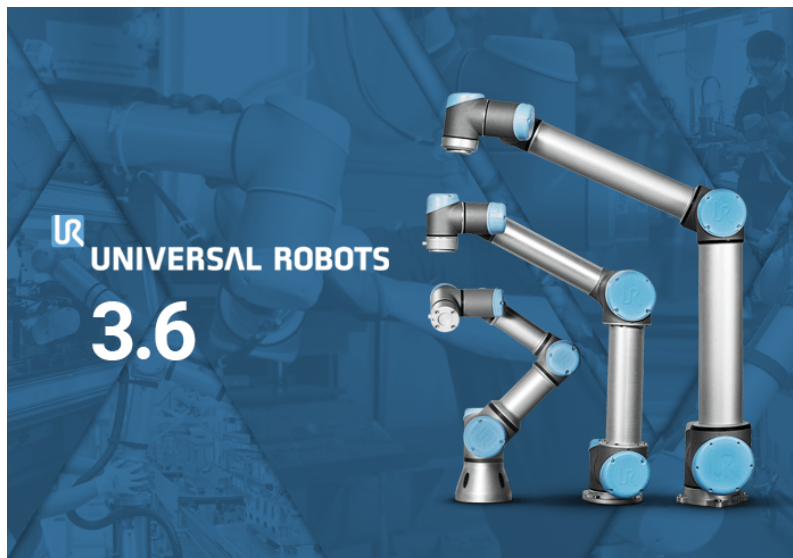




# UNIVERSAL ROBOTS

## Brukerveiledning til PolyScope



### Versjon 3.6.0

Oversettelse av de originale instruksjonene (no)

Informasjonen i dette dokumentet er Universal Robots A/S sin eiendom og skal ikke gjengis helt eller delvis uten skriftlig godkjenning fra Universal Robots A/S. Informasjonen i dette dokumentet kan endres uten varsel, og skal ikke tolkes som en forpliktelse fra Universal Robots A/S. Denne håndboken blir periodevis gjennomgått og revidert.

Universal Robots A/S fraskriver seg ansvaret for feil og utelatelser i dokumentet.

Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S

Universal Robots-logoen er et registrert varemerke tilhørende Universal Robots A/S.

# Innhold

<b>II Brukerveiledning til PolyScope</b>	<b>II-1</b>
<b>10 Sikkerhetskonfigurasjon</b>	<b>II-3</b>
10.1 Innledning . . . . .	II-3
10.2 Endre sikkerhetskonfigurasjon . . . . .	II-4
10.3 Sikkerhetssynkronisering og feil . . . . .	II-5
10.4 Toleranser . . . . .	II-6
10.5 Sikkerhetssjekksm . . . . .	II-6
10.6 Sikkerhetsmodi . . . . .	II-6
10.7 Freedrive-modus . . . . .	II-7
10.7.1 Tilbakekjøring . . . . .	II-7
10.8 Passordbeskyttelse . . . . .	II-8
10.9 Bruk . . . . .	II-8
10.10 Generelle grenser . . . . .	II-9
10.11 Leddgrenser . . . . .	II-11
10.12 Grenser . . . . .	II-12
10.12.1 Å velge en grense til å konfigurere . . . . .	II-13
10.12.2 3D-visualisering . . . . .	II-13
10.12.3 Sikkerhetsplan-konfigurasjon . . . . .	II-13
10.12.4 Verktøygrense-konfigurasjon . . . . .	II-16
10.13 Sikkerhets-I/O . . . . .	II-18
10.13.1 Inngangssignaler . . . . .	II-18
10.13.2 Utgangssignaler . . . . .	II-20
<b>11 Begynn programmeringen</b>	<b>II-23</b>
11.1 Innledning . . . . .	II-23
11.2 Komme i gang . . . . .	II-23
11.2.1 Installere robotarmen og kontrollboksen . . . . .	II-24
11.2.2 Slå kontrollboksen av og på . . . . .	II-24
11.2.3 Slå robotarmen av og på . . . . .	II-24
11.2.4 Hurtigstart . . . . .	II-24
11.2.5 Det første programmet . . . . .	II-25
11.3 PolyScope programmeringsgrensesnitt . . . . .	II-26
11.4 Velkomstskjerm . . . . .	II-28
11.5 Initialiseringsskjerm . . . . .	II-29
<b>12 Redigeringsprogrammer på skjermen</b>	<b>II-31</b>
12.1 Uttryksredigeringsprogram på skjermen . . . . .	II-31
12.2 Positur-redigeringsskjerm . . . . .	II-31

<b>13 Robotkontroll</b>	<b>II-35</b>
13.1 Flytte-kategorien	II-35
13.1.1 Robot	II-35
13.1.2 Funksjon og verktøyposisjon	II-36
13.1.3 Flytt verktøy	II-36
13.1.4 Flytte ledd	II-36
13.1.5 Freedrive	II-36
13.2 I/U-kategori	II-37
13.3 MODBUS-klient I/U	II-38
13.4 Kategorien Autoflytt	II-38
13.5 Installasjon → Last / Lagre	II-40
13.6 Installasjon → TCP-konfigurasjon	II-41
13.6.1 Legge til, endre og fjerne TCP-er	II-41
13.6.2 Standard og aktiv TCP	II-41
13.6.3 Lære TCP-posisjon	II-42
13.6.4 Lære TCP-orientering	II-43
13.6.5 Nyttelast	II-43
13.6.6 Tyngdepunkt	II-44
13.7 Installasjon → Montering	II-45
13.8 Installasjon → I/U-konfigurasjon	II-46
13.8.1 I/O-signaltype	II-46
13.8.2 Tildele brukerdefinerte navn	II-47
13.8.3 I/O-handlinger og I/O-kategoristyring	II-47
13.9 Installasjon → Sikkerhet	II-47
13.10 Installasjon → Variabler	II-48
13.11 Installasjon → MODBUS-klient I/O oppsett	II-49
13.12 Installasjon → Funksjoner	II-52
13.12.1 Bruke en funksjon	II-53
13.12.2 Nytt punkt	II-54
13.12.3 Ny linje	II-54
13.12.4 Plan-funksjon	II-55
13.12.5 Eksempel: Manuell oppdatering av en funksjon for å justere et program	II-56
13.12.6 Eksempel: Dynamisk oppdatering av en funksjonpositur	II-57
13.13 Konfigurasjon av transportbåndsporing	II-57
13.14 Installasjon → Standardprogram	II-59
13.15 Logg-kategorien	II-61
13.15.1 Lagrer feilrapporter	II-61
13.16 Lasteskjerm	II-62
13.17 Kjøre-kategorien	II-64
<b>14 Programmering</b>	<b>II-65</b>
14.1 Nytt program	II-65
14.2 Program-kategorien	II-66
14.2.1 Programtre	II-66
14.2.2 Indikasjon av programkjøring	II-67
14.2.3 Søk-knapp	II-67
14.2.4 Angre / gjøre om-knapp	II-68

14.2.5	Programkontrollpanel . . . . .	II-68
14.3	Variabler . . . . .	II-69
14.4	Kommando: Tom . . . . .	II-69
14.5	Kommando: Flytte . . . . .	II-70
14.6	Kommando: Fast vendepunkt . . . . .	II-73
14.7	Kommando: Relative vendepunkt . . . . .	II-78
14.8	Kommando: Variabelt vendepunkt . . . . .	II-79
14.9	Kommando: Vent . . . . .	II-80
14.10	Kommando: Angi . . . . .	II-80
14.11	Kommando: Pop-up . . . . .	II-81
14.12	Kommando: Stopp . . . . .	II-82
14.13	Kommando: Kommentar . . . . .	II-82
14.14	Kommando: Mappe . . . . .	II-83
14.15	Kommando: Sløyfe . . . . .	II-83
14.16	Kommando: Delprogram . . . . .	II-84
14.17	Kommando: Tilordning . . . . .	II-85
14.18	Kommando: Hvis . . . . .	II-86
14.19	Kommando: Skript . . . . .	II-87
14.20	Kommando: Hendelse . . . . .	II-88
14.21	Kommando: Tråd . . . . .	II-89
14.22	Kommando: Skift . . . . .	II-89
14.23	Kommando: Mønster . . . . .	II-90
14.24	Kommando: Kraft . . . . .	II-91
14.25	Kommando: Pall . . . . .	II-94
14.26	Kommando: Søk . . . . .	II-95
14.27	Kommando: Transportbåndsporing . . . . .	II-98
14.28	Kommando: Sperre . . . . .	II-99
14.29	Grafikk-kategorien . . . . .	II-99
14.30	Struktur-kategori . . . . .	II-100
14.31	Variabler-kategorien . . . . .	II-101
14.32	Kommando: Initialisering av variabler . . . . .	II-102
<b>15</b>	<b>Konfigurasjonsskjerm</b>	<b>II-103</b>
15.1	Språk og enheter . . . . .	II-104
15.2	Oppdater robot . . . . .	II-105
15.3	Angi passord . . . . .	II-106
15.4	Kalibrer skjerm . . . . .	II-107
15.5	Konfigurer nettverk . . . . .	II-107
15.6	Angi klokkeslett . . . . .	II-108
15.7	URCaps-konfigurasjon . . . . .	II-109



**Del II**

# **Brukerveiledning til PolyScope**



# 10 Sikkerhetskonfigurasjon

## 10.1 Innledning

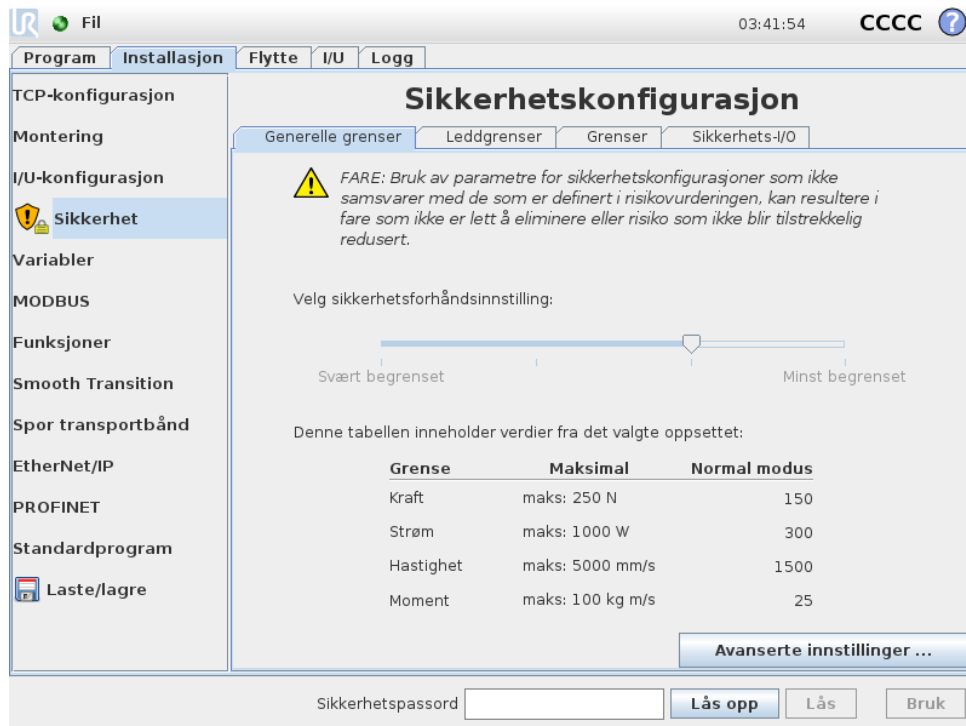
Roboten er utstyrt med et avansert sikkerhetssystem. Avhengig av de spesielle egenskapene til arbeidsplassen, må innstillingene for sikkerhetssystemet konfigureres til å garantere sikkerheten til alt personale og utstyr rundt roboten. Å bruke innstillingene definert av risikovurdering er det første en integrerer må gjøre. For detaljer om sikkerhetssystemet, se Maskinvareinstallasjonshåndbok.



### FARE:

1. Bruk og konfigurasjon av sikkerhetsfunksjoner og -brugerflater må gjøres i henhold til risikovurderingen som integrerer utfører for en spesiell robotapplikasjon, se Maskinvareinstallasjonshåndbok.
2. Sikkerhetsinnstillinger for oppsett og opplæring må brukes i henhold til risikovurderingen utført av integrerer og før robotarmen blir slått på for første gang.
3. Alle sikkerhetsinnstillinger tilgjengelige på denne skjermen og dens underkategorier må stilles inn i henhold til risikovurderingen utført av integrerer.
4. Integrerer må sørge for å sikre at alle endringer i sikkerhetsinnstillingene er gjort i henhold til risikovurderingen.
5. Integrerer må hindre at uautoriserte personer endrer på sikkerhetsinnstillingene, f.eks. ved å bruke passordbeskyttelse.

Man kan gå inn på sikkerhetskonfigurasjon-skjermen fra velkomstscreen (se 11.4) ved å trykke på knappen `programmer robot`, og velge kategorien `installasjon` og trykke på `sikkerhet`. Sikkerhetskonfigurasjonen er passordbeskyttet, se 10.8.



Sikkerhetsinnstillingene består av en rekke grenseverdier som brukes til å begrense bevegelsene til robotarmen, og sikkerhetsfunksjon-innstillinger for de konfigurerbare inngangene og utgangene. De er definert i de følgende underkategoriene av sikkerhetsskjermen:

- **Generelle grenser**-underkategorien definerer maksimal *kraft*, *strøm*, *hastighet* og *moment* av robotarmen. Når risikoen for å treffe et menneske eller en kollisjon med en del av miljøet er spesielt høy, må disse innstillingene settes til lave verdier. Hvis risikoen er lav, gjør høyere generelle grenser det mulig for roboten å bevege seg raskere og utøve mer kraft på omgivelsene. For ytterligere detaljer, se 10.10.
- **Leddgrenser**-underkategorien består av *leddhastighet* og *leddposisjon*-grenser. *Leddhastighet*-grensene definerer den maksimale vinkelhastigheten av de enkelte leddene og tjener til å begrense hastigheten av robotarmen ytterligere. *Leddposisjon*-grensene definerer tillatt posisjonsområde av de individuelle leddene (i leddplass). For ytterligere detaljer, se 10.11.
- **Grenser**-kategorien definerer sikkerhetsplan (på kartesisk plass) og en verktøyorienteringsgrense for robot-TCP. Sikkerhetsplanene kan konfigureres enten som harde grenser for plasseringen av robot-TCP, eller som utløserer for å aktivere sikkerhetsgrensene til *redusert* modus (se 10.6)). Verktøyorienteringsgrensen setter en hard grense på orienteringen til robot-TCP. For ytterligere detaljer, se 10.12.
- **Sikkerhets I/O**-kategorien definerer sikkerhetsfunksjonene for konfigurerbare innganger og utganger (se 13.2). For eksempel kan *nødstop* konfigureres som en inngang. For ytterligere detaljer, se 10.13.

## 10.2 Endre sikkerhetskonfigurasjon



Sikkerhetsinnstillingene skal kun forandres i henhold til risikovurderingen utført av integrerer. Anbefalt prosedyre for endring av sikkerhetskonfigurasjon er som følgende:

### 10.3 Sikkerhetssynkronisering og feil

1. Sørg for at forandringene stemmer i henhold til risikovurderingen som er utført av integrerer.
2. Juster sikkerhetsinnstillingene til et passende nivå, definert av risikovurderingen utført av integrerer.
3. Dobbeltsjekk at sikkerhetsinnstillingene er på plass.
4. Sett følgende tekst i operatørens håndbøker: "Før du jobber i nærheten av roboten må du sørge for at sikkerhetskonnfigurasjonen er som forventet. Dette kan verifiseres ved å f.eks. kontrollere sjekksammen i øvre høyre hjørne til PolyScope (se 10.5 i Brukerveiledning til PolyScope)."

### 10.3 Sikkerhetssynkronisering og feil

Tilstanden til den anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen sammenlignet med hva slags robotinstallasjon GUI har lastet inn, er avbildet av skjold-ikonet ved siden av teksten *Sikkerhet* på venstre side av skjermen. Disse ikonene gir en rask indikator for nåværende tilstand. De er definert under:

-  *Konfigurasjon synkronisert:* Viser at GUI-installasjonen er identisk med den gjeldende anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen. Ingen endringer har blitt gjort.
-  *Konfigurasjon endret:* Viser at GUI-installasjonen er forskjellig fra den gjeldende anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen.

Når man endrer sikkerhetskonnfigurasjonen, vil skjold-ikonet informere deg om de aktuelle innstillingene har blitt tatt i bruk eller ikke.

Hvis noen av tekstfeltene i *sikkerhet*-fanen inneholder ugyldige angivelser, er sikkerhetskonnfigurasjonen i en feiltilstand. Dette indikerer på flere måter:

1. Et rødt feilikon vises ved siden av teksten *Sikkerhet* på venstre side av skjermen.
2. Underkategorien(e) med feil er merket med et rødt feilikon på toppen.
3. Tekstfeltet inneholder feil som er markert med en rød bakgrunn.

Når det finnes feil og man prøver å navigere bort fra *installasjon*-kategorien, dukker en dialog opp med følgende alternativer:

1. Løs problemet/problemene slik at alle feil har blitt fjernet. Dette vil være synlig når det røde feilikonet ikke lenger vises ved siden av teksten *Sikkerhet* på venstre side av skjermen.
2. Tilbakestill til den forrige anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen. Dette vil se bort fra alle endringer og la deg fortsette til ønsket destinasjon.

Hvis det ikke finnes noen feil og man prøver å navigere bort, dukker en annen dialog opp med følgende alternativer:

1. Anvend endringer og start systemet på nytt. Dette vil anvende endringene i sikkerhetskonnfigurasjonen på systemet og starte på nytt. Merk: Dette innebærer ikke at noen endringer har blitt lagret; driftstans av roboten på dette punktet vil miste alle endringer til robotens installasjon, inkludert sikkerhetskonnfigurasjonen.
2. Tilbakestill til den forrige anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen. Dette vil se bort fra alle endringer og la deg fortsette til ønsket valgt destinasjon.

## 10.4 Toleranser

*Robotarmen* bruker innebygde toleranser som hindrer sikkerhetsbrudd. En sikkerhetstoleranse er forskjellen mellom en sikkerhetsgrense og en maksimal driftsverdi. For eksempel, den generelle hastighetstoleransen er  $-150\text{mm/s}$ . Dette betyr at om brukeren konfigurerer en hastighetsgrense på  $250\text{mm/s}$ , vil maksimal driftsverdi være  $250-150 = 100\text{mm/s}$ . Sikkerhetstoleranser hindrer sikkerhetsbrudd mens de tillater svingninger i programadferd. For eksempel, når man håndterer en tung nyttelast, kan det oppstå situasjoner hvor *robotarmen* i et kort øyeblikk må operere over normal maksimal driftshastighet for å kunne følge en programmert bane. Et eksempel på dette er vist i figuren 10.1.



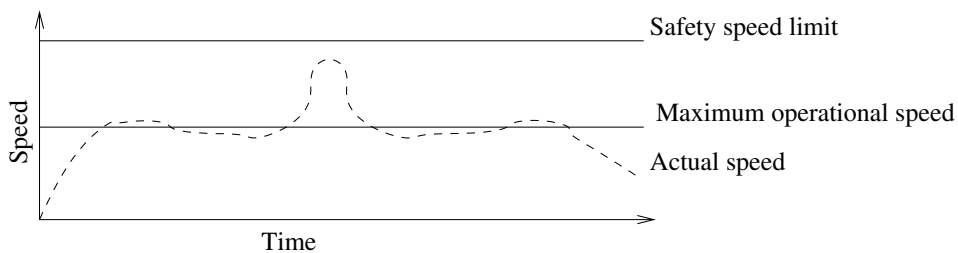
**ADVARSEL:**

En risikovurdering er alltid nødvendig ved å bruke grenseverdiene uten toleranser.



**ADVARSEL:**

Toleranser er spesifikke til programvarens versjon. Oppdatering av programvare kan endre toleransene. Konsulter versjonsmerknadene for endringer mellom versjonene.



Figur 10.1: Eksempel på sikkerhetstoleranse.

## 10.5 Sikkerhetssjekksum

Teksten i øvre høyre hjørne av skjermen gir en kort fremstilling av sikkerhetskonfigurasjonen som for tiden brukes av roboten. Når teksten endres, tilsier dette at gjeldende sikkerhetskonfigurasjon har endret seg også. Ved å klikke på sjekksummen viser den detaljer om den gjeldende aktive sikkerhetskonfigurasjonen.

## 10.6 Sikkerhetsmodi

Under normale forhold (f.eks. når ingen beskyttende stopp er i bruk), fungerer sikkerhetssystemet i en av de følgende *sikkerhetsmodiene*, hver med et tilknyttet sett med sikkerhetsgrenser:

*Normal modus:* Sikkerhetsmodusen som er aktiv ved standard;

*Redusert modus:* Aktiv når robot-TCP er posisjonert utover et *Trigger redusert modus*-plan (se 10.12), eller når det utløses av en konfigurert inngang (se 10.13).

*Gjenopprettingsmodus*: Når robotarmen er i strid med én av de andre modiene (f.eks. *normal* eller *reduisert* modus) og et kategori 0-stopp har oppstått,<sup>1</sup> starter robotarmen opp i **gjenopprettingsmodus**. Denne modusen lar roboten bevege seg sakte bakover til det tillatte området ved hjelp av **Flyttekategorien** eller **Freedrive**. Det er ikke mulig å kjøre programmer for roboten i denne modusen.

**ADVARSEL:**

Vær oppmerksom på at grensene for *leddposisjon*, *TCP-posisjon* og *TCP-orientering* er deaktivert i *gjenopprettingsmodus*, så vær forsiktig når du flytter robotarmen tilbake innenfor grensene.

Underkategoriene til sikkerhetskonnfigurasjon-skjermen lar brukeren definere separate sett av sikkerhetsgrenser for *normal* og *reduisert* modus. *Redusert* modus er grensene for hastigheten på verktøy, ledd og moment pålagt å være mer restriktive enn sine *normal* modusmotstykker.

Når en sikkerhetsgrense fra den aktive grensen brytes, utfører robotarmen et kategori 0-stopp. Hvis en aktiv sikkerhetsgrense, slik som en leddposisjonsgrense eller en sikkerhetsgrense, brytes når robotarmen er slått på, starter den opp i *gjenopprettingsmodus*. Dette gjør det mulig å flytte robotarmen tilbake innenfor sikkerhetsgrensene. Bevegelsen til robotarmen er begrenset av en fast satt grense, som brukeren ikke kan definere, når den er i *gjenopprettingsmodus*. For detaljer om grensene til *gjenopprettingsmodus*, se Maskinvareinstallasjonshåndbok.

## 10.7 Freedrive-modus

Når du er i *Freedrive*-modus (se 13.1.5) og bevegelse av robotarmen kommer nær visse grenser, vil brukeren føle en frastøtende kraft. Denne kraften genereres for grenser på posisjon, orientering og hastighet av robot-TCP og posisjonen og hastigheten av leddene.

Hensikten med denne frastøtende kraften er å informere brukeren om at den gjeldende posisjonen eller hastigheten er nær en grense, og for å hindre at roboten bryter den grensen. Men, hvis det påføres nok kraft av brukeren til robotarmen, kan grensen bli krenket. Størrelsen av kraften øker når robotarmen kommer nærmere grensen.

### 10.7.1 Tilbakekjøring

I *Freedrive*-modus kan robotleddene bevegges med relativt lite kraft fordi bremsene ikke er på. Når bremsene slippes under initialisering av robotarmen, kan det oppstå små vibrasjoner. I noen situasjoner, som når roboten er nær ved å kollidere, kan slike vibrasjoner være uønsket og *Backdrive*-funksjonen kan brukes til å tvinge spesifikke ledd inn i ønsket posisjon uten å slippe alle bremsene i robotarmen.

Slik aktiverer du *Backdrive*:

1. Trykk på PÅ for å slå på strømmen til leddene. Robotens tilstand er stilt inn til "Idle". **Ikke** slipp bremsene (altså, ikke trykk på START).
2. Trykk på og hold inne *Freedrive*-knappen. Robotens tilstand endres til "Backdrive".
3. Bremsene slippes kun i leddene hvor betydelig trykk blir tilført, så lenge *Freedrive*-knappen er trykket ned. Roboten vil føles tung å bevege når du bruker *Backdrive*.

<sup>1</sup>i henhold til IEC 60204-1, se ordliste for mer detaljer.

## 10.8 Passordbeskyttelse

Alle innstillingene på denne skjermen er låst til det riktige sikkerhetspassordet (se 15.3) blir skrevet inn i det hvite tekstfeltet i bunnen av skjermen og Lås opp-knappen trykkes inn. Skjermen kan låses igjen ved å klikke på Lås-knappen. Fanen Sikkerhet låses automatisk når du navigerer bort fra sikkerhetskonnfigurasjon-skjerm bildet. Et rødt feilikon vises ved siden av teksten Sikkerhet på venstre side av skjermen når innstillingene er låst. Et lås opp-ikon vises når innstillingene er låst opp.



**MERK:**

Vær oppmerksom på at robotarmen slås av når skjermen for sikkerhetskonnfigurasjon låses opp.

## 10.9 Bruk

Når man låser opp sikkerhetskonnfigurasjonen, slås robotarmen av mens endringene blir gjort. Robotarmen kan ikke slås på til endringene har blitt anvendt eller tilbakestilt, og en manuell start utføres fra initialiseringsskjermen.

Alle endringer fra sikkerhetskonnfigurasjonen må anvendes eller tilbakestilles før du navigerer bort fra installasjon-kategorien. Disse endringene trer *ikke* i kraft før Bruk-knappen trykkes inn og det har blitt bekreftet. Bekreftelse krever visuell inspeksjon av endringene som er gitt til robotarmen. For sikkerhetsgrunner gjengis informasjonen som vises i SI-enheter. Et eksempel på bekreftelsesdialogen vises under.

Bekreftelse av anvendt sikkerhetskonnfigurasjon				
Generelle grenser	Leddgrenser	Grenser	Sikkerhets-I/O	Diverse
Grense	Normal modus	Redusert modus		
Kraft	150,00	120,00 N		
Strøm	300,00	200,00 W		
Hastighet	1,50	0,75 m/s		
Moment	25,00	10,00 kg m/s		

## 10.10 Generelle grenser

Videre vil endringene ved bekreftelse lagres automatisk som en del av den gjeldende robotinstallasjonen. Se 13.5 for ytterligere informasjon om lagring av robotinstallasjonen.

## 10.10 Generelle grenser

De generelle sikkerhetsgrensene tjener til å begrense den lineære hastigheten av robot-TCP, så vel som kraften den kan utøve på miljøet. De er sammensatt av følgende verdier:

*Kraft:* En grense for den maksimale kraften som robot-TCP utøver på miljøet.

*Strøm:* En grense for den maksimale mekaniske arbeidet som produseres av roboten på miljøet, tatt i betraktning at nyttelasten er en del av roboten, og ikke av miljøet.

*Hastighet:* En grense for den maksimale lineære hastigheten til robot-TCP.

*Moment:* En grense for maksimalt moment på robotarmen.

Det er to tilgjengelige midler for å konfigurere de generelle sikkerhetsgrensene innenfor installasjonen, *Grunninnstillinger* og *Avanserte innstillinger* som er nærmere beskrevet nedenfor.

Å definere de generelle sikkerhetsgrensene definerer kun grensene for verktøyet, ikke de generelle grensene til robotarmen. Dette betyr at selv om en hastighetsgrense er spesifisert, garanterer det *ikke* at andre deler av robotarmen vil følge de samme begrensningene.

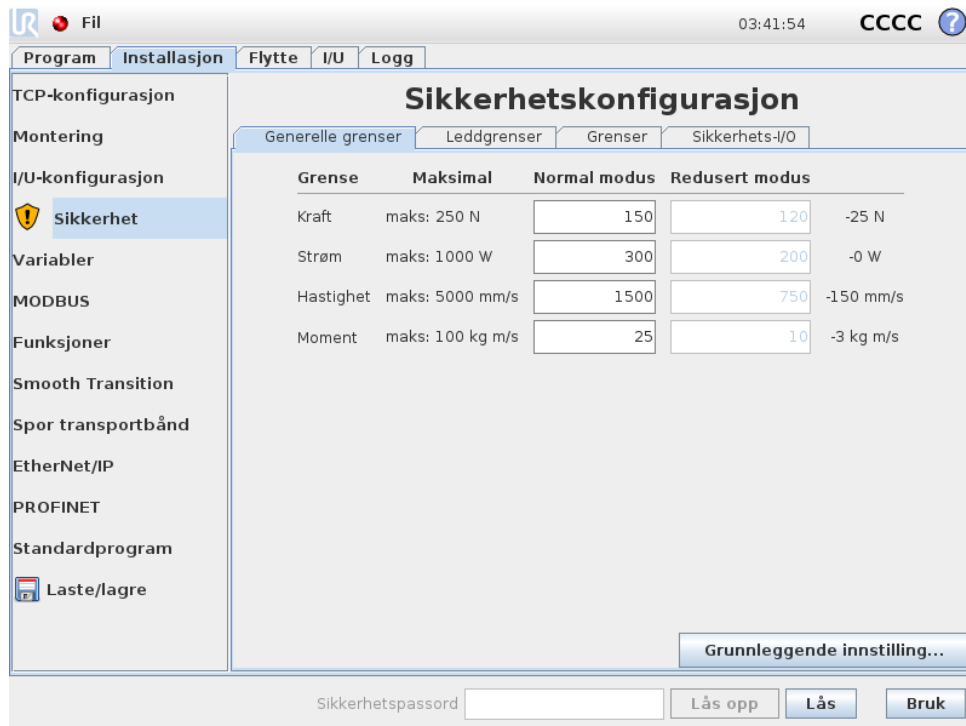
Når du er i *Freedrive*-modus (se 13.1.5), og den gjeldende hastigheten av robot-TCP er nær *hastighets*-grensen, vil brukeren føle en frastøtende kraft som øker i omfang jo nærmere hastigheten kommer til grensen. Kraften genereres når gjeldende hastighet er innenfor ca. 250 mm/s av grensen.

**Grunnleggende innstillinger** Underpanelet for de innledende generelle grensene, som vises som standard skjerm, har en glidebryter med følgende fire forhåndsdefinerte sett med verdier for kraft-, effekt-, fart- og bevegelsesmengde-begrensninger i både *normal* og *redusert* modus:

De spesifikke settene av verdier vises i GUI-en. Predefinert sett med verdier er kun forslag og skal ikke erstatte korrekte evalueringsprosesser for risiko.

**Bytte til avanserte innstillinger** Dersom *ingen* av de forhåndsdefinerte settene med verdier er tilfredsstillende, kan *Avanserte innstillinger ...*-knappen trykkes for å gå inn i avanserte generelle grenser-skjermen.

### Avanserte innstillinger



Her kan hver av de generelle begrensningene som er beskrevet i 10.10 endres uavhengig av de andre. Dette gjøres ved å trykke på det tilhørende tekstfeltet og skrive inn den nye verdien. Den høyeste aksepterte verdien for hver av grensene er oppført i kolonnen med tittelen *Maksimal*. Kraftgrensen kan bli satt til en verdi mellom 100 N og 250 N, og effektgrensen kan bli satt til en verdi mellom 80 W og 1000 W.

Merk: Feltene for grensene i *redusert* modus er deaktivert når verken et sikkerhetsplan eller en konfigurert inngang er satt til å utløse den (se 10.12 og 10.13 for mer informasjon). Videre må *hastighet* og *moment*-grensene i *redusert* modus ikke være høyere enn de tilsvarende i *normal* modus.

Toleransen og enheten for hver grense er oppført på slutten av rekken som korresponderer med den. Når et program kjører, justeres hastigheten til robotarmen automatisk for å ikke overskride noen av de angitte verdiene minus toleransen (se 10.4). Vær oppmerksom på at minustegnet som vises med toleranseverdien kun er der for å indikere at toleransen er trukket fra den faktiske angitte verdien. Hvis robotarmen skulle overskride grensen (uten toleranse), utfører sikkerhetssystemet et kategori 0-stopp.

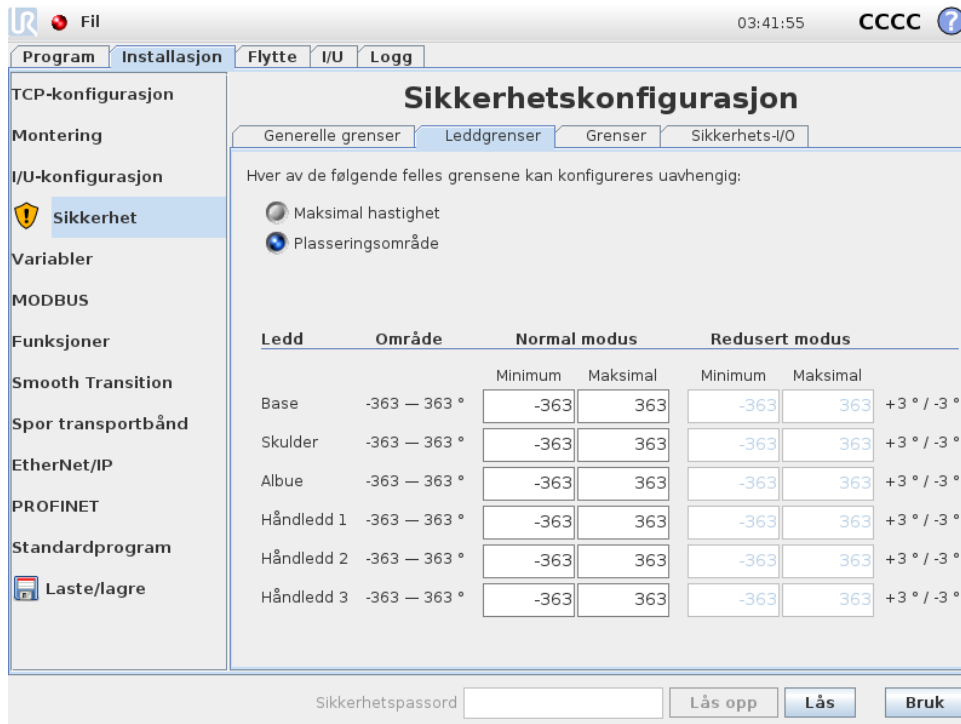


**ADVARSEL:**

Hastighetsgrensen er kun pålagt robot-TCP, slik at andre deler av robotarmen kan bevege seg raskere enn den definerte verdien.

**Bytte til grunnleggende innstillinger** Å trykke på *Grunnleggende innstillinger ...*-knappen bytter tilbake til skjermbildet for grunnleggende generelle grenser og alle de generelle grensene blir tilbakestillt til *standard*innstillingene. Skulle dette føre at noen egendefinerte verdier går tapt, vises en pop-up-dialogboks for å bekrefte handlingen.

## 10.11 Leddgrenser



Leddgrensene begrenser bevegelsen av de enkelte leddene i leddrommet, det vil si at de ikke refererer til kartesisk plass, men heller til den indre (rotasjon) posisjonen i leddene, og deres rotasjonshastighet. Radioknappene i den øvre delen av underpanelet gjør det mulig å uavhengig konfigurere maksimal hastighet og plasseringsområde for leddene.

Når du er i *Freedrive*-modus (se 13.1.5), og den gjeldende hastigheten eller posisjonen av et ledd er nær grensen, vil brukeren føle en frastøtende kraft som øker i omfang jo nærmere leddet kommer til grensen. Kraften som genereres når leddhastigheten er innenfor omtrent 20°/s av hastighetsgrensen eller leddposisjonen er innenfor omtrent 8° for leddgrensen.

**Maksimal hastighet** Dette alternativet definerer den maksimale vinkelhastigheten for hvert ledd. Dette gjøres ved å trykke på det tilhørende tekstfeltet og skrive inn den nye verdien. Den høyeste aksepterte verdien er oppført i kolonnen med tittelen *Maksimal*. Ingen av verdiene kan settes under toleranseverdien.

Legg merke til at feltene for grensene i *redusert* modus er deaktivert når verken et sikkerhetsplan eller en konfigurert inngang er satt til å utløse den (se 10.12 og 10.13 for mer informasjon). Videre må grensene for *redusert* modus ikke være høyere enn de tilsvarende i *normal* modus.

Toleransen og enheten for hver grense er oppført på slutten av rekken som korresponderer med den. Når et program kjører, justeres hastigheten til robotarmen automatisk for å ikke overskride noen av de angitte verdiene minus toleransen (se 10.4). Vær oppmerksom på at minustegnet som vises med hver toleranseverdi kun er der for å indikere at toleransen er trukket fra den faktiske angitte verdien. Hvis vinkelhastigheten til noen ledd allikevel skulle overskride den angitte verdien (uten toleranse), utfører sikkerhetssystemet et kategori 0-stopp.

**Plasseringsområde** Denne skjermen definerer plasseringsområdet for hvert ledd. Dette gjøres ved å trykke på tilsvarende tekstfelt og legge inn nye verdier for de nedre og øvre leddposisjons-grensene. Det innlagte intervallet må falle innenfor de verdiene som er oppført i kolonne med tittelen Område og den nedre grensen kan ikke overstige øvre grense.

Merk: Feltene for grensene i *redusert* modus er deaktivert når verken et sikkerhetsplan eller en konfigurert inngang er satt til å utløse den (se 10.12 og 10.13 for mer informasjon).

Toleransen og enheten for hver grense er oppført på slutten av rekken som korresponderer med den. Den første toleranseverdien gjelder minsteverdien og den andre gjelder den maksimale verdien. Programkjøring avbrytes når posisjonen til et ledd er i ferd med å overskride spennet som et resultat av å ha lagt til den første toleransen til den angitte minsteverdien og trukket fra den andre toleransen fra den angitte maksimale verdien, hvis det fortsetter å bevege seg langs den anslåtte banen. Vær oppmerksom på at minustegnet som vises med toleranseverdien kun er der for å indikere at toleransen er trukket fra den faktiske angitte verdien. Hvis leddposisjonen allikevel skulle overskride den angitte kategorien, utfører sikkerhetssystemet et kategori 0-stopp.

## 10.12 Grenser

I denne kategorien kan du konfigurere endegrenser som består av sikkerhetsplan og en grense på maksimalt tillatt avvik på robotverktøyets orientering. Det er også mulig å definere planer som utløser en overgang til *redusert* modus.

Sikkerhetsplanene kan brukes til å begrense det tillatte arbeidsområdet av roboten ved å håndheve at robot-TCP holder seg på riktig side av de definerte planene og ikke passere gjennom dem. Opptil åtte sikkerhetsplan kan konfigureres. Begrensningen for orientering av verktøyet kan benyttes til å sikre at robotverktøyets orientering ikke avviker mer enn en viss spesifikk mengde fra en ønsket orientering.



### ADVARSEL:

Definering av sikkerhetsplan definerer kun en grense for TCP og ikke den totale grensen for robotarmen. Dette betyr at selv om et sikkerhetsplan er spesifisert, garanterer det *ikke* at andre deler av robotarmen vil følge de samme begrensningene.

Konfigurasjonen av hver endegrense er basert på en av funksjonene som er angitt i gjeldende robotinstallasjon (se 13.12).



### MERK:

Det anbefales sterkt at du oppretter alle funksjonene som behøves for konfigurasjonen av alle ønskede sluttgrenser og tilordner dem passende navn før du endrer sikkerhetskonfigurasjonen. Vær oppmerksom på at siden robotarmen er slått av med en gang *sikkerhet*-kategorien har blitt låst opp, vil ikke *verktøy*-funksjonen (som inneholder den gjeldende plasseringen og orienteringen av robot-TCP) samt *Frikjørings*-modus (se 13.1.5) være tilgjengelige.

Når du er i *Feedrive*-modus (se 13.1.5), og den aktuelle posisjonen til robot-TCP er nær et sikkerhetsplan, eller avviket av orienteringen til robotverktøyet fra ønsket orientering er nær det

## 10.12 Grenser







angitte maksimale avviket, vil brukeren føle en frastøtende kraft som øker i omfang som TCP nærmer seg grensen. Kraften genereres når TCP er innenfor omtrent 5 cm av et sikkerhetsplan, eller avviket av orienteringen til verktøyet er omtrent 3° fra det spesifiserte maksimumsavviket. Når et plan er definert som et *Trigger redusert modus*-plan og TCP går utover den, går sikkerhetssystemet over i *redusert* modus som bruker sikkerhetsinnstillingene for *redusert* modus. Utløserplanene følger de samme reglene som vanlige sikkerhetsplan med unntak av at de tillater robotarmen å passere gjennom dem.

### 10.12.1 Å velge en grense til å konfigurere


Sikkerhetsgrenser-panelet på venstre side av kategorien brukes til å velge en endegrense som skal konfigureres.

For å sette opp et sikkerhetsplan, klikk på en av de åtte øverste oppføringene i panelet. Hvis det valgte sikkerhetsplanet er konfigurert, er den tilsvarende 3D-representasjonen av planet uthevet i 3D-visningen (se 10.12.2) til høyre for dette panelet. Sikkerhetsplanet kan settes opp i delen Sikkerhetsplan egenskaper (se 10.12.3) på bunnen av kategorien.

Klikk på Verktøygrense-oppføringen for å konfigurere orienteringsendegrense for robotverktøyet. Konfigurasjonen av grensen kan spesifiseres i delen Verktøygrense-egenskaper (se 10.12.4) på bunnen av kategorien.

Klikk på  /  -knappen for å veksle 3D-visualisering av endegrense på / av. Hvis en endegrense er aktiv, angis *sikkerhetsmodus* (se 10.12.3 og 10.12.4) av ett av de følgende ikonene  /  /  / .

### 10.12.2 3D-visualisering

3D-visningen viser de konfigurerte sikkerhetsplanene og orienteringsendegrense for robotverktøyet sammen med den aktuelle posisjonen til robotarmen. Alle konfigurerte grenseoppføringer der synlighetsveksling er valgt (dvs. viser  -ikonet) i Sikkerhetsgrenser-delen vises sammen med gjeldende valgt endegrense.

De (aktive) sikkerhetsplanene er vist i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å bli posisjoneres på. Utløserplan vises i blått og grønt. En liten pil viser siden av planet som *ikke* utløser overgangen til *redusert* modus. Hvis et sikkerhetsplan er valgt i panelet på venstre side av kategorien, er den tilsvarende 3D-representasjonen uthevet.

