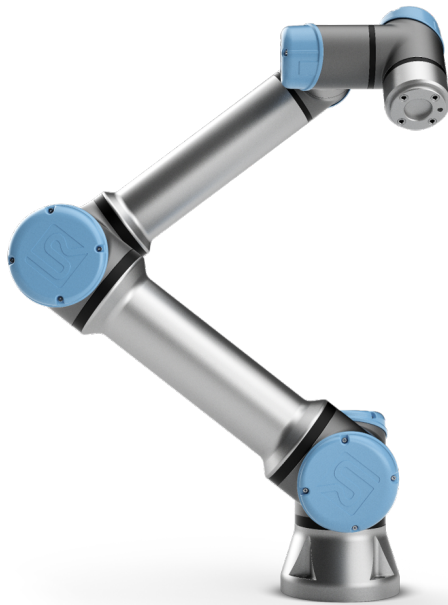




# UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series  
Felhasználói kézikönyv



UR5e

Az eredeti utasítások fordítása (hu)





# UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series  
Felhasználói kézikönyv

UR5e

Verzió 5.1.0

Az eredeti utasítások fordítása (hu)



Az ebben található információk a Universal Robots A/S tulajdona, és sem egészben, sem részben nem reprodukálható a Universal Robots A/S előzetes, írásos jóváhagyása nélkül. Az ebben található információk értesítés nélkül változhatnak, és nem értelmezhető a Universal Robots A/S elkötelezettségeként. Ezt a kézikönyvet időszakonként átnézik és átdolgozzák.

A Universal Robots A/S nem vállal felelősséget semmiféle hibáért vagy kihagyásért jelen dokumentumban.

Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S

A Universal Robots logó a Universal Robots A/S regisztrált védjegye.

# Kazalo

<b>Előszó</b>	<b>ix</b>
Mit tartalmaznak a dobozok? . . . . .	ix
Fontos biztonsági utasítások . . . . .	x
Jelen kézikönyv olvasása . . . . .	x
Hol található további információkat? . . . . .	x
URCaps . . . . .	xi
<b>I Hardvertelepítési kézikönyv</b>	<b>I-1</b>
<b>1 Biztonság</b>	<b>I-3</b>
1.1 Bevezetés . . . . .	I-3
1.2 Érvényesség és felelősség . . . . .	I-3
1.3 A felelősség korlátozása . . . . .	I-4
1.4 Figyelmeztető szimbólumok jelen kézikönyvben . . . . .	I-4
1.5 Általános figyelmeztetések és óvintézkedések . . . . .	I-5
1.6 Javasolt felhasználás . . . . .	I-7
1.7 Kockázatértékelés . . . . .	I-8
1.8 Használat előtti értékelés . . . . .	I-10
1.9 Vészleállítás . . . . .	I-10
1.10 Mozgás motor nélkül . . . . .	I-10
<b>2 Biztonsággal kapcsolatos funkciók és interfészek</b>	<b>I-11</b>
2.1 Bevezetés . . . . .	I-11
2.2 Leállítási kategóriák . . . . .	I-12
2.3 Biztonsági funkciók . . . . .	I-12
2.4 Biztonsági funkció . . . . .	I-14
2.5 Módok . . . . .	I-16
<b>3 Szállítás</b>	<b>I-19</b>
<b>4 Mechanikai felhasználói felület</b>	<b>I-21</b>
4.1 Bevezetés . . . . .	I-21
4.2 A robot munkahelye . . . . .	I-21
4.3 Talapzat . . . . .	I-21
4.4 Maximális hasznos teher . . . . .	I-25
<b>5 Elektromos felhasználói felület</b>	<b>I-27</b>
5.1 Bevezetés . . . . .	I-27
5.1.1 Vezérlődoboz-konzol . . . . .	I-27
5.2 Ethernet . . . . .	I-27
5.3 Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések . . . . .	I-28
5.4 Vezérlő I/O . . . . .	I-30