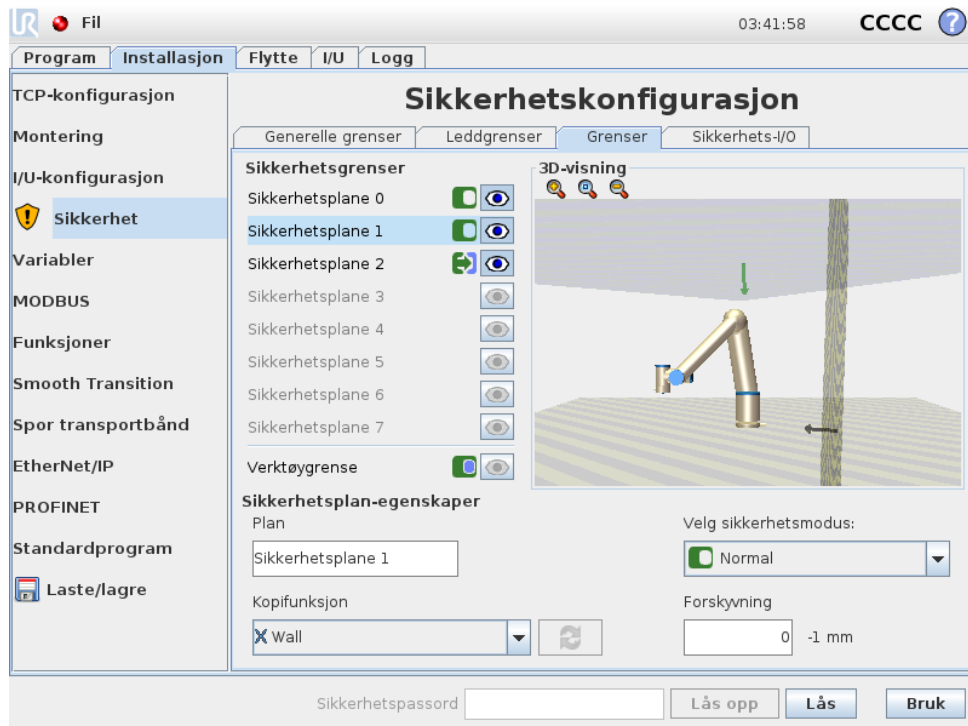
Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

Når et plan eller en verktøy orienteringsendegrense er konfigurert, men ikke aktiv, er visualiseringen grå.

Trykk på forstørrelsesglass-ikonene for å zoome inn/ut, eller dra en finger over for å endre visningen.

### 10.12.3 Sikkerhetsplan-konfigurasjon

Sikkerhetsplan egenskaper-delen nederst i kategorien definerer konfigurasjon av det valgte sikkerhetsplanet i Sikkerhetsgrenser-panelet i øvre venstre delen av fanen.






Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots AS. Alle rettigheter reservert.





**Navn** Tekstfeltet navn lar brukeren tilordne et navn til det valgte sikkerhetsplanet. Endre navnet ved å trykke på tekstfeltet og skrive inn et nytt navn.

**Kopifunksjon** Posisjonen og normalen på sikkerhetsplanet angis ved hjelp av en funksjon (se 13.12) fra den aktuelle robotinstallasjonen. Bruk nedtrekksmenyen i nedre venstre del av Sikkerhetsplan egenskaper for å velge en funksjon. Bare punkt- og plantype-funksjonene er tilgjengelige. Å velge <Undefined>-elementet fjerner konfigureringen i planet.

Z-aksen av den valgte funksjon vil peke på underkjent-området og planet normalt vil peke i motsatt retning, bortsett fra når Base-funksjonen er valgt, i hvilket tilfelle planet normalt vil peke i samme retning. Hvis planet er konfigurert som et *trigger redusert modus*-plan (se 10.12.3), indikerer planet normalt den siden av planet som *ikke* utløser overgang til *redusert* modus.

Det bør bemerkes at når sikkerhetsplanet har blitt konfigurert ved å velge en funksjon, er posisjonsinformasjonen bare *kopiert* til sikkerhetsplanet; planet blir *ikke* knyttet til den funksjonen. Dette betyr at hvis det er endringer i posisjonen eller orienteringen av en funksjon som er brukt til å konfigurere et sikkerhetsplan, blir ikke sikkerhetsplanet oppdatert automatisk. Hvis funksjonen har endret seg, angis dette med et  ikon plassert over funksjonsvelgeren. Klikk på  -knappen ved siden av velgeren for å oppdatere sikkerhetsplanet med den aktuelle posisjonen og retningen på den funksjonen.  -ikonet vises også dersom den valgte funksjonen har blitt slettet fra installasjonen.

**Sikkerhetsmodus** Nedtrekksmenyen på høyre side av Sikkerhetsplanegenskaper-panelet brukes for å velge *sikkerhetsmodus* for sikkerhetsplanet, med følgende tilgjengelige modi:

Deaktivert	Sikkerhetsplanet er <i>aldri aktivt</i> .
 Normal	Når sikkerhetssystemet er i <i>normal</i> modus, er et normal modus-plan <i>aktivt</i> og det fungerer som en <i>streng grense</i> på plasseringen av robot-TCP.
 Redusert	Når sikkerhetssystemet er i <i>normal</i> modus, er et normal modus-plan <i>aktivt</i> og det fungerer som en <i>streng grense</i> på plasseringen av robot-TCP.
 Normal & redusert	Når sikkerhetssystemet er i enten <i>normal</i> eller <i>redusert</i> modus, er et normal & redusert modus-plan <i>aktivt</i> og det fungerer som en <i>streng grense</i> på plasseringen av robot-TCP.
 Utløser redusert modus	Når sikkerhetssystemet er i enten <i>normal</i> eller <i>redusert</i> modus, er et <i>trigger redusert modus-plan aktivt</i> og det får sikkerhetssystemet til å endre til <i>redusert</i> modus så lenge robot-TCP er plassert utover det.

Den valgte *sikkerhetsmodusen* indikeres med et ikon i den tilsvarende oppføringen i Sikkerhetsgrenser-panelet. Hvis *sikkerhetsmodus* er satt til *Deaktivert*, vises det ikke noe ikon.

**Forskyvning** Når en funksjon er valgt i nedtrekksmenyen i nedre venstre del av Sikkerhetsplan egenskaper-panelet, kan sikkerhetsplanet settes ved å trykke på *Forskyvning*-tekstfeltet i nedre høyre del av dette panelet, og angi en verdi. Å skrive inn en positiv verdi, øker det tillatte arbeidsområdet til roboten ved å bevege planet i motsatt retning av planet normalt, mens en negativ verdi reduserer det tillatte område ved å føre planet i retningen av planet normalt.

Enheten for forskyvning og toleranse for grenseplanet er vist til høyre fra tekstfeltet.

**Effekt av *streng grense-planer*** Programkjøring avbrytes når TCP-posisjon er i ferd med å krysse et aktivt, strengt grensesikkerhetsplan minus toleranse (se 10.4), hvis det fortsetter å bevege seg langs den anslåtte banen. Vær oppmerksom på at minustegnet som vises med toleranseverdien kun er der for å indikere at toleransen er trukket fra den faktiske angitte verdien. Hvis TCP-posisjon skulle overskride grensen (uten toleranse), utfører sikkerhetssystemet et kategori 0-stopp.

**Effekt av *trigger redusert modus-planer*** Når ikke noe beskyttende stopp er aktivt og sikkerhetssystemet ikke er i den spesielle *gjennopprettingsmodusen* (se 10.6), brukes det enten i *normal* eller *redusert* modus, og bevegelsene til robotarmen begrenses av de respektive grensesettet.

Ved standard er sikkerhetssystemet i *normal* modus. Den går over i *redusert* modus når en av følgende situasjoner oppstår:

- Robot-TCP er plassert utover noen *Trigger redusert modus-planer*, dvs. it det befinner seg på siden av planet som er *på motsatt side av* retningen til den lille pilen i visualiseringen av planet.
- Sikkerhetsinngangsfunksjonen for *redusert modus* er konfigurert og signalene er lave (se 10.13 for flere detaljer).

Når ikke noe av det overstående gjelder, går sikkerhetssystemet tilbake til *normal* modus.

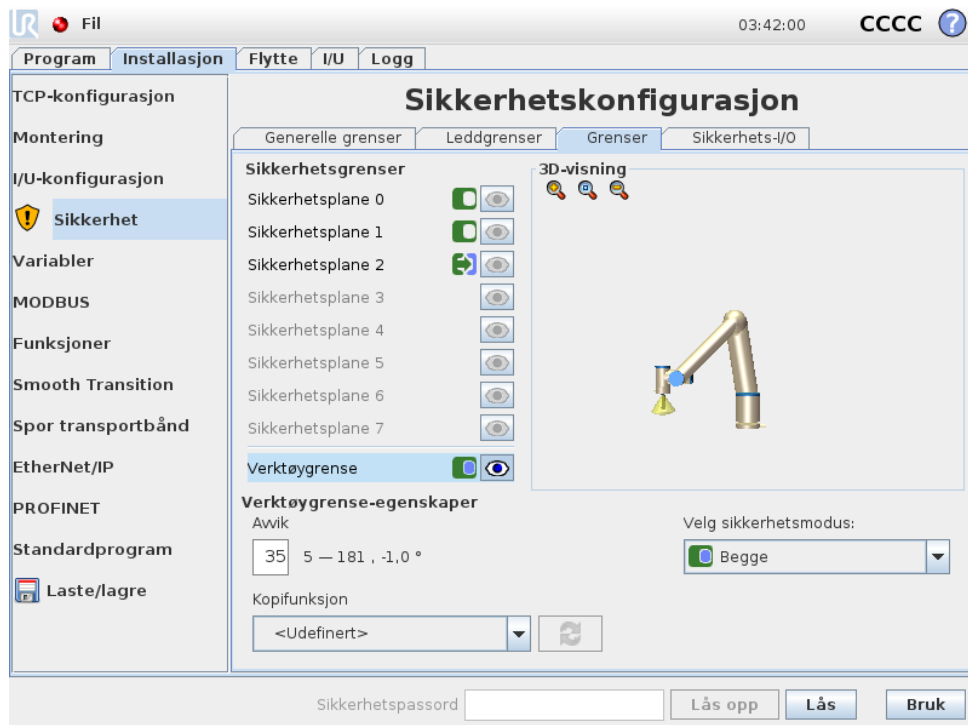
Når overgangen fra *redusert* til *normal* modus forårsakes ved å passere gjennom ettrigger *redusert modus*-plan, oppstår en overgang fra grensesettet til *redusert* modus til grensesettet til *normal* modus. Så fort robot-TCP er plassert 20 mm eller nærmere fra *Trigger redusert modus*-planet (men fortsatt på siden for *normal* modus), anvendes de mer ettergivende grensene for *normal* og *redusert* modus for hver grenseverdi. Så fort robot-TCP passerer *Trigger redusert modus*-planet, er ikke grensesettet for *normal* modus lenger aktivt, og grensesettet for *redusert* modus trer i kraft.

Når en overgang fra *redusert* til *normal* modus forårsakes ved å passere gjennom ettrigger *redusert modus*-plan, oppstår en overgang fra grensesettet til *redusert* modus til grensesettet til *normal* modus. Så fort robot-TCP passerer *Trigger redusert modus*-planet (men fortsatt på siden for *normal* modus), anvendes de mer ettergivende grensene for *normal* og *redusert* modus for hver grenseverdi. Så fort robot-TCP er plassert 20 mm eller lengre vekk fra *Trigger redusert modus*-planet (men fortsatt på siden for *normal* modus), er grensesettet for *redusert* modus ikke lenger aktivt og grensesettet for *normal* modus trer i kraft.

Hvis den anslåtte banen tar robot-TCP gjennom et *trigger redusert modus*-plan, vil robotarmen begynne å bremse før den passerer gjennom planet hvis den er i ferd med å overskride leddhastighet, verktøyhastighet eller momentgrensen i det nye grensesettet. Vær oppmerksom på at disse grensene påkreves å være mer begrensende i *redusert* modus grensesett. Slik prematur bremsing kan kun oppstå ved overgang fra *normal* til *redusert* modus.

Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

### 10.12.4 Verktøygrense-konfigurasjon






Verktøygrense-egenskaper-panelet ved bunnen av kategorien definerer en grense for orienteringen av robotverktøyet sammensatt av en ønsket verktøyorientering, og en verdi for det maksimale tillatte avviket fra denne orienteringen.

**Avvik** Avvik-tekstfeltet viser verdien for maksimalt tillatt avvik på orienteringen til robotverktøyet fra den ønskede orienteringen. Endre denne verdien ved å trykke på tekstfeltet og skrive inn den nye verdien.




Det aksepterte verdiområdet, sammen med toleransen og enheten av avviket er oppført ved siden av tekstfeltet.

**Kopifunksjon** Den ønskede orienteringen på robotverktøyet angis ved hjelp av en funksjon (se 13.12) fra den aktuelle robotinstallasjonen. Z-aksen av den valgte funksjonen vil bli brukt som den ønskede verktøyorienteringsvektoren for denne grensen.

Bruk nedtrekksmenyen i nedre venstre del av Verktøygrense-egenskaper-panelet for å velge en funksjon. Bare punkt- og plantype-funksjonene er tilgjengelige. Å velge <Undefined>-elementet fjerner konfigurasjonen i planet.

Det bør bemerkes at når grensen har blitt konfigurert ved å velge en funksjon, er orienteringsinformasjonen bare *kopiert* til grensen; grensen blir *ikke* knyttet til den funksjonen. Dette betyr at hvis det er endringer i posisjonen og orienteringen av en funksjon som er brukt til å konfigurere en grense, blir ikke grensen oppdatert automatisk. Hvis funksjonen har endret seg, angis dette med et  ikon plassert over funksjonsvelgeren. Klikk på  -knappen ved siden av velgeren for å oppdatere grensen med den gjeldende orienteringen på funksjonen.  -ikonet vises også dersom den valgte funksjonen har blitt slettet fra installasjonen.

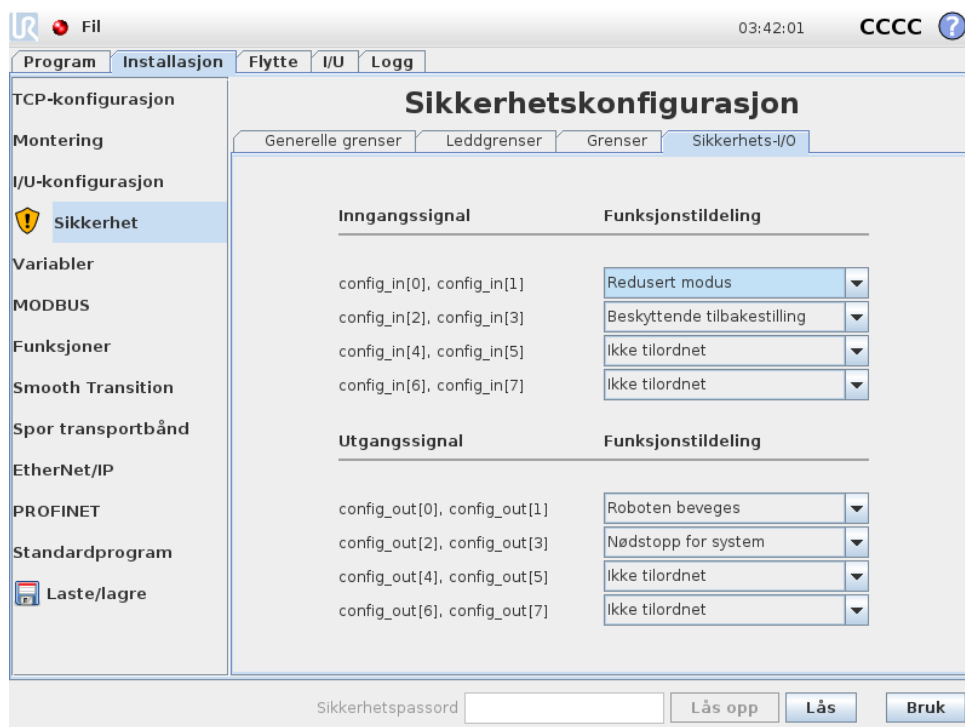
**Sikkerhetsmodus** Nedtrekksmenyen på høyre side av Verktøygrense-egenskaper-panelet brukes for å velge *sikkerhetsmodus* for verktøyorienteringsgrensen. De tilgjengelige alternativene er:

Deaktivert	Verktøygrensens grense er aldri aktiv.
 Normal	Når sikkerhetssystemet er i <i>normal</i> modus, er verktøygrensens grense aktiv.
 Redusert	Når sikkerhetssystemet er i <i>reduisert</i> modus, er verktøygrensens grense aktiv.
 Normal & redusert	Når sikkerhetssystemet er i enten <i>normal</i> eller <i>reduisert</i> modus, er verktøygrensens grense aktiv.

Den valgte *sikkerhetsmodusen* indikeres med et ikon i den tilsvarende oppføringen i Sikkerhetsgrense-panelet. Hvis *sikkerhetsmodus* er satt til *Deaktivert*, vises det ikke noe ikon.

**Effekt** Programkjøring avbrytes når avviket til verktøyorienteringen er i ferd med å overskride det angitte maksimale avviket minus toleranse (se 10.4), hvis det fortsetter å bevege seg langs den anslåtte banen. Vær oppmerksom på at minustegnet som vises med toleranseverdien kun er der for å indikere at toleransen er trukket fra den faktiske angitte verdien. Hvis verktøyorienteringen skulle overskride grensen (uten toleranse), utfører sikkerhetssystemet et kategori 0-stopp.

## 10.13 Sikkerhets-I/O



Denne skjermen definerer *sikkerhetsfunksjoner* for konfigurerbare innganger og utganger (I/O-er). I/O-ene er delt mellom innganger og utganger, og er synkroniserte slik at hver funksjon tilbyr en kategori<sup>2</sup> 3 og PLd-I/O.

Hver *sikkerhetsfunksjon* kan kun kontrollere ett par I/O. Å prøve å velge samme sikkerhetsfunksjon en andre gang fjerner den fra det første paret I/O som tidligere er definert. Det er fem *sikkerhetsfunksjoner* for inngangssignaler og fem for utgangssignaler.

### 10.13.1 Inngangssignaler

For inngangssignaler kan følgende *sikkerhetsfunksjoner* velges: Systemnødstop, Redusert modus, Beskyttende tilbakestilling, 3-posisjon aktiverer enhet og Operasjonsmodus.

**Systemnødstop** Når konfigurert, er det mulig å ha en ekstra nødstop-knapp i tillegg til den Nødstopknapp på læringsdelen. Denne funksjonen krever bruk av en enhet som retter seg etter ISO 13850.

**Redusert modus** Alle sikkerhetsgrenser har to modi som de kan anvendes i: *Normal* modus, som spesifiserer standard sikkerhetskonfigurasjon, og *redusert* modus (se 10.6 for flere opplysninger). Når denne inngangssikkerhetsfunksjonen er valgt, gjør et lavt signal som gis til inngangene at sikkerhetssystemet går over til *Redusert* modus. Ved behov reduseres hastigheten på robotarmen for å oppfylle den satte grensen til *redusert* modus. Hvis robotarmen fortsatt bryter noen av grensene til *redusert* modus, utfører den et kategori 0-stopp. Overgangen tilbake til *normal* modus foregår på samme måte. Vær oppmerksom på at sikkerhetsplaner også kan forårsake en overgang til *redusert* modus (se 10.12.3 for flere opplysninger).

<sup>2</sup>I henhold til ISO 13849-1, se ordliste for mer detaljer.



**Beskyttende tilbakestilling** Hvis Vernestopp er kablet i sikkerhets-I/O-ene, kan tilbakestill vernestopp brukes til å sikre at vernestopp-tilstanden fortsetter inntil en tilbakestilling utløses. Robotarmen vil ikke bevege seg når den befinner seg i tilstanden vernestopp.



**ADVARSEL:**

Som standard er funksjonen *Beskyttende tilbakestilling* konfigurert for inngangspinnene 0 og 1. Ved å deaktivere det fullstendig medfører det at robotarmen kan opphøre å være vernestoppet så snart Vernestopp-inngangen blir høy. Med andre ord, uten en *Beskyttende tilbakestilling*, bestemmer Vernestopp-inngangene SI0 og SI1 (se Maskinvareinstallasjonshåndbok) fullstendig om tilstanden til vernestoppet er aktiv eller ikke.

**3-posisjon aktiverer enhet og Operasjonsmodus** Disse lar deg bruke en 3-posisjons aktiveringsenhet som et ekstra sikkerhetstiltak under installering og programmering av roboten. Med inngangen til 3-posisjon aktiverer enhet konfigurert, vil roboten være enten i "kjøremodus" eller "programmeringsmodus". Et ikon vil bli synlig i øvre høyre hjørne som viser nåværende operasjonsmodus:

-  *Kjøremodus*: Roboten kan kun utføre oppgaver som er blitt definert på forhånd. Fanen for bevegelse og frikjøringsmodus vil være utilgjengelige.
-  *Programmeringsmodus*: Begrensningene som finnes i *kjøremodus* er ikke lenger gjeldende. Når tilførsel fra 3-posisjon aktiverer enhet er lav, vil roboten få vernestans. I tillegg vil glidebryteren for fart bli stilt inn til en verdi som korresponderer med 250 mm/s og kan gradvis økes for å nå høyere fart. Glidebryteren for fart vil også igjeninnstilles til en lav verdi når tilførsel fra 3-posisjon aktiverer enhet går fra lav til høy.

Det finnes to metoder for å konfigurere valg for operasjonsmodus:

1. For å velge operasjonsmodus ved å bruke en ekstern enhet for modusvalg, konfigurere tilførsel for Operasjonsmodus. Du vil kunne velge å konfigurere den i listemenyene når tilførsel for 3-posisjon aktiverer enhet har blitt konfigurert. Roboten vil være i *kjøremodus* når tilførsel for Operasjonsmodus er lav og i *programmeringsmodus* når den er høy.
2. For å velge operasjonsmodus fra Polyscope, må kun tilførsel for 3-posisjon aktiverer enhet konfigureres og brukt for sikkerhetskonnfigurasjon. I dette tilfellet, vil standardmodus være *kjøremodus*. For å kunne bytte til *programmeringsmodus*, velg "programmer robot"-knappen på velkomstskjermen. For å bytte tilbake til *kjøremodus*, trenger du bare å gå ut av "programmer robot"-skjermen.



**MERK:**

- Etter at konfigurasjon for sikkerhets-I/O med 3-posisjon aktiverer enhet aktivert er bekreftet, vil velkomstskjermen vises automatisk. Velkomstskjermen vises også automatisk når operasjonsmodus byttes fra *programmeringsmodus* til *kjøremodus*.
- Velgeren for fysisk tilstand, om denne brukes, må fullstendig samsvare med ISO 10218-1: artikkel 5.7.1 for valg.
- Bryteren med 3 posisjoner, i tillegg til dens adferd, ytelsekarakteristikk og drift, må fullstendig samsvare med ISO 10218-1: artikkel 5.7.1, for en aktivert enhet.

### 10.13.2 Utgangssignaler

For utgangssignalene kan følgende *sikkerhetsfunksjoner* brukes. Alle signaler går tilbake til lav når tilstanden som utløste høyt signal er fjernet:

**Systemnødstop** Lavt signal gis når sikkerhetssystemet er utløst i en nødstop-tilstand av Robotnødstop-inngangen eller Nødstopknapp. Hvis nødstop-tilstand utløses av Systemnødstop-inngangen, vil det ikke angis lavt signal for å unngå vranglås.



**MERK:**

Eksternt maskineri som får nødstop-tilstand fra roboten gjennom systemnødstop-utgangen må rette seg etter ISO 13850. Dette er spesielt viktig ved innstillinger hvor Robotnødstop-inngangen er koblet til en ekstern nødstoppenhet. I slike tilfeller, vil systemnødstop-utgangen bli satt til høy når den eksterne nødstoppenheten utløses. Dette vil si at nødstop-tilstanden for det eksterne maskineriet vil tilbakestilles uten at det krever en manuell handling fra robotoperatøren. Derfor, for at det eksterne maskineriet skal rette seg etter sikkerhetsstandardene, må det kreves en manuell handling for å kunne fortsette.

**Roboten beveger seg** Et lavt signal gis når robotarmen er i en mobil tilstand. Når robotarmen er i en fast stilling, gis et høyt signal.

**Robot stopper ikke** Når robotarmen er bedt om å stoppe, vil det gå litt tid fra forespørselen til armen stopper. I løpet av denne tiden signalet vil være høy. Når robotarmen beveger seg og har ikke blitt bedt om å stoppe, eller når robotarmen er i en stoppet posisjon, vil signalet være lavt.

**Redusert modus** Sender et lavt signal når robotarmen er plassert i *reduert* modus eller hvis sikkerhetsinngangen er konfigurert med en *reduert* modus-inngang og signalet for øyeblikket er lavt. Ellers er signalet er høyt.

**Ikke-reduisert modus** Dette er det motsatte av `reduisert` modus som er definert over.



# 11 Begynn programmeringen

## 11.1 Innledning

Universal Robot-armen består av rør og ledd. Leddene med deres vanlige navnene er vist i figur 11.1. **Basen** er hvor roboten er montert, og i den andre enden (**Håndledd 3**) er verktøyet til roboten festet. Ved å koordinere bevegelsen til hvert ledd, kan roboten bevege verktøyet fritt, med unntak av området direkte over og under basen.

PolyScope er det grafiske brukergrensesnittet (GUI) som lar deg betjene robotarmen og kontrollboksen, kjøre robotprogrammer og enkelt lage nye.

Følgende avsnitt får deg i gang med roboten. Senere forklares skjermene og funksjonaliteten til PolyScope i mer detalj.

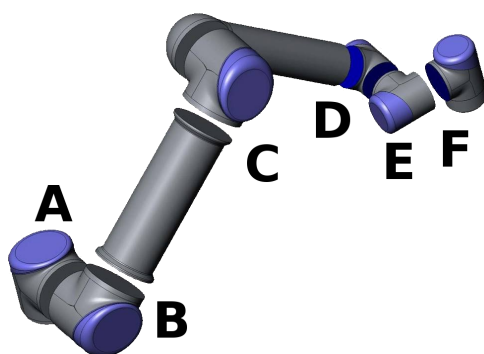


### FARE:

1. Maskinvareinstallasjonshåndbok inneholder viktig informasjon om sikkerhet, som må bli lest og forstått av integrerer av UR-roboter før roboten slås på for første gang.
2. Integrerer må stille inn sikkerhetskonsfigurasjonenes parametre som definert i risikovurderingen før robotarmen slås på for første gang, se kapittel 10.

## 11.2 Komme i gang

Før du bruker PolyScope, må robotarmen og kontrollboksen monteres og kontrollboksen må slås på.



Figur 11.1: Leddene i roboten. A: *Base*, B: *Skulder*, C: *Albue* og D, E, F: *Håndledd 1, 2, 3*

### 11.2.1 Installere robotarmen og kontrollboksen

Gjør følgende for å installere robotarmen og kontrollboksen:

1. Pakke ut robotarmen og kontrollboksen.
2. Monter robotarmen på et solid og vibrasjonsfritt underlag.
3. Plasser betjeningspanelet på foten.
4. Plugg robotkabelen mellom roboten og kontrollboksen.
5. Plugg inn strømkontakten fra kontrollboksen.

**ADVARSEL:**

Veltefare. Hvis roboten ikke er trygt plassert på et stødig underlag, kan roboten velte og forårsake personskade.

Detaljerte installasjonsinstruksjoner finnes i Maskinvareinstallasjonshåndbok. Merk at det kreves en risikovurdering før du bruker robotarmen til å gjøre noe arbeid.

### 11.2.2 Slå kontrollboksen av og på

Kontrollboksen slås på ved å trykke på strømknappen på forsiden av panelet med berøringsskjermen. Dette panelet er vanligvis referert til som *teach-tillegget*. Når kontrollboksen er slått på, vil tekst fra det underliggende operativsystemet vises på berøringsskjermen. Etter rundt ett minutt, vil noen få knapper vises på skjermen, og en pop-up leder brukeren til initialiseringsskjermen (se 11.5).

For å slå av kontrollboksen, trykk på den grønne knappen på skjermen, eller bruk **Slå av**-knappen på velkomstskjermen (se 11.4).

**ADVARSEL:**

Å stenge ned ved å trekke ut strømkabelen fra veggkontakten kan det føre til skade på robotens filsystem, noe som kan føre til feilfunksjon på roboten.

### 11.2.3 Slå robotarmen av og på

Robotarmen kan slås på hvis kontrollboksen er slått på, og hvis ingen nødstopknapper er aktivert. Å snu robotarmen gjøres i initialiseringsskjermen (se 11.5) ved å trykke på **PÅ**-knappen på den skjermen, og deretter trykke **Start**. Når en robot settes i gang lager den en lyd og beveger seg litt mens bremsene slippes opp.

Strømmen til robotarmen kan slås av ved å trykke på **AV**-knappen på initialiseringsskjermen. Robotarmen slås også av automatisk når kontrollboksen slås av.

### 11.2.4 Hurtigstart

For å raskt starte opp roboten etter at den er installert, må du utføre følgende trinn:

1. Trykk på nødstopknappen foran på opplæring-anhenget.

2. Trykk på strømknappen på Teach-delen.
3. Vent mens systemet starter opp, til det viser tekst på berøringsskjermen.
4. Når systemet er klart, vil en pop-up vises på berøringsskjermen som sier at roboten må initialiseres.
5. Trykk på knappen på pop-up-dialogen. Du kommer til skjermbildet initialisering.
6. Vente på dialogen Bekreftelse av anvendt sikkerhetskonnfigurasjon og trykk på Bekreft anvendt sikkerhetskonnfigurasjon-knappen. Dette gjelder et innledende sett av sikkerhetsparametere som må justeres basert på en risikovurdering.
7. Lås opp nødstopknappen. Robotens tilstand endres fra Nødstop til Slå av.
8. Trinn utenfor rekkevidden (arbeidsområdet) til roboten.
9. Trykk på På-knappen på berøringsskjermen. Vent noen sekunder til robotens tilstand endres til Inaktiv.
10. Kontroller at valgt nyttelastmasse og montering er riktig. Du vil bli varslet hvis den oppdagede monteringen basert på sensor-data ikke samsvarer med den valgte monteringen.
11. Trykk på Start-knappen på berøringsskjermen. Roboten lager nå en lyd og beveger seg litt mens bremsene slippes opp.
12. Trykk på OK-knappen, og bringer deg til Velkomst-skjermen.

### 11.2.5 Det første programmet

Et program er en liste over kommandoer som forteller roboten hva å gjøre. PolyScope tillater folk med lite programmeringserfaring å programmere roboten. For de fleste oppgaver kan programmeringen utføres helt ved hjelp av berøringspanelet uten at det skrives inn noen kryptiske kommandoer.

Verktøyets bevegelse er den delen av et robotprogram som lærer robotarmen hvordan å bevege seg. I PolyScope, settes verktøybevegelser ved å bruke en serie av **vendepunkter**. De kombinerte vendepunktene danner en sti som robotarmen skal følge. Et vendepunkt settes ved å bruke Flytt-kategorien, ved å flytte roboten til en bestemt posisjon manuelt, eller den kan beregnes ved å bruke en programvare. Bruk Flytt-kategorien (se 13.1) for å flytte robotarmen til ønsket posisjon eller lær posisjonen ved å trekke robotarmen på plass mens du holder Freedrive-knappen bak Teach Pendant.

Foruten å bevege seg gjennom vendepunkter, kan programmet sende I/O-signaler til andre maskiner på enkelte punkter i robotens bane, og utføre kommandoer som **hvis...så** og **sløyfe**, basert på variabler og I/O-signaler.

Følgende er et enkelt program som tillater robotarmen som har startet å flytte mellom to vendepunkter.

1. Trykk på Programmer robot-knappen og velg Tomt program.
2. Trykk på Neste-knappen (nederst til høyre) slik at den <tomme> linjen er valgt i trestrukturen på venstre side av skjermen.
3. Gå til kategorien Struktur.
4. Trykk på Flytt-knappen.
5. Gå til kategorien Kommando.

6. Trykk på Neste-knappen for å gå til Vendepunkt-innstillinger.
7. Trykk på Bruk dette vendepunktet-knappen ved siden av “?”-bildet.
8. På Flytte-skjermen flyttes roboten ved at du trykker på de ulike blå pilene, eller ved at du holder inne knappen Freedrive, plassert på teach-tilleggets bakside, mens man trekker i robotarmen.
9. Trykk OK.
10. Trykk på Legg til vendepunkt før.
11. Trykk på Bruk dette vendepunktet-knappen ved siden av “?”-bildet.
12. På Flytte-skjermen flyttes roboten ved at du trykker på de ulike blå pilene, eller ved at du holder inne knappen Freedrive, plassert på teach-tilleggets bakside, mens man trekker i robotarmen.
13. Trykk OK.
14. Programmet er klart. Roboten vil bevege seg mellom de to punktene når du trykker på “Play”-symbolet. Hold avstand, hold på nødstopknappen og trykk på “Play”.
15. Gratulerer! Du har nå opprettet ditt første robotprogram som beveger roboten mellom de to angitte vendepunktene.

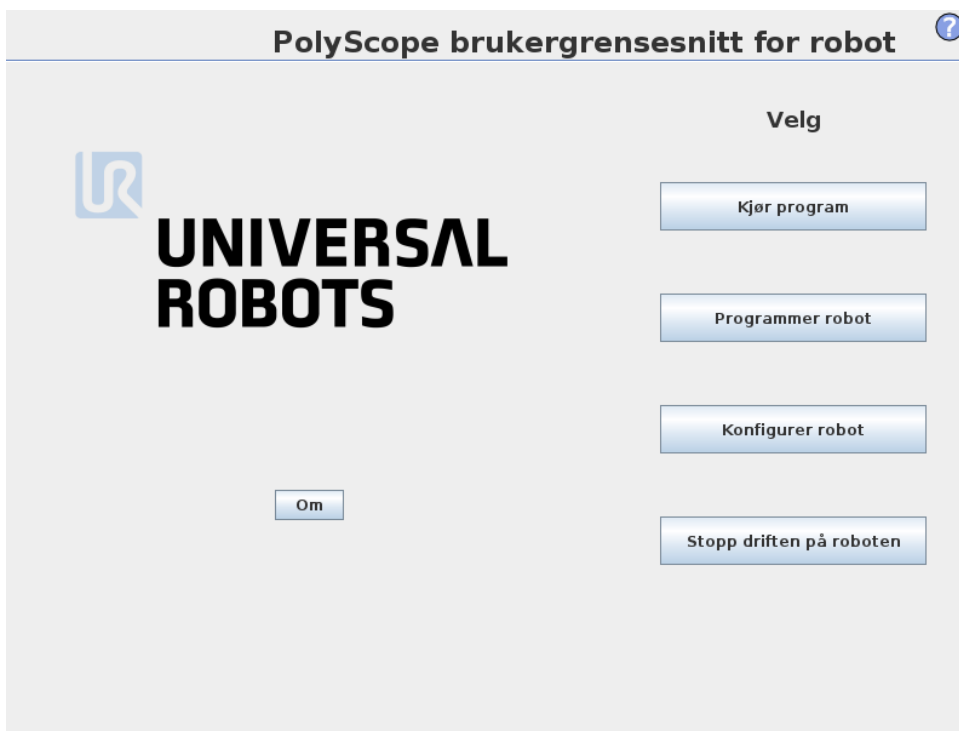
**ADVARSEL:**

1. Ikke kjør roboten inn i seg selv eller noe annet, da dette kan føre til skader på roboten.
2. Hold hodet og overkroppen din utenfor rekkevidden (arbeidsområdet) til roboten. Ikke plasser fingrene hvor de kan bli fanget.
3. Dette er bare en hurtigstart-guide til å vise hvor enkelt det er å bruke en UR-robot. Det forutsetter et ufarlig miljø og en svært forsiktig bruker. Ikke øk hastigheten eller akselerasjonen over standardverdiene. Foreta alltid en risikovurdering før du setter roboten i drift.

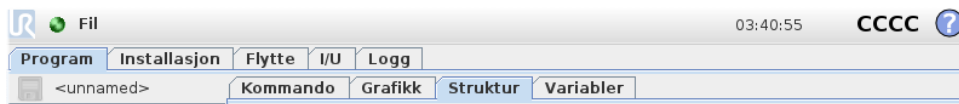
---

## 11.3 PolyScope programmeringsgrensesnitt

PolyScope kjører på berøringsskjermen som er festet til styreenheten.



Bildet ovenfor viser velkomstskjermen. De blåaktige områdene på skjermen er knapper du kan trykke på ved å trykke en finger eller baksiden av en penn mot skjermen. PolyScope har en hierarkisk struktur for skjermer. I programmeringsmiljøet er skjermene ordnet i *kategorier*, for enkel tilgang til skjermene.

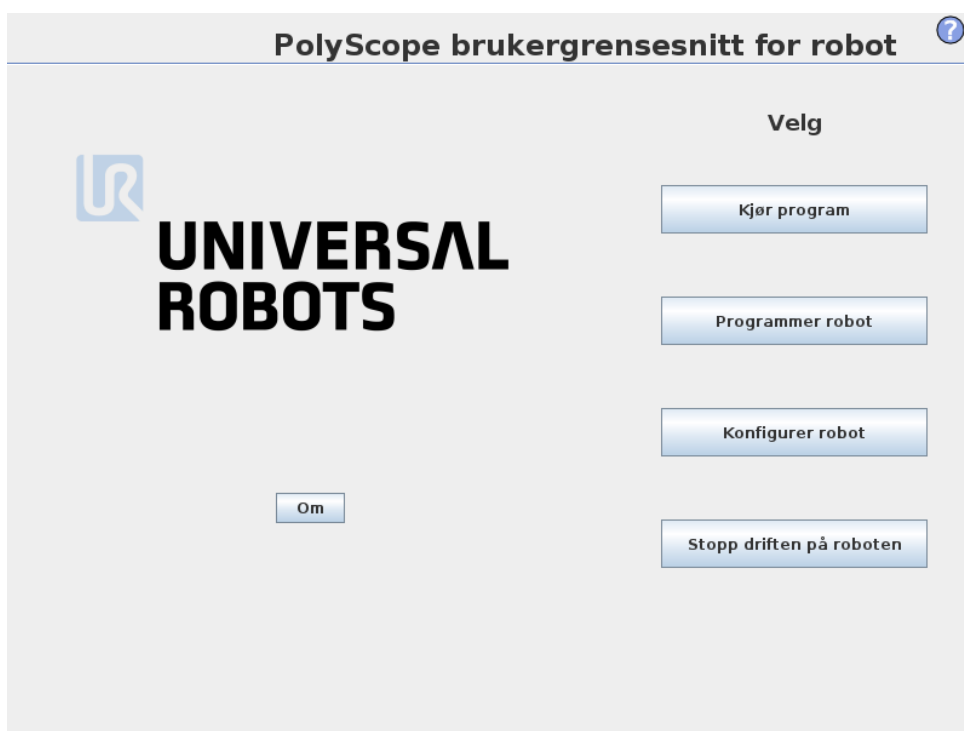


I dette eksempelet er kategorien **Program** valgt på toppnivået, og under den er kategorien **Struktur** valgt. **Program**-kategorien inneholder informasjon relatert til gjeldende lastet program. Hvis kategorien **Flytte** er valgt, endres skjermbildet til **Flytte**-skjermen, hvor robotarmen kan flyttes. På samme måte kan den gjeldende tilstanden til de elektriske I/U-ene overvåkes og endres ved å velge kategorien **I/U**.

Det er mulig å koble til en mus og et tastatur til kontrollboksen eller teach-tillegget, men dette er ikke nødvendig. Nesten alle tekstfelt er berøringsaktivert. Hvis de berøres, vises det et tastatur på skjermen.

De ulike skjermene til PolyScope er beskrevet i følgende deler.

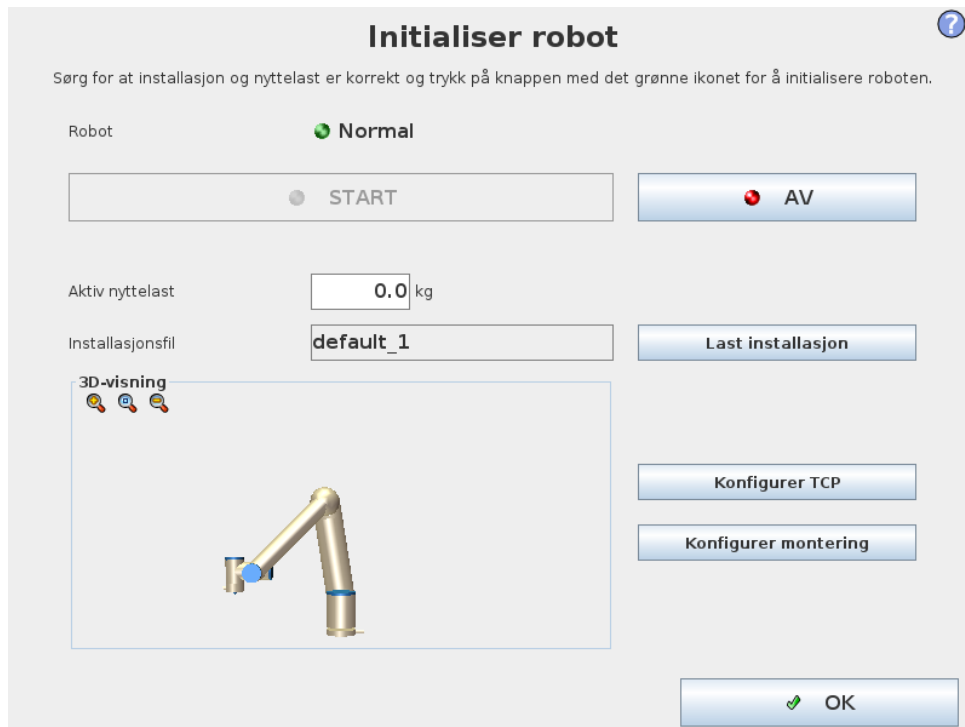
## 11.4 Velkomstskjerm



Velkomstskjermen vises etter oppstart av styreenhets-PC-en. Skjermen gir følgende alternativer:

- **Kjør program:** Velg og kjør et eksisterende program. Dette er den enkleste måte å operere robotarmen og styreenheten på.
- **Programmer robot:** Endre et program eller opprette et nytt program.
- **Innstillinger for robot:** Forandre språk, sett passord, oppgrader programvare, osv.
- **Slå av robot:** Slår av robotarmen og stenger ned styreenheten.
- **Om:** Gir detaljer relatert til programvare-versjoner, vertsnavn, IP-adresse, serienummer og juridisk informasjon.

## 11.5 Initialiserings skjerm



På dette skjermbildet kan du kontrollere initialiseringen av robotarmen.

### Robotarmens tilstandsindikator

Status-LED gir en indikasjon av robotarmens kjøretilstand:

- En rød LED indikerer at robotarmen er i en stanset tilstand, og det kan være flere årsaker til dette.
- En gul LED indikerer at robotarmen er slått på, men ikke er klar for normal drift.
- Til slutt, indikerer en grønn LED at robotarmen er slått på, og klar for normal drift.

Den teksten som vises ved siden av LED spesifiserer ytterligere den nåværende tilstanden av robotarmen.

### Aktiv nyttelast og installasjon

Når robotarmen er slått på, vises nyttelast-massen som benyttes av kontrolleren ved drift av robotarmen i det lille hvite tekstfeltet. Denne verdien kan endres ved å trykke på tekstfeltet og skrive inn en ny verdi.

Merk: å sette denne verdien ikke endrer nyttelast i robotens installasjon (se 13.6), den setter bare nyttelastmassen som skal brukes av kontrollenheten.

Tilsvarende vises navnet på installasjonsfilen som for øyeblikket er lastet i det grå tekstfeltet. En annen installasjon kan lastes inn ved å trykke på tekstfeltet, eller ved å bruke **Last**-knappen ved siden av den. Alternativt kan den lastede installasjon tilpasses ved hjelp av knappene ved siden av 3D-visningen i den nedre delen av skjermen.

Før du starter opp robotarmen, er det svært viktig å kontrollere at både den aktive nyttelasten og aktive installasjonen samsvarer med den faktiske situasjonen robotarmen er i for øyeblikket.

## Initialisering av robotarmen



### FARE:

Kontroller alltid at den faktiske nyttelasten og installasjonen er riktig før du starter opp robotarmen. Hvis disse innstillingene er feil, vil ikke robotarmen og kontrollboksen fungere riktig, og kan være farlig for mennesker eller utstyr rundt dem.



### FORSIKTIG:

Utvis stor forsiktighet dersom robotarmen berører en hindring eller et bord, ettersom at om robotarmen kjøres inn i hindringen kan skade en leddgirkasse.

Den store knappen med det grønne ikonet tjener til å utføre selve initialiseringen av robotarmen. Teksten på den, og handlingen den utfører, endres avhengig av den nåværende tilstanden av robotarmen.

- Etter at kontroller-PC-en starter opp, må knappen trykkes inn en gang for å slå på robotarmen. Robotarmens tilstand endres til **Slås på** deretter til **Inaktiv**. Merk at når en nødstop er aktiv, kan ikke robotarmen slås på, slik at knappen vil bli deaktivert.
- Når robotarmens tilstand er **Inaktiv**, må knappen trykkes en gang igjen for å starte opp robotarmen. Foreløpig kontrolleres sensor-data mot den konfigurerte monteringen av robotarm. Hvis en feil blir funnet (med en toleranse på 30°), deaktiveres knappen og en feilmelding vises nedenfor.

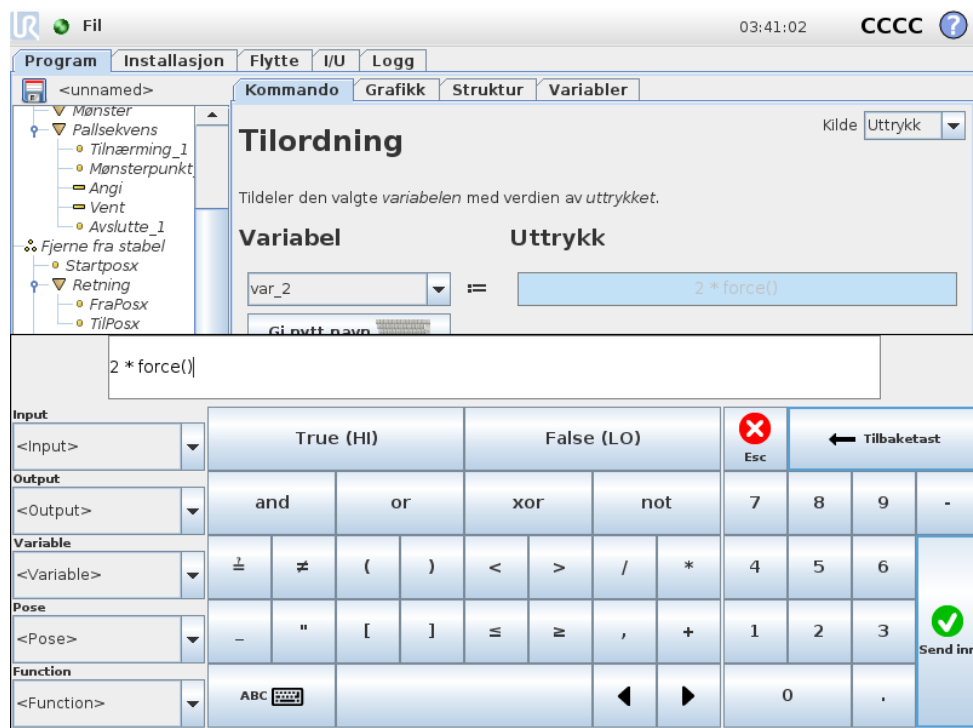
Hvis monteringsverifisering er vellykket, vil alle leddbremsene slippes når knappen trykkes og robotarmen er klar for normal drift. Legg merke til at roboten lager en lyd og beveger seg litt mens bremsene slippes opp.

- Hvis robotarmen bryter en av sikkerhetsgrensene etter at den starter opp, går den over i en spesiell **gjennopprettingsmodus**. I denne modusen, bytter man til en gjenopprettingsflytteskjermen hvor robotarmen kan flyttes tilbake innenfor sikkerhetsgrenser ved å trykke på knappen.
- Hvis det oppstår en feil, kan kontrolleren startes på nytt ved hjelp av knappen.
- Hvis kontrolleren for øyeblikket ikke er i gang, trykk på knappen for å starte den.

Til slutt tjener den mindre knappen med det røde ikonet til å slå av robotarmen.

## 12 Redigeringsprogrammer på skjermen

### 12.1 Uttrykksredigeringsprogram på skjermen



Mens uttrykket i seg selv redigeres som tekst, har uttrykksredigeringsprogrammet et antall knapper og funksjoner for å sette inn spesielle uttrykkssymboler, slik som \* for multiplikasjon og  $\leq$  for mindre enn eller er lik. Tastatursymbolknappen øverst til venstre i skjermen bytter til tekstredigering av uttrykket. Alle definerte variabler kan bli funnet i Variabel-velgeren, mens navnene på inn- og utganger finnes i Inngang- og Utgang-velgerne. Noen spesialfunksjoner finnes i Funksjon.

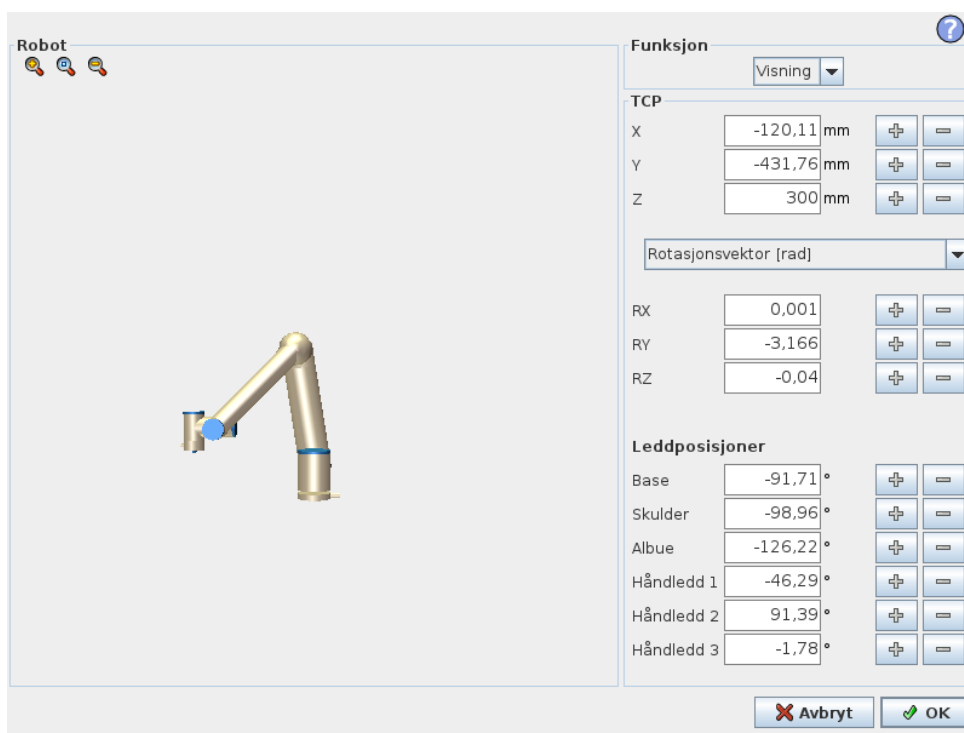
Uttrykket sjekkes for grammatiske feil når man trykker på Ok-knappen. Med Avbryt-knappen forlater man skjermbildet og forkaster alle endringer.

Et uttrykk kan se slik ut:

```
digital.i[1]?=Sann og analog.i[0]<0,5
```

### 12.2 Positur-redigerings skjerm

På denne skjermen kan du angi mål-leddposisjoner, eller en målpositur (posisjon og retning) til robotverktøyet. Denne skjermen er "frakoblet" og styrer ikke robotarmen direkte.



## Robot

Den aktuelle posisjonen til robotarmen, og den angitte nye målposisjonen vises i 3D-grafikk. 3D-tegning av robotarmen viser den aktuelle posisjonen til robotarmen, og "skyggen" av robotarmen viser målets posisjon for robotarmen som styres av de angitte verdiene på høyre side av skjermen. Trykk på forstørrelsesglass-ikonene for å zoome inn/ut, eller dra en finger over for å endre visningen.

Hvis den angitte posisjonen til robot-TCP er nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotens verktøyet er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 10.12), vil det vises en 3D-representasjon av den nærmeste endegrensen.

Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å bli posisjoneres på. Utløserplan vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for *normal* modus er aktiv (se 10.6). Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

Når målrobot-TCP ikke lenger er i nærheten av grensen, forsvinner 3D-representasjonen. Hvis mål-TCP er i strid med eller svært nær å bryte en endegrense, blir visualiseringen av grensen rød.

## Funksjon og verktøyposisjon

I øverste høyre hjørne av skjermen finnes funksjonsvelgeren. Den definerer hvilken funksjon å styre robotarmen i forhold til

Under funksjonsvelgeren velgeren vises navnet på det aktive verktøymidtpunktet (TCP). Se 13.6 for ytterligere informasjon om konfigurering av flere navngitte TCP-er. Tekstboksene viser de fullstendige verdiene til TCP i forhold til den valgte funksjonen. X, Y og Z styrer plasseringen av verktøyet, mens RX, RY og RZ styrer orienteringen av verktøyet.

## 12.2 Positur-redigerings skjerm

Bruk rullegardinmenyen ovenfor RX, RY og RZ-boksene for å velge orienteringen. Tilgjengelige typer er:

- **Rotasjonsvektor [rad]** Orienteringen angis som en *rotasjonsvektor*. Lengden på aksene er vinkelen som skal roteres i radianer, og vektoren angir selv aksene som den skal rotere rundt. Dette er standardinnstillingen.
- **Rotasjonsvektor [°]** Orienteringen gis som en *rotasjonsvektor*, der lengden på vektoren er vinkelen som skal roteres i grader.
- **RPY [rad]** *Rull, helling og vertikal (RPY)* vinkler, der vinklene er i radianer. RPY-rotasjonsmatrise (X, Y', Z''-rotasjon) angis med:

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

- **RPY [°]** *rull, helling og vertikal (RPY)* vinkler, hvor vinklene er i grader.

Verdier kan redigeres ved å klikke på koordinatsystemet. Trykk på +- eller --knappene til høyre for en boks for å legge til eller trekke fra en verdi til/fra aktuell verdi. Trykk og hold nede en knapp for å direkte øke / redusere verdien. Jo lenger knappen er nede, jo større vil økningen / reduksjonen bli.

### Leddposisjoner

Gjør det mulig å spesifisere de enkelte leddposisjonene direkte. Hver leddposisjon kan ha en verdi i området  $-360^\circ$  til  $360^\circ$ , som er *leddgrensene*. Verdier kan redigeres ved å klikke på leddposisjonen. Trykk på +- eller --knappene til høyre for en boks for å legge til eller trekke fra en verdi til/fra aktuell verdi. Trykk og hold nede en knapp for å direkte øke / redusere verdien. Jo lenger knappen er nede, jo større vil økningen / reduksjonen bli.

### OK-knapp

Hvis dette skjermbildet ble aktivert fra kategorien `Flytt` (se 13.1), vil du gå tilbake til `Flytt`-kategorien ved å klikke på OK-knappen hvor robotarmen vil flytte til det angitte målet. Hvis den siste angitte verdien var et verktøykoordinat, vil robotarmen flytte til målposisjon ved hjelp av *Flytte-li*-bevegelsestypen, mens robotarmen vil flytte til målposisjon ved hjelp av *Flytte-le*-bevegelsestypen, hvis en leddposisjon ble oppgitt sist. De forskjellige bevegelsestypene er beskrevet i 14.5.

### Avbryt-knapp

Trykk på `Avbryt`-knappen for å forlate skjermbildet og forkaste alle endringer.

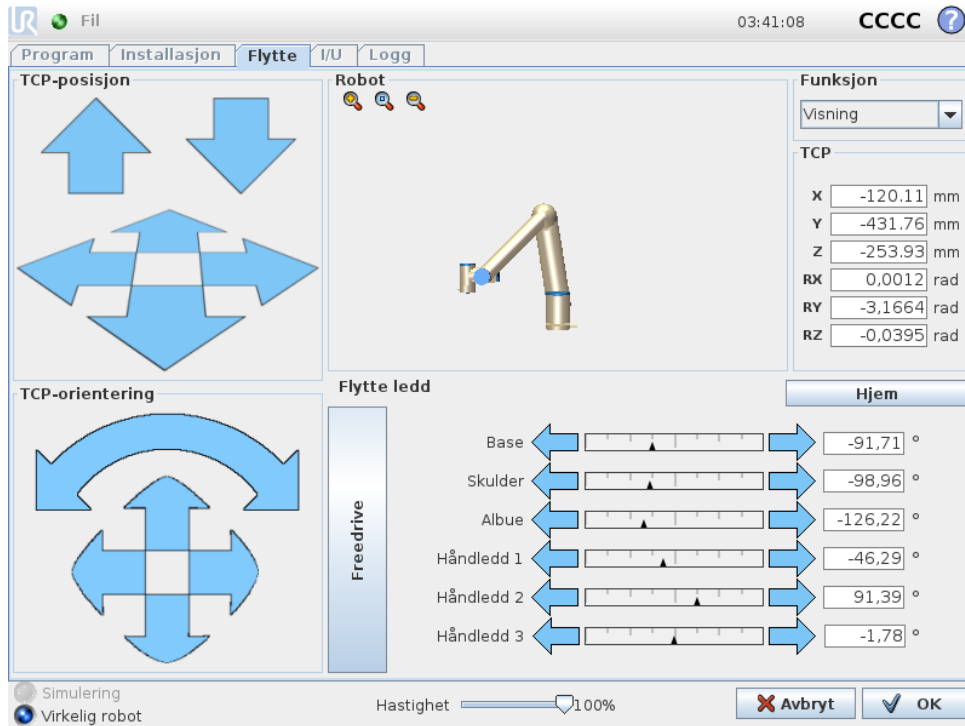


Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

# 13 Robotkontroll

## 13.1 Flytte-kategorien

På dette skjermbildet kan du alltid flytte (trinne) robotarmen direkte, enten ved å flytte / rotere robotverktøyet, eller ved å flytte robotleddene individuelt.



### 13.1.1 Robot

Den aktuelle posisjonen til robotarmen er vises i 3D-grafikk. Trykk på forstørrelsesglass-ikonene for å zoomme inn/ut, eller dra en finger over for å endre visningen. For å få den beste følelsen for å styre robotarmen, velger du **Visning**-funksjonen og roterer visningsvinkelen på 3D-tegningen for å samsvare med måten du ser den virkelige robotarmen.

Hvis den aktuelle posisjonen til robot-TCP kommer nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotverktøyet er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 10.12), vil det vises en 3D-representasjon av den nærmeste endegrensen. Vær oppmerksom på at visualiseringen av endegrensene blir deaktivert når roboten kjører et program.

Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å bli posisjoneres på. Utløserplan vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for **normal** modus (se 10.6) er aktiv. Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

Når robot-TCP ikke lenger er i nærheten av grensen, forsvinner 3D-representasjonen. Hvis TCP er i strid med eller svært nær å bryte en endegrense, blir visualiseringen av grensen rød.

### 13.1.2 Funksjon og verktøyposisjon

I øverste høyre hjørne av skjermen finnes funksjonsvelgeren. Den definerer hvilken funksjon å styre robotarmen i forhold til.

Navnet på gjeldende verktøyssenterpunkt (TCP) vises under funksjonsvelgeren. Tekstboksene viser de fullstendige verdiene til TCP i forhold til den valgte funksjonen. (Se 13.6) for ytterligere informasjon om konfigurering av flere navngitte TCP-er.

Verdier kan redigeres manuelt ved å klikke på koordinaten eller leddposisjonen. Dette vil ta deg til positur-redigeringskjerm (se 12.2), der du kan angi en målposisjon og orientering for verktøyet eller mål-leddposisjoner.

### 13.1.3 Flytt verktøy

- Ved å holde nede oversettingspilen (toppen) flytter man verktøystuppen av roboten i den indikerte retningen.
- Ved å holde nede roteringspilen (nederst) endrer man orientering av robotens verktøy i den indikerte retningen. Rotasjonspunktet er Tool Center Point (TCP), dvs. punktet på enden av robotarmen som gir et karakteristisk punkt på robotens verktøy. TCP er vist som en liten blå ball.

Merk: Slipp knappen for å stoppe bevegelsen til enhver tid

### 13.1.4 Flytte ledd

Gjør det mulig å kontrollere de individuelle leddene direkte. Hvert ledd kan flyttes fra  $-360^\circ$  til  $+360^\circ$ , som er standard *leddgrenser* som er illustrert ved den horisontale linjen for hvert ledd. Hvis et ledd når sin leddgrense, kan den ikke kjøres videre. Dersom grensene for et ledd er konfigurert med et posisjonsområde som avviker fra standarden (se 10.11), er indikeres området med rødt i den horisontale linjen.

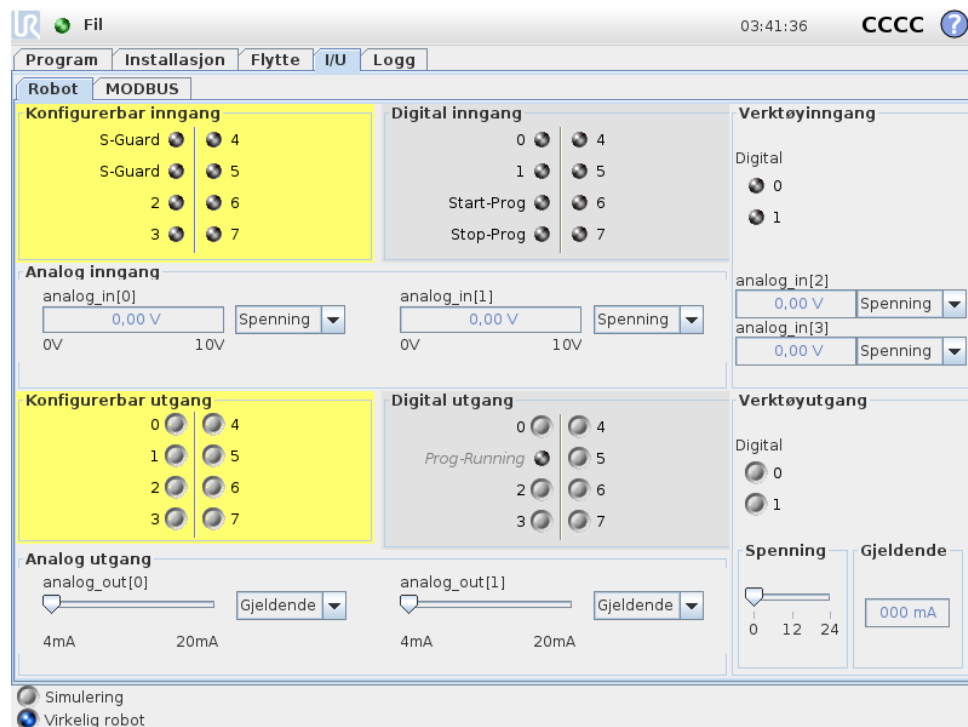
### 13.1.5 Freedrive

Mens *Freedrive*-knappen holdes nede, er det mulig å fysisk ta tak i robotarmen og dra den dit du vil den skal være. Hvis gravitasjonsinnstillingen (se 13.7) i kategorien **Oppsett** er feil, eller robotarmen bærer en tung last, kan robotarmen begynne å bevege seg (falle) når **Freedrive**-knappen trykkes inn. I så fall slipper du **Freedrive**-knappen igjen.

**ADVARSEL:**

1. Sørg for å bruke riktig installasjonsinnstillinger (f.eks. robotens monteringsvinkel, vekt på TCP, TCP offset). Lagre og last ned installasjonsfilene sammen med programmet.
2. Kontroller at TCP-innstillingene og robotmonteringsinnstillingene er riktig før du bruker **Freedrive**-knappen. Hvis disse innstillingene ikke er korrekte, vil robotarmen bevege seg når **Freedrive**-knappen aktiveres.
3. Freedrive-funksjonen (**impedans/kjøring**) skal bare brukes i installasjoner der risikovurderingen tillater det. Verktøy og hindringer skal ikke ha skarpe kanter eller klempunkter. Sørg for at alt personell holder seg utenfor rekkevidden av robotarmen.

## 13.2 I/U-kategori



På dette skjermbildet kan du alltid overvåke og angi direkte I/U-signaler fra / til robotens . Skjermbildet viser gjeldende tilstand for I/U, inkludert under programkjøring. Hvis noe endres under programkjøring, stopper programmet. Ved programstopp beholder alle utgangssignaler sine tilstander. Skjermbildet oppdateres ved bare 10 Hz, så et svært hurtig signal vises kanskje ikke skikkelig.

Konfigurerbare I/U-er kan være reservert for spesielle sikkerhetsinnstillinger som er definert i avsnittet for konfigurasjon av sikkerhets I/U for installasjonen (se 10.13). De som er reservert vil ha navnet på sikkerhetsfunksjonen i stedet for et standard eller brukerdefinert navn.

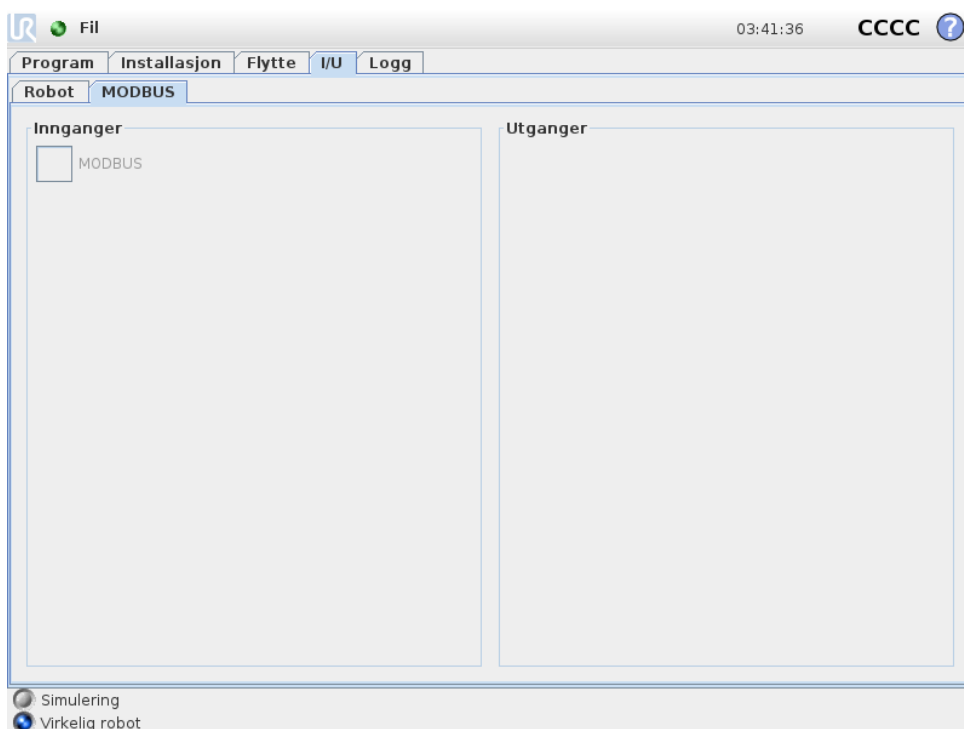
Konfigurerbare utganger som er reservert for sikkerhetsinnstillinger er ikke vekslingsbare og vil kun bli vist som LED.

De elektriske detaljene til signalene er beskrevet i kapittel ??.

**Analoge domeneinnstillinger** De analoge I/O kan settes til enten strøm [4-20mA] eller spenning [0-10V]-utsignal. Innstillingene blir husket for eventuelle senere oppstarter av styreenheten til roboten når et program lagres.

### 13.3 MODBUS-klient I/U

Her vises de digitale I/U-signalene til MODBUS-klienten, slik de er konfigurert i installasjonen. Hvis signaltilkoblingen brytes, er den tilsvarende oppføringen på denne skjermen deaktivert.



#### Innganger

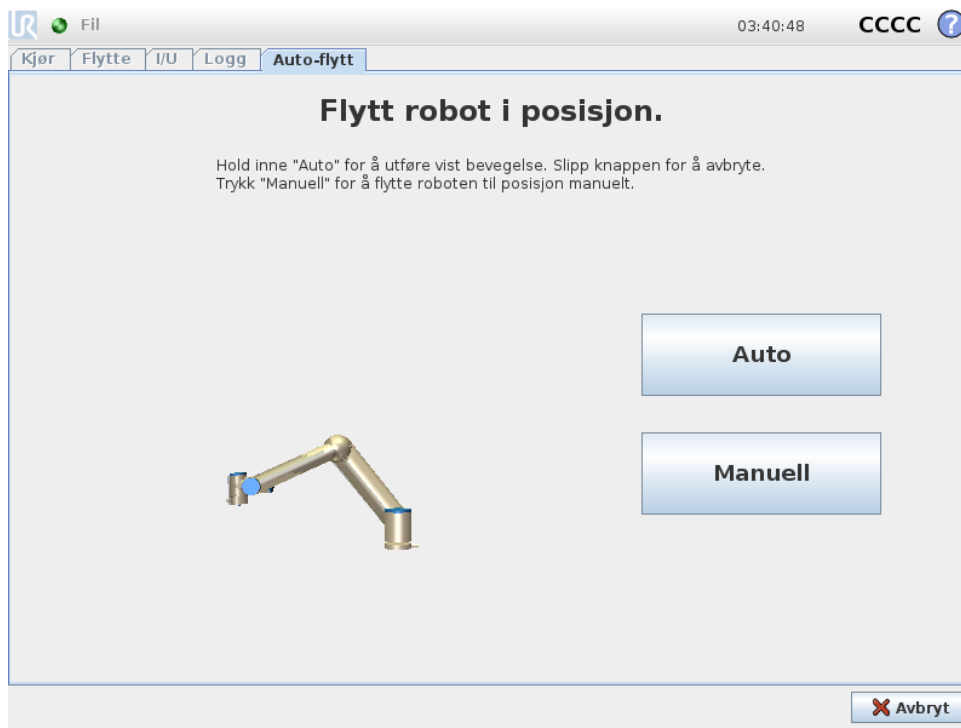
Se tilstanden til digitale MODBUS-innganger .

#### Utganger

Vis og endre tilstanden til digitale MODBUS-utganger. Et signal kan bare endres hvis valget for I/O-kategorikontroll (se 13.8) tillater det.

### 13.4 Kategorien Autoflytt

Autoflytt-kategorien brukes når robotarmen må flyttes til en bestemt posisjon i sitt arbeidsområde. Eksempler er når robotarmen må gå til startposisjonen av et program før du kjører det, eller når du flytter til et vendepunkt når du endrer et program.



## Animasjon

Animasjonen viser bevegelsen robotarmen er i ferd med å utføre.



### FORSIKTIG:

Sammenlign animasjonen med plasseringen av den virkelige robotarmen og sørg for at robotarmen kan trygt utføre bevegelsen uten å treffe noen hindringer.



### FORSIKTIG:

Autoflytt-funksjonen beveger roboten langsmed den skyggelagte banen. Kollisjon kan skade roboten eller annet utstyr.

## Auto

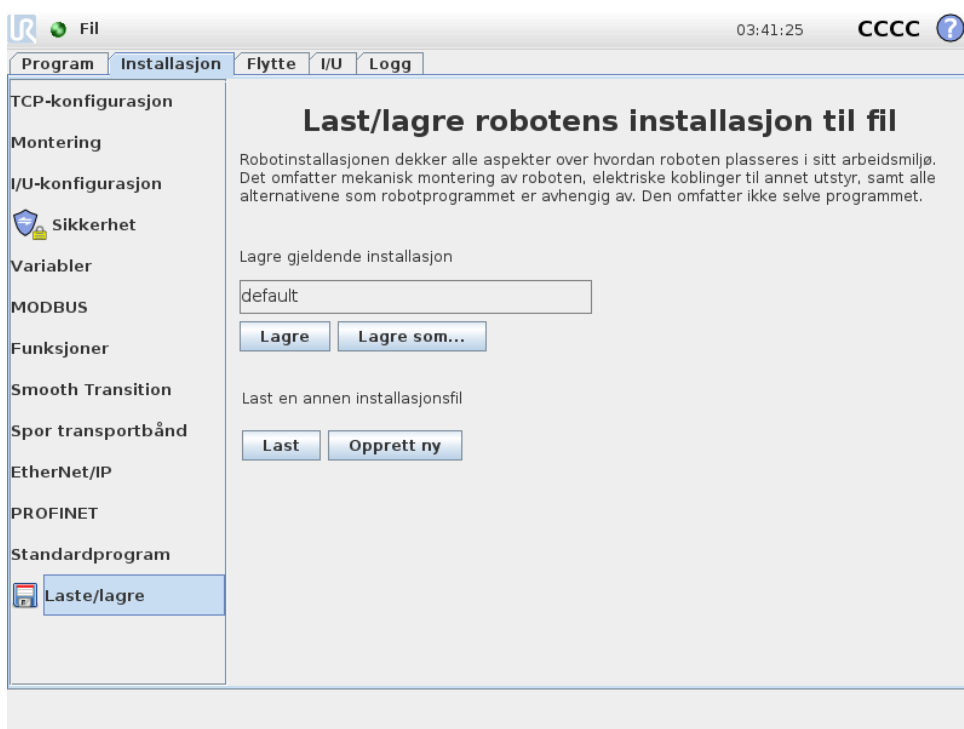
Hold nede **Auto**-knappen for å flytte robotarmen som vist i animasjonen.

Merk: Slipp knappen for å stoppe bevegelsen til enhver tid.

## Manuell

Å trykke på **Manuell**-knappen vil ta deg til **Flytt**-kategorien, hvor robotarmen kan bevegges manuelt. Dette er kun nødvendig hvis bevegelsen i animasjonen ikke er å foretrekke.

## 13.5 Installasjon → Last / Lagre



Robotinstallasjon dekker alle aspektene av hvordan robotarmen og kontrollboksen er plassert i arbeidsmiljøet. Det omfatter mekanisk montering av robotarmen, elektriske koblinger til annet utstyr, samt alle alternativene som robotprogrammet er avhengig av. Den omfatter ikke selve programmet.

Disse innstillingene kan angis ved hjelp av ulike skjermbilder under kategorien **Installasjon**, bortsett fra I/O-domener som settes i kategorien **I/O** (se 13.2).

Det er mulig å ha mer enn én installasjonsfil for roboten. Opprettede programmer vil bruke den aktive installasjonen og vil laste denne installasjonen automatisk ved bruk.

Eventuelle endringer i en installasjon må lagres for å bli bevart når strømmen slås av. Hvis det er ulagrede endringer i installasjonen, vises et diskett-ikon ved siden av **Laste/lagre**-teksten på venstre side av kategorien **Installasjon**.

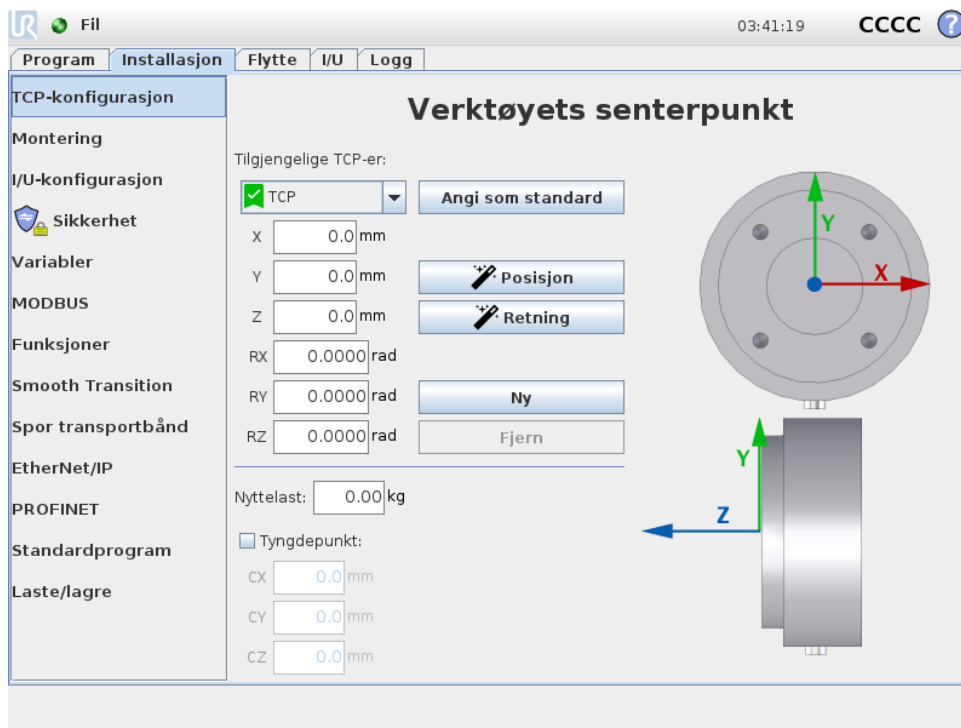
Lagring av en installasjon kan gjøres ved å trykke på **Lagre** eller **Lagre som...**-knappen. Alternativt lagres også den aktive installasjonen når er program lagres. For å laste inn en annen installasjonsfil, bruk **Last ned**-knappen. **Knappen** Opprett ny tilbake stiller alle innstillingene i robotinstallasjonen til fabrikkinnstillingene.



### FORSIKTIG:

Bruk av roboten med en installasjon lastet fra en USB-stasjon er ikke anbefalt. For å bruke en installasjon som er lagret på en USB-stasjon, last den først og lagre den deretter i den lokale **programmer**-mappen ved å bruke **Lagre som...**-knappen.

## 13.6 Installasjon → TCP-konfigurasjon



Et **verktøysenterpunkt** (TCP) er et punkt på robotens verktøy. TCP er definert og navngitt i Installasjonsfanen **Oppsett for verktøysenter**-skjermen (vist ovenfor). Hver TCP inneholder en oversettelse og en rotasjon i forhold til midten av verktøyutgangsflensen.

Når den er programmert til å returnere til et tidligere lagret vendepunkt, beveger roboten TCP til posisjon og orientering lagret i vendepunktet. Når programmert for lineær bevegelse, flyttes TCP lineært.

X, Y og Z-koordinater angir plasseringen av TCP, mens RX, RY og RZ styrer orienteringen. Når alle verdier er null, sammenfaller TCP med midten av verktøyutgangsflensen og anvender koordinatsystemet som vises på skjermen.

### 13.6.1 Legge til, endre og fjerne TCP-er

For å definere en ny TCP, trykk på **Ny**-knappen. TCP som ble opprettet mottar et unikt navn automatisk og blir valgt i nedtrekksmenyen. Du kan endre oversettelsen og rotasjonen til den valgte TCP ved å trykke på de respektive hvite tekstfeltene og skrive inn nye verdier. For å fjerne den valgte TCP, trykker du ganske enkelt på **Fjern**-knappen. Siste gjenværende TCP kan ikke slettes.

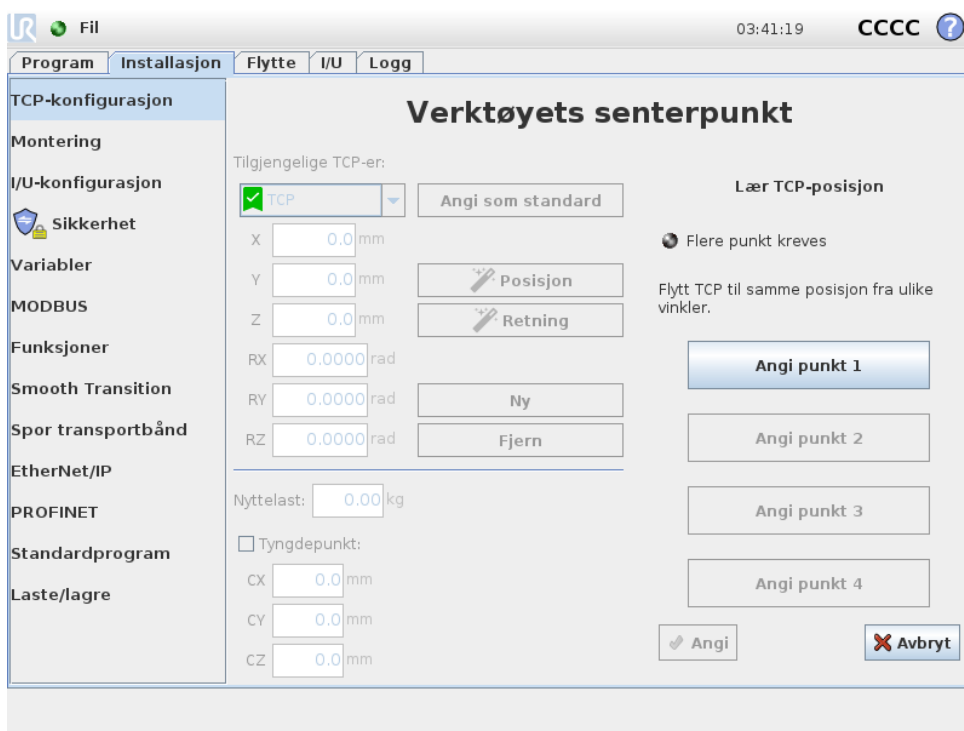
### 13.6.2 Standard og aktiv TCP

Det er en standardkonfigurert TCP, merket med et grønt merkemerkeikon til venstre for navnet sitt i **Tilgjengelig TCP**-rullegardinmenyen. For å sette en TCP som standard, velger du ønsket TCP og trykk på **Angi som standard**.

En TCP-forskyvning er betegnet som *aktivt* for å bestemme alle lineære bevegelser i kartesisk koordinatsystem. Bevegelsen til aktiv TCP visualiseres i grafikk-kategorien (se 14.29). Før

et program starter, settes standard TCP som aktiv TCP. I et program kan noen av de spesifiserte TCP-ene bli angitt som *aktiv* for en bestemt bevegelse av roboten (se 14.5 og 14.10).

### 13.6.3 Lære TCP-posisjon

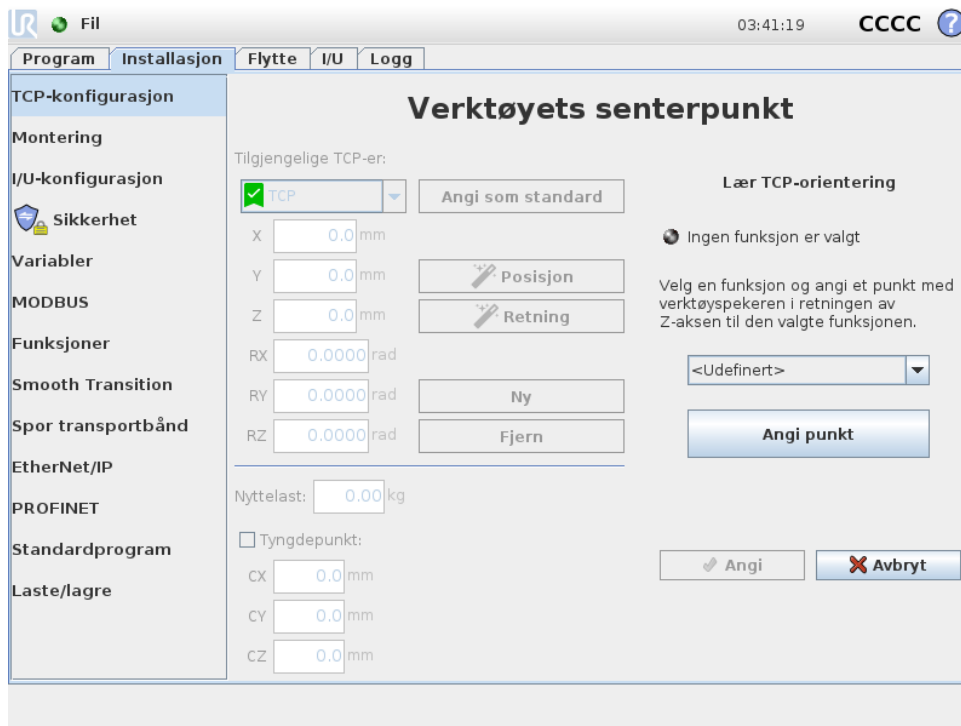


Koordinatene til TCP-posisjonen kan beregnes på følgende måte:

1. Trykk på **Posisjon**.
2. Velg et fast punkt i robotens arbeidsområde.
3. Bruk posisjonspiler på høyre side av skjermen til å flytte TCP fra minst tre ulike vinkler og lagre de tilsvarende posisjonene på verktøyets utgangsplensen.
4. Bruk **Sett**-knappen å bruke de verifiserte koordinatene til riktig TCP. Posisjonene må være tilstrekkelig varierte for at beregningen skal fungere ordentlig. Hvis de ikke er tilstrekkelig varierte, lyser status-LED-en over knappene rødt.

Selv om tre posisjoner er tilstrekkelig til å bestemme TCP, kan den fjerde posisjonen brukes til ytterligere å bekrefte at beregningen er riktig. Kvaliteten på hvert lagret punkt med hensyn til den beregnede TCP indikeres ved hjelp av en grønn, gul eller rød LED på den tilhørende knappen.