5.4.1	Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz . . . . .	I-30
5.4.2	Biztonsági I/O . . . . .	I-32
5.4.3	Általános célú digitális I/O . . . . .	I-36
5.4.4	Digitális bemenet gombtól . . . . .	I-36
5.4.5	Kommunikáció más gépekkel vagy PLC-kkel . . . . .	I-36
5.4.6	Általános célú analóg I/O . . . . .	I-37
5.4.7	Távoli KI/BE vezérlés . . . . .	I-38
5.5	Hálózati csatlakozó . . . . .	I-39
5.6	Robotcsatlakozás . . . . .	I-41
5.7	Eszköz I/O . . . . .	I-42
5.7.1	Az eszköz digitális kimenetei . . . . .	I-43
5.7.2	Az eszköz digitális bemenetei . . . . .	I-44
5.7.3	Az eszköz analóg bemenetei . . . . .	I-44
5.7.4	Eszközkommunikáció I/O . . . . .	I-45
<b>6</b>	<b>Karbantartás és javítás</b>	<b>I-47</b>
6.1	Biztonsági utasítások . . . . .	I-47
<b>7</b>	<b>Ártalmatlanítás és környezet</b>	<b>I-49</b>
<b>8</b>	<b>Tanúsítványok</b>	<b>I-51</b>
8.1	Harmadik fél tanúsítványa . . . . .	I-51
8.2	Beszállítói harmadik fél tanúsítványa . . . . .	I-51
8.3	Gyártói teszt tanúsítványa . . . . .	I-52
8.4	Nyilatkozatok az EU irányelvek szerint . . . . .	I-52
<b>9</b>	<b>Garancia</b>	<b>I-53</b>
9.1	Termékjótállás . . . . .	I-53
9.2	Felelősségkizárás . . . . .	I-53
<b>A</b>	<b>Leállítási idő és leállítási távolság</b>	<b>I-55</b>
<b>B</b>	<b>Nyilatkozatok és tanúsítványok</b>	<b>I-59</b>
B.1	CE/EU Declaration of Incorporation (original) . . . . .	I-59
B.2	CE/EU Egyesítési nyilatkozat (az eredeti fordítása) . . . . .	I-61
B.3	A biztonsági rendszer tanúsítványa . . . . .	I-63
B.4	China RoHS . . . . .	I-65
B.5	Környezetvédelmi teszt tanúsítványa . . . . .	I-66
B.6	EMC teszt tanúsítványa . . . . .	I-67
<b>C</b>	<b>Alkalmazott szabványok</b>	<b>I-69</b>
<b>D</b>	<b>Műszaki adatok</b>	<b>I-77</b>
<b>II</b>	<b>PolyScope kézikönyv</b>	<b>II-1</b>
<b>10</b>	<b>Bevezetés</b>	<b>II-3</b>
10.1	PolyScope alapok . . . . .	II-3
10.1.1	Fejléc ikonok/lapok . . . . .	II-3