### 13.6.4 Lære TCP-orientering



1. Trykk **Orientering**.
2. Velg en funksjon fra nedtrekkslisten. (Se 13.12) for ytterligere informasjon om hvordan å definere nye funksjoner
3. Trykk på **Velg punkt** og bruk **Flytt verktøypiler** til en posisjon der verktøyets orientering og tilhørende TCP sammenfaller med koordinatsystemet til den valgte funksjonen.
4. Kontroller den beregnede TCP-orienteringen og bruk den på den valgte TCP ved å trykke på **Sett**-knappen.

### 13.6.5 Nyttelast

Vekten til robotens verktøy spesifiseres i nedre del av skjermen. Denne innstillingen kan endres ved å trykke på det hvite tekstfeltet og skrive inn en ny vekt. Denne innstillingen gjelder for alle definerte TCP-er. Les i installasjonsmanualen for maskinvare for mer detaljer om maksimalt tillatt nyttelast.

#### Estimering av nyttelast

Denne funksjonen lar roboten sette riktig nyttelast og tyngdepunktet.

#### Bruke veiviseren for nyttelastestimering

1. I installasjonsfeltet, under Generelt, velger du **TCP**
2. På TCP-skjermen, under nyttelast og tyngdepunkt, trykker du på **-ikonet**.
3. I veiviseren for nyttelastestimering, trykk på **Neste**
4. Følg trinnene for å angi de fire posisjonene.  
Ved innstilling av de fire posisjonene, skal robotarmen beveges i fire forskjellige posisjoner. Hver posisjon måles. Individuelle målinger kan endres ved å trykke på feltene til tyngdepunktet og legge inn verdier.

5. Når alle målingene er ferdige, trykk på **Fullfør**

**MERK:**

Følg disse retningslinjene for de beste resultatene for lastestimat:

- Sjekk at de fire TCP-posisjonene er så forskjellige som mulig fra hverandre
- Utfør målingene innen kort tid

**ADVARSEL:**

- Unngå å trekke på verktøyet og/eller festet nyttelast før og under estimeringen
- Robotmonteringen og vinkelen må være riktig definert i installasjonen

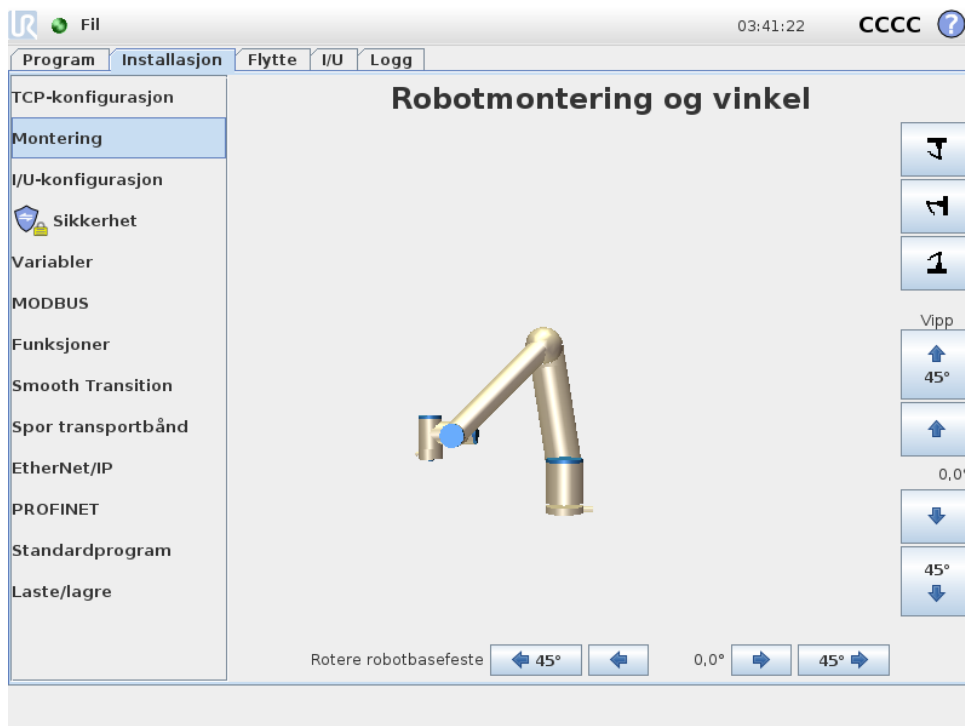
### 13.6.6 Tyngdepunkt

Verktøyets tyngdepunktet spesifiseres ved å bruke feltene CX, CY og CZ. Hvis ikke spesifisert, antas TCP å være verktøyets tyngdepunkt. Innstillingene gjelder for alle definerte TCP-er.

**ADVARSEL:**

Bruk riktige installasjonsinnstillinger. Lagre og last ned installasjonsfilene med programmet.

## 13.7 Installasjon → Montering



Spesifisering av montering av robotarmen har to formål:

1. Montering av robotarmen vises riktig på skjermen.
2. Fortelle styreenheten om gravitasjonsretningen.

En avansert dynamikkmodell gir robotarmene glatte og presise bevegelser og lar robotarmen holde seg i **Freedrive-modus**. Av denne grunn er det viktig å montere robottarmen riktig.



### ADVARSEL:

Unnlattelse av å installere robotarmen på en riktig måte kan resultere i hyppige sikkerhetsstopper og/eller robotarmen beveger seg når **Freedrive**-tasten trykkes.

Hvis robotarmen monteres på et flatt bord eller gulv, er det ikke nødvendig med endringer i dette skjermbildet. Men hvis robotarmen er **takmontert**, **veggmontert** eller **montert i vinkel**, må dette justeres ved knappene.

Knappene på høyre side av skjermen er for å stille vinkelen på robotarmens montering. De tre øverste høyre sideknappene angir vinkelen til **tak** (180°), **vegg** (90°), **gulv** (0°). **Vippe**-knappene angir en fri vinkel.

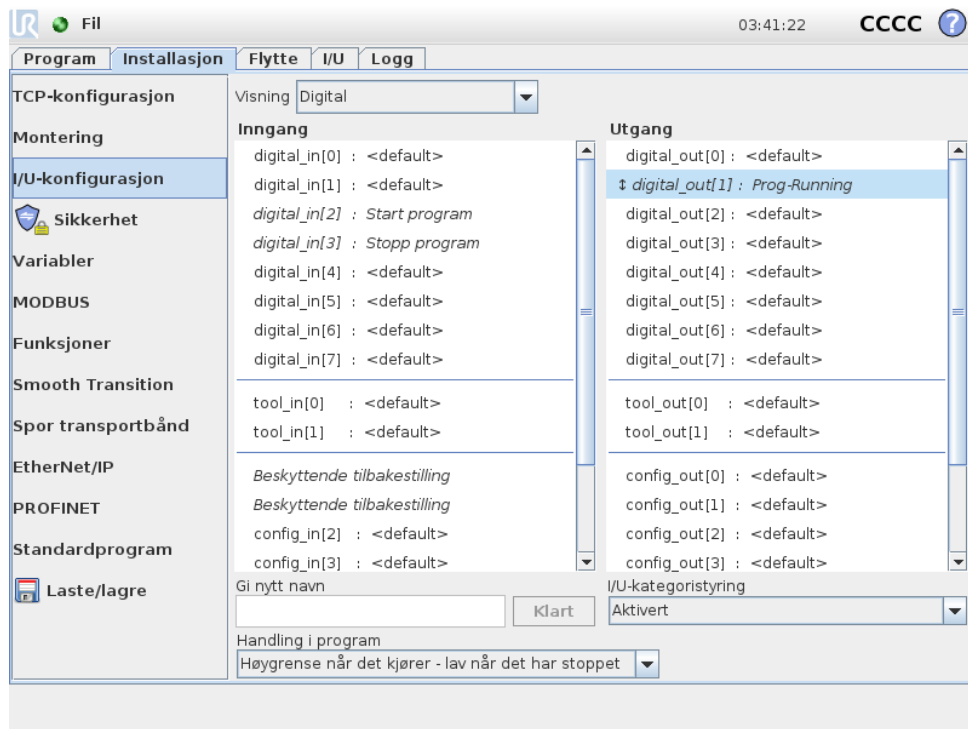
Knappene på den nedre delen av skjermen brukes til å rotere monteringen av robotarmen til å tilpasse den faktiske monteringen.



**ADVARSEL:**

Bruk riktige installasjonsinnstillinger. Lagre og last ned installasjonsfilene med programmet.

## 13.8 Installasjon → I/U-konfigurasjon



På I/O-oppsettsskjermen, kan brukerne definere I/O-signaler og konfigurere handlinger med I/O-fanekontrollen.

Delene **Inngang** og **Utgang** inneholder lister over typer I/O-signaler, som:

- Digital (standard generell bruk, konfigurerbart og verktøy)
- Analog (standard generell bruk og verktøy)
- MODBUS
- Registre for generell bruk (boolsk, heltall og float) Registrene for generell bruk kan vurderes av en feltbuss (f.eks. Profinet og Ethernet/IP).

### 13.8.1 I/O-signaltipe

Hvis du vil begrense antallet signaler i listen til delene **Inngang** og **Utgang** kan du bruke nedtrekksmenyen **Vis** øverst på skjermbildet for å endre hvilket innhold som skal vises basert på signaltipe.

### 13.8.2 Tildele brukerdefinerte navn

For å huske hva signaler gjør mens roboten brukes, kan brukerne knytte navn til inngangs- og utgangssignaler.

1. Velg ønsket signal
2. Klikk på tekstfeltet nederst på skjermbildet for å angi navn.
3. For å tilbakestille navnet til standard, trykk på **Slett**.

Et generell formålregister må ha et brukerdefinert navn for å gjøre det tilgjengelig i programmet (f.eks. for en **Vent**-kommando eller det betingede uttrykket for en **Hvis**-kommando) Kommandoene **Vent** og **Hvis**, beskrives i (14.9) og (14.18). Du kan finne de navngitte registrene for generell bruk i velgeren for **Inngang** eller **Utgang** på skjermbildet **Uttrykksredigering**.

### 13.8.3 I/O-handlinger og I/O-kategoristyring

*Inngangshandlinger*: De åtte standard digitale inngangene for generell bruk og de to digitale verktøyinngangene, samt registrene for generell bruk-inngang av *boolsk* type, kan utløse en handling. Tilgjengelige handlinger inkluderer evnen til å utføre følgende handlinger på en stigende kant:

- Å starte gjeldende program
- Å stoppe gjeldende program
- Å sette gjeldende program på pause

Videre kan en handling konfigureres for å gå inn eller forlate **Freedrive**-modus når inngangen er høy/lav. (som ved å trykke eller slippe **Freedrive**-knappen på baksiden av Teach Pendant).

*Utgangshandlinger og I/O-kategoristyring*: Som standard, bevarer utganger sine verdier etter at programet slutter å kjøre. Det er også mulig å konfigurere en utgang med en standardverdi som brukes når ingen programmer kjøres.

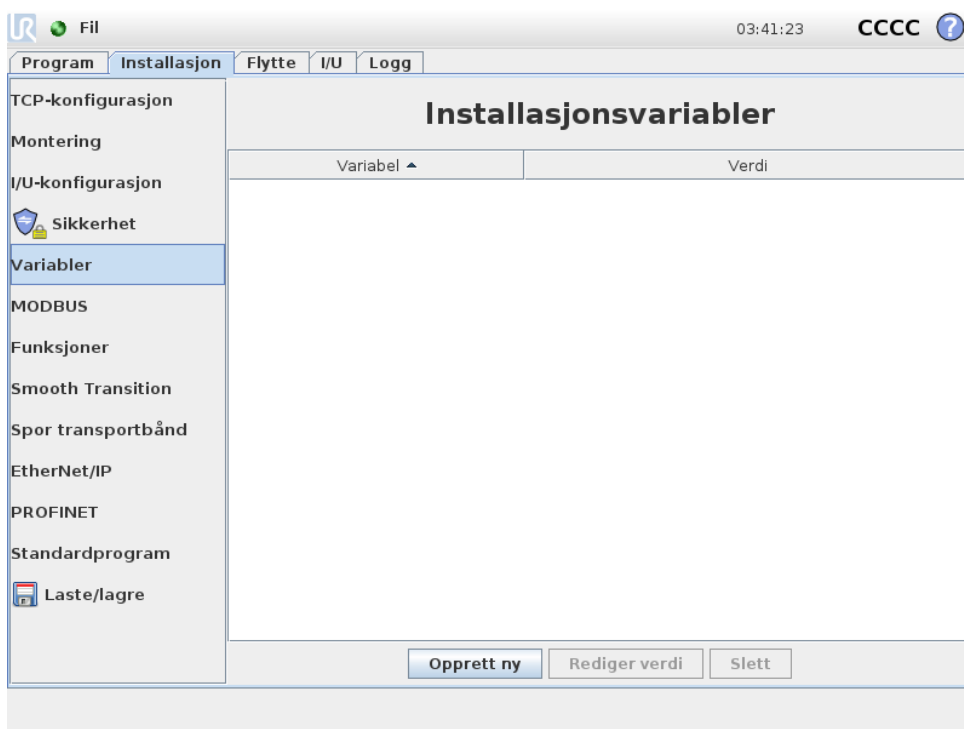
De åtte digitale utgangene for generell bruk og de to utgangene for digitale verktøy kan dessuten konfigureres til å reflektere hvis et program kjører. Utgangen er dermed høy når et program kjører og lav når det ikke kjører eller er på pause. Ellers er utgangen lav når programmet kjører og høy når det ikke kjører eller er på pause. Disse verdiene kan stilles inn mens programmet kjører. Utgangsregistre for generell bruk av *boolsk* type og digitale MODBUS-utgangssignaler støtter også dette.

Til slutt kan du også angi om en utgang kan kontrolleres på I/O-kategorien (av enten programmerere, eller både operatører og programmerere), eller om det bare er robotprogram som kan endre utgangsverdien.

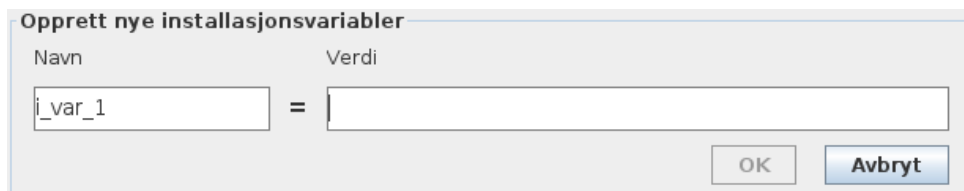
## 13.9 Installasjon → Sikkerhet

Se kapittel 10.

## 13.10 Installasjon → Variabler



Variabler som opprettes i Variabler-skjermen her kalles Installasjonsvariabler, og kan brukes akkurat som vanlige programvariabler. Installasjonsvariabler er tydelige fordi de beholder verdien selv om programmet stoppes og startes igjen, og når robotarmen og/eller kontrollboksen slås av og på igjen. Deres navn og verdier lagres med installasjonen, slik at det er mulig å bruke samme variabel i flere programmer.



Ved å trykke **Opprett ny** vil det vises et panel med et forslag til navn på den nye variabelen. Navnet kan endres, og dens verdi kan legges inn ved å trykke på et av tekstfeltene. **OK**-knappen kan bare klikkes hvis det nye navnet er ubrukt i denne installasjonen.

Det er mulig å endre verdien av en installasjonsvariabel ved å markere variabelen i listen, og deretter klikke på **Rediger verdi**.

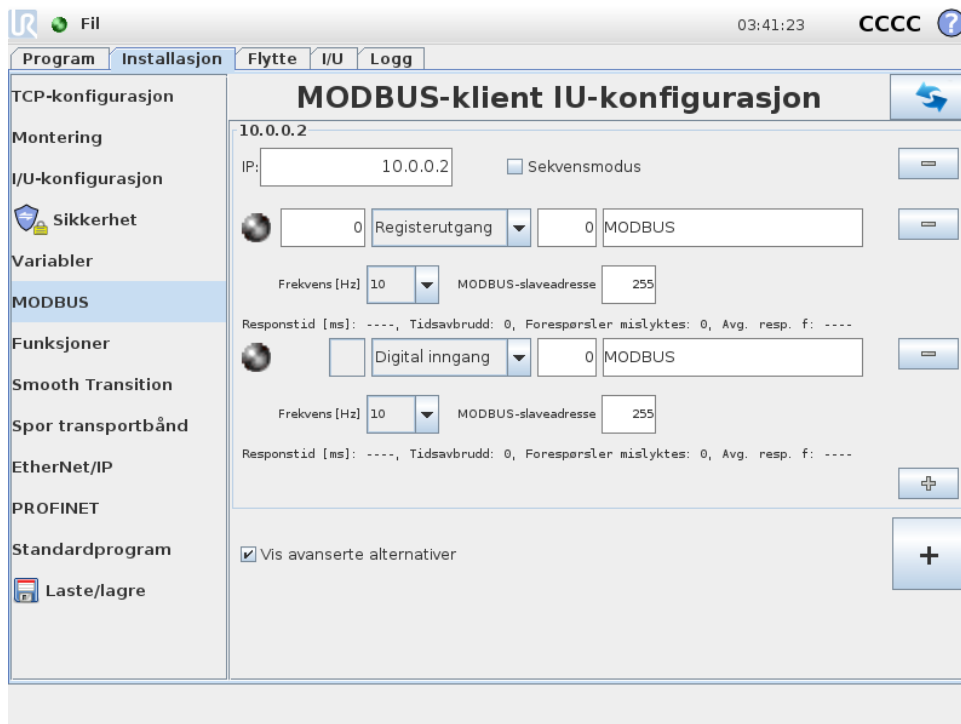
For å slette en variabel, velg den og trykk på **Slett**.

Etter å ha konfigurert installasjonsvariablene, må selve installasjonen lagres for å beholde denne konfigurasjonen, (se 13.5).

Installasjonsvariablene og deres verdier blir også automatisk lagret hvert 10. minutt.

Hvis et program eller en installasjon lastes og en eller flere av programvariablene har samme navn som installasjonsvariablene, blir brukeren presentert med alternativer for å løse problemet ved å bruke installasjonsvariablene med samme navn i stedet for programvariablene eller å løse problemet automatisk ved å omdøpe de motstridende variablene.

## 13.11 Installasjon → MODBUS-klient I/O oppsett



Her kan I/U-signaler for MODBUS-klient (master) konfigureres. Tilkoblinger til MODBUS-servere (eller slaver) på spesifiserte IP-adresser kan opprettes med inn-/ut-signaler (registre eller digitale). Hvert signal har et unikt navn slik at det kan brukes i programmer.

### Oppdater

Trykk på denne knappen for å oppdatere alle MODBUS-tilkoblinger. Hvis du oppdaterer, vil alle modbus-enheter kobles fra, og deretter kobles til igjen. Alle statistikker vil bli slettet.

### Legg til enhet

Trykk på denne knappen for å legge til en ny MODBUS-enhet.

### Slett enhet

Trykk på denne knappen for å slette MODBUS-enheten og alle signaler som er lagt til enheten.

### Angi enhetens IP

Her vises IP-adressen til MODBUS-enheten. Trykk på knappen for å endre den.

### Sekvensmodus

*Kun tilgjengelig når Vis avanserte alternativer (se 13.11) er valgt.* Hvis du velger denne avmerkingsboksen, vil dette tvinge modbus-klienten til å vente på svar før den sender neste forespørsel. Denne modusen er et krav for noen feltbuss-enheter. Hvis du skrur på dette alternativet, kan det hjelpe når det finnes flere signaler, og hvis du øker antall forespørsler, vil dette føre til at signalet blir koblet fra. Merk at den faktiske signalfrekvensen kan være lavere enn forespurt når

flere signaler er definert i sekvensmodus. Faktisk signalfrekvens kan observeres i signalstatistikker (se delen 13.11). Signalindikasjonslampe vil lyse gult hvis den faktiske signalfrekvensen er lavere enn halve verdien som er valgt fra nedtrekksmenyen "Frekvens".

---

### Legg til signal

Trykk på denne knappen for å legge til et signal til den tilsvarende MODBUS-enheten.

---

### Slett signal

Trykk på denne knappen for å slette et MODBUS-signal til den tilsvarende MODBUS-enheten.

---

### Angi signaltype

Bruk denne rullegardinmenyen til å velge signaltype. Tilgjengelige typer er:

*Digital inngang:* En digital inngang er en én-bits kvantitet som leses fra MODBUS-enheten på spolen som er angitt i adressefeltet til signalet. Funksjonskode 0x02 (les diskre innganger) brukes.

*Digital utgang:* En digital utgang (spiral) er en en-bits kvantitet som kan settes til enten høy eller lav. Før verdien av denne utgangen er blitt satt av brukeren, leses verdien fra den eksterne MODBUS-enheten. Dette betyr at funksjonskoden 0x01 (les spoler) brukes. Når produksjonen er satt av et robotprogram eller ved å trykke på **angi signalverdi**-knappen, brukes funksjonskoden 0x05 (skriv enkel spole) videre.

*Registerinngang:* En registerinngang er en 16-bits kvantitet lest fra adressen oppgitt i adressefeltet. Funksjonskoden 0x04 (les registerinngang) brukes.

*Registerutgang:* En registerutgang er en 16-bits kvantitet som kan angis av brukeren. Før verdien av registeret er blitt satt av brukeren, leses verdien av det fra den eksterne MODBUS-enheten. Dette betyr at funksjonskoden 0x03 (les holderegistre) brukes. Når produksjonen er angitt av et robotprogram eller ved å spesifisere en signalverdi i **angi signalverdi**-feltet, brukes funksjonskoden 0x06 (skriv enkelt register) til å angi verdien på den eksterne MODBUS-enheten.

---

### Angi signalnavn

Dette feltet viser adressen på den eksterne MODBUS-serveren. Bruk tastaturet på skjermen for å velge en annen adresse. Gyldige adresser avhenger av produsent og konfigurasjon av MODBUS-enheten.

---

### Angi signalnavn

Brukeren kan gi signalet et navn ved hjelp av tastaturet på skjermen. Dette navnet brukes når signalet blir brukt i programmer.

---

### Signalverdi

Her vises den nåværende verdien av signalet. For registersignaler, uttrykkes verdien som et usignert heltall. For utgangssignaler kan den ønskede signalverdien angis ved hjelp av knappen. Også for en registerutgang må verdien for å skrive til enheten sendes som et usignert heltall.

## Signalets tilkoblingsstatus

Dette ikonet viser om signalet kan bli riktig lest/skrevet (grønn), eller hvis enheten svarer uventet eller ikke er tilgjengelig (grå). Hvis et MODBUS-unntakssvar mottas, vises svarkoden. MODBUS-TCP-unntakssvarene er:

- E1: ULOVLIG FUNKSJON (0x01) Funksjonskoden som er mottatt i søket er ikke en tillatt handling for serveren (eller slaven).
- E2: ULOVLIG DATAADRESSE (0x02) Funksjonskoden som er mottatt i søket er ikke en tillatt handling for serveren (eller slaven), sjekk at den oppgitte signaladressen stemmer overens med oppsettet av den eksterne MODBUS-serveren.
- E3: ULOVLIG DATAVERDI (0x03) En verdi som finnes i forespørselsdatafeltet er ikke en tillatt verdi for serveren (eller slaven), sjekk at den angitte signalverdien er gyldig for den angitte adressen på den eksterne MODBUS-serveren.
- E4: FEIL PÅ SLAVEENHET (0x04) En uopprettelig feil oppsto mens serveren (eller slaven) forsøkte å utføre den forespurte handlingen.
- E5: BEKREFT (0x05) Spesialisert bruk i forbindelse med programmeringskommandoer som sendes til den eksterne MODBUS-enheten.
- E6: SLAVEENHET ER OPPTATT (0x06) Spesialisert bruk i forbindelse med programmeringskommandoer som sendes til den eksterne MODBUS-enheten, slaven (serveren) er ikke i stand til å svare nå.

---

## Vis avanserte alternativer

Denne avkrysningsboksen viser/gjemmer de avanserte alternativene for hvert signal.

---

## Avanserte alternativer

*Oppdater hyppighet:* Denne menyen kan brukes til å endre oppdateringshyppigheten av signalet. Med dette menes hvor ofte forespørsler sendes til den eksterne MODBUS-enheten for enten lesing eller skriving av signalverdien. Når frekvensen er angitt som 0, vil modbusforespørsler startes ved behov, ved bruk av skriptfunksjonene *modbus\_hent\_signal\_status*, *modbus\_angi\_utgangs\_register*, og *modbus\_angi\_utgangs\_signal*.

*Slaveadresse:* Dette tekstfeltet kan brukes til å angi en bestemt slaveadresse til forespørslene som tilhører et bestemt signal. Verdien må være i området 0-255 begge inkludert, og standard er 255. Hvis du endrer denne verdien, anbefales det å se bruksanvisningen til den eksterne MODBUS-enheten for å kontrollere funksjonaliteten ved endring av slaveadresse.

*Koble til igjen telling:* Antall ganger TCP-tilkobling ble avbrutt, og koblet til igjen.

*Tilkoblingsstatus:* TCP-tilkoblingsstatus.

*Responstid [ms]:* Tid fra modbus-forespørselen ble sendt og svar mottatt – denne oppdateres kun når kommunikasjon er aktiv.

*Feil ved modbus-pakke:* Antall mottatte pakker som inneholdt feil (f.eks. feil lengde, manglende data, feil ved TCP-sokkel).

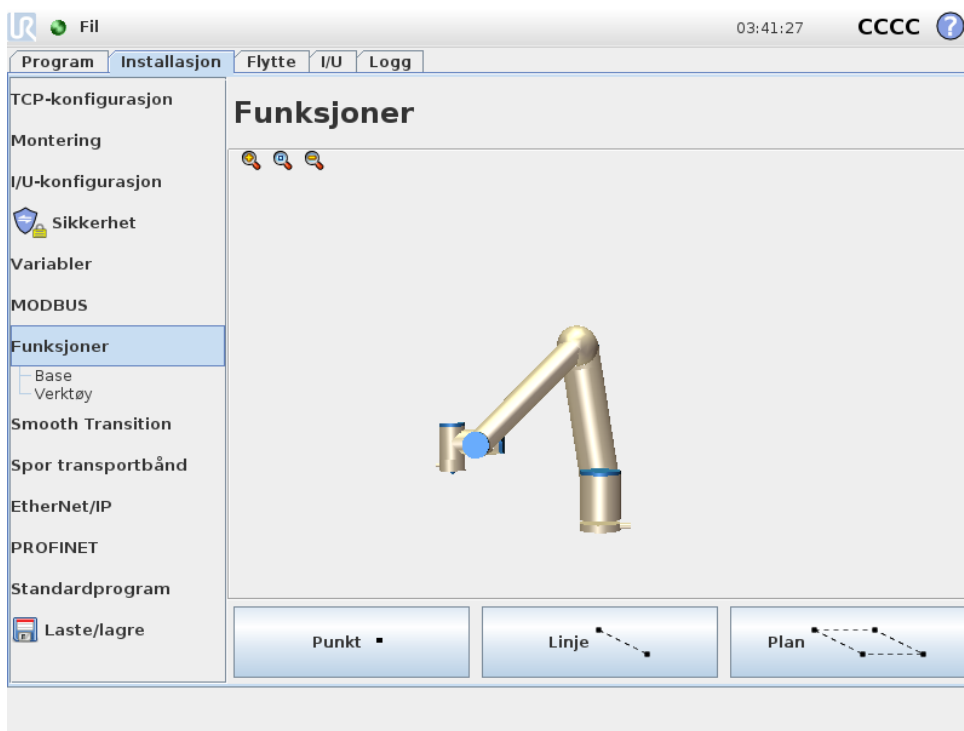
*Tidsavbrudd:* Antall modbus-forespørsler som ikke fikk svar.

*Forespørsler mislyktes:* Antall pakker som ikke kunne sendes på grunn av ugyldig sokkel-status.

*Faktisk frekv.:* Gjennomsnittlig frekvens på signalstatusoppdateringer for klient (master). Denne verdien regnes om igjen hver gang signalet mottar et svar fra serveren (eller slave).

Alle tellere opptil 65535, og deretter nullinnstilt igjen.

## 13.12 Installasjon → Funksjoner



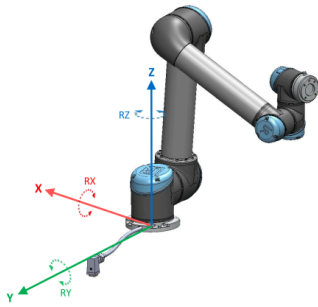
**Funksjonen** er mer eller mindre en representasjon av en slik gjenstand som er definert ved navn for referanse i fremtiden, og en seksdimensjonal positur (posisjon og orientering) relativ til robotens sokkel.

Enkelte delpartene til et robotprogram består av bevegelser som utføres relativt til spesifikke gjenstander i stedet for robotarmens sokkel. Disse gjenstandene kan være bord, andre maskiner, arbeidsmateriale, belter, paller, overvåkingssystemer, tomrom eller grenser, som befinner seg i nærheten av robotarmen. To forhåndsdefinerte funksjoner eksisterer alltid for roboten. Hver funksjon har sin posisjon definert av konfigurasjonen av robotarmen:

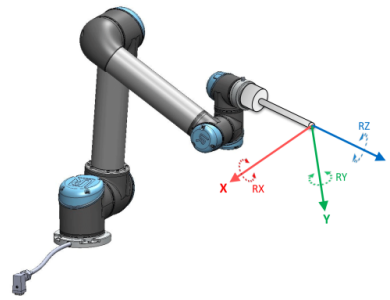
- Sokkelfunksjonen er plassert med opprinnelsepunktet i robotsokkelens senter (se figur 13.1)
- Verktøyfunksjonen er plassert med opprinnelsepunktet i senteret til den gjeldende TCP-en (se figur 13.2)

Brukerdefinerte funksjoner er plassert ved å bruke en metode som bruker den nåværende posisjonen til TCP i arbeidsområdet. Dette betyr at brukerne kan lære om plasseringer av funksjoner ved å bruke Freedrive -modus eller "jogging" til å flytte roboten til den ønskede posituren.

Tre forskjellige strategier eksisterer (**punkt**, **linje** og **plan**) for å definere funksjonens positur. Den beste strategien for en gitt applikasjon avhenger av hvilken type objekt som brukes og presisjonskravene. Generelt foretrekkes en funksjon basert på flere inngangspunkter (**linje** og



Figur 13.1: Sokkelfunksjon



Figur 13.2: Verktøyfunksjon (TCP)

**plan)** hvis det gjelder det bestemte objektet.

For å nøyaktig definere retningen for en lineær transportør, skal to punkter av en linje-funksjon defineres med så mye fysisk separasjon som mulig. Punkt-funksjonen kan også brukes til å definere en lineær transportør, men brukeren må peke TCP i retning av transportørbevegelsen. Hvis du bruker flere punkter til å definere posituren til et bord, betyr det at orienteringen er basert på posisjonene i stedet for orienteringen til én enkelt TCP. En enkel TCP-orientering er vanskeligere å konfigurere med høy presisjon.

For å lære om de forskjellige metodene for å definere en funksjon, se (avsnitt: 13.12.2), (13.12.3) og (13.12.4).

### 13.12.1 Bruke en funksjon

Når en funksjon er definert i installasjonen, kan du referere til denne fra robotprogrammet, for å relatere robotbevegelser (f.eks. **MoveL** og **MoveP**-kommandoer) til funksjonen (se delen 14.5). Dette gjør det enkelt å tilpasse et robotprogram (f.eks. når det er flere robotstasjoner, når en gjenstand flyttes under kjøring av et program eller når en gjenstand flyttes permanent i scenen). Ved å justere funksjonen til et objekt, flyttes alle programbevegelser i forhold til objektet. For ytterligere eksempler, se (avsnitt 13.12.5) og (13.12.6).

Funksjoner som blir konfigurert som joggbare er også et nyttige verktøy når du skal flytte roboten manuelt i kategorien Flytt (delen 13.1) eller skjermbildet **positurredigering** (se 12.2). Når en funksjon har blitt valgt som en referanse, vil Flytt verktøy-knappene for oversettelse og rotasjon operere i det valgte funksjonsområdet (se 13.1.2) og (13.1.3), lesing av TCP koordinatene. Hvis en tabell er for eksempel definert som en funksjon og er valgt som en referanse i Flytt-kategorien, flytter oversettelse-pilene (f.eks. opp/ned, venstre/høyre, fremover/bakover) roboten i disse retningene i forhold til bordet. I tillegg vil TCP-koordinatene ligge i rammen av tabellen.

#### Gi nytt navn

Denne knappen omdøper en funksjon.

#### Slett

Denne knappen sletter en valgt funksjon og alle underfunksjoner, hvis disse finnes.

#### Vis akser

Velg om koordinasjonsaksene for den valgte funksjonen skal være synlig i 3D-grafikken. Valget gjelder på denne skjermen og på Flytt-skjermen.

## Endre punkt

Bruk **Endre dette punkt**-knappen til å angi eller endre den valgte funksjonen. **Flytt**-kategorien (delen 13.1) vises, og en ny funksjonsposisjon kan stilles inn.

## Kan legges under

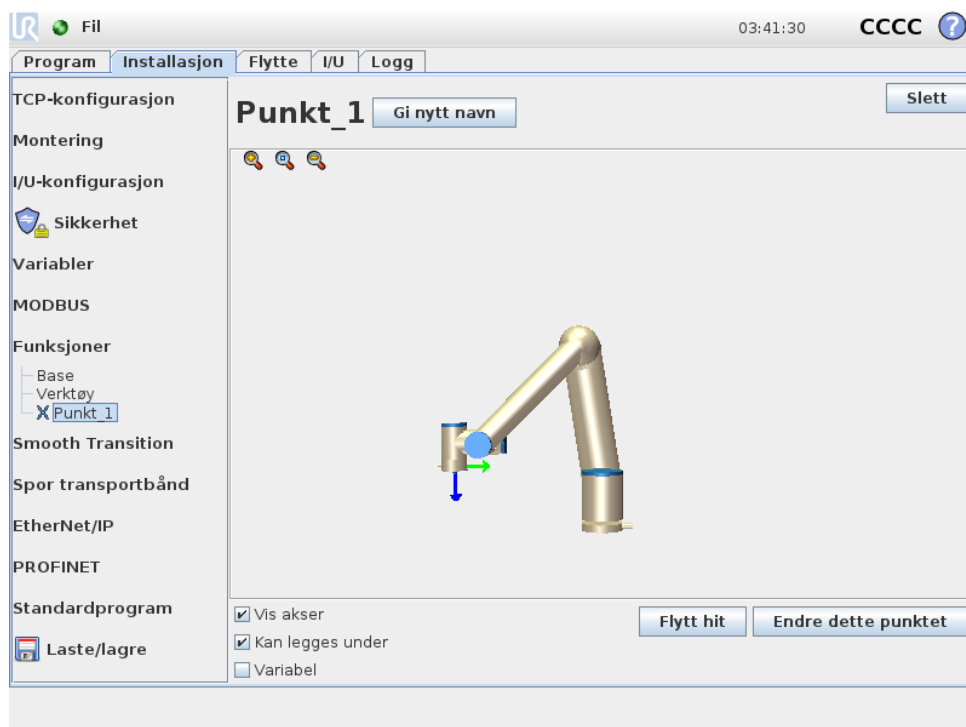
Velg om den valgte funksjonen skal kunne legges under dette. Dette bestemmer om funksjonen vises i funksjonsmenyen på Flytt-skjermen.

## Bruke Flytt robot her

Trykk på **Flytt robot her**-knappen slik at robotarmen flyttes mot den valgte funksjonen. På slutten av denne bevegelsen, vil koordinasjonssystemene til funksjonen og TCP stemme overens.

### 13.12.2 Nytt punkt

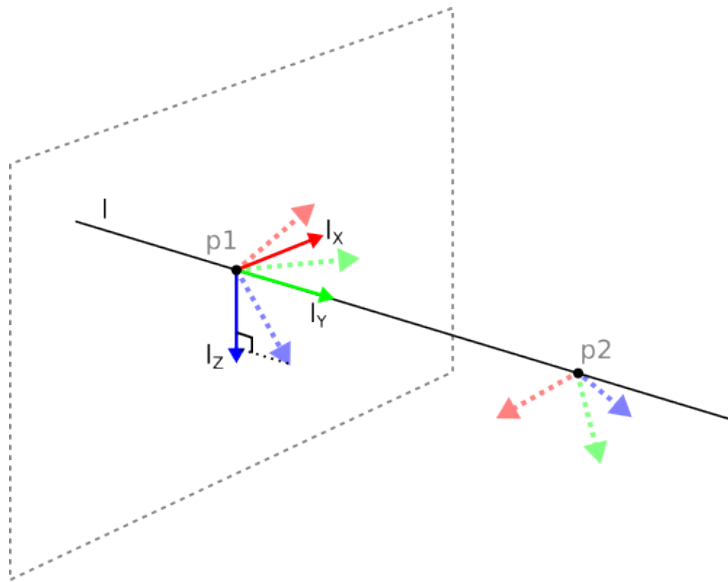
Trykk på **Punkt**-knappen for å legge til en punktfunksjon i installasjonen. Punkt-funksjonen definerer en sikkerhetsgrense eller en global hjemmekonfigurasjon for robotarmen. Posituren til punktfunksjonen er definert som posisjonen og orienteringen til TCP-en.



### 13.12.3 Ny linje

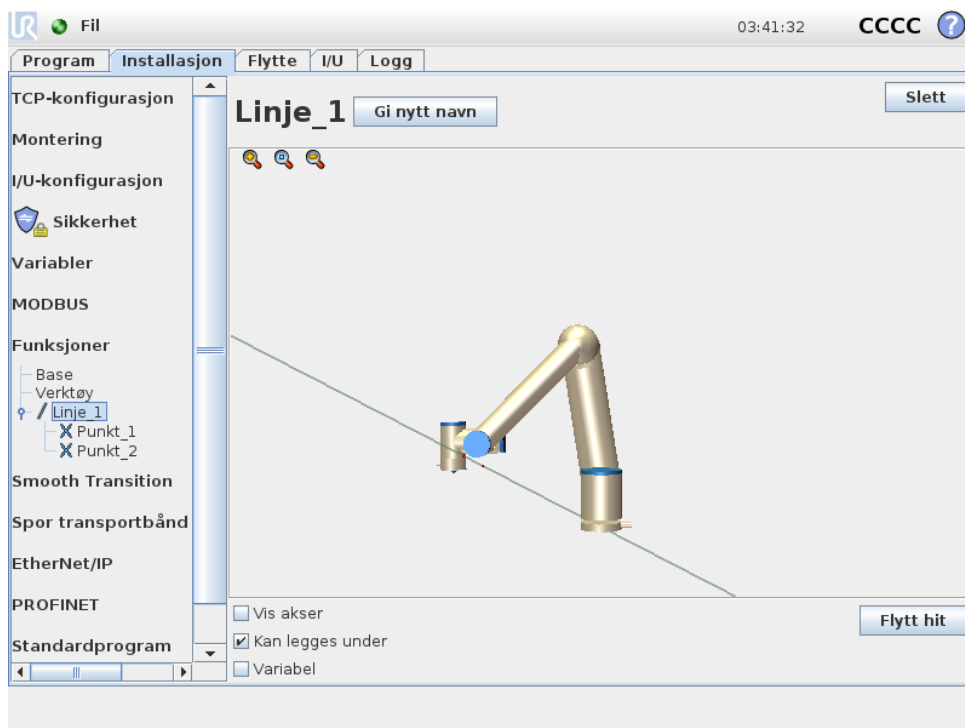
Trykk på **line**-knappen for å legge til en linjefunksjon i installasjonen. Linje-funksjonen definerer linjer som roboten må følge. (f.eks. ved bruk av transportsporing). En linje  $l$  defineres som en akse mellom to punktfunksjoner  $p1$  og  $p2$  som vist i figuren 13.3.

I figur 13.3 utgjør akse som er rettet fra det første punktet mot det andre punktet,  $y$ -aksen i koordinasjonssystemet til linjen.  $Z$ -aksen er definert av projeksjonen av  $z$ -aksen til  $p1$  på den rette



Figur 13.3: Definisjon av linjefunksjonen

vinkelen på linjen. Plasseringen av linjens koordinasjonssystem er den samme som posisjonen til  $p1$ .



### 13.12.4 Plan-funksjon

Velg plan-funksjonen når du trenger en ramme med høy presisjon, f.eks. når du arbeider med et overvåkingssystem eller når du kjører bevegelser som er relative til et bord.

#### Legg til en plan

1. I Installasjon, velg **Funksjoner**.

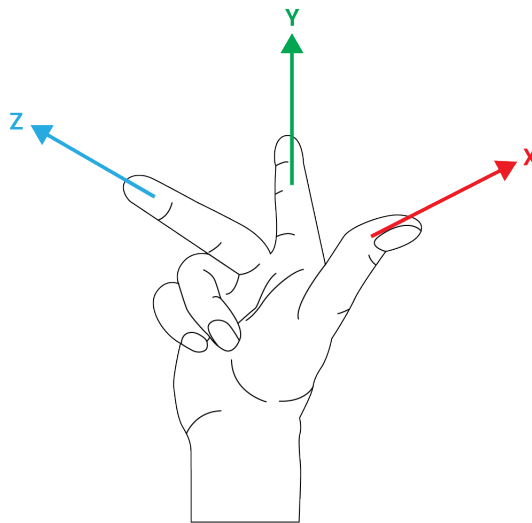
2. Under Funksjoner, velg **Plan**.

### Lær om en plan

Når du trykker på plan-knappen for å opprette en ny plan, hjelper skjermveiledningen til å lage en plan.

1. Velg Origo
2. Flytt roboten for å definere retningen av planens positive x-aksen
3. Flytt roboten for å definere retningen av planens positive y-aksen

Planen defineres med høyrehåndsregelen, slik at z-aksen representerer kryssproduktet til x-aksen og y-aksen, som illustrert nedenfor.



**MERK:**

Du kan undervise planen i motsatt retning av x-aksen, hvis du vil at planen skal være normalt i motsatt retning.

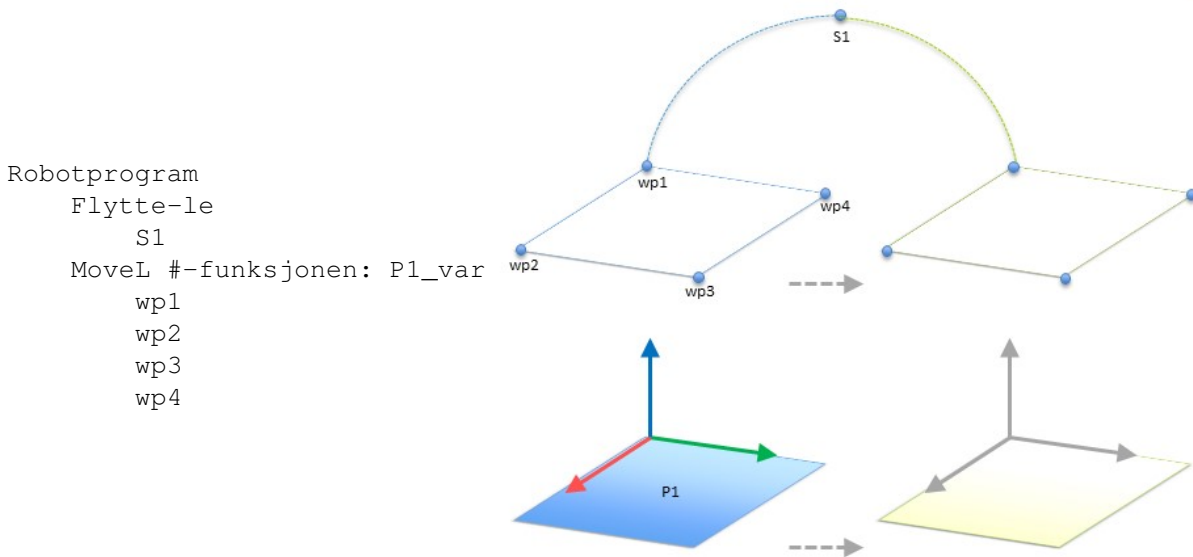
Endre en eksisterende plan ved å velge Plan og trykk Endre plan. Du vil da bruke samme veiledning som for å lære en ny plan.

### 13.12.5 Eksempel: Manuell oppdatering av en funksjon for å justere et program

Forestill deg en applikasjon hvor flere deler av et robotprogram er relative til et bord. Figur 13.4 illustrerer bevegelsen fra vendepunkt  $w_{p1}$  og helt til  $w_{p4}$ .

Applikasjonen krever at programmet brukes for flere robotinstallasjoner, hvor kun posisjonen til bordet kan variere litt. Bevegelsen relativ til bordet er den samme. Ved å definere bordets posisjon som en funksjon  $P1$  i installasjonen, kan programmet med en *MoveL*-kommando som er konfigurert som relativ til planen, enkelt brukes på flere roboter kun ved å oppdatere installasjonen med den faktiske posisjonen til bordet.

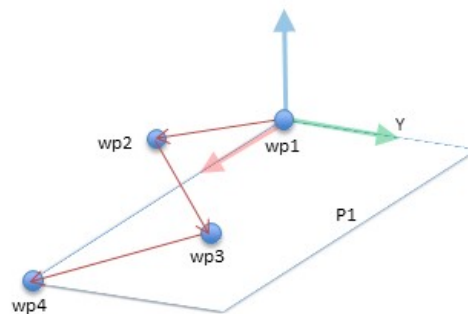
Dette konseptet gjelder alle funksjoner i en applikasjon, for å skape et fleksibelt program som kan løse samme oppgave på mange roboter selv andre steder i arbeidsområdet kan variere mellom installasjoner.



Figur 13.4: Enkelt program med fire veipunkter relativ til et funksjonsplan som blir manuelt oppdatert ved endring av funksjon

### 13.12.6 Eksempel: Dynamisk oppdatering av en funksjonpositur

Forestill deg en lignende applikasjon hvor roboten må bevege seg i et spesifikt mønster oppå et bord for å løse en angitt oppgave (se 13.5).



Figur 13.5: A *MoveL* kommanderer med fire veipunkter i henhold til planfunksjon

Bevegelsen i forhold til  $P1$  gjentas flere ganger, hver gang med en forskyvning  $o$ . I dette eksemplet er forskyvningen satt til 10 cm i Y-retningen (se figur 13.6, forskyvninger  $O1$  og  $O2$ ). Dette oppnås ved å bruke skriptfunksjonene *positur\_add()* eller *positur\_trans()* for å manipulere variabelen.

Det er mulig å bytte til en ny funksjon mens programmet kjører, i stedet for å legge til en utligning. Dette er vist i eksempelet nedenfor (se figuren 13.7), hvor referansefunksjonen for *MoveL*-kommandoen *P1\_var* kan bytte mellom to planer  $P1$  og  $P2$ .

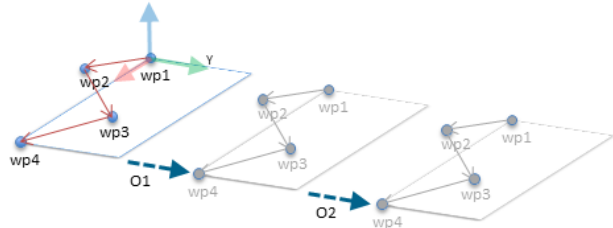
## 13.13 Konfigurasjon av transportbåndsporing

Når du bruker et transportbånd, kan roboten konfigureres til å spore bevegelsen. Innstillingene for transportbåndsporing gir flere valg for å konfigurere roboten, for at den kan arbeide med

```

Robotprogram
  Flytte-le
    wp1
  y = 0,01
  o = p[0,y,0,0,0,0]
  P1_var = positur_trans(P1_var,
  MoveL #-funksjonen: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4

```

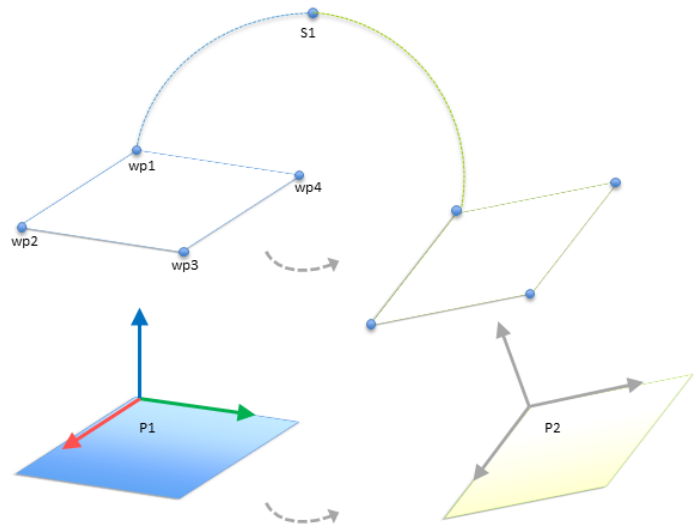


Figur 13.6: Angi utligning for planfunksjonen

```

Robotprogram
  Flytte-le
    S1
  hvis (digital_inndata[0]) s
    P1_var = P1
  annet
    P1_var = P2
  MoveL #-funksjonen: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4

```



Figur 13.7: Bytte fra én planfunksjon til en annen

absolutte og trinnvise kodere, så vel som lineære og sirkulære transportbånd.

## Transportbåndparametre

*Gradvis økende:* kodere kan kobles til digitale innganger 0 og 3. Dekoding av digitale signaler kjører på 40 kHz. Bruk av **Kvadratur**-koder (krever to innganger), gjør at roboten kan vurdere farten og retningen på transportbåndet. Hvis retningen til transportbåndet er konstant, kan en enkel inngang brukes, som vil registrere enten hevet, senket, eller hevet og senket kanter som bestemmer farten til transportbåndet.

*Absolutte:* kodere kan kobles til via et MODBUS-signal. Du må forhåndsinnstille en digital MODBUS-inngang i (seksjon 13.11).

## Lineære transportbånd

Når et lineært transportbånd er valgt, kan du konfigurere en linjefunksjon i **Funksjoner**-delen av installasjonen for å bestemme retningen på transportbåndet. Linjefunksjonen skal være parallell med retningen på transportbåndet, og det må være stor avstand mellom de to punktene som definerer linjefunksjonen. Konfigurer linjefunksjonen ved å plassere verktøyet fast mot siden av transportbåndet når man setter opp de to punktene. Dersom linjefunksjonens retning går motsatt av transportbåndets bevegelse, bruk **Reverser retning**-knappen.

Feltet **Avmerkinger per meter** viser antall avmerkinger koderen genererer når transportbåndet beveger seg én meter.

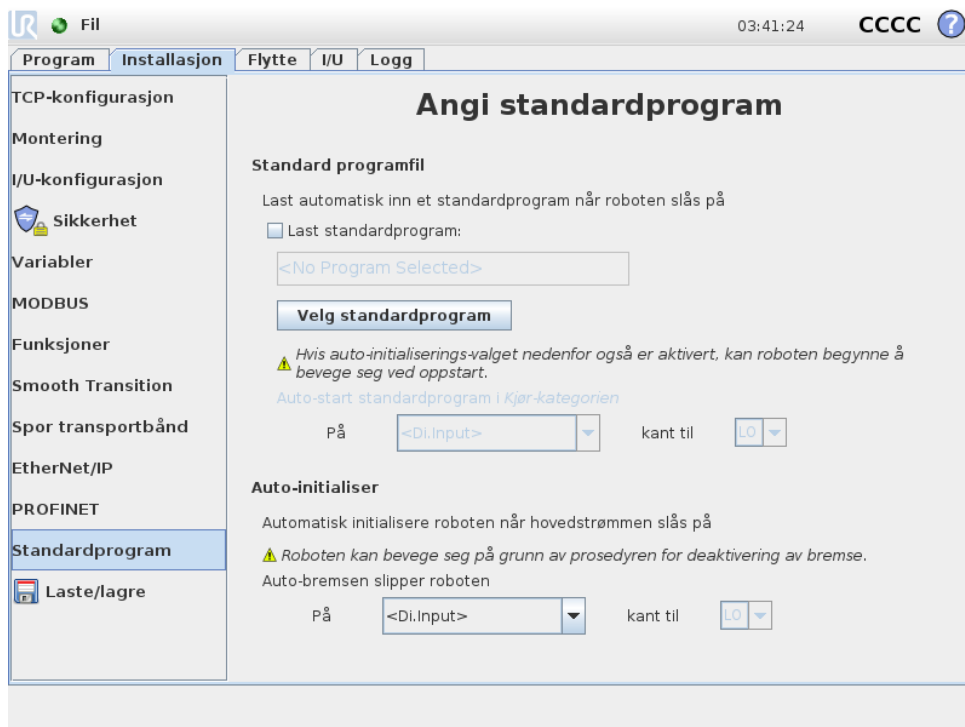
$$\text{Avmerkinger per meter} = \frac{\text{avmerkinger per rotasjon på koder}}{2\pi \cdot \text{radius på koder disc[m]}} \quad (13.1)$$

## Sirkulære transportbånd

Ved sporing av en sirkulær transportør, må transportørens midtpunkt defineres.

1. Definer midtpunktet i **Funksjoner**-delen av installasjonen. Verdien av **Avmerkinger per rotasjon** må være antall avmerkinger som koderen genererer når transportbåndet roterer én full runde.
2. Velg **Roter verktøy med transportbånd**-avkrysningsboksen hvis verktøyets orientering skal være i forhold til transportbåndet (f.eks hvis verktøyet er vinkelrett på transportøren, vil det forbli vinkelrett under bevegelsen).
3. Opphev valget av **Roter verktøy med transportbånd**-avkrysningsboksen hvis orientering skal kontrolleres av banen.

## 13.14 Installasjon → Standardprogram



Oppstartsskjermen inneholder innstillinger for automatisk lasting og oppstart av et standardprogram, og for auto-initialisering av robotarmen ved oppstart.

**ADVARSEL:**

1. Når automatisk belastning, automatisk start og automatisk oppstart aktiveres, kjører roboten programmet så snart kontrollboksen slås på hvis inngangssignalet samsvarer med det valgte signalnivået. For eksempel vil kantsovergangen til det valgte signalnivået ikke være nødvendig i dette tilfellet.
2. Vær forsiktig når signalnivået er satt til LAV. Inngangssignaler er lave som standard, noe som fører til at programmet kjøres automatisk uten å utløses av et eksternt signal.

---

**Laste et standardprogram**

At standardprogram blir lastet når kontrollboken slås på. Videre vil standardprogrammet også lastes automatisk når **Kjør program**-skjermbildet (se 11.4) kommer opp og ingen program er lastet.

---

**Starte et standardprogram**

Standardprogrammet vil startes automatisk i skjermbildet **Kjør program**. Når standardprogrammet er lastet, og det angitte eksterne inngangssignalet kantovergang blir oppdaget, startes programmet automatisk.

Ved oppstart, er det nåværende inngangssignalnivået udefinert. Å velge en overgang som samsvarer med signalnivået ved oppstart, starter programmet umiddelbart. Videre hvis en forlater skjermbildet **Kjør program** eller trykker på stopp-knappen i kontrollpanelet, vil det deaktivere auto-startfunksjonen inntil kjør-knappen trykkes på nytt.

---

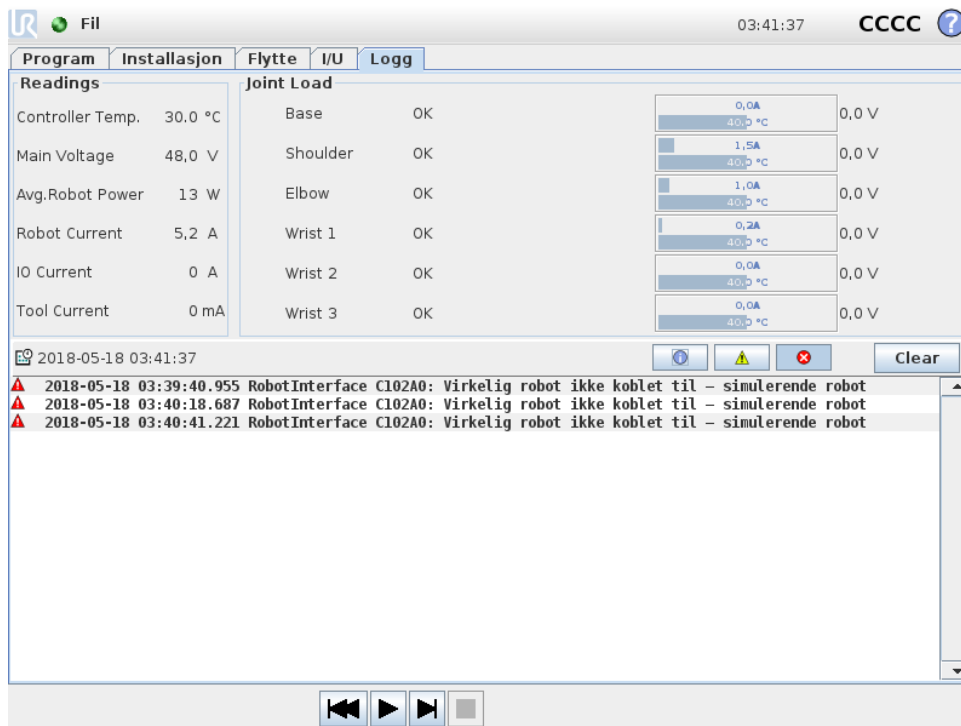
**Auto-initialisering**

Robotarmen initialiseres automatisk. Ved det spesifiserte eksterne inngangssignalets kantovergang, vil robotarmen være fullstendig klargjort, uten hensyn til den synlige skjermen.

Bremsefrigivelse representerer den endelige initialiseringsfasen. Under bremsefrigivelsen, vil robotarmen gjøre en mindre bevegelse og en klikkestøy. Videre kan ikke bremsene automatisk frigjøres dersom den konfigurerte monteringen ikke samsvarer med monteringen som er oppdaget (basert på sensor-data). I dette tilfellet, må roboten initialiseres manuelt via initialiseringsskjermen (se 11.5).

Ved oppstart, er det nåværende inngangssignalnivået udefinert. Å velge en overgang som samsvarer med signalnivået ved oppstart, starter robotarmen umiddelbart.

## 13.15 Logg-kategorien



**Robothelse** Den øverste halvdel av skjermen viser tilstanden for robotarmen og kontrollboksen.

Den venstre delen av skjermen viser informasjon relatert til kontrollboksen, mens den høyre delen av skjermen viser informasjon om robotledd. Hvert ledd viser informasjon om temperaturen til motoren og elektronikken, belastningen til leddet og spenningen.

**Robotlogg** På nederste halvdel av skjermen vises det meldinger. Den første kolonnen kategoriserer alvorlighetsgraden av loggoppføringen. Den andre kolonnen viser tidspunkt for mottak av meldingen. Den neste kolonnen viser avsenderen av meldingen. Den siste kolonnen viser selve meldingen. Meldinger kan filtreres ved å velge de avlange knappene som korresponderer til alvorlighetsgraden av loggoppføringen. Figuren ovenfor viser feil som vil vises mens informasjons- og varselmeldinger vil bli filtrert. Noen loggmeldinger er utformet for å gi mer informasjon som kan nås ved å velge loggoppføringen.

### 13.15.1 Lagrer feilrapporter

Når en feil oppstår i PolyScope, genereres en logg av feilen. I Log-fanen kan du spore og/eller eksportere genererte rapporter til en USB-stasjon (se 13.15). Følgende listen over feil kan spores og eksporteres:

- Feil
- Interne PolyScope-unntak
- Beskyttende stans
- Uhåndtert unntak i URCap

- Overtredelse

Den eksporterte rapporten inneholder et brukerprogram, en logg, en installasjon og en liste over tjenester som kjører.

**Feilrapport** En detaljert statusrapport er tilgjengelig når et ikon for papirklipp vises på logglinjen.

- Velg en logglinje og trykk på knappen lagre rapport for å lagre rapporten til en USB-stasjon.
- Rapporten kan lagres mens et program kjører.

**MERK:**

Den eldste rapporten slettes når en ny genereres. Kun de fem siste rapportene lagres.

## 13.16 Lasteskjerm

I dette skjermbildet kan du velge hvilke program som skal lastes. Det finnes to versjoner av denne skjermen: en som skal brukes når du kun vil laste et program og utføre det, og en som brukes når du faktisk vil redigere et program.

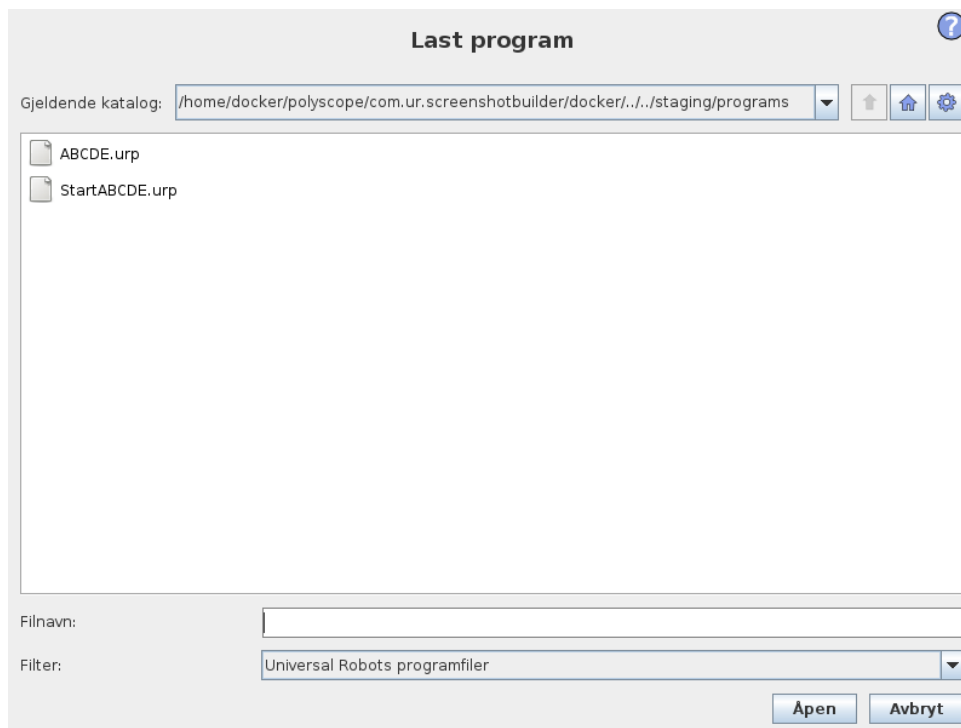
**MERK:**

Å kjøre et program fra en USB-stasjon er ikke anbefalt. For å kjøre et program som er lagret på en USB-stasjon, last det først inn og lagre det deretter den lokale programmer-mappen hjelp av **Lagre som...** på **Fil**-menyen.

Den største forskjellen ligger i hvilke handlinger som er tilgjengelig for brukeren. På den grunnleggende lasteskjermen kan brukeren kun få tilgang til filer – ikke endre eller slette dem. Videre kan ikke brukeren forlate kategoristrukturen som er lavere enn programmer-mappen. Brukeren kan gå ned til en underkatalog, men brukeren kan ikke gå noe høyere enn programmer-mappen.

Derfor bør alle programmer plasseres i programmer-mappen og / eller undermapper under programmer-mappen.

## Skjermlayout



Dette bildet viser den faktiske lasteskjermen. Den består av følgende viktige områder og knapper:

**Banehistorikk** Banehistorikken viser en liste over de banene som fører opp til den nåværende plasseringen. Dette betyr at alle overordnede mappene opp til roten av datamaskinen vises. Her vil du legge merke til at du kanskje ikke være i stand til å få tilgang til alle katalogene over program-mappen.

Ved å velge et mappenavn i listen, endres lastedialogboksen til den katalogen og viser den i filvalg-området (se 13.16).

**Filvalg-område** I dette området av dialogen er innholdet i det aktuelle området til stede. Det gir brukeren muligheten til å velge en fil ved å enkelt-klikke på navnet sitt eller å åpne filen ved å dobbeltklikke på navnet sitt.

Direktiver velges med et langt trykk på omtrent 0,5 s. Du kan gå inn i en mappe og vise dens innhold med ett enkelt trykk.

**Fil-filte** Ved å bruke fil-filte kan man begrense filene som vises til å omfatte den filtypen som man ønsker. Ved å velge **Sikkerhetskopierte filer** viser filvalg-området de siste ti lagrede versjonene av hvert program, der .o1d0 er den nyeste og .o1d9 er den eldste.

**Filfelt** Her vises den valgte filen. Brukeren har muligheten til å skrive inn filnavnet på en fil manuelt ved å klikke på tastaturikonet til høyre for feltet. Dette vil føre til at det dukker opp et tastatur på skjermen hvor brukeren kan skrive inn filnavnet direkte på skjermen.

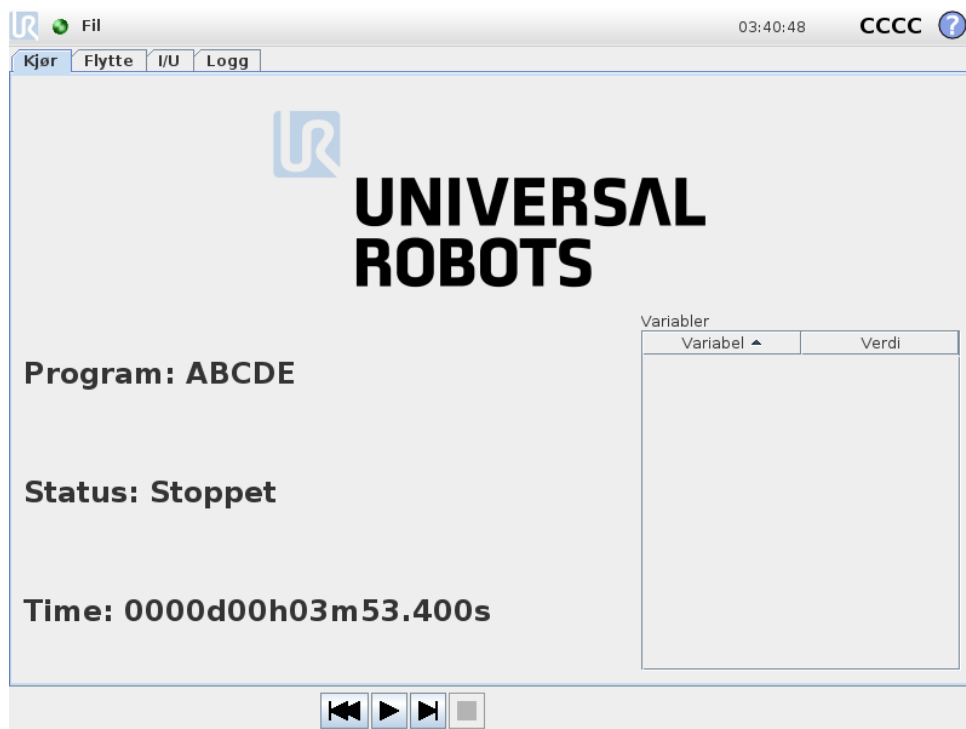
**Åpne-knapp** Ved å klikke på Åpne-knappen, vil den valgte filen åpnes og gå tilbake til forrige skjerm.

**Avbryt-knapp** Å klikke på Avbryt-knappen vil avbryte den aktuelle lasteprosessen og føre til at skjermen bytter til det forrige skjermbildet.

**Handlingsknapper** En rekke knapper gir brukeren muligheten til å utføre noen av de handlinger som normalt vil være tilgjengelig ved å høyreklikke på et filnavn i en konvensjonell fil-dialog. I tillegg har man muligheten til å gå opp i katalogstrukturen og direkte til program-mappen.

- Primær: Flytt oppover i katalogstrukturen. Knappen vil ikke bli aktivert i to tilfeller: når gjeldende katalog er øverste katalog eller hvis skjermen er i begrenset modus og gjeldende katalog er programmappen.
- Gå til programmappe: Gå hjem
- Handlinger: Handlinger slik som opprette katalog, slette fil osv.

## 13.17 Kjøre-kategorien

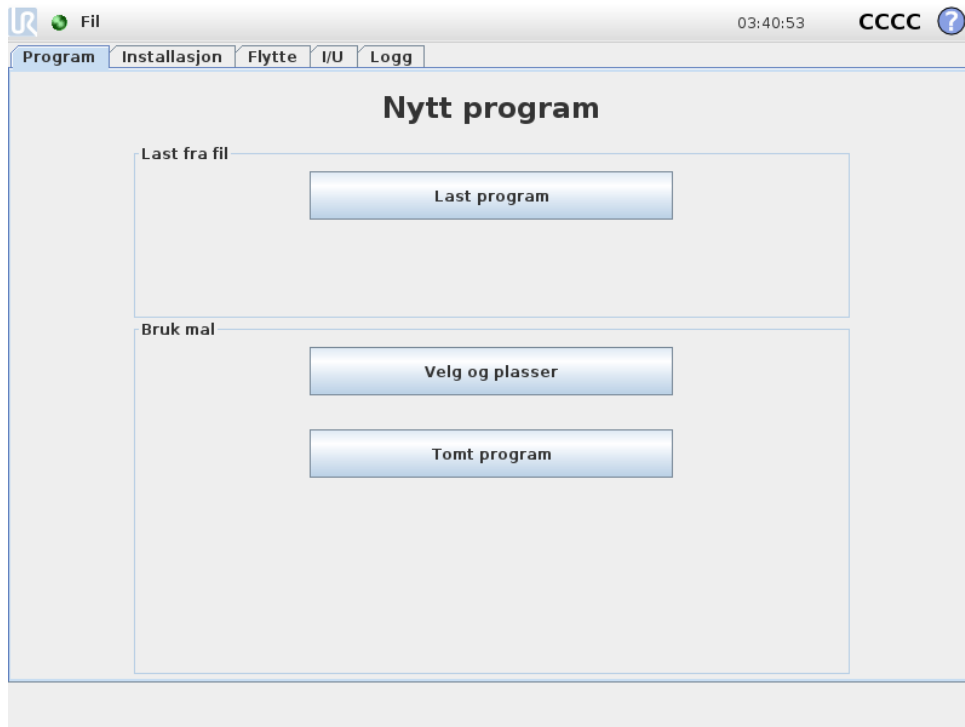


Denne kategorien gir en svært enkel måte å drive robotarmen og styreenheten på, med så få knapper og alternativer som mulig. Dette kan med fordel kombineres med å passord-beskytte programmeringsdelen av PolyScope (se 15.3), for å gjøre roboten til et verktøy som utelukkende kan kjøre forhåndsskrevne programmer.

Videre i denne kategorien kan et standardprogram lastes inn automatisk og startes basert på et eksternt inngangssignal på kantovergang (se 13.14). Kombinasjonen av automatisk lasting og starting av et standardprogram og automatisk initialisering ved innkobling kan for eksempel brukes til å integrere robotarmen inn i andre maskiner.

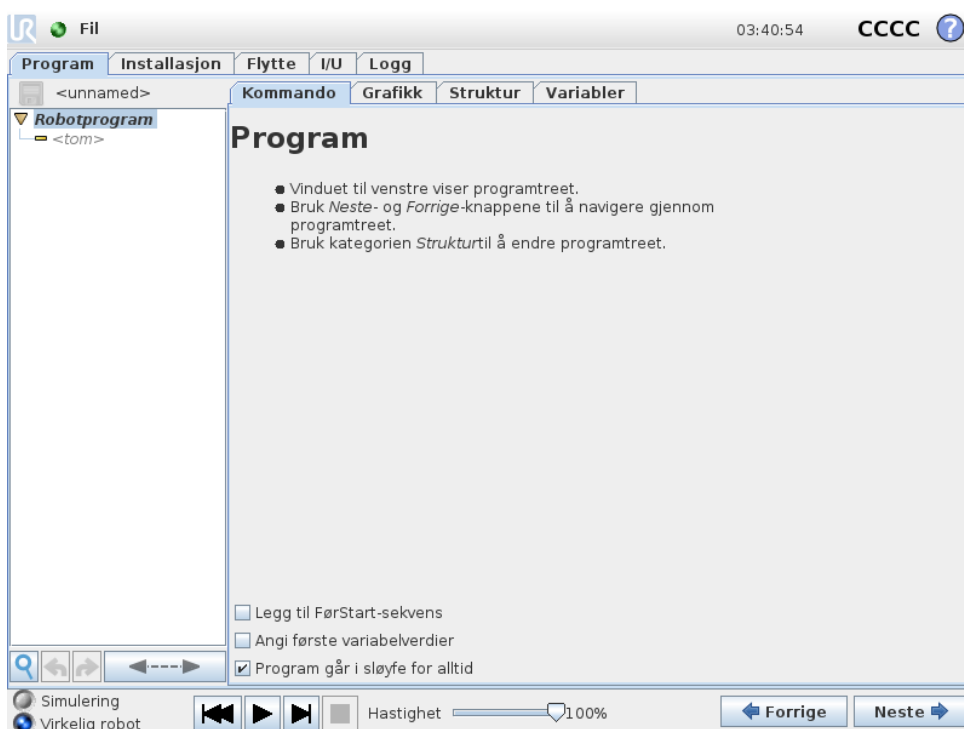
# 14 Programmering

## 14.1 Nytt program



Et nytt robotprogram kan starte fra enten en *mal* eller fra et eksisterende (lagret) robotprogram. En *mal* kan gi den totale programstrukturen, slik at bare detaljene til programmet må fylles inn.

## 14.2 Program-kategorien



Program-kategorien viser programmet som redigeres.

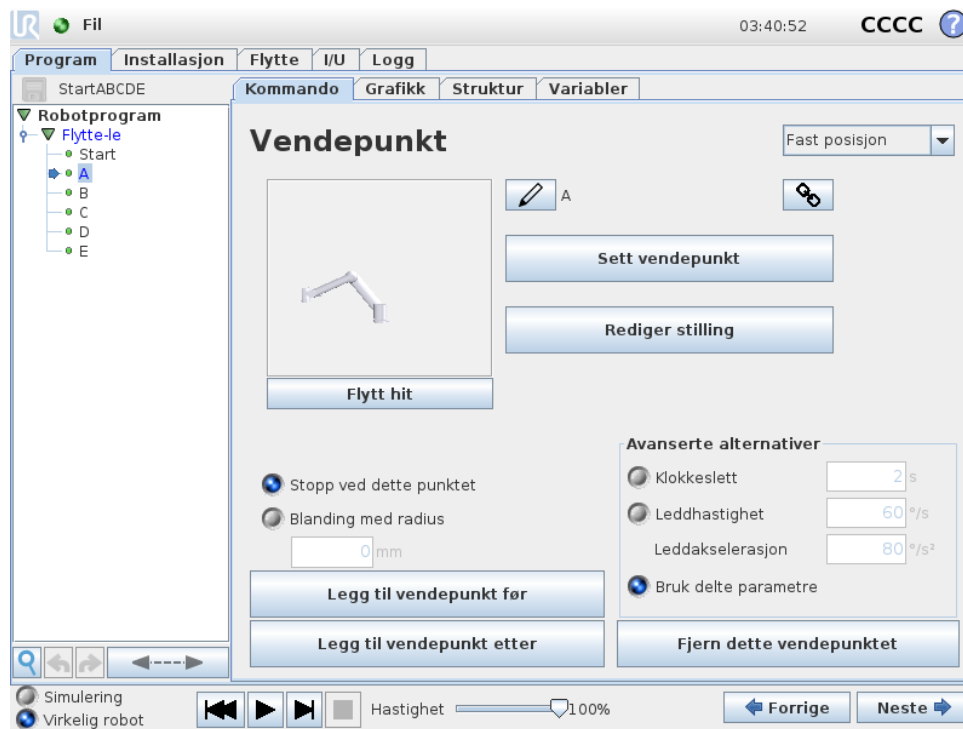
### 14.2.1 Programtre




**Programtreet** på venstre side av skjermen viser programmet som en liste kommandoer, mens området på høyre siden av skjermen viser informasjon knyttet til aktuell kommando.


Aktuell kommando velges ved å klikke på kommandolisten eller ved å bruke knappene **Forrige** og **Neste** nederst til høyre på skjermen. Kommandoer kan settes inn eller fjernes via kategorien **Struktur**. Programmavnet vises direkte over kommandolisten, med et lite diskikon som kan klikkes for å lagre programmet raskt.

I Programtreet er kommandoen som utføres for øyeblikket uthevet som beskrevet i 14.2.2.



## 14.2.2 Indikasjon av programkjøring





**Programtreet** treet inneholder visuelle signaler som informerer om kommandoen som blir utført av roboten på gjeldende tidspunkt. Et lite  indikatorikon vises til venstre for kommandoikonet, og navnet på kommandoen som utføres og noen overordnede kommandoer (identifiseres vanligvis av kommandoikonene  /  kommando-ikoner) er uthevet i blått. Dette gjør det lettere for brukeren å finne kommandoen som utføres i dette treet.

Hvis for eksempel robotarmen beveger seg mot et veipunkt, er den tilsvarende vendepunkt- underkommandoen merket med  -ikonet og dets navn sammen med navnet på flyttekommandoen (se 14.5) som den tilhører vises i blått.



Hvis programmet settes på pause, merker indikatorikonet for programkjøring den siste kommandoen som ble utført.

Når du klikker på  -ikonet under programtreet, vil du gå direkte til kommandoen som kjøres for øyeblikket eller siste kommando ble kjørt i treet. Hvis du klikker på en kommando mens et program er i gang, vil kategorien kommando fortsette å vise informasjonen relatert til den valgte kommandoen. Når du trykker på  -knappen, viser Kommando-fanen informasjon om kommandoene som kjøres kontinuerlig.

## 14.2.3 Søk-knapp

Trykk på  for å utføre et tekstsøk i programtreet. Når trykket på, kan en søketekst bli skrevet inn og program-noder som er like vil bli uthevet i gult. I tillegg er navigasjonsknappene tilgjengelige for å navigere gjennom kampene. Trykk på ikonet  for å gå ut av søkmodus. Merk: Programtreet må utvides for å få tilgang til de ekstra navigasjonsknappene.

### 14.2.4 Angre / gjøre om-knapp

Knappene med ikonene  og  i verktøylinjen nederst på programtreet brukes til å angre og gjøre om endringer som er gjort i programtreet og i kommandoene i treet.

### 14.2.5 Programkontrollpanel

Den nedre delen av skjermen er *instrumentbordet*. *Instrumentbordet* har en rekke knapper som en gammeldags båndopptaker, der programmer kan startes og stoppes, styres med enkelttrinn og startes på nytt. *Hastighet-glidebryteren* lar deg justere programmets hastighet til enhver tid, noe som direkte påvirker hastigheten som robotarmen beveger seg med. I tillegg viser *hastighet-glidebryteren* i sanntid den relative hastigheten som robotarmen beveger seg med og tar hensyn til sikkerhetsinnstillingene. Den angitte prosentandelen er den maksimale, oppnåelige hastigheten for å kjøre programmet uten å bryte sikkerhetsgrensene.

Til venstre for *instrumentbordet* kan du veksle mellom simulering og å kjøre programmet på en ekte robot med knappene *Simulering* og *Ekte Robot*. Når du kjører i simulering flyttes ikke robotarmen, og kan dermed ikke skade seg selv eller utstyr i nærheten i kollisjoner. Bruk simuleringen til testprogrammer hvis du er usikker om hva robotarmen vil gjøre.



**FARE:**

1. Sørg for å oppholde deg utenfor robotens arbeidsområde når *Spill av*-knappen trykkes inn. Bevegelsen som du programmerte kan være annerledes enn forventet.
2. Bruk *Trinn*-knappen kun når det er absolutt nødvendig. Sørg for å oppholde deg utenfor robotens arbeidsområde når *Trinn*-knappen trykkes inn.
3. Sørg for å alltid teste programmet ved å redusere hastigheten med *hastighet-glidebryteren*. Logiske programmeringsfeil som er gjort av integratoren kan føre til uventede bevegelser av robotarmen.
4. Når et nødstopp eller en vernestans har oppstått, vil robotprogrammet stoppe. Dette kan startes opp igjen så lenge ingen ledd har beveget seg mer enn 10°. Når man trykker på start, vil roboten bevege seg langsomt tilbake i banen sin igjen, og fortsette utførelsen av programmet.

Mens programmet skrives, vises bevegelsen av robotarmen illustrert ved hjelp av en 3D-tegning i kategorien *Grafikk*, beskrevet i 14.29.

Ved siden av hver programkommando er det et lite ikon som er rødt, gult eller grønt. Et rødt ikon betyr at det er en feil i kommandoen, gult betyr at kommandoen ikke er fullført og grønt betyr at alt er OK. Et program kan bare kjøres når alle kommandoer er grønne.

## 14.3 Variabler

Et robotprogram kan bruke variabler til å lagre og oppdatere ulike verdier under kjøring. To typer variabler er tilgjengelige:

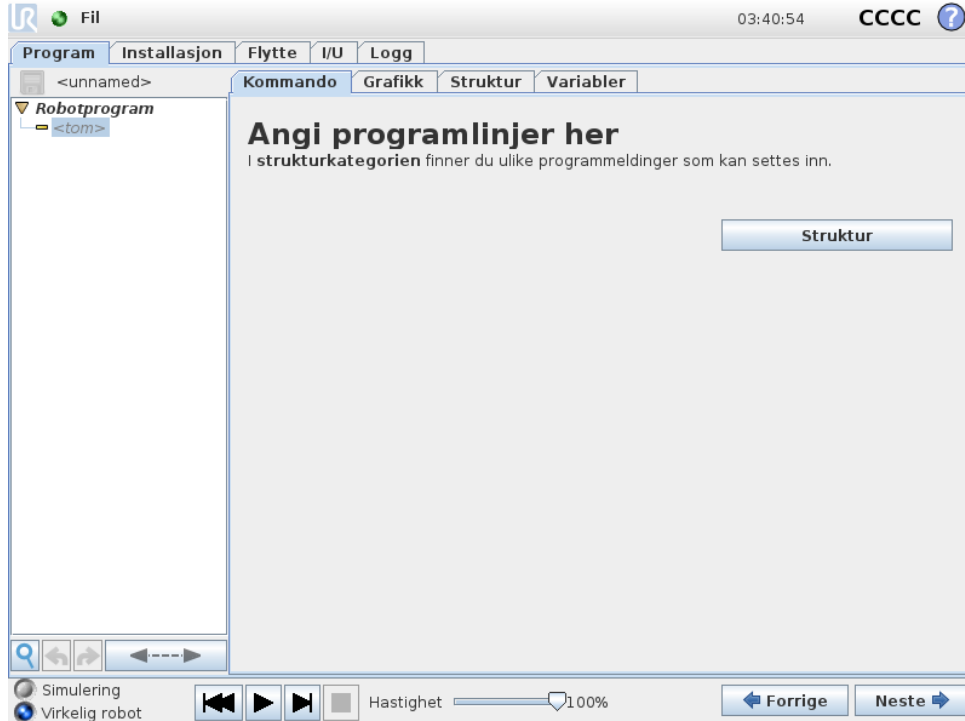
*Installasjonsvariabler:* Disse kan brukes av flere programmer og deres navn og verdier er faste sammen med robotinstallasjonen (se 13.10). Variabler for installasjon beholder verdien sin etter at roboten og kontrollboksen har blitt startet på nytt.

*Vanlige programvariablene:* Disse er kun tilgjengelige for det kjørende programmet og deres verdier går tapt så snart programmet stoppes.

Følgende variabeltyper er tilgjengelige:

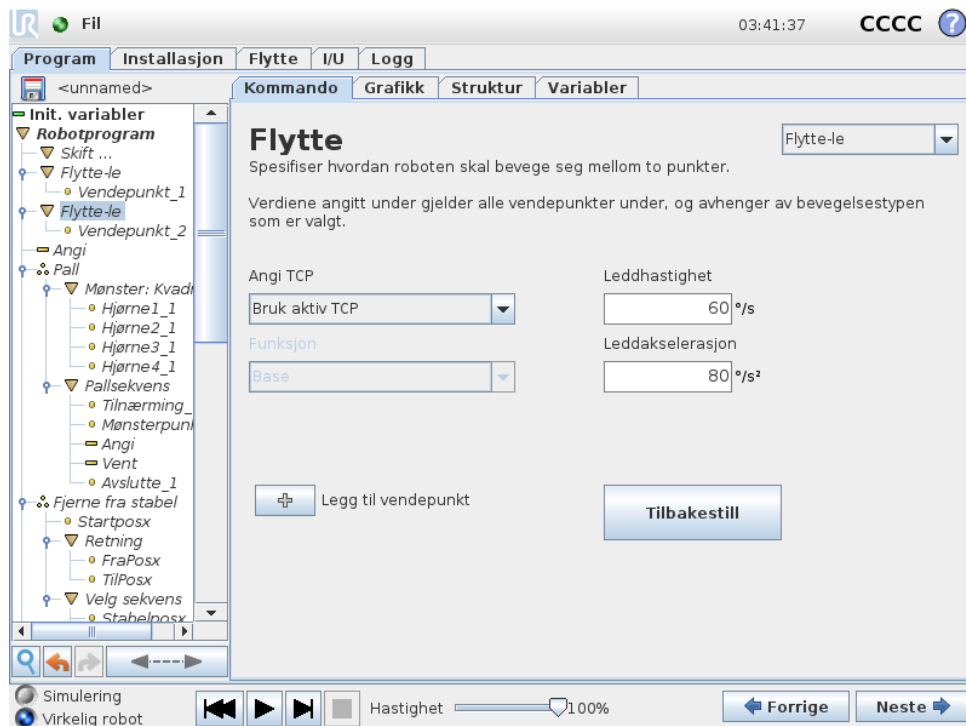
<i>bool</i>	En boolsk variabel der verdien er enten sann eller usann.
<i>int</i>	Et heltall i området $-2147483648$ til $2147483647$ (32 bit).
<i>flyt</i>	Et nummer for flytende punkt (desimal) (32 bit).
<i>kjede</i>	En sekvens av tegn.
<i>stilling</i>	En vektor som beskriver plassering og orientering i kartesisk plass. Det er en kombinasjon av en posisjonsvektor $(x, y, z)$ og en rotasjonsvektor $(rx, ry, rz)$ som representerer orienteringen skrevet som $p[x, y, z, rx, ry, rz]$ .
<i>liste</i>	En sekvens av variabler.