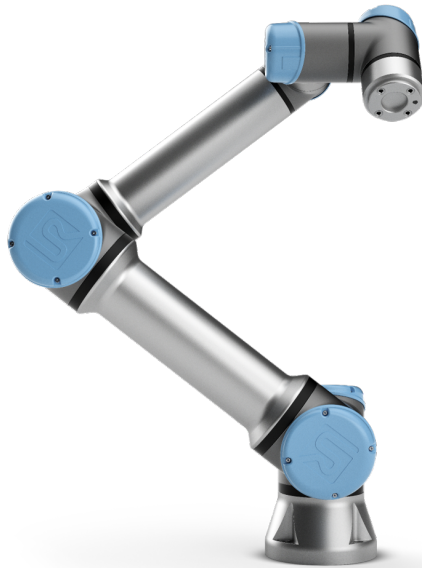
10.1.2	Lábléc gombjai . . . . .	II-4
10.2	Első lépések képernyő . . . . .	II-5
<b>11</b>	<b>Gyorsindítás</b>	<b>II-7</b>
11.1	Robotkar alapok . . . . .	II-7
11.1.1	A robotkar és a vezérlődoboz telepítése . . . . .	II-7
11.1.2	A vezérlődoboz be-/kikapcsolása . . . . .	II-8
11.1.3	A robotkar be-/kikapcsolása . . . . .	II-8
11.1.4	A robotkar inicializálása . . . . .	II-9
11.2	Gyors rendszerindítás . . . . .	II-9
<b>12</b>	<b>Működési mód kiválasztása</b>	<b>II-11</b>
12.1	Működési módok . . . . .	II-11
12.2	3 helyzetű engedélyező eszköz . . . . .	II-13
12.2.1	Kézi nagy sebesség . . . . .	II-13
<b>13</b>	<b>Biztonsági konfiguráció</b>	<b>II-15</b>
13.1	Biztonsági beállítások alapjai . . . . .	II-15
13.1.1	Biztonsági konfiguráció elérése . . . . .	II-15
13.1.2	Biztonsági jelszó beállítása . . . . .	II-16
13.1.3	A biztonsági konfiguráció módosítása . . . . .	II-16
13.1.4	Új biztonsági konfiguráció alkalmazása . . . . .	II-17
13.1.5	Biztonsági ellenőrzőösszeg . . . . .	II-17
13.2	Biztonsági menü-beállítások . . . . .	II-17
13.2.1	Robothatárértékek . . . . .	II-17
13.2.2	Biztonsági módok . . . . .	II-19
13.2.3	Tűrések . . . . .	II-20
13.2.4	Illesztési határértékek . . . . .	II-20
13.2.5	Síkok . . . . .	II-21
13.2.6	Az eszköz helyzete . . . . .	II-23
13.2.7	Az Eszköz iránya . . . . .	II-25
13.2.8	I/O . . . . .	II-27
13.2.9	Hardver . . . . .	II-29
<b>14</b>	<b>Futtatás lap</b>	<b>II-31</b>
14.1	Program . . . . .	II-31
14.2	Változók . . . . .	II-31
14.3	Robot kora . . . . .	II-32
14.4	Robot mozgatása pozícióba . . . . .	II-32
<b>15</b>	<b>Program lap</b>	<b>II-35</b>
15.1	Programfa . . . . .	II-35
15.1.1	Program végrehajtásának jelzése . . . . .	II-36
15.1.2	Keresés gomb . . . . .	II-36
15.1.3	Programfa eszközsáv . . . . .	II-36
15.1.4	Üres csomópont . . . . .	II-37
15.2	Parancs lap . . . . .	II-38
15.3	Grafikus lap . . . . .	II-39

15.4	Változók lap . . . . .	II-40
15.5	Alap program csomópontok . . . . .	II-40
15.5.1	Mozgás . . . . .	II-40
15.5.2	Várakozás . . . . .	II-49
15.5.3	Beállítás . . . . .	II-50
15.5.4	Előugrás . . . . .	II-51
15.5.5	Leállít . . . . .	II-51
15.5.6	Hozzászólás . . . . .	II-52
15.5.7	Mappa . . . . .	II-52
15.6	Haladó program csomópontok . . . . .	II-53
15.6.1	Hurok . . . . .	II-53
15.6.2	Alprogram . . . . .	II-53
15.6.3	Kijelölés . . . . .	II-54
15.6.4	Ha . . . . .	II-55
15.6.5	Parancssor . . . . .	II-56
15.6.6	Esemény . . . . .	II-56
15.6.7	Végrehajtási szál . . . . .	II-57
15.6.8	Váltás . . . . .	II-57
15.6.9	Időzítő . . . . .	II-58
15.7	Sablonok . . . . .	II-58
15.7.1	Raklap . . . . .	II-58
15.7.2	Keresés . . . . .	II-60
15.7.3	Erő . . . . .	II-63
15.7.4	Szállítószalag követése . . . . .	II-65
15.8	Az első program . . . . .	II-66
<b>16</b>	<b>Telepítés lap</b>	<b>II-69</b>
16.1	Általános . . . . .	II-69
16.1.1	TCP konfigurálás . . . . .	II-69
16.1.2	Talapzat . . . . .	II-72
16.1.3	I/O beállítása . . . . .	II-73
16.1.4	I/O jel típusa . . . . .	II-74
16.1.5	Felhasználó által meghatározott nevek kijelölése . . . . .	II-74
16.1.6	I/O műveletek és I/O lap vezérlése . . . . .	II-74
16.1.7	Szállítószalag követése . . . . .	II-75
16.1.8	Változók . . . . .	II-76
16.1.9	Indítás . . . . .	II-77
16.1.10	Eszköz . . . . .	II-78
16.1.11	Lágy átmenet a biztonsági módok között . . . . .	II-79
16.2	Biztonság . . . . .	II-79
16.3	Funkciók . . . . .	II-80
16.3.1	Funkció használata . . . . .	II-81
16.3.2	Pont hozzáadása . . . . .	II-81
16.3.3	Egyenes hozzáadása . . . . .	II-82
16.3.4	Sík funkció . . . . .	II-83
16.3.5	Példa: Funkció kézi frissítése program beállításához . . . . .	II-84
16.3.6	Példa: Funkció tartásának dinamikus frissítése . . . . .	II-85