## 14.4 Kommando: Tom



Programkommandoer må settes inn her. Trykk på **Struktur**-knappen for å gå til kategorien struktur, hvor de ulike valgbare programlinjene er plassert. Et program kan ikke kjøre før alle linjer er spesifisert og definert.

## 14.5 Kommando: Flytte



Flytt-kommandoen kontrollerer robotbevegelsen gjennom de underliggende vendepunktene. Vendepunkter må være under en Flytte-kommando. Flytt-kommandoen definerer akselerasjonen og hastigheten som robotarmen beveger seg mellom disse vendepunktene.

### Bevegelsestyper

Du kan velge én av tre bevegelsestyper: **MoveJ**, **MoveL** og **MoveP**. Hver bevegelsestype er beskrevet nedenfor.

- **moveJ** utfører bevegelser som er utregnet i robotarmen **leddrom**. Hvert ledd kontrolleres for å nå ønsket endelokasjon samtidig. Denne bevegelsestypen resulterer i en buet bane for verktøyet. De delte parametre som gjelder for denne bevegelsestypen er den maksimale leddhastigheten og leddakselerasjonen som kan brukes for bevegelsesberegninger, angitt i henholdsvis  $grader/s$  og  $grader/s^2$ . Hvis det er ønskelig å la robotarmen bevege seg raskt mellom vendepunktene, uten hensyn til banen for verktøyet mellom disse vendepunktene, er denne bevegelsestypen et gunstig valg.
- **moveL** beveger Verktøyets senterpunkt lineært mellom vendepunkter. Dette betyr at hvert ledd utfører en mer komplisert bevegelse for å holde verktøyet i en rett bane. De delte parametrene som kan stilles for denne bevegelsestypen er ønsket verktøyhastighet og verktøyakselerasjon spesifisert i henholdsvis  $mm/s$  og  $mm/s^2$ , og også en funksjon. Den valgte funksjonen vil avgjøre funksjonsområder der verktøyposisjonene til vendepunktene blir representert i.
- **moveP** beveger verktøyet lineært med konstant hastighet med sirkulære blandinger, og er tiltenkt for enkelte prosessbetjening, slik som liming eller dispensering. Størrelsen på blandingsradius er som standard en felles verdi mellom alle vendepunktene. En lavere

verdi gjør at banen svinger skarpere, mens en høyere verdi gjør banen jevnere. Mens robotarmen beveger seg gjennom vendepunktene med konstant hastighet, kan robotens kontrollboks ikke vente på enten en I / O-operasjon eller en handling fra operatøren. Dette kan føre til stopp av robotarmens bevegelse, eller forårsake et beskyttende stopp.

- **Sirkelbevegelse** kan bli lagt til en **moveP** for å utføre en sirkelbevegelse. Roboten starter bevegelsen fra gjeldende posisjon eller startpunkt, beveger seg gjennom et **ViaPunkt** spesifisert på den sirkulære buen, og et **SluttPunkt**, som fullfører sirkelbevegelsen. En modus blir brukt til å regne ut verktøyorientering, gjennom den sirkulære buen. Modusen kan være:
  - Fastsatt: kun startpunktet blir brukt til å definere verktøyorientering
  - Ubegrenset: startpunktet transformerer seg til **SluttPunkt** for å definere verktøyorientering



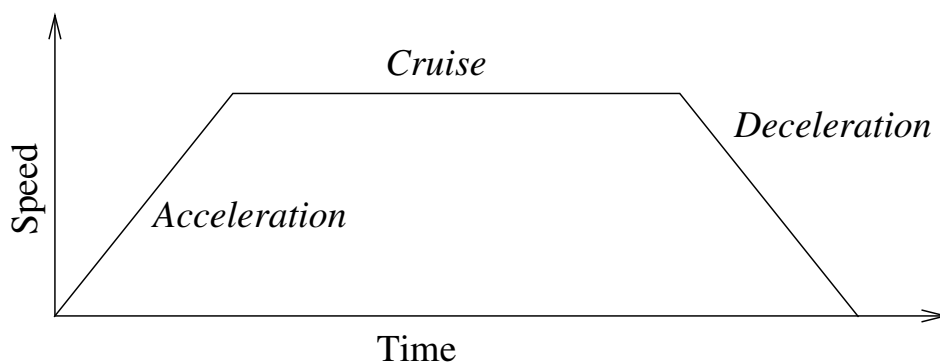
## Delte parametre

Innstillingene for de delte parametrene nederst i høyre hjørne av flytt-skjermen gjelder bevegelsen fra robotarmens forrige posisjon til det første vendepunktet under kommandoen, og derfra til hver av de følgende vendepunktene. Innstillingene for Flytte-kommandoen gjelder ikke for banen som går *fra* det siste vendepunktet under den kommandoen.

## TCP-valg

Du kan velge TCP som brukes til vendepunktene under denne flyttekommandoen fra nedtrekksmenyen. Du kan velge fra brukerdefinerte TCP-er fra installasjonen, den aktive TCP-en eller ganske enkelt ved å bruke verktøyflensen. Hvis en brukerdefinert TCP eller den aktive TCP-en er valgt, vil bevegelsen under denne flyttekommandoen justeres i forhold til dette. Hvis Bruk verktøyflens er valgt, vil ingen TCP brukes og bevegelsen under denne flyttekommandoen vil være i henhold til verktøyflensen (dvs. ingen justering på bevegelsen).

Hvis den aktive TCP for denne bevegelsen bestemmes mens programmet kjøres, må det angis



Figur 14.1: Hastighetsprofil for en bevegelse. Kurven er delt inn i tre segmenter: akselerasjon, cruise og retardasjon. Nivået for cruise-fasen er gitt ved hastigheten av bevegelsen, mens stigningen til akselerasjons- og retardasjons-faser settes med akselerasjonsparameteren.

dynamisk ved å velge Angi-kommandoen (se 14.10), eller ved hjelp av skriptkommandoer. (Se 13.6) for ytterligere informasjon om konfigurering av navngitte TCP-er.

### Funksjonsvalg

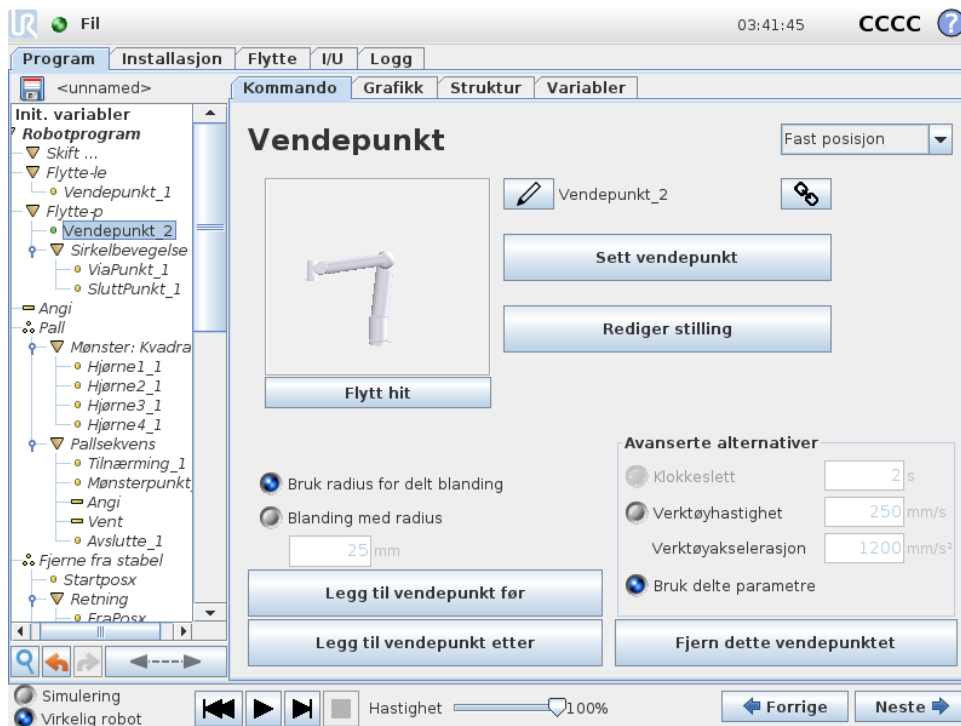
funksjonen plasserer vendepunktene under Flytte-kommando, som bør være representert når du spesifiserer disse vendepunktene (se avsnitt 13.12). Dette betyr at når du angir et vendepunkt, vil programmet huske verktøykoordinatene i funksjonsplassen for den valgte funksjonen. Det er noen få situasjoner som må forklares nærmere:

*Relative vendepunkter:* Den valgte funksjonen har ingen innvirkning på relative vendepunkter. Den relative bevegelsen utføres alltid med hensyn til posisjonen av **basen**.

*Variable vendepunkter:* Når robotarmen beveger seg til et variabelt vendepunkt, beregnes verktøyets målposisjon som koordinatene til variabelen i plassen til den valgte funksjonen. Derfor vil robotarmens bevegelse for et variabelt vendepunkt endre seg hvis en annen funksjon blir valgt.

*Variabel funksjon:* Hvis noen av funksjonene i den gjeldende lastede installasjonen er valgt som variable, vil disse tilhørende variablene også være valgbare i funksjonsvalgmenyen. Hvis en funksjonsvariabel (oppkalt etter navnet på funksjonen med endelsen "\_var") er valgt, vil robotarmens bevegelser (unntatt **relative vendepunkter**) avhenge av den faktiske verdien av variabelen når programmet kjører. Startverdien for funksjonsvariabelen er verdien av den faktiske funksjonen som konfigurert under installasjonen. Hvis denne verdien endres, endres også bevegelsene til roboten.

## 14.6 Kommando: Fast vendepunkt



Et punkt i robotbanen. Vendepunkter er den mest sentrale delen av et robotprogram, som forteller robotarmen hvor den skal være. Et fast vendepunkt gis ved å fysisk flytte robotarmen til posisjonen.

### Angi vendepunktet

Trykk på denne knappen for å gå inn i Flytt-skjermen hvor du kan spesifisere robotarmens posisjon for dette vendepunktet. Hvis vendepunktet plasseres under en Flytte-kommando lineært (**Flytte-li** eller **Flytte-p**), må en gyldig funksjon være valgt for denne Flytte-kommandoen for at man skal kunne trykke på knappen.

### Vendepunktnavn

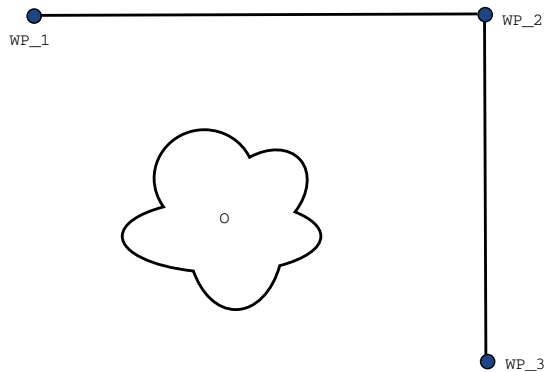
Vendepunkt får automatisk et unikt navn. Navnet kan endres av brukeren. Ved å velge koblingssikonet, kobles vendepunkter sammen og deler posisjonsinformasjon. Annen vendepunktinformasjon slik som blanderadius, verktøy-/leddhastighet er konfigurert for individuelle vendepunkter, selv om de kan være knyttet.

### Blanding

Blanding gjør at roboten lett kan skifte mellom to baner uten å måtte stoppe ved vendepunktet mellom dem.

**Eksempel** Ta et plukk og plasser-program som et eksempel (se figur 14.2), hvor roboten er ved vendepunkt 1 (WP\_1), og den må plukke opp en gjenstand ved vendepunkt 3 (WP\_3).

For å unngå kollisjon med gjenstanden eller hindringer (O), må roboten nærme seg WP\_3 i retningen fra vendepunkt 2 (WP\_2). Så tre vendepunkter introduseres for å lage en bane som oppnår kravene.



Figur 14.2: WP\_1: startposisjon, WP\_2: via punkt, WP\_3: plukkeposisjon, O: hindring.

Uten å konfigurere andre innstillinger, vil roboten stoppe ved hvert vendepunkt, før den fortsetter bevegelsen. Et stopp ved WP\_2 er ikke optimalt for denne oppgaven, siden en jevn sving krever mindre tid og energi og allikevel oppnår kravene. Det er til og med akseptabelt at roboten ikke når WP\_2 helt, så lenge overgangen fra den første banen til den andre skjer nær denne posisjonen.

Et stopp ved WP\_2 kan unngås ved å konfigurere en blanding for vendepunktet, slik at roboten kan regne ut en jevn overgang inn i neste bane. Den primære parameteren for blandingen er en radius. Når roboten er inne i vendepunktets blanderadius, kan den begynne å blande og fravike fra den opprinnelige banen. Siden roboten da ikke trenger å sakke ned og øke hastigheten, får den raskere og jevnere bevegelser.

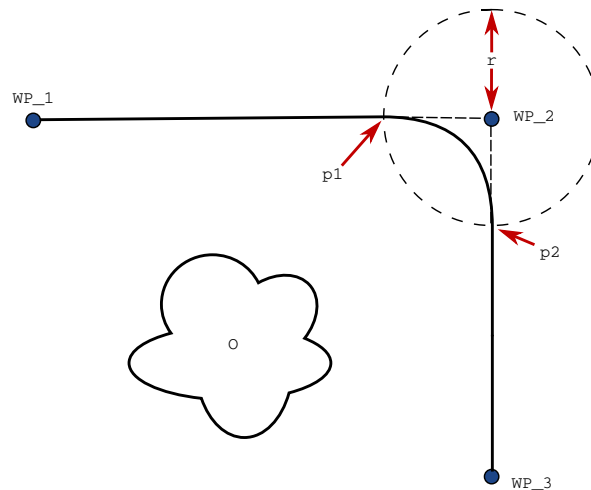
**Blandeparametere** I tillegg til vendepunktene, kan blandebanen også påvirkes av flere parametre (se figur 14.3):

- blanderadiusen ( $r$ )
- robotens første og siste hastighet (ved posisjon  $p_1$  og  $p_2$ )
- bevegelsestiden (f.eks. hvis du angir en spesifikk tid for en bane, vil dette påvirke robotens første/siste hastighet)
- banetyper som roboten blander til og fra (MoveL, MoveJ)

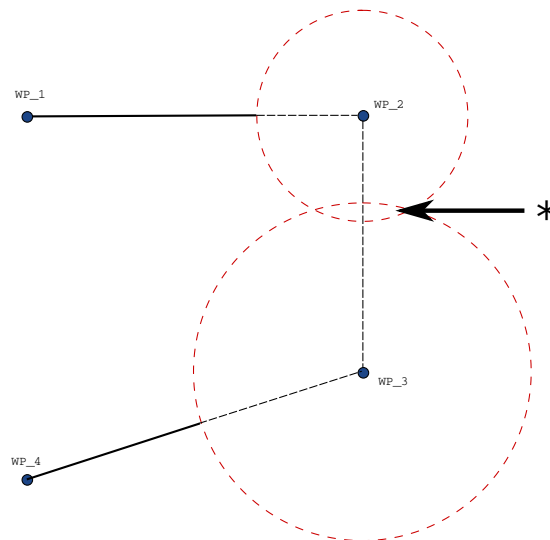
Hvis blandingsradiusen er satt, blander robotarmen banen rundt vendepunktet slik at robotarmen ikke stopper på det punktet.

Blandinger kan ikke overlappe, så det er ikke mulig å angi en blandingsradius som overlapper en blandingsradius for et tidligere eller følgende vendepunkt, som vist i figur 14.4.

**Forutsatte blandebaner** Blandebanen påvirkes både av vendepunktet hvor blanderadius er angitt og det neste vendepunktet i programtreet. For eksempel, i programmet i figur 14.5 er blandingen rundt WP\_1 påvirket av WP\_2. Konsekvensene av dette blir mer synlige når blandingen foregår rundt WP\_2 i dette eksempelet. Det fins to mulige siste posisjoner og for å finne ut



Figur 14.3: Bland over  $WP_2$  med radius  $r$ , første blandeposisjon ved  $p1$  og siste blandeposisjon ved  $p2$ .  $O$  er en hindring.



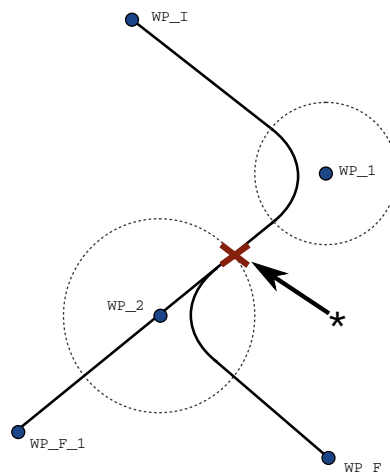
Figur 14.4: Overlapping av blanderadius er ikke tillatt (\*).

hvilket vendepunkt som er det neste som skal blandes til, må roboten evaluere nåværende resultat for `digital_inndata[1]` allerede når den går inn i blanderadiusen. Det betyr at **hvis...så**-uttrykket (eller andre nødvendige uttrykk for å finne ut neste vendepunkt, f.eks. variable vendepunkter) evalueres før vi når  $WP_2$ , som virker litt unaturlig når man ser på programsekvensen. Hvis et vendepunkt er et stoppunkt og etterfølges av forutsatte uttrykk for å finne ut neste vendepunkt (f.eks. I/O-kommandoen), vil dette utføres når robotarmen har stoppet ved vendepunktet.

**Banetypekombinasjoner** Det er mulig å blande mellom alle fire kombinasjonene av bane typer for **MoveJ** og **MoveL**, men de spesifikke kombinasjonene vil påvirke blandebanen som er regnet ut. Det finnes 4 mulige kombinasjoner:

```

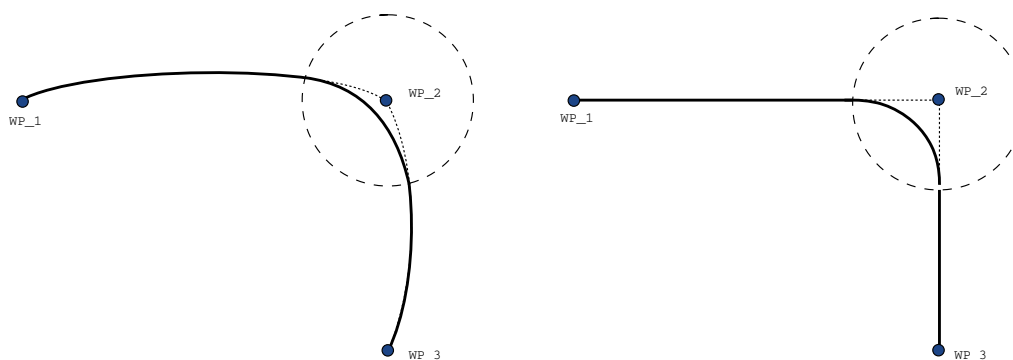
MoveL
  WP_I
  WP_1 (blanding)
  WP_2 (blanding)
  hvis (digital_inndata[1]) så
    WP_F_1
  annet
    WP_F_2
  
```



Figur 14.5: WP\_I er første vendepunkt og det er to potensielle siste vendepunkter WP\_F\_1 og WP\_F\_2, avhengig av et betinget uttrykk. Det betingede hvis-uttrykket blir evaluert når robotarmen går inn i andre blandesyklus (\*).

1. **MoveJ** til **MoveJ** (Ren Leddromsblanding)
2. **MoveJ** til **MoveL**
3. **MoveL** til **MoveL** (Ren kartesisk rom-blanding)
4. **MoveL** til **MoveJ**

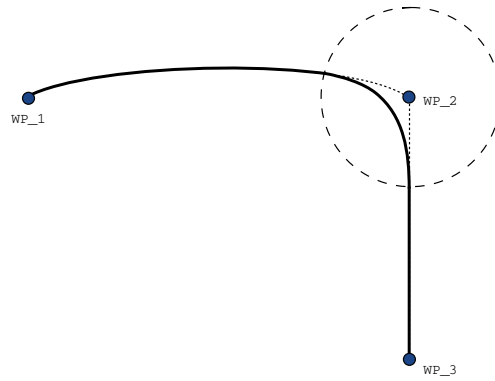
Ren leddromsblanding (punkt 1) vs. ren kartesisk rom-blanding (punkt 3) sammenlignes i figur 14.6. Det viser to potensielle baner for verktøyet med de samme vendepunktene.



Figur 14.6: Leddrom (MoveJ) vs. kartesisk rom (MoveL) bevegelse og blanding.

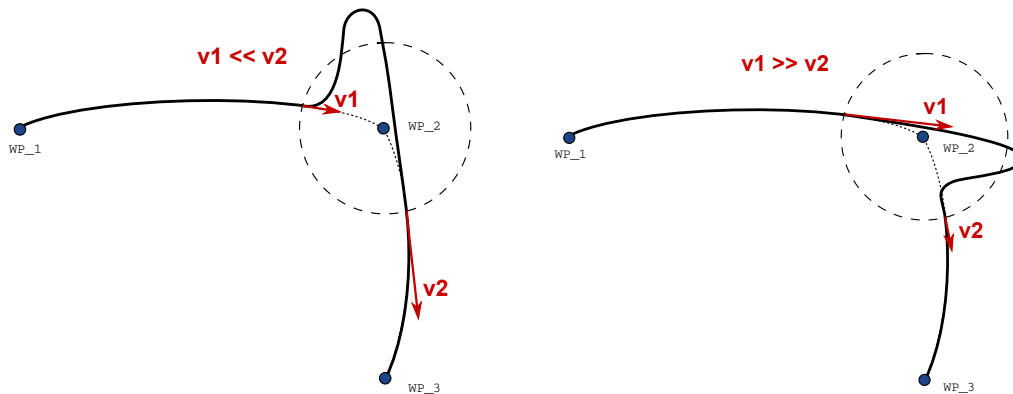
Av disse forskjellige kombinasjonene, vil punkt 2, 3 og 4 resultere i baner som holder seg innenfor grensene til den opprinnelige banen i kartesisk rom. Du kan se et eksempel på en blanding mellom forskjellige banetyper (punkt 2) i figur 14.7.

Rene leddromsblandinger (punkt 1) derimot, kan oppføre seg på en måte som virker litt unaturlig, siden roboten vil prøve å oppnå en så jevn bane som mulig i leddrom, og vil ta hensyn til



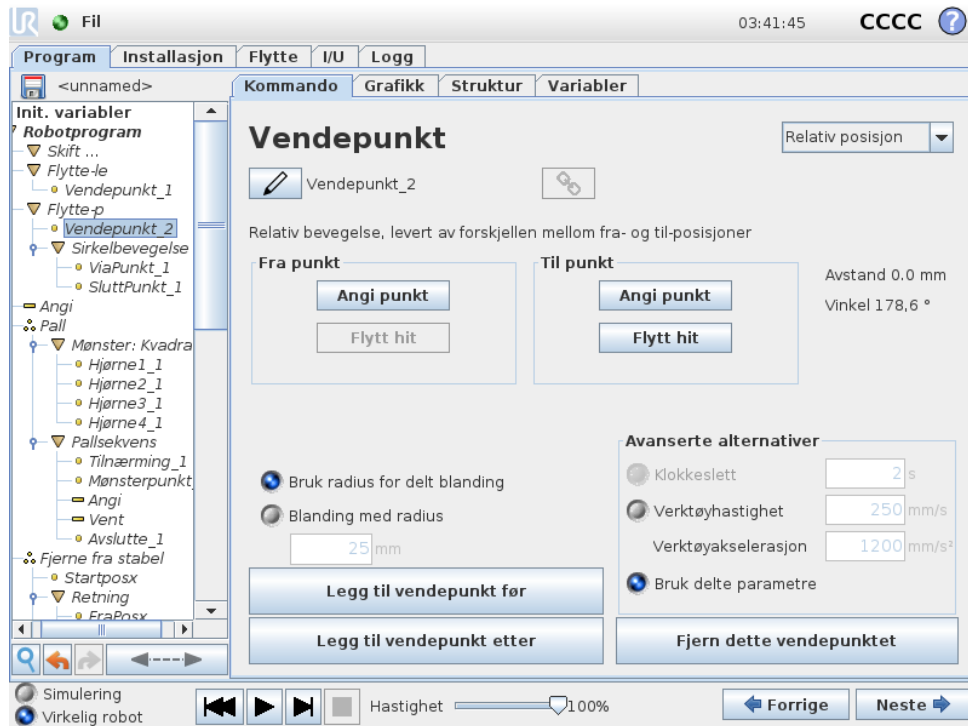
Figur 14.7: Blanding fra en bevegelse i leddrom (MoveJ) til lineær verktøybevegelse (MoveL).

hastighet og tidskrav. På grunn av dette, kan de fravike fra kursen som er spesifisert av vendepunktene. Dette gjelder spesielt hvis det er tydelige hastighetsforskjeller i et ledd mellom de to banene. *Advarsel:* hvis hastighetsforskjellen er veldig stor (f.eks. ved å spesifisere avanserte innstillinger - enten hastighet eller tid - for et spesifikt vendepunkt) kan dette resultere i store avvik fra den opprinnelige banen, som vist i figur 14.8. Hvis du trenger å blande mellom forskjellige hastigheter og ikke kan akseptere dette avviket, kan du vurdere å bruke en blanding i kartesisk rom ved å bruke **MoveL** i stedet.



Figur 14.8: Blanding i leddrom når første hastighet  $v_1$  er betydelig mindre enn siste hastighet  $v_2$  eller omvendt.

## 14.7 Kommando: Relative vendepunkt

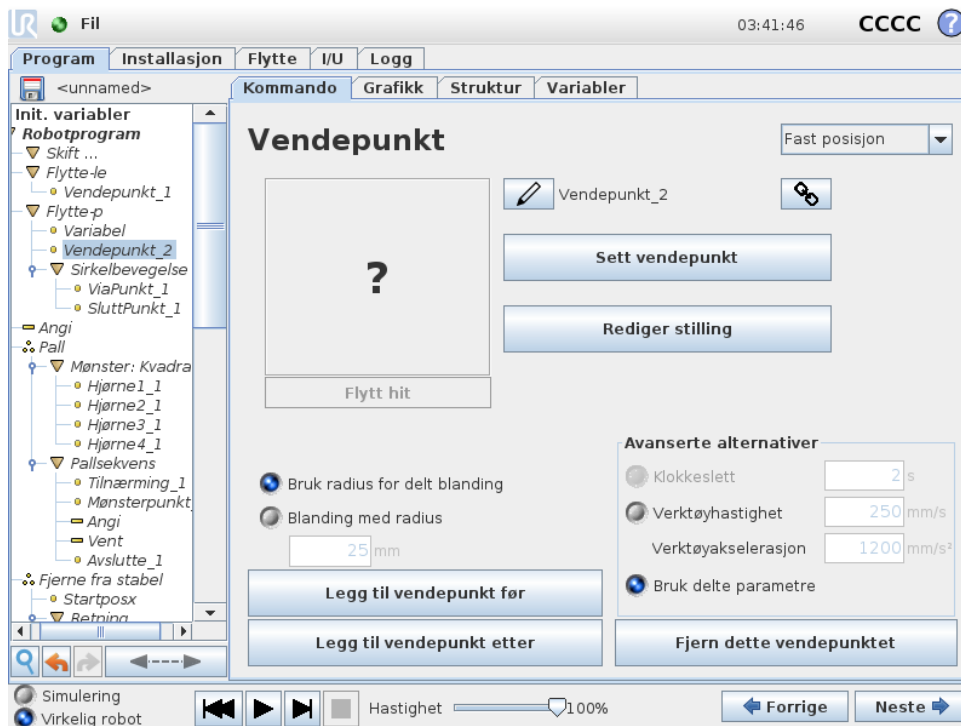


Et vendepunkt med posisjonen gitt i forhold til robotarmens tidligere posisjon, slik som “to centimeter til venstre”. Den relative posisjonen er definert som forskjellen mellom de to angitte posisjonene (venstre til høyre).

Merk: gjentatte relative posisjoner kan flytte robotarmen ut av sitt arbeidsområde.

Avstanden her er den kartesiske avstanden mellom TCP-en i de to posisjonene. Vinkelen angir hvor mye TCP-retningen endres mellom de to posisjonene. Mer presist, lengden av rotasjonsvektoren som beskriver endringen i retning.

## 14.8 Kommando: Variabelt vendepunkt



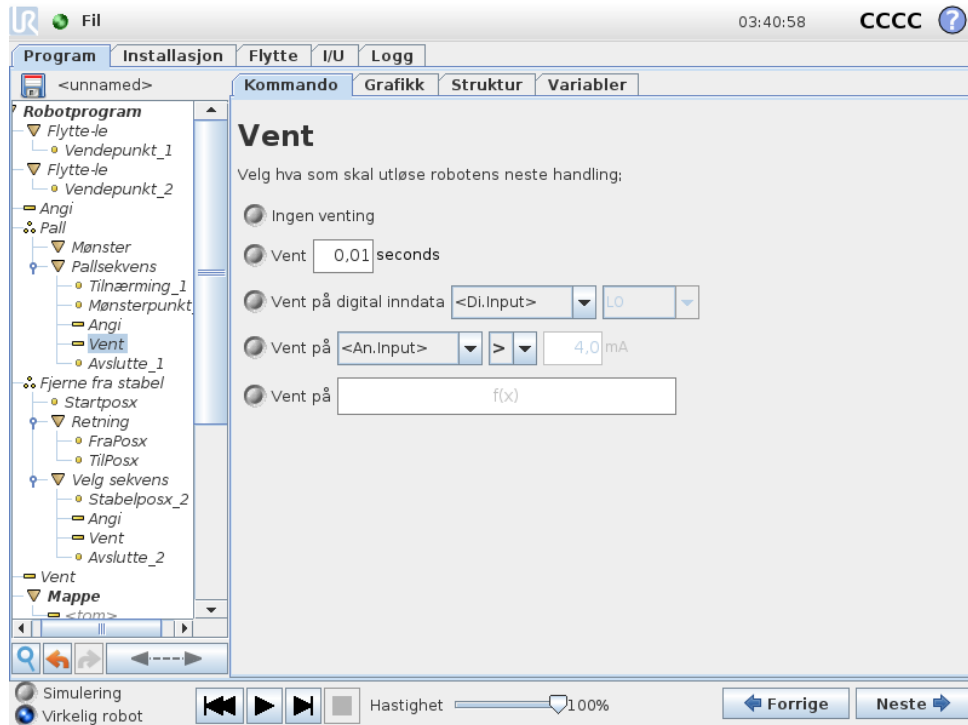
Et vendepunkt der posisjonen gis av en variabel, i dette tilfellet beregnet\_pos. Variabelen må være en *positur* slik som

$var=p[0.5, 0.0, 0.0, 3.14, 0.0, 0.0]$ . De tre første er  $x$ ,  $y$ ,  $z$  og de siste tre er retningen angitt som en *rotasjonsvektor* gitt av vektoren  $rx$ ,  $ry$ ,  $rz$ . Lengden på aksene er vinkelen som skal roteres i radianer, og vektoren angir selv aksene som den skal rotere rundt. Posisjonen er alltid gitt i forbindelse med en referanseramme eller et koordinasjonssystem definert av den valgte funksjonen. Om blanderadius har blitt satt på et bestemt punkt og punktene som kommer før og etter er variable, eller hvis blanderadius er satt på et variabelt punkt, da vil blanderadius ikke bli sjekket for overflyt (se 14.6). Hvis, når programmet kjører, blanderadius flyter over et punkt, vil roboten ignorere dette og fortsette til neste punkt.

For eksempel, for å flytte roboten 20 mm langs z-aksen til verktøyet:

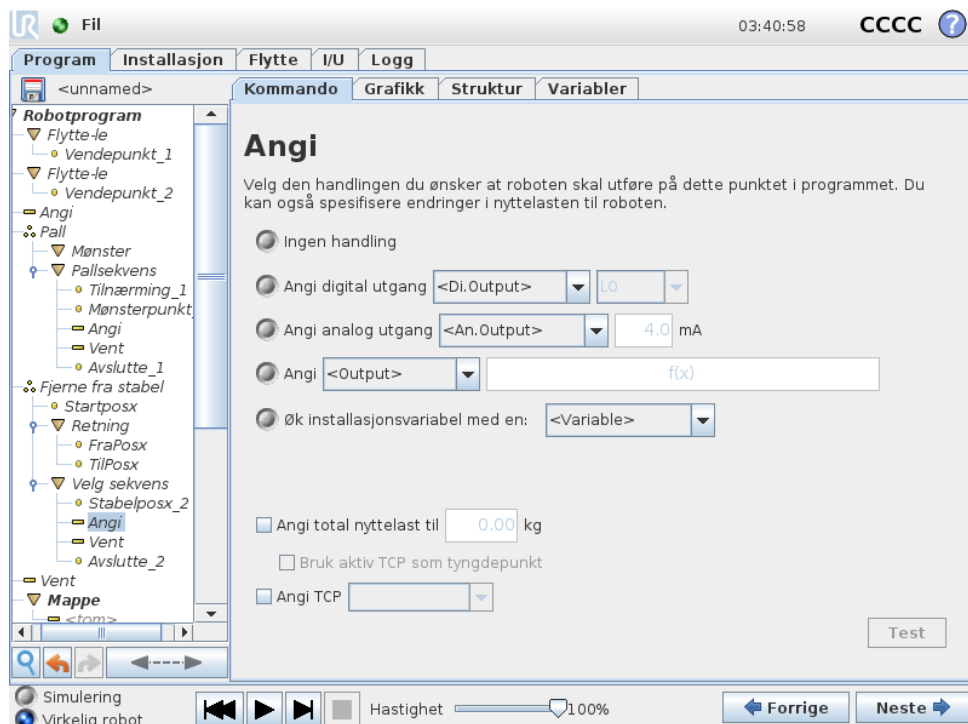
```
var_1=p[0,0,0.02,0,0,0]
Flytte-li
  Vendepunkt_1 (variabel posisjon):
    Bruk variabel=var_1, Funksjon=Verktøy
```

## 14.9 Kommando: Vent



Vent stopper I/O-signalet midlertidig, eller uttrykket, i et angitt tidsrom. Hvis **Ingen venting** er valgt, vil ingenting skje.

## 14.10 Kommando: Angi

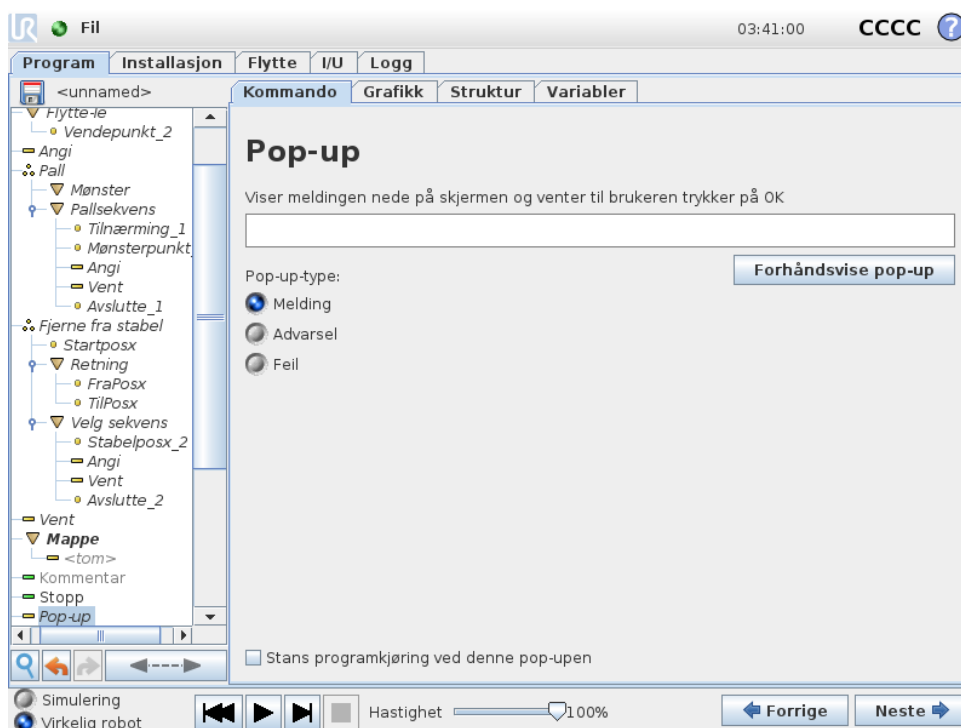


Setter enten digitale og analoge utganger til en gitt verdi.

Kommandoen kan også brukes til å angi robotarmens nyttelast. Det kan være nødvendig å justere nyttelasten for å forhindre at roboten uventet utfører et vernestopp når vekten på verktøyet er ulik den forventede nyttelasten. Den aktive TCP-en vil også brukes som tyngdepunkt som standard. Hvis den aktive TCP-en ikke burde brukes som tyngdepunkt, kan du fjerne merket fra avmerkboksen.

Den aktive TCP-en kan modifiseres ved bruk av en **angi**-kommando. Bare kryss av i avmerkingsboksen, og velg en av TCP-forskyvningene fra menyen. Hvis den aktive TCP-en for en bestemt bevegelse er kjent når programmet skrives, kan du vurdere å bruke TCP-valgene på **flytt**-kortet i stedet (se 14.5). (Se 13.6) for ytterligere informasjon om konfigurering av navngitte TCP-er.

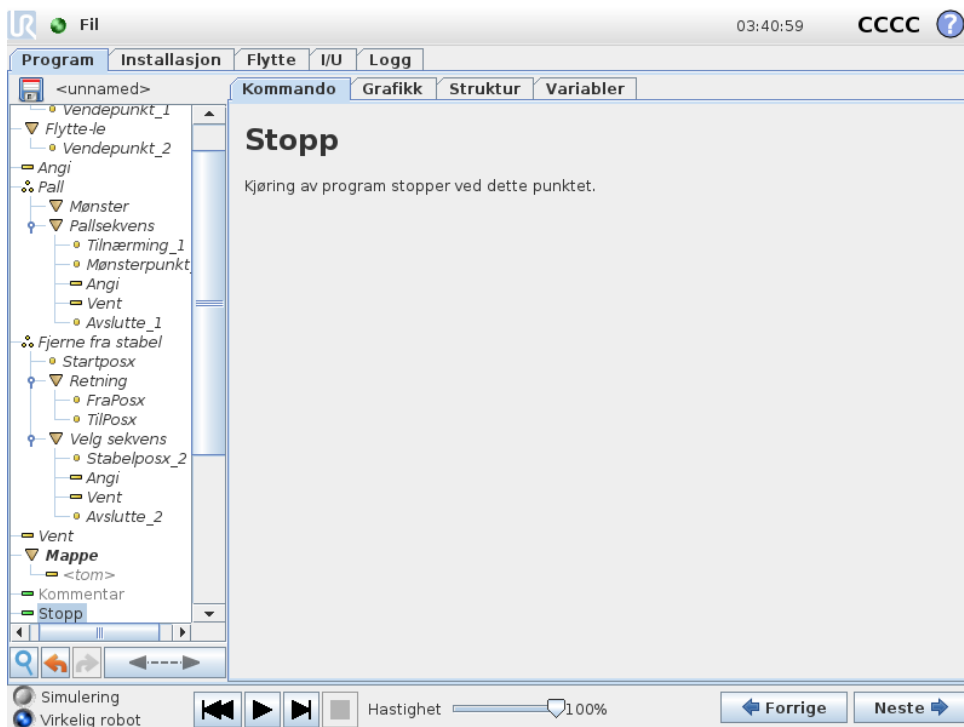
## 14.11 Kommando: Pop-up



Pop-up er en melding som dukker opp på skjermen når programmet kommer til denne kommandoen. Stilen på meldingen kan velges, og teksten kan skrives inn med tastaturet på skjermen. Roboten venter på at brukeren/operatøren skal trykke på "OK" i en pop-up før programmet fortsetter. Hvis elementet "Stopp programutføring" er valgt, stopper robotprogrammet ved denne pop-up-meldingen.

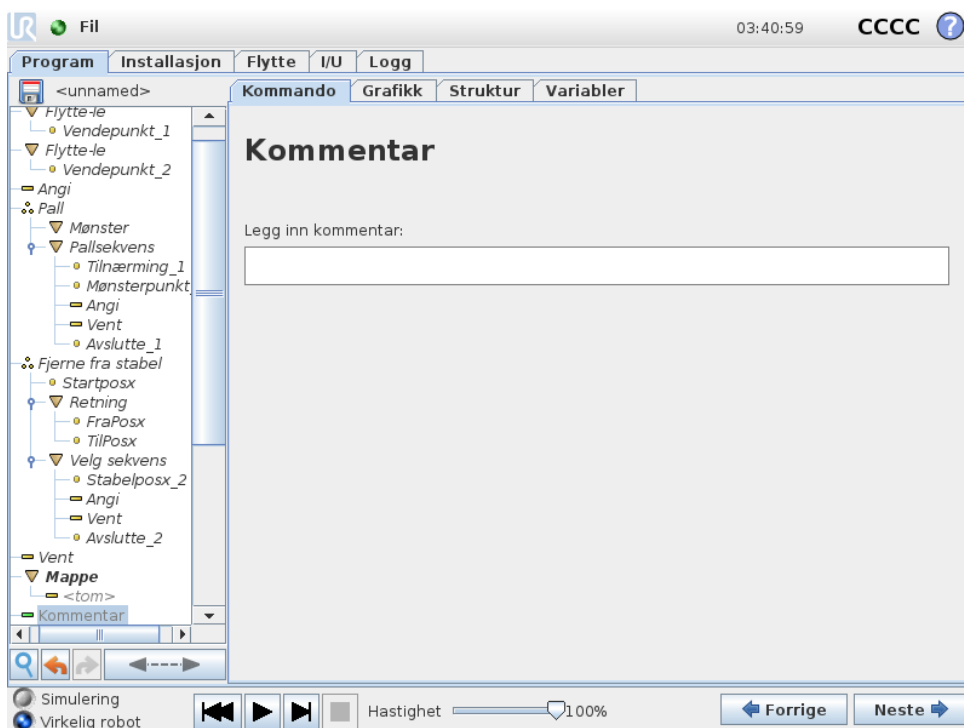
Merk: Meldinger er begrenset til maksimalt 255 tegn.

## 14.12 Kommando: Stopp



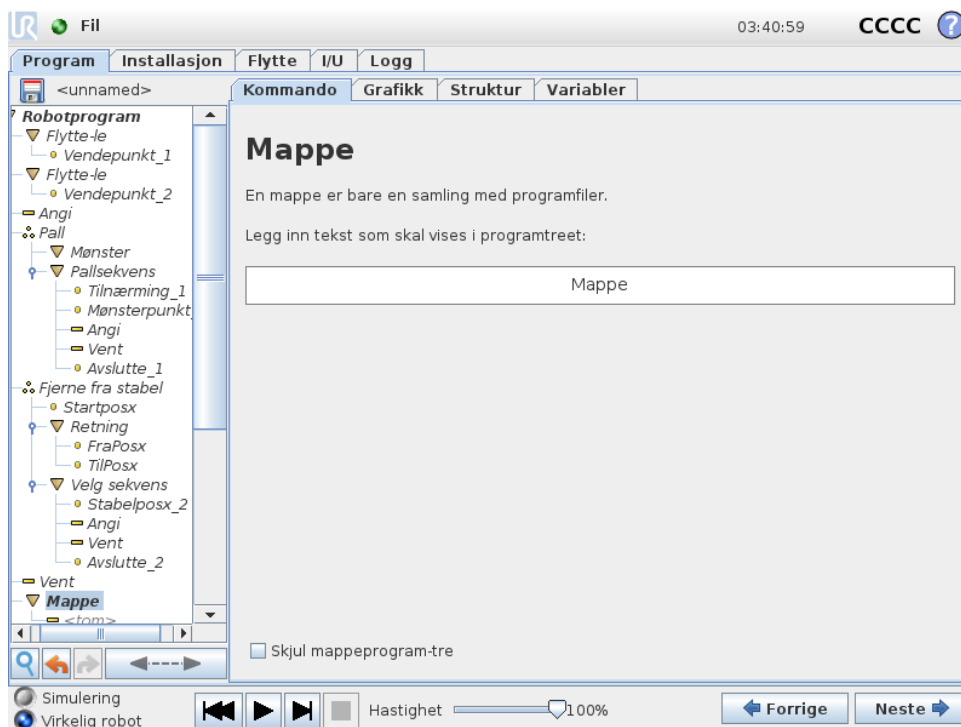
Kjøring av programmet stopper ved dette punktet.

## 14.13 Kommando: Kommentar



Gir programmereren valget om å legge en linje med tekst til programmet. Denne tekstlinjen gjør ingenting under utføring av programmet.

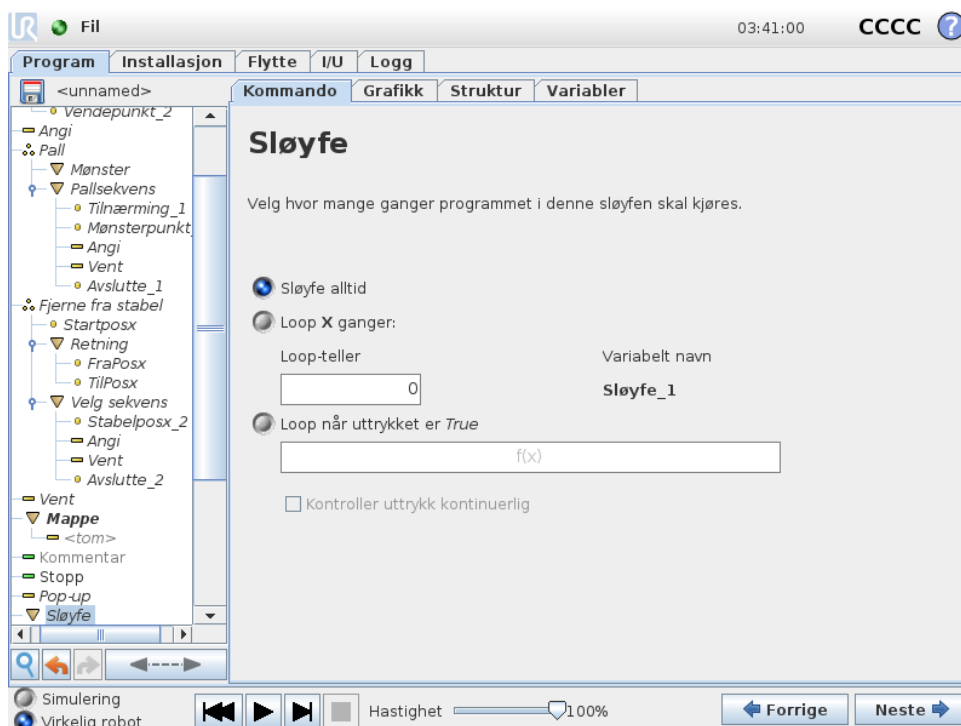
## 14.14 Kommando: Mappe



En **mappe** brukes til å organisere og merke spesifikke deler av et program, til å renske program-treet og gjøre det enklere å lese og navigere i programmet.

Mapper har ingen innvirkning på programmet og dens gjennomføring.

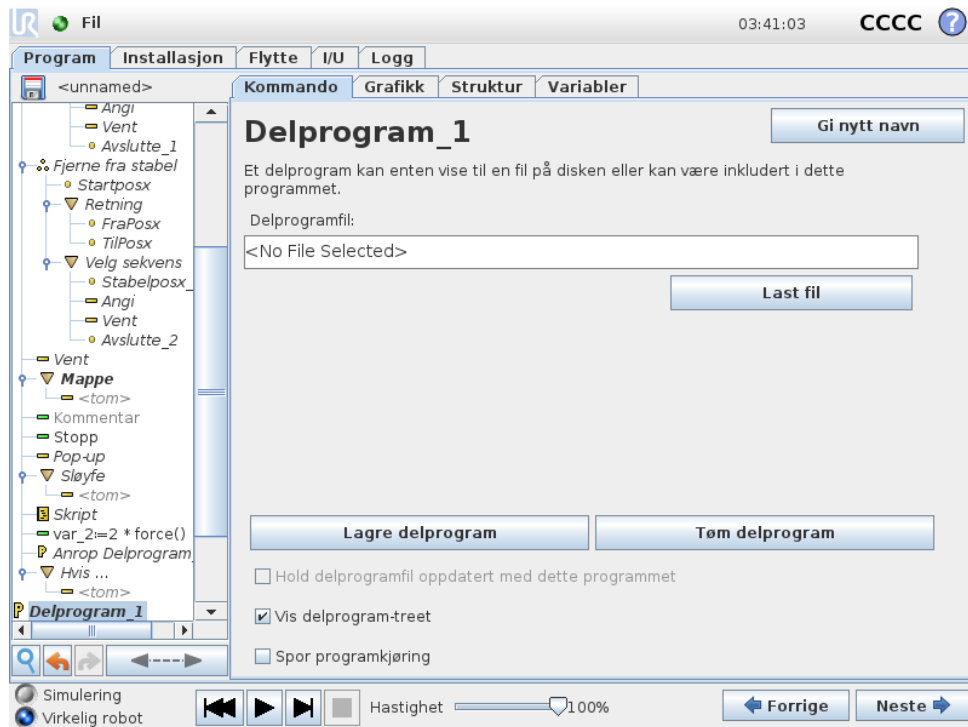
## 14.15 Kommando: Sløyfe



Sløyfer i de underliggende programkommandoene. Avhengig av valget er de underliggende programkommandoene enten satt i sløyfe uendelig, et visst antall ganger eller så lenge den gitte tilstanden er sann. Når sløyfen er på et visst antall ganger, opprettes en dedikert sløyfevariabel (kalt `sløyfe_1` i skjermbildet ovenfor), som kan brukes i uttrykk innen sløyfen. Sløyfevariabelen teller fra 0 til  $N - 1$ .

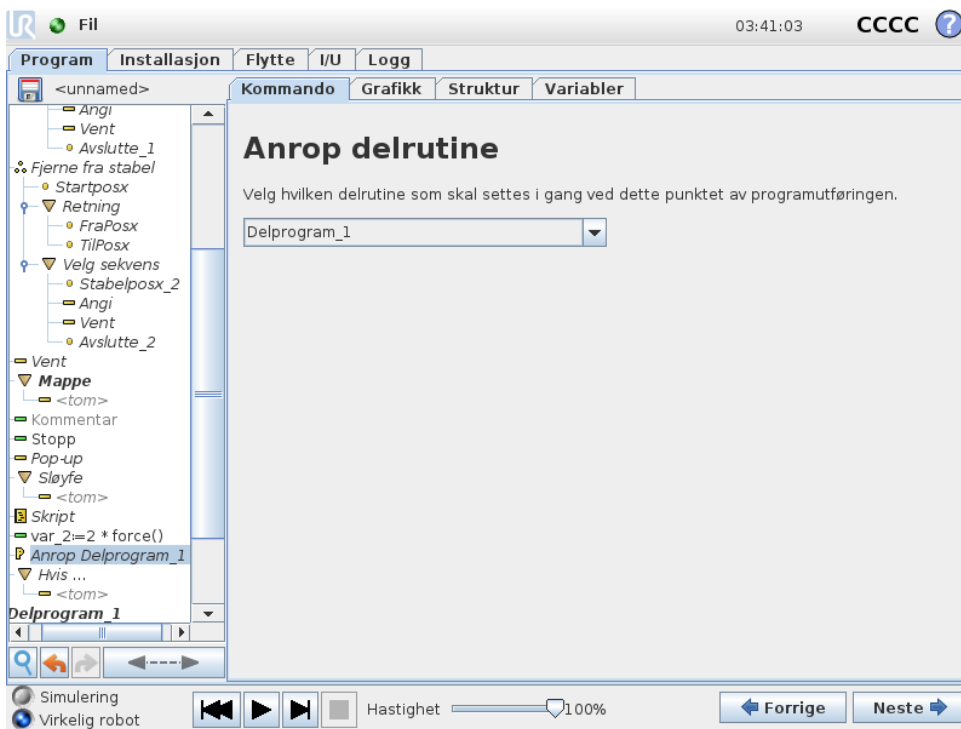
Når bruk av sløyfe bruker et uttrykk som slutttilstand, gir PolyScope et alternativ for kontinuerlig evaluering av dette uttrykket. På denne måten kan "sløyfen" avbrytes når som helst under utføring, og ikke bare rett etter hver gjentakelse.

## 14.16 Kommando: Delprogram



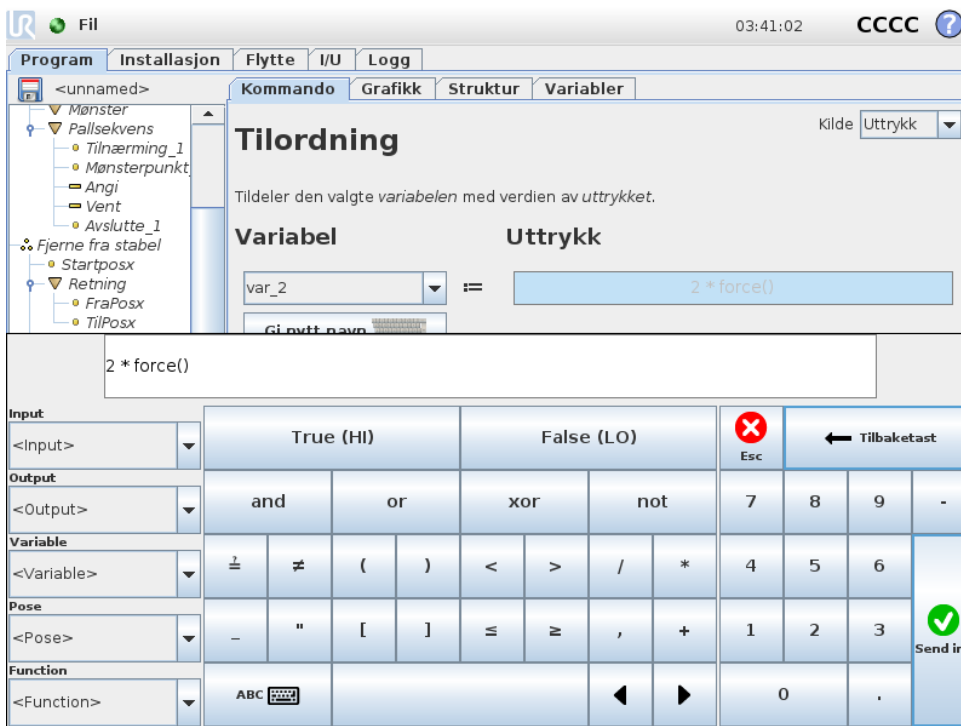
Et delprogram kan inneholde programdeler som trengs flere steder. Et delprogram kan være en separat fil på disken, og kan også være skjult for å beskytte mot tilfeldige endringer på delprogrammet.

### Kommando: Kall opp delprogram



Et anrop til et delprogram kjører programlinjene inn i delprogrammet og returnerer deretter til følgende linje.

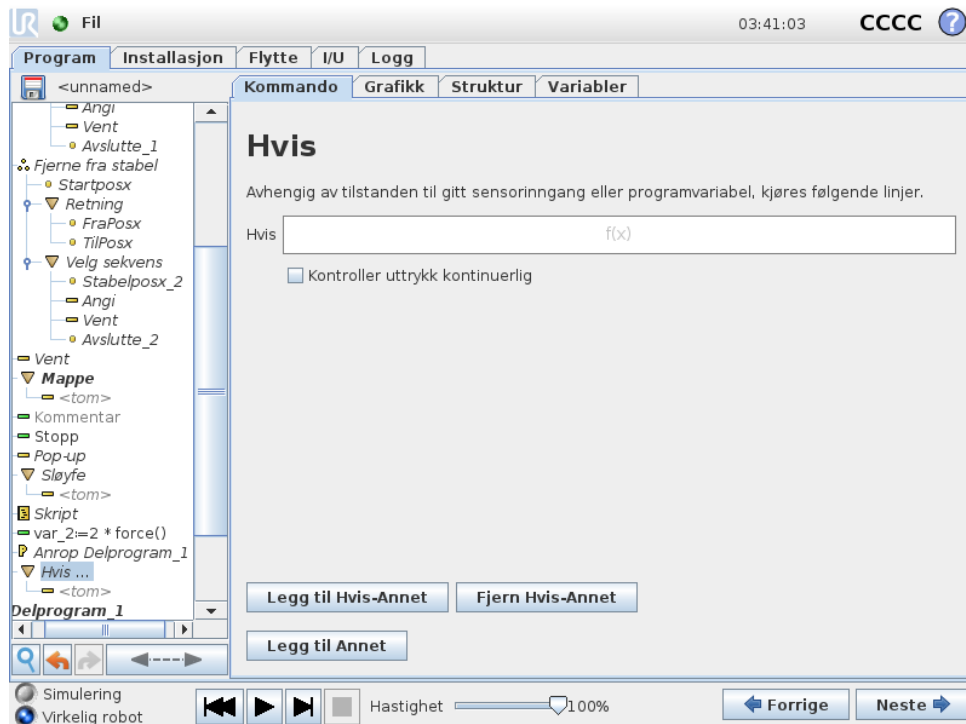
### 14.17 Kommando: Tilordning



Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

Tilordne verdier til variabler. En tilordning setter den beregnede verdien på høyre side inn i variabelen på venstre side. Dette kan være nyttig i komplekse programmer.

## 14.18 Kommando: Hvis

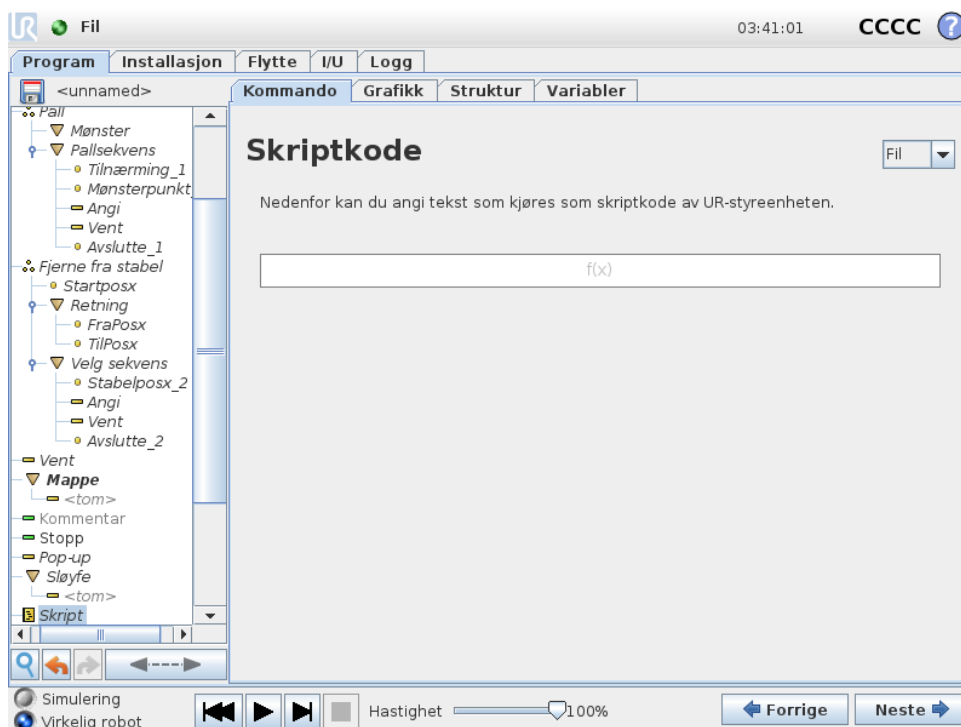


En **Hvis...Annet**-konstruksjon endrer robotens atferd basert på sensorinnganger eller variable verdier. Bruk uttrykksredigeringsprogrammet til å beskrive under hvilken tilstand roboten skal fortsette uttalelsene fra denne **Hvis**-kommando. Hvis tilstanden er evaluert til Sann, blir erklæringene i denne **Hvis** kommando bli utført.

En **Hvis** kommando kan ha flere **Annet-Hvis**-uttalelser som kan legges til og fjernes ved å bruke **Legg til Annet-Hvis** og **Fjern Annet-Hvis**-knapper. Imidlertid kan en **Hvis**-kommando kun ha en **Annet** erklæring.

Merk: Du kan velge **Sjekk uttrykk på en kontinuerlig måte**-avkryssingsboksen for å tillate betingelsene for **Hvis**-kommando og **Annet-Hvis**-uttalelser å bli evaluert mens de inneholdende linjene utføres. Hvis et uttrykk i **Hvis**-kommando evalueres som Falsk, vil **Annet-Hvis** eller **Annet** uttalelser følges.

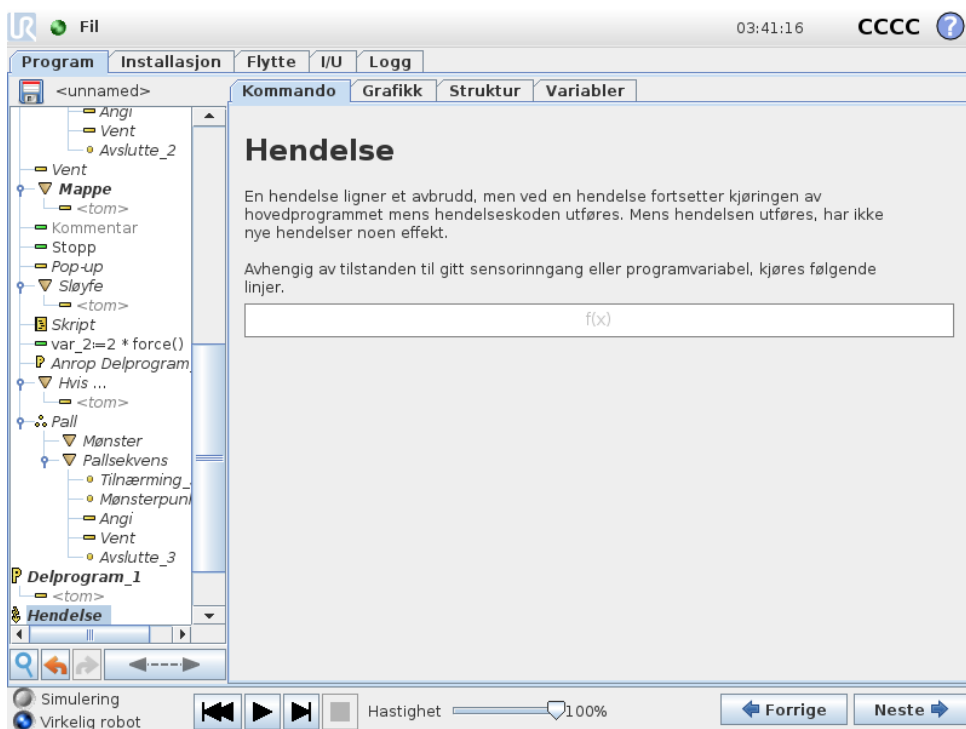
## 14.19 Kommando: Skript



Denne kommandoen gir tilgang til det underliggende sanntidsskriptspråket som utføres av styreenheten til roboten. Den er beregnet for avanserte brukere og instruksjoner om hvordan du bruker den kan finnes i Skript-håndboken på nettstedet for støtte (<http://www.universal-robots.com/support>).

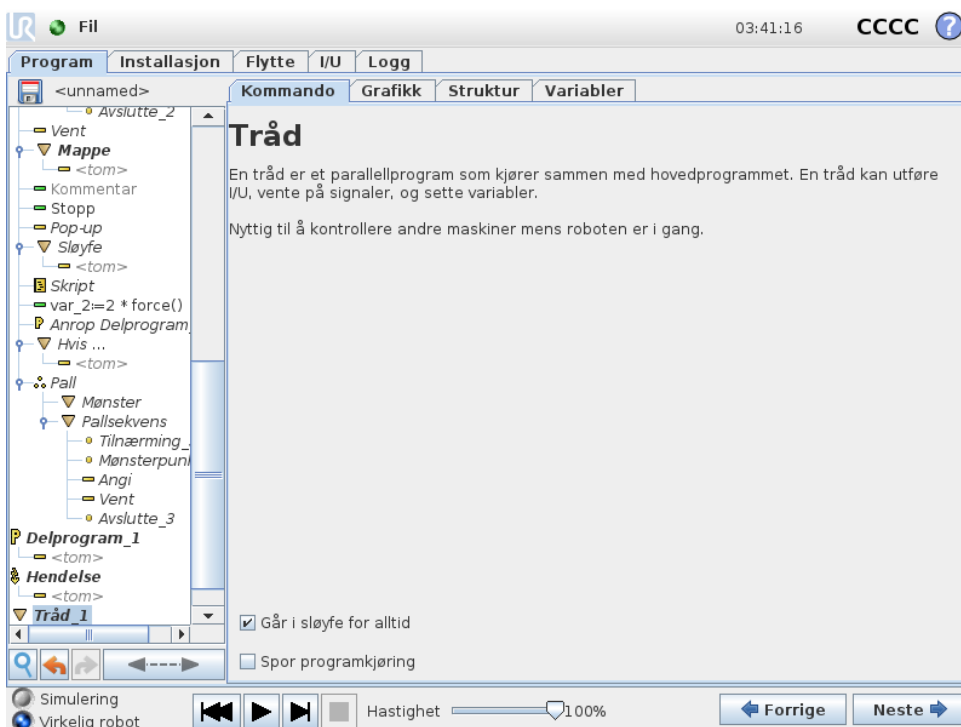
Hvis "Fil"-alternativet i øvre venstre hjørne er valgt, er det mulig å opprette og redigere skriptprogramfiler. På denne måten kan lange og komplekse skriptprogrammer brukes sammen med operatørvennlig programmering av PolyScope.

## 14.20 Kommando: Hendelse



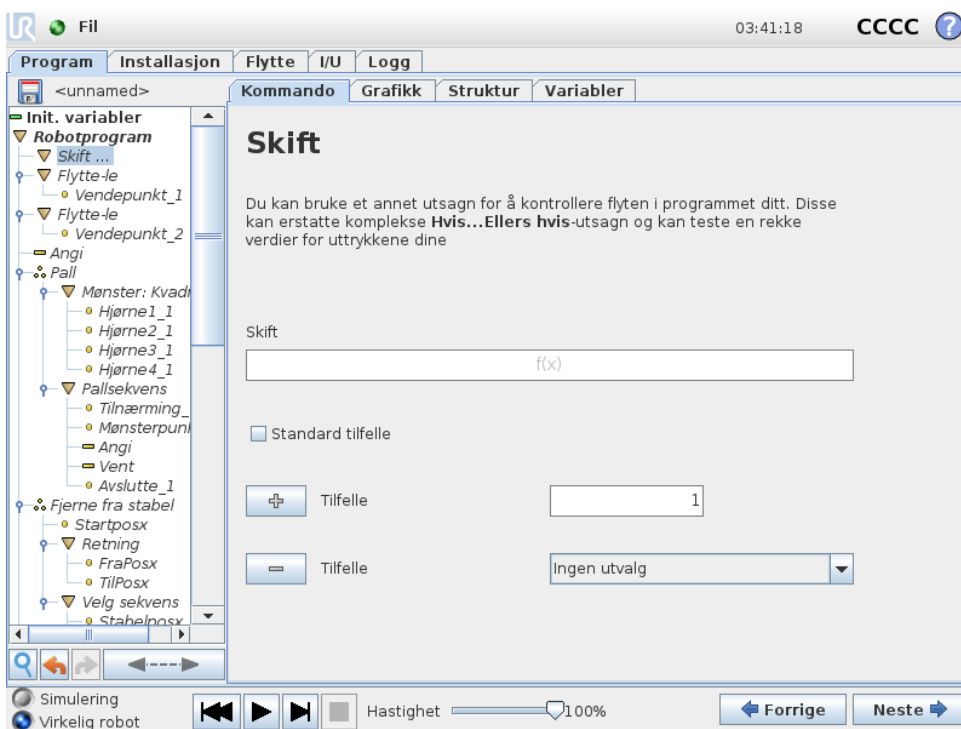
En hendelse kan brukes til å overvåke et inngangssignal og utføre en handling eller angi en variabel når inngangssignalet går høyt. Hvis for eksempel utgangssignalet går høyt, kan hendelsesprogrammet vente i 200 ms og deretter sette det tilbake til lavt igjen. Dette kan gjøre hovedprogramkoden mye enklere dersom en ekstern maskin utløses på en stigende flens i stedet for et høyt inngangsnivå. Hendelser vil bli sjekket en gang per kontrollsyklus (8 ms).

## 14.21 Kommando: Tråd



En tråd er en parallell prosess til robotprogrammet. En tråd kan brukes til å kontrollere en ekstern maskin uavhengig av robotarmen. En tråd kan kommunisere med robotprogrammet med variabler og utgangssignaler.

## 14.22 Kommando: Skift

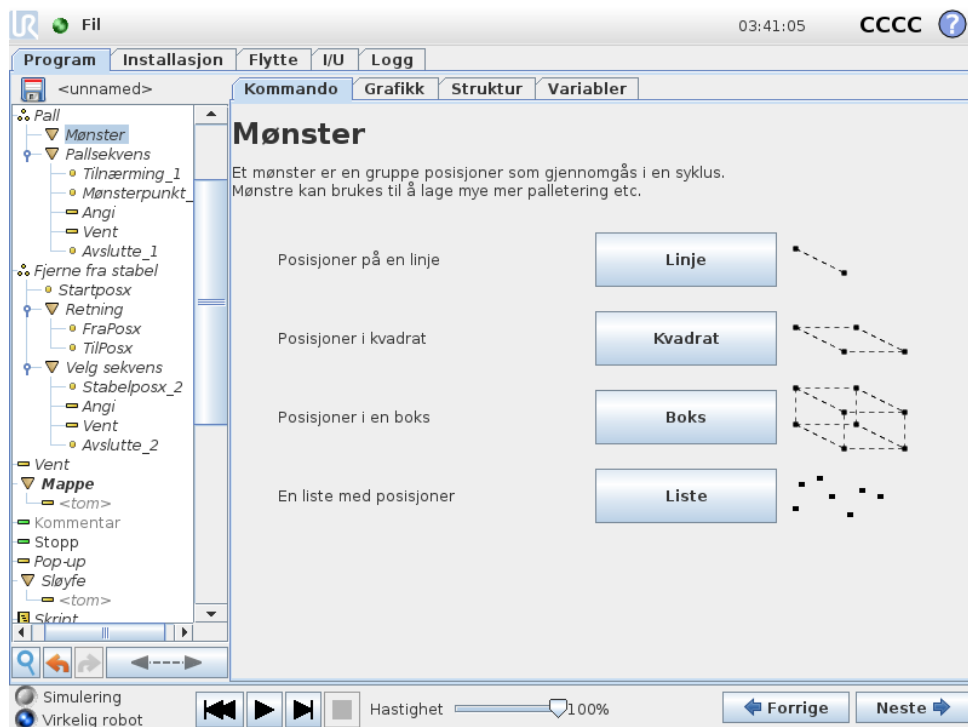


Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

En **Skifttilstand**-konstruksjon kan få roboten til å endre atferd basert på sensorinn ganger eller variable verdier. Bruk **uttrykkredigeringsprogrammet** til å beskrive under hvilken tilstand roboten skal fortsette til underkommandoene til dette skiftet. Hvis forholdet blir evaluert til å stemme overens med en av tilstandene, vil linjene inne i tilstanden bli kjørt. Hvis en standardtilstand har blitt spesifisert, vil linjene bli kjørt kun om ingen andre sanne forhold har blitt funnet.

Hvert skift kan ha flere tilstander og én standardtilstand. Skift kan kun ha ett tilfelle av hvilken som helst tilstandsverdi definert. Tilstander kan legges til ved bruk av knappene på skjermen. En tilstand-kommando kan fjernes fra skjermen for det skiftet.

## 14.23 Kommando: Mønster



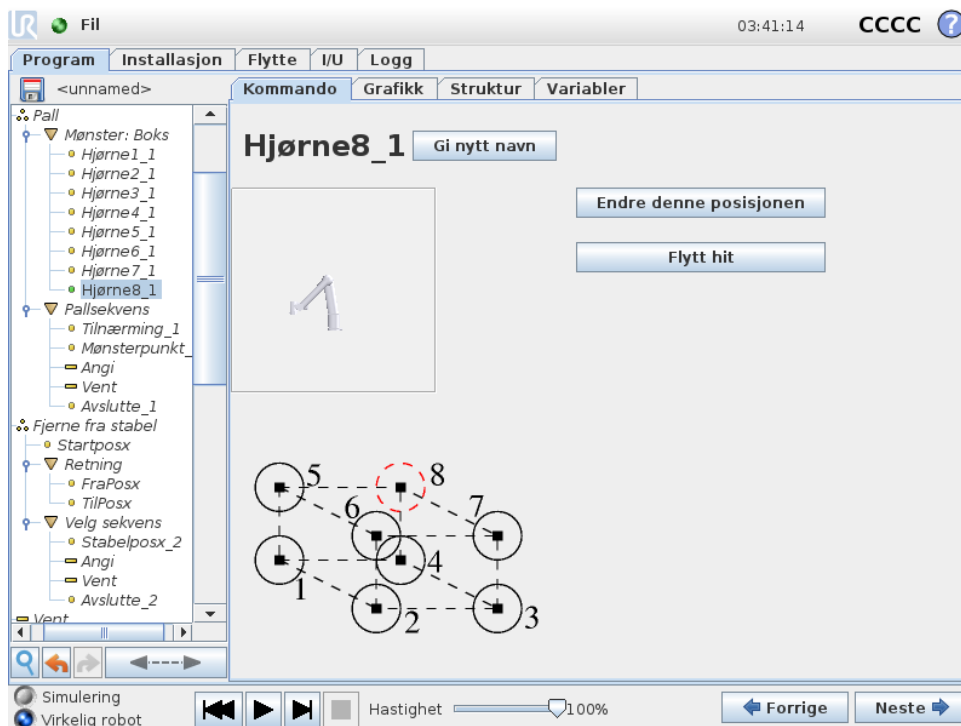
**Mønster**-kommandoen kan brukes til å bla gjennom posisjonene i robotprogrammet. **Mønster**-kommandoen korresponderer til en posisjon ved hver utføring.

Et mønster kan gis som én av fire typer. De første tre, **Linje**, **Kvadrat** eller **Boks**, kan brukes til posisjoner i et vanlig mønster. De vanlige mønstrene er definert av et antall karakteristiske punkter, hvor punktene definerer kantene til mønsteret. For **Linje** er dette de to endepunktene, for **Kvadrat** er dette tre av de fire hjørnepunktene, mens det for **Boks** er fire av de åtte hjørnepunktene. Programmereren angir antall posisjoner langs hver av kantene til mønsteret. Deretter beregner styreenheten til roboten de individuelle mønsterposisjonene ved å proporsjonalt legge sammen kantvektorene.

Hvis posisjonene som skal krysses, ikke faller inn i et vanlig mønster, kan alternativet **Liste** velges. Der finnes en liste over alle posisjonene som er lagt inn av programmereren. På denne måten kan alle ordninger av posisjonene realiseres.

## Definering av mønsteret

Når mønsteret **Boks** er valgt, endrer skjermen seg til slik det er vist nedenfor.



Et **Boks**-mønster bruker tre vektorer til å definere siden av boksen. Disse tre vektorene gis som fire punkter, der den første vektoren går fra punkt ett til punkt to, den andre vektoren går fra punkt to til punkt tre og den tredje vektoren går fra punkt tre til punkt fire. Hver vektor deles på antall intervallnumre. En spesifikk posisjon i mønsteret beregnes ved å legge sammen intervallvektorene proporsjonalt.

Mønstrene **Linje** og **Kvadrat** arbeider likt.

En motvariabel brukes ved kryssing av posisjonene til mønsteret. Navnet på variabelen kan ses på **Mønster**-kommandoskjermen. Variabelen kjøres gjennom numrene fra 0 til  $X * Y * Z - 1$ , antall posisjoner i mønsteret. Denne variabelen kan manipuleres ved bruk av tilordning og kan brukes i uttrykk.

## 14.24 Kommando: Kraft

**Kraftmodus** i robotens arbeidsrom gir mulighet for samsvar og kraft ved valgte akser. Alle robotarmbevegelser i henhold til en **kraft**-kommandoen vil være i **kraftmodus**. Når robotarmen beveger seg i **kraftmodus**, er det mulig å velge en eller flere akser der robotarmen er kompatibel. Robotarmen retter seg etter miljøet på en samsvarende akse. Dette betyr at robotarmen vil justere sin posisjon automatisk for å oppnå en valgt kraft. Det er også mulig å la robotarmen påføre kraft til sine omgivelser, for eksempel et arbeidsstykke.

**Kraftmodus** er egnet for bruksområder der den faktiske TCP-posisjonen langs en forhåndsdefinert akse ikke er viktig, men det er nødvendig med en ønsket kraft langs aksene. For eksempel hvis robot-TCP-en ruller mot en buet overflate, eller skyver eller trekker et arbeidsstykke. **Kraftmodus** støtter også visse dreiemoment rundt forhåndsdefinerte akser.

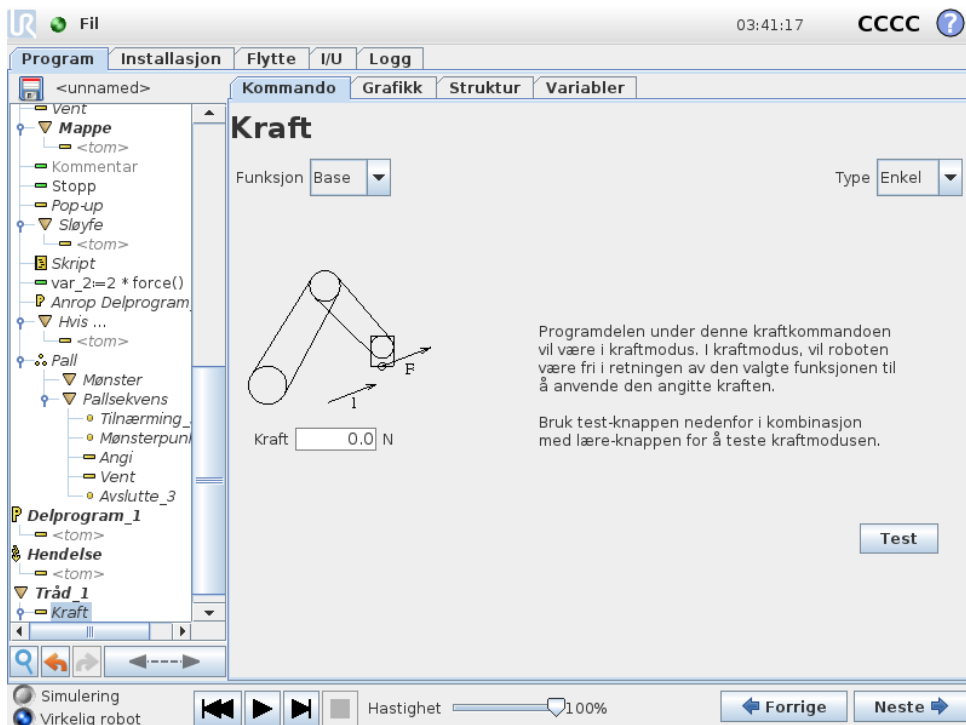
Merk: hvis ingen hindringer møtes i en akse hvor en ikke-null kraft er satt, vil robotarmen prøve å akselerere langs / rundt den aksens.

Selv om en akse er satt til å være kompatibel, vil robotprogrammet fortsatt prøve å flytte roboten langs/rundt den aksens. Kraftkontroll sikrer at robotarmen fortsatt nærmer seg den angitte kraften.



**ADVARSEL:**

1. Unngå høy retardasjon rett før roboten går inn i kraftmodus.
2. Unngå høy akselerasjon i kraftmodus, siden dette vil redusere nøyaktigheten for kraftkontroll.
3. Unngå bevegelser parallelle med samsvarende akser før roboten går inn i kraftmodus.



Opphavsrett © 2009–2018 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

**Funksjonsvalg**

Funksjonsmenyen brukes for å velge koordinatsystemet (aksene) roboten bruker mens den arbeider i kraftmodus. Funksjonene i menyen er de som har blitt definert i installasjonen, (se 13.12).

**Kraftmodustype**

Det er fire forskjellige typer kraftmodus som alle bestemmer hvordan den valgte funksjonen blir tolket.

- **Enkel:** Kun én akse vil være kompatibel i kraftmodus. Kraften langs denne aksens er justerbar. Ønsket kraft vil alltid utøves langs z-aksens til den valgte funksjonen. For linjefunksjoner er det imidlertid langs y-aksens.

- **Ramme:** Rammetypen muliggjør mer avansert bruk. Her kan kompatibilitet og kraft i alle seks frihetsgrader velges uavhengig av hverandre.
- **Punkt:** Når punktet er valgt, peker y-aksen til oppgaverammen fra robot-TCP-en mot opprinningspunktet til den valgte funksjonen. Avstanden mellom robot-TCP-en, og opprinningspunktet til den valgte funksjonen må være minst 10 mm. Merk at oppgaverammen vil endres under kjøring ettersom posisjonen til robot-TCP-en endrer seg. Oppgaverammens x- og z-akse er avhengige av den valgte funksjonens opprinnelige retning.
- **Bevegelse:** Bevegelse betyr at oppgaverammen vil endres i henhold til TCP-ens bevegelsesretning. X-aksen til oppgaverammen blir projeksjonen av TCP-bevegelsesretningen på planet som er dannet av x- og y-aksen for den valgte funksjonen. Y-aksen vil være vinkelrett i forhold til robotarmens bevegelse, og i x-y-planet til den valgte funksjonen. Dette kan være nyttig ved sliping langs en kompleks bane, hvor det er nødvendig med kraft loddrett i henhold til TCP-bevegelsen.

Obs, når robotarmen ikke er i bevegelse: Hvis kraft-modus aktiveres når robotarmen står stille, vil det ikke være noen compatible akser inntil TCP-hastigheten er over null. Hvis, senere mens den fortsatt er i kraft-modus, robotarmen igjen står stille, vil oppgaverammen ha den samme orienteringen som forrige gang TCP-hastigheten var større enn null.

For de siste tre typene kan den faktiske oppgaverammen vises i sanntid under grafikk-kategorien (se 14.29), mens roboten arbeider i kraftmodus.

## Valg av kraftverdi

- Kraftverdi eller dreiemomentverdi kan angis for samsvarende akser, og robotarmen justerer posisjonen sin for å oppnå valgt kraft.
- For ikke-samsvarende akser, vil robotarmen følge banen angitt av programmet.

For translasjonsparametere angis kraften i Newton [N], og for rotasjon spesifiseres dreiemoment i Newtonmeter [Nm].



### MERK:

Du må gjøre følgende:

- Bruk skriptfunksjonen `hent_tcp_kraft()` i en separat tråd, for å lese faktisk kraft og dreiemoment.
- Hvis faktisk kraft og/eller dreiemoment er lavere enn ønsket, juster vektor på skiftenøkkelen.

## Valg av grenseverdier

En grenseverdi kan settes for alle akser, men disse har forskjellig betydning avhengig av om aksene er samsvarende eller ikke-samsvarende.