16.4	Sín . . . . .	II-85
16.4.1	MODBUS kliens I/O beállítása . . . . .	II-86
16.4.2	Ethernet/IP . . . . .	II-88
<b>17</b>	<b>Mozgás lap</b>	<b>II-89</b>
17.1	Mozgatás eszköz . . . . .	II-89
17.2	Robot . . . . .	II-89
17.3	Az eszköz helyzete . . . . .	II-90
17.3.1	Tartásszerkesztő képernyője . . . . .	II-90
17.4	Illesztése helyzete . . . . .	II-92
17.5	Kezdőlap . . . . .	II-92
17.6	Freedrive . . . . .	II-92
<b>18</b>	<b>I/O lap</b>	<b>II-95</b>
18.1	Robot . . . . .	II-95
18.2	MODBUS . . . . .	II-95
18.2.1	Bemenetek . . . . .	II-96
18.2.2	Kimenetek . . . . .	II-96
<b>19</b>	<b>Napló lap</b>	<b>II-97</b>
19.1	Értékek . . . . .	II-97
19.2	Illesztés betöltése . . . . .	II-97
19.3	Dátumnapló . . . . .	II-97
19.4	Hibajelentések mentése . . . . .	II-97
<b>20</b>	<b>Program- és telepítéskezelő</b>	<b>II-99</b>
20.1	Megnyitás... . . . .	II-99
20.2	Új... . . . .	II-100
20.3	Mentés... . . . .	II-101
20.4	Fájlkezelő . . . . .	II-102
<b>21</b>	<b>Hamburger menü</b>	<b>II-103</b>
21.1	Súgó . . . . .	II-103
21.2	Névjegy . . . . .	II-103
21.3	Beállítások . . . . .	II-103
21.3.1	Preferenciák . . . . .	II-103
21.3.2	Jelszó . . . . .	II-104
21.3.3	Rendszer . . . . .	II-104
	<b>Szójegyzék</b>	<b>II-107</b>
	<b>Tárgymutató</b>	<b>II-109</b>



# Előszó



Gratulálunk, hogy megvásárolta az új Universal Robots e-Series típusú robotját, UR5e.