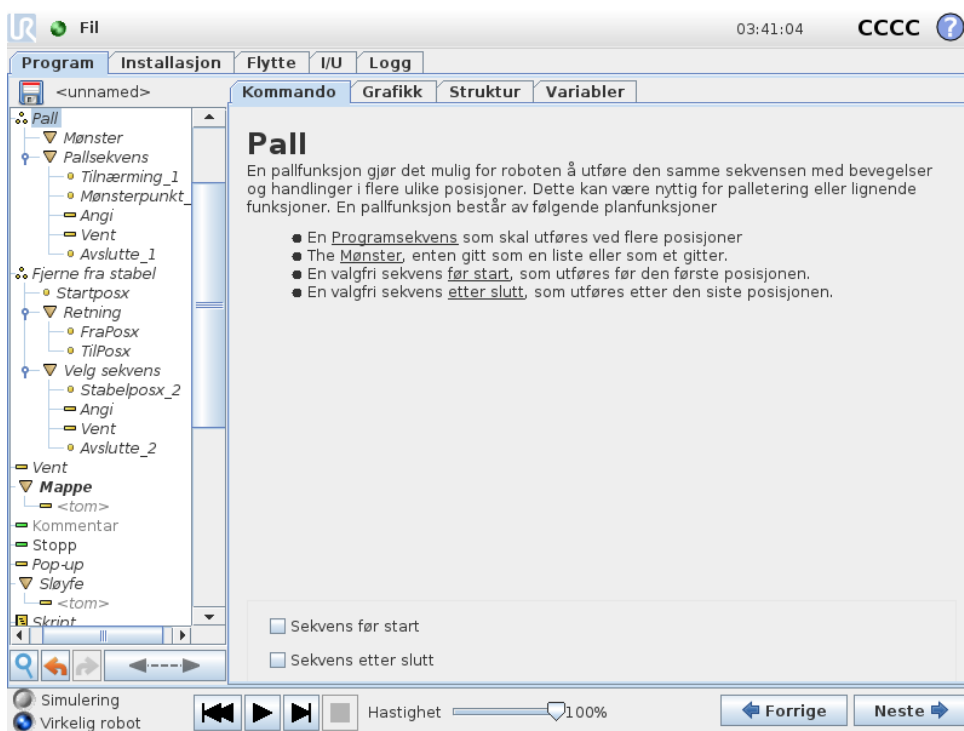
- **Samsvarende:** Denne grensen er den maksimale hastigheten som TCP er tillatt å oppnå langs / rundt aksene. Enheter er [mm/s] og [grader/s].
- **Ikke-samsvarende:** Denne grensen er det maksimale avviket fra programbanen som tillates før roboten utfører et beskyttende stopp. Enheter er [mm] og [grader].

## Teste kraftinnstillinger

På-/av-knappen, merket med ordet **Test**, endrer funksjonen til **Freedrive**-knappen på baksiden av Teach-tillegget fra normal Freedrive-modus til test av kraftkommandoen.

Når **testknappen** er på og **Freedrive**-knappen på baksiden av Teach-tillegget trykkes ned, vil roboten operere som om programmet hadde nådd denne kraftkommandoen, og på denne måten kan innstillingene bekreftes før programmet kjøres i sin helhet. Denne muligheten er spesielt nyttig for å bekrefte at kompatible akser og krefter er valgt korrekt. Hold robot-TCP med én hånd og trykk på **Freedrive**-knappen med den andre, og legg merke til i hvilke retninger robotarmen kan / ikke kan flyttes. Når du forlater dette skjermbildet, slås testknappen automatisk av. Dette betyr at **Freedrive**-knappen bak på Teach-delen igjen brukes til vanlig **Freedrive**-modus. Merk: **Freedrive**-knappen vil kun være i effekt når en gyldig funksjon er valgt for Kraft-kommandoen.

## 14.25 Kommando: Pall



En palloperasjon kan utføre en sekvens av bevegelser i et sett av bevegelser gitt som et mønster (se 14.23). Sekvensen med bevegelser kjøres i henhold til mønsterposisjonen ved hver av posisjonene i mønsteret.

## Programmering av en pallfunksjon

Følg disse trinnene:

1. Definer mønsteret.
2. Lag en **Pallsekvens** for plukking/plassering for hvert enkelt punkt. Sekvensen beskriver hva som skal gjøres ved hver mønsterposisjon.

3. Bruk velgerinnretningen på sekvenskommandoskjermen for å definere hvilke av vendepunktene i sekvensen som skal korrespondere med mønsterposisjonene.

### Pallsekvens/ankersekvens

I en **pallsekvens**-node, står bevegelsene til robotarmen i forhold til pallposisjonen. Oppførselen til en sekvens er slik at robotarmen vil være på den posisjonen som er spesifisert av mønsteret ved **ankerposisjonen/mønsterpunktet**. Gjenværende posisjoner flyttes rundt slik at dette passer.

Ikke bruk **Flytt**-kommandoen i en sekvens, siden den ikke står i forhold til ankerposisjonen.

### “FørStart”

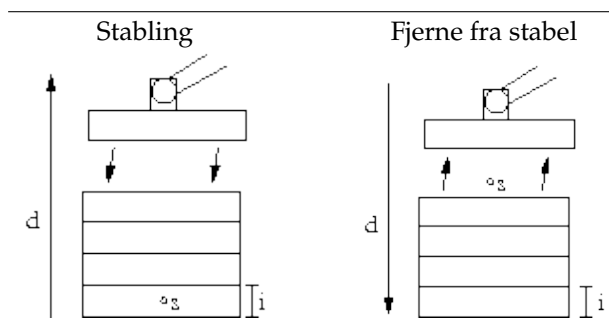
Den valgfrie **FørStart**-sekvensen kjøres rett før funksjonen starter. Denne kan brukes for å vente på klarsignaler.

### “EtterSlutt”

Den valgfrie **EtterSlutt**-sekvensen kjøres når funksjonen er fullført. Denne kan brukes til å signalisere at transportbåndet skal starte, for å forberede neste pall.

## 14.26 Kommando: Søk

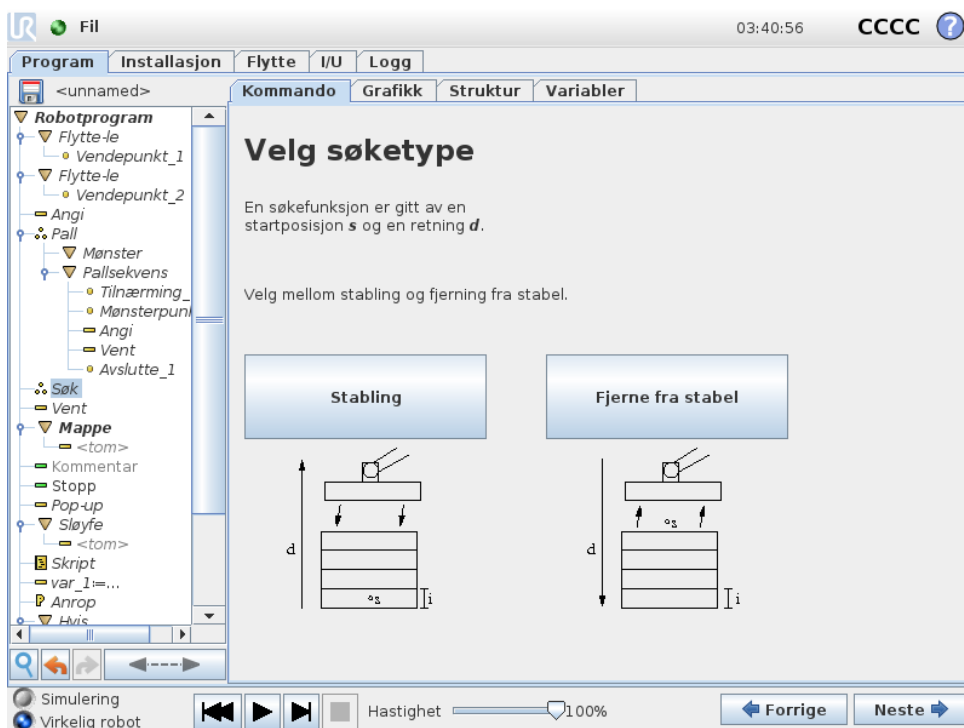
En søkefunksjon bruker en sensor til å avgjøre når den riktige posisjonen for å gripe eller slippe et element nås. Sensoren kan være en trykknappbryter, en trykksensor eller en kapasitiv sensor. Denne funksjonen er beregnet for arbeid med stabler med elementer med ulik tykkelse, eller der de nøyaktige posisjonene ikke er kjent eller er for vanskelig å programmere.



Ved programmering av en søkefunksjon ved arbeid på en stabel må man definere  $s$  startpunktet,  $d$  stabelretningen og  $i$  tykkelsen på elementene i stabelen.

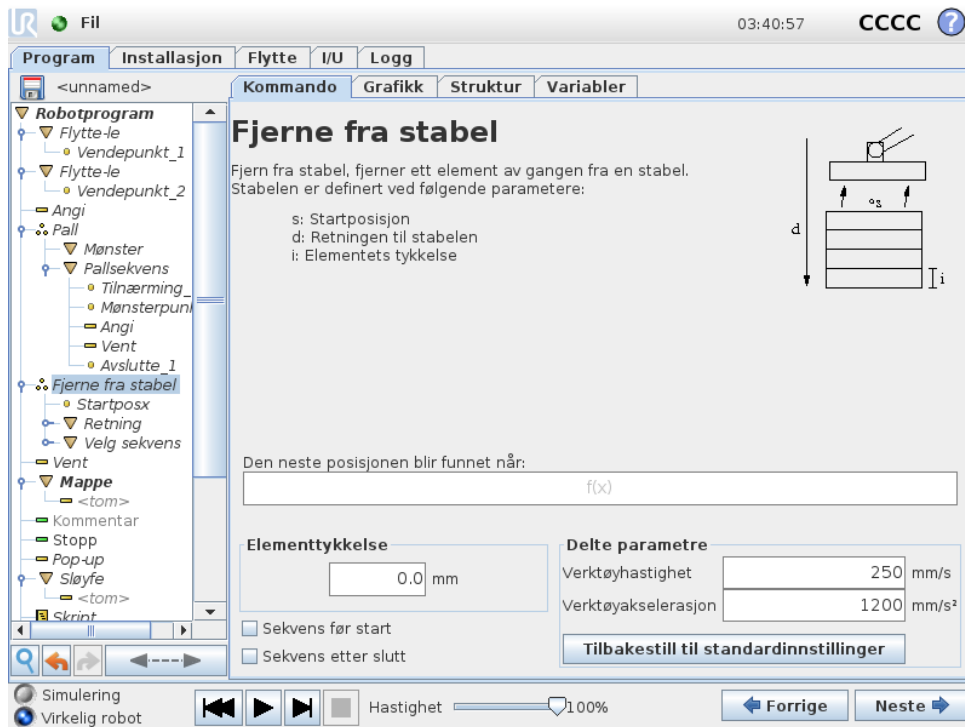
I tillegg til dette må man også definere tilstanden for når den neste stabelposisjonen nås, og en spesiell programsekvens som utføres ved hver av stabelposisjonene. Hastighet og akselerasjoner må også angis for bevegelsen som er involvert i stabelposisjonen.

## Stabling



Ved stabling beveger robotarmen seg til startposisjonen og beveger seg deretter i *motsatt* retning for å søke etter den neste stabelposisjonen. Når det blir funnet, husker roboten posisjonen og utfører spesialsekvensen. Neste gang starter roboten søket fra den lagrede posisjonen inkrementert etter tykkelsen på elementet langs retningen. Stablingen er ferdig når stabelhøyden er større enn et definert nummer, eller når sensoren avgir et signal.

## Fjerne fra stabel

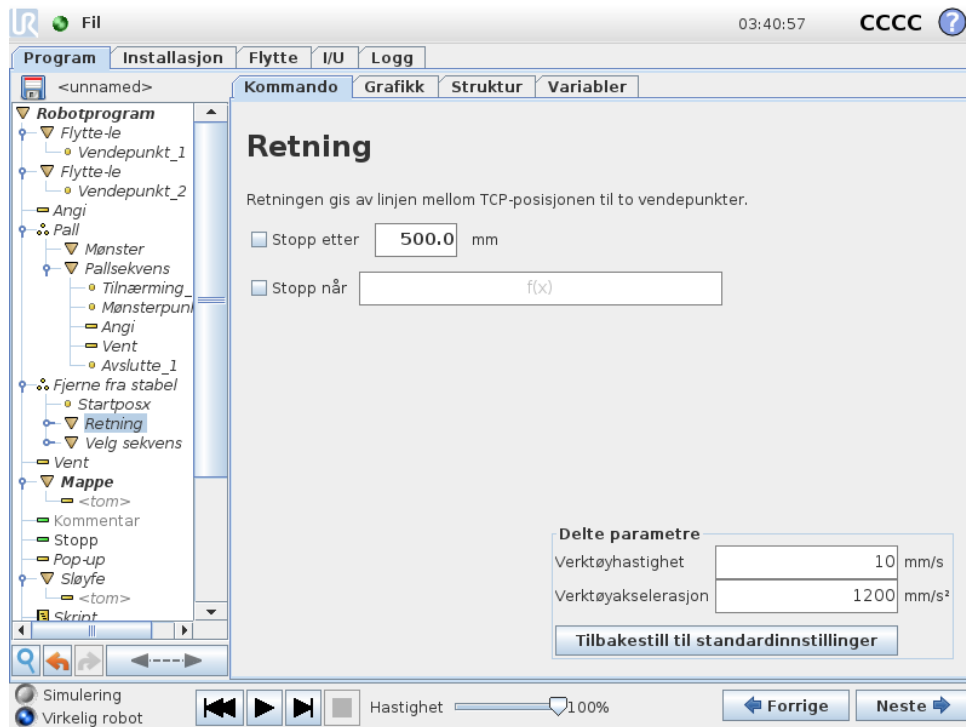


Ved ned-stabling beveger robotarmen seg fra utgangsposisjonen i angitt retning for å søke etter neste element. Tilstanden på skjermen bestemmer når neste element er nådd. Når betingelsen blir oppfylt, husker roboten posisjonen og utfører spesialsekvensen. Neste gang starter roboten søket fra den lagrede posisjonen inkrementert etter tykkelsen på elementet langs retningen.

## Startposisjon

Startposisjonen er der hvor stablingfunksjonen starter. Hvis startposisjonen er utelatt, starter stabelen ved robotarmens nåværende posisjon.

## Retning



Retningen angis med to posisjoner og beregnes som differansen fra den første posisjons TCP til andre posisjons TCP.

Merk: Retningen tar ikke hensyn til retningene til punktene.

### Uttrykk for neste stablingsposisjon

Robotarmen beveger seg langs retningsvektoren samtidig som den vurderer om den neste stablingsposisjonen er nådd. Når uttrykket er evaluert til `Sant` utføres spesialsekvensen.

### “FørStart”

Den valgfrie `FørStart`-sekvensen kjøres rett før funksjonen starter. Denne kan brukes for å vente på klarsignaler.

### “EtterSlutt”

Den valgfrie `EtterSlutt`-sekvensen kjøres når funksjonen er fullført. Denne kan brukes til å signalisere at transportbåndet skal starte, for å forberede neste stabel.

### Plukk/plasser-sekvens

Som for pallfunksjonen (14.25), utføres en spesiell programsekvens ved hver stabelposisjon.

## 14.27 Kommando: Transportbåndsporing

Når du bruker et transportbånd, kan roboten konfigureres til å spore bevegelsen. Når **transportbåndsporingen** som er definert i installasjonen er riktig konfigurert, vil roboten justere bevegelsene for å følge transportbåndet. **Transportbåndsporing**-programnoden er tilgjengelig for

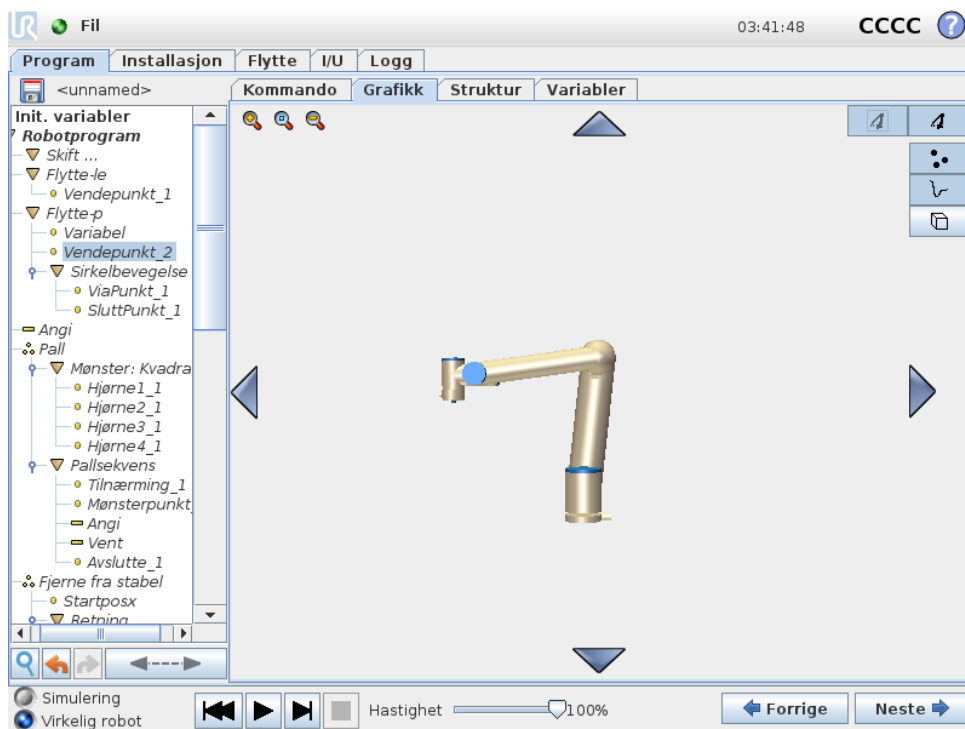
## 14.28 Kommando: Sperre

kategorien **veivisere** under kategorien **struktur**. Alle bevegelser under denne noden vil være tillatt mens transportbåndet spores, men de er relative til bevegelsen til transportbåndet. Innstillingene for **transportbåndsporing** under kategorien **installasjon** (se avsnitt 13.13) gir flere valg for å konfigurere roboten, for at den kan arbeide med absolutte og trinnvise kodere, så vel som lineære og sirkulære transportbånd.

## 14.28 Kommando: Sperre

Sperrede programlinjer hoppes bare over når programmet kjøres. En sperret linje kan åpnes igjen på et senere tidspunkt. Dette er en rask måte å gjøre endringer i et program på, uten at det originale innholdet ødelegges.

## 14.29 Grafikk-kategorien



Grafisk representasjon av gjeldende robotprogram. Banen til TCP vises i 3D-visning, med bevegelsessegmenter i svart og blandingsegmenter (overganger mellom bevegelsessegmenter) vist i grønt. De grønne prikkene spesifiserer posisjonene til TCP ved hvert av vendepunktene i programmet. 3D-tegningen av robotarmen viser den aktuelle posisjonen til robotarmen, og *skyggen* av robotarmen viser hvordan robotarmen har til hensikt å nå vendepunktet som er valgt på venstre side av skjermen.

Hvis den aktuelle posisjonen til robot-TCP kommer nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotverktøyet er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 10.12, vil det vises en 3D-representasjon av den nærmeste endegrensen.

Merk: visualiseringen av endegrensene blir deaktivert når roboten kjører et program.

Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å bli posisjoneres på.

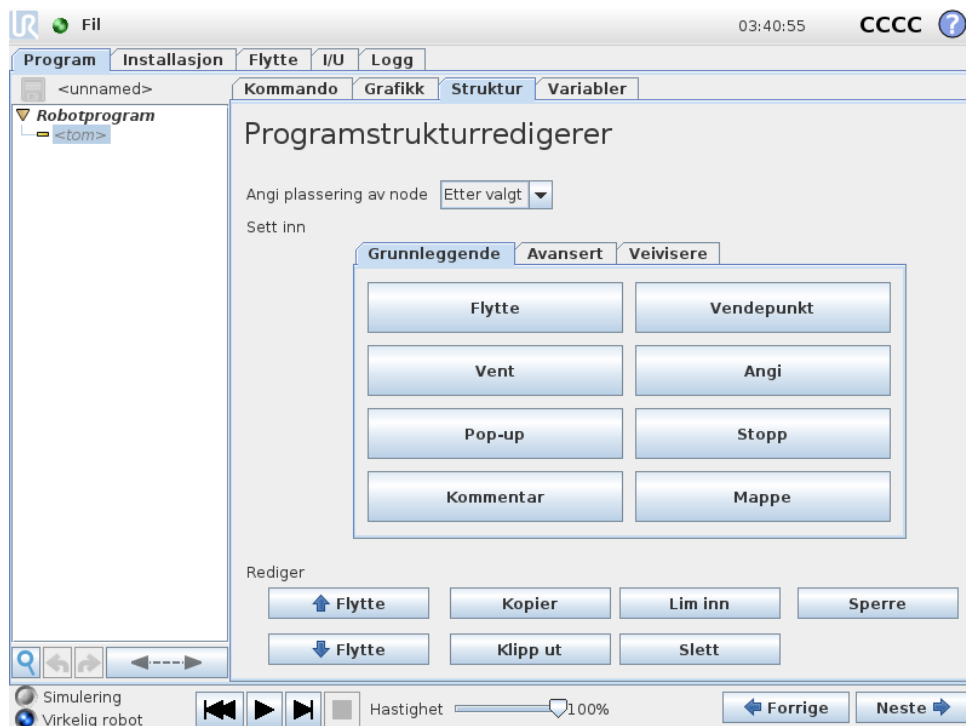
Utløserplan vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for **normal** modus (se 10.6) er aktiv. Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

Når målrobot-TCP ikke lenger er i nærheten av grensen, forsvinner 3D-representasjonen. Hvis TCP er i strid med eller svært nær å bryte en endegrense, blir visualiseringen av grensen rød.

3D-visningen kan zoomes og roteres for å få en bedre oversikt over robotarmen. Knappene øverst til høyre i skjermen kan deaktivere de ulike grafiske komponentene i 3D-visning. Den nederste knappen slår på / av visualisering av proksimale endegrenser.

Bevegelsessegmentene som vises avhenger av den valgte programnoden. Hvis en **Flytte**-node er valgt, er den viste banen bevegelsen som er definert av den flyttingen. Hvis en **Vendepunkt**-node er valgt, viser displayet de følgende ~ 10 trinnene for bevegelsen.

## 14.30 Struktur-kategori



Kategorien programstruktur gir mulighet til å sette inn, flytte, kopiere og fjerne de ulike kommandoene.

Følg disse trinnene for å sette inn nye kommandoer:

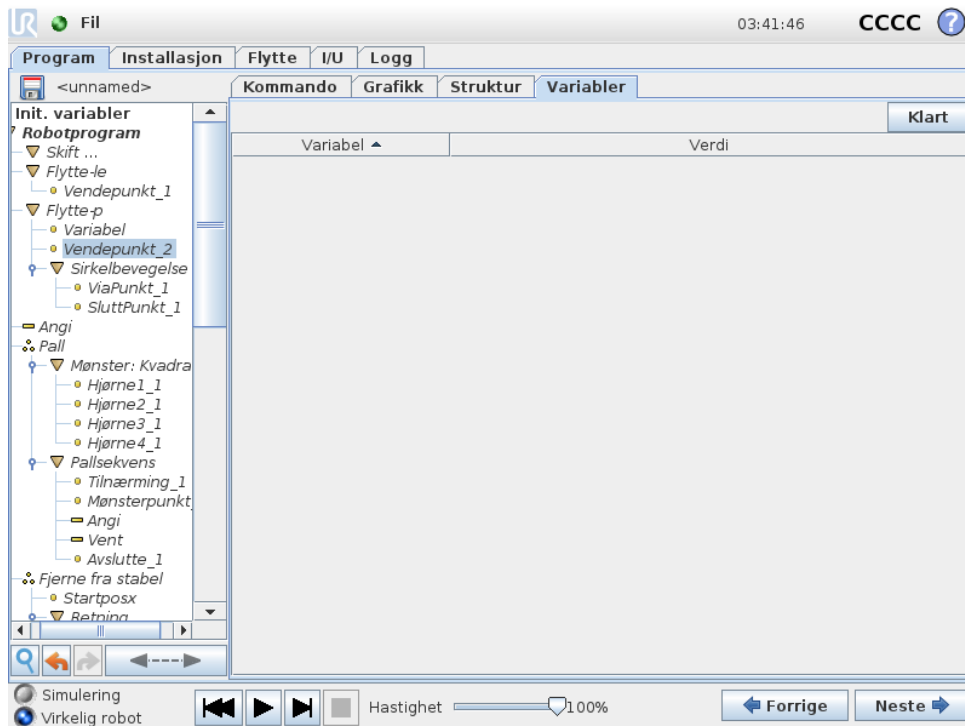
- 1) Velg en eksisterende programkommando.
- 2) Velg hvorvidt den nye kommandoen skal settes inn over eller under den valgte kommandoen.
- 3) Trykk på knappen for den kommandotypen du ønsker å sette inn. Gå til kategorien **Kommando** for å justere detaljene for den nye kommandoen.

### 14.31 Variabler-kategorien

Kommandoer kan flyttes/klones/slettes ved hjelp av knappene i redigeringsrammen. Hvis en kommando har delkommandoer (en trekant ved siden av kommandoen) er alle delkommandoer også flyttet/klonet/slettet.

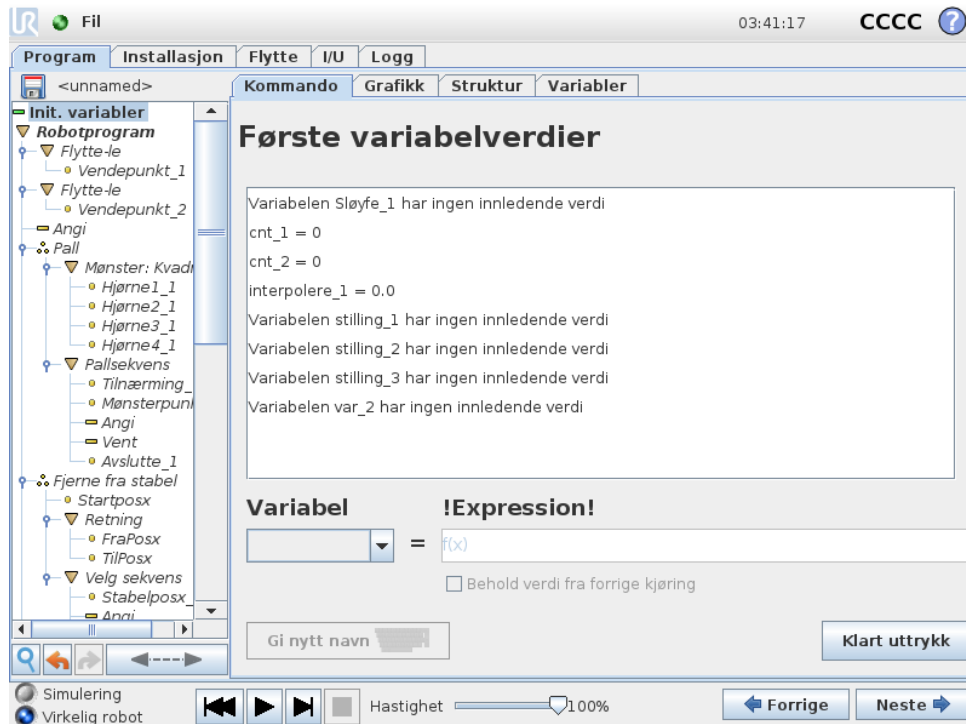
Ikke alle kommandoer passer alle steder i et program. Vendepunkt må være under en flyttekommando (ikke nødvendigvis direkte under). Annet-Hvis- og Annet-kommandoene må være etter en Hvis. Det kan ofte være vanskelig å flytte Annet-Hvis-kommandoer rundt. Variabler må ha tilordnede verdier før de blir brukt.

## 14.31 Variabler-kategorien



Kategorien **variabler** viser direkte verdiene av variablene i kjøreprogrammet, og holder en liste over variabler og verdier mellom kjøringer av programmer. Den vises bare når den har informasjon som skal vises. Variablene er sortert alfabetisk etter navn. Variabelnavnene på dette skjermbildet vises med maks. 50 tegn, og verdiene av variablene vises med maks. 500 tegn.

## 14.32 Kommando: Initialisering av variabler



I dette skjermbildet kan du stille inn variable verdier før programmet (og eventuelle tråder) starter å kjøre.

Velg en variabel fra listen over variabler ved å klikke på den eller ved å bruke valgboksen for variabler. Et uttrykk kan angis for en valgt variabel som skal brukes til å angi variabelverdien ved programstart.

Hvis **Behold verdi fra forrige kjøring** avkrysningsboksen er valgt, vil variabelen bli initialisert til verdien fra kategorien **Variabler** (se 14.31). Dette gjør det mulig for variablene å beholde sine verdier mellom programutføringene. Variabelen vil få sin verdi fra uttrykket hvis programmet kjøres for første gang, eller hvis verdikategorien har blitt tømt.

En variabel kan slettes fra programmet ved å angi navnet som tomt (kun mellomrom).

## 15 Konfigurasjonsskjerm



- **Initialiser robot** Går til skjermbildet initialisering, se 11.5.
- **Språk og enheter** Konfigurer språket og målenhetene for brukergrensesnittet, se 15.1.
- **Oppdater robot** Oppgraderer robotprogramvaren til en nyere versjon, se 15.2.
- **Sett passord** Gir mulighet til å låse programmeringsdelen av roboten for personer uten passord, se 15.3.
- **Kalibrer skjerm** Kalibrerer "berøringsdelen" av berøringsskjermen, se 15.4.
- **Konfigurer nettverk** Åpner grensesnittet for konfigurering av Ethernet-nettverket for robotens kontrollboks, se 15.5.
- **Still klokken** Angi klokkeslett og dato for systemet og konfigurer visningsformatene for klokken, se 15.6.
- **URCaps-konfigurering** Oversikt over installerte URCaps i tillegg til valg for installasjon og avinstallering, se 15.7.
- **Tilbake** Går tilbake til velkomstskjermen.

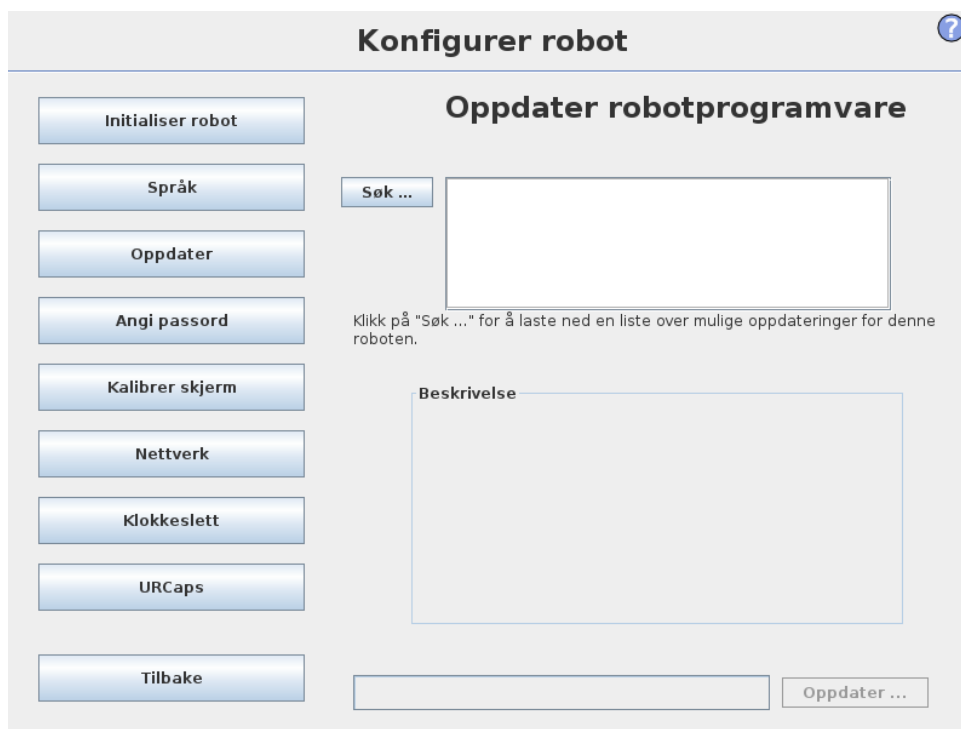
## 15.1 Språk og enheter

Språk, enheter og tastaturspråk som brukes i PolyScope, kan velges i dette skjermbildet.

Det valgte språket vil bli brukt for den synlige teksten på de ulike skjermene til PolyScope så vel som i den innebygde hjelpeteksten. Kryss av “engelsk programmering” for å skrive navnene på kommandoer i robotprogrammene på engelsk. PolyScope må startes på nytt for at endringene skal tre i kraft.

Det valgte tastaturspråket vil bli brukt for alle tastatur som vises i PolyScope.

## 15.2 Oppdater robot



Programvareoppdateringer kan installeres fra USB-flashminne. Sett inn en USB-minnepinne og trykk deretter **Søk** for å vise innholdet. For å utføre en oppdatering, velger du en fil, klikk **Oppdater**, og følg instruksjonene på skjermen.



### ADVARSEL:

Sjekk alltid programmene dine etter en programvareoppgradering. Oppgraderingen kan endre banene i programmet ditt. De oppdaterte programvarespesifikasjonene finner du ved å trykke på "?" knappen plassert øverst i høyre hjørne av GUI. Maskinvarespesifikasjonene er de samme, og kan finnes i den originale håndboken.

## 15.3 Angi passord

To passord støttes. Det første er et *valgfritt* systempassord som forhindrer uautorisert endring av konfigurasjonen til roboten. Når systempassord er satt, kan programmer lastes og kjøres uten passord, men det kreves et passord for å opprette eller endre programmer.

Det andre er et *påkrevd* sikkerhetspassord som må angis korrekt for å kunne endre sikkerhetskonfigurasjon.



**MERK:**

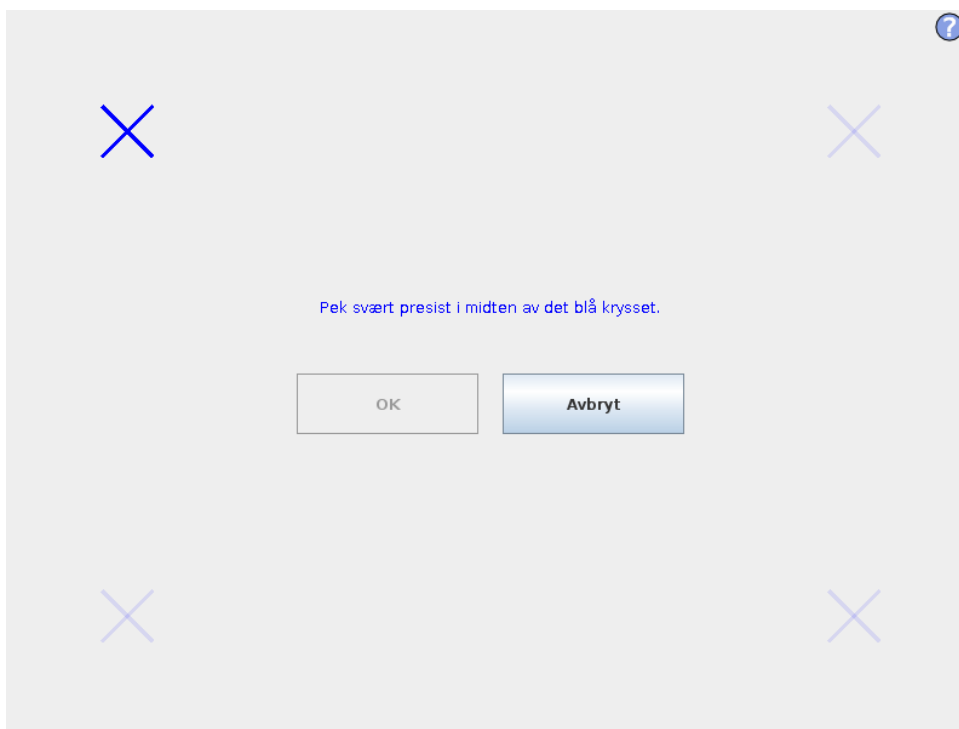
For å kunne endre sikkerhetskonfigurasjon må et sikkerhetspassord angis.



**ADVARSEL:**

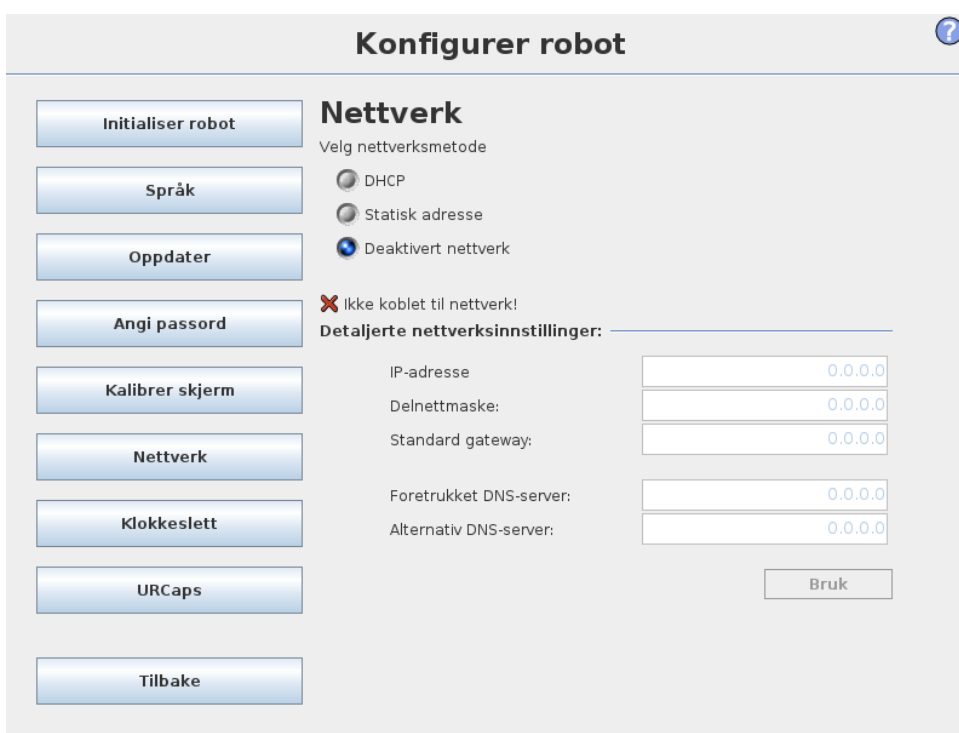
Legg inn et systempassord for å hindre at ikke-autoriserte personer kan endre robotinstallasjonen.

## 15.4 Kalibrer skjerm



Kalibrere berøringsskjermen. Følg instruksjonene på skjermen for å kalibrere berøringsskjermen. Det anbefales at du bruker et spisst objekt som ikke er av metall, slik som en penn. Tålmodighet og forsiktighet kan bidra til å oppnå et bedre resultat.

## 15.5 Konfigurer nettverk

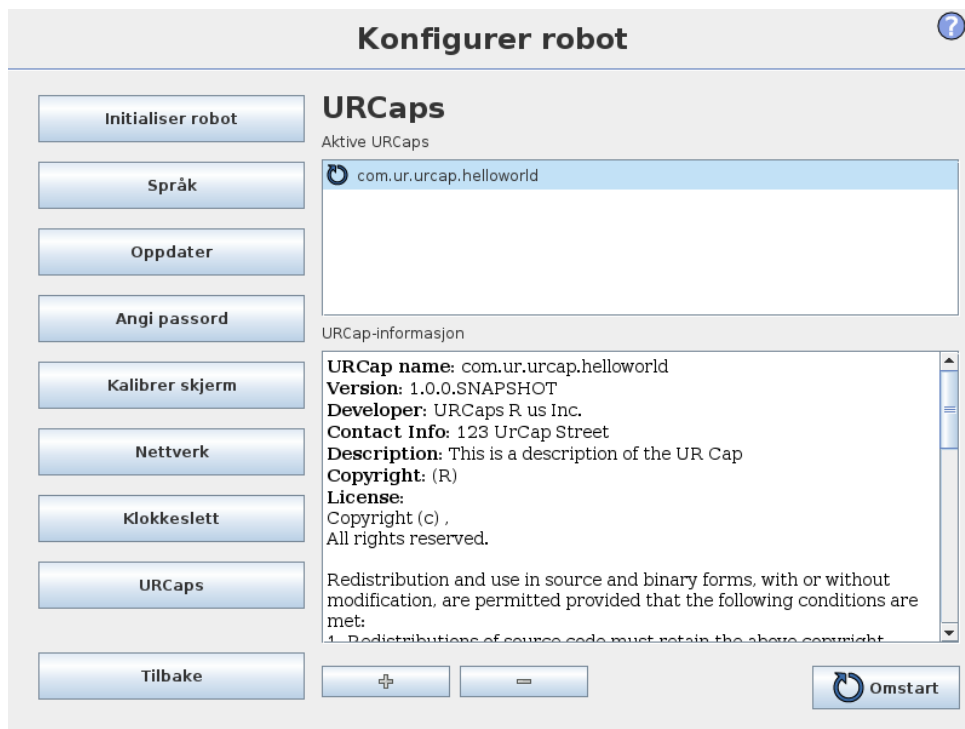


Panel for konfigurasjon av Ethernet-nettverket. En Ethernet-tilkobling er ikke nødvendig for de grunnleggende robotfunksjonene, og er deaktivert som standard.

## 15.6 Angi klokkeslett

Angi klokkeslett og dato for systemet og konfigurere visningsformatene for klokken. Klokken vises på toppen av skjermbildene *Kjør program* og *Programmer robot*. Ved å peke på den vises datoen kort. GUI må startes på nytt for at endringene skal tre i kraft.

## 15.7 URCaps-konfigurasjon






I listen øverst finner du en oversikt over alle installerte *URCaps*. Klikk på en URCap for en fremvisning av dens meta-informasjon (inkludert navnet på URCapen, versjonen, lisens, osv.) i området URCap-informasjon under listen.

Klikk på +-knappen nederst på skjermen for å installere en ny URCap. En filvelger vises hvor en .urcap-fil kan velges. Klikk på Åpne og PolyScope vil gå tilbake til konfigurasjon-skjermen. Den valgte URCapen vil bli installert og en korresponderende innførsel vil vises på listen like etterpå. Nylige installerte eller avinstallerte URCaps krever PolyScope for å kunne starte på nytt og Start på nytt-knappen vil aktiveres.

For å avinstallere en URCap, trenger du bare å velge URCapen fra listen og klikke på --knappen. URCapen vil forsvinne fra listen, men omstart er fortsatt nødvendig.

Ikonet som vises ved siden av en innførsel på listen indikerer tilstanden til URCapen. De ulike tilstandene er beskrevet nedenfor:

-  *URCap ok*: URCapen er installert og kjører normalt.
-  *URCap-feil*: URCapen er installert, men kan ikke starte. Kontakt URCap-utvikler.
-  *URCap trenger omstart*: URCapen har akkurat blitt installert og krever en omstart.