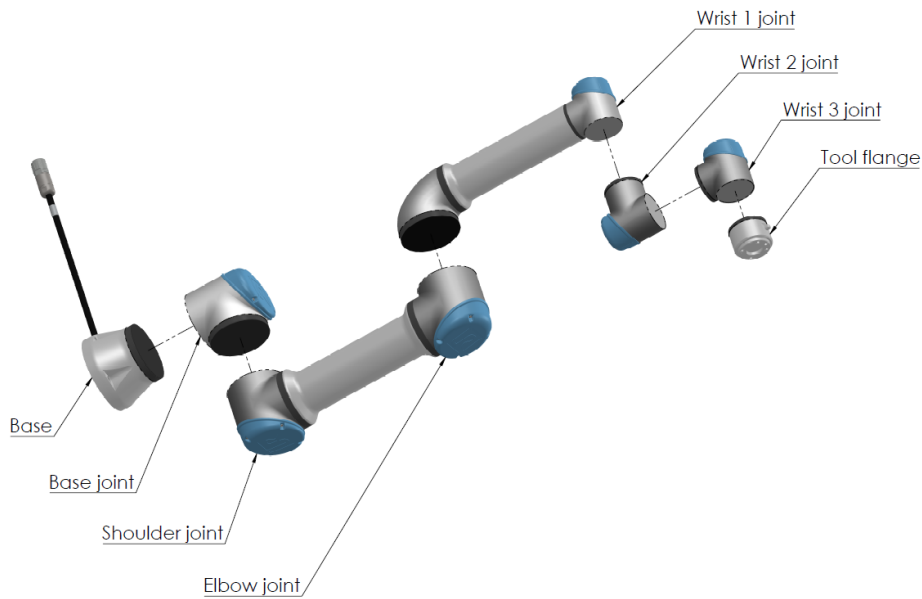
A robot programozható eszköz mozgatására, és képes kommunikálni más gépekkel elektromos jelek segítségével. Extrudált alumínium csövekből és illesztésekből álló kar. A szabadalmaztatott programozó felületünkkel, a PolyScope-pal könnyű a robot programozása, hogy az eszközt egy kívánt pálya mentén mozgassa.

Hat illesztéssel és széles rugalmassági térrel a Universal Robots e-Series együttműködő robotkarjai az emberi kar mozgási tartományát utánozzák. A szabadalmaztatott programozó felületünk -a PolyScope- segítségével könnyen programozható a robot az eszközök mozgatására és más gépekkel való kommunikációra elektromos jelek segítségével. Az 1.ábra bemutatja a robotkar fő összetevőit, és a kézikönyvben használható referenciaként.

## Mit tartalmaznak a dobozok?

Amikor robotot rendel, két dobozt kap. Az egyik tartalmazza a robotkart, a másik pedig a következőket:

- Vezérlődoboz a tanító függelékkal
- Szerelőkonzol a Vezérlődobozhoz
- Szerelőkonzol a Tanító függelékhez
- Kulcs a Vezérlődoboz kinyitásához
- Az Ön régiójához kompatibilis hálózati kábel
- Ez a kézikönyv



Slika 1: Az illesztések, az alap és a robotkar eszközpereme.

## Fontos biztonsági utasítások

A robot **részben befejezett gép** (lásd: 8.4) és a robot minden üzembe helyezéséhez szükség van kockázatértékelésre. Minden biztonsági utasítást be kell tartani a 1. fejezetben.

## Jelen kézikönyv olvasása

Ez a kézikönyv utasításokat tartalmaz a robot telepítésére és programozására vonatkozóan. A kézikönyv két részre van osztva:

*Hardvertelepítési kézikönyv:* A robot mechanikus és elektromos telepítése

*PolyScope kézikönyv:* A robot programozása

Ez a kézikönyv a robotintegrátornak szól, akinek alapvető mechanikai és elektromos képzésben részesült, és ismeri az elemi programozási elveket.

## Hol található további információkat?

A támogató honlap (<http://www.universal-robots.com/support>) az alábbiakat tartalmazza:

- Jelen kézikönyv más nyelvű változatai
- **PolyScope kézikönyv**
- A **Szervizkönyv**, mely hibaelhárítással, karbantartással és javítással kapcsolatos utasításokat tartalmaz.
- A **Parancssorok könyve** haladó felhasználóknak

## URCaps

A URCaps oldal (<http://www.universal-robots.com/plus/>) egy online bemutatóterem, amely csúcstechnológiájú termékeket mutat be a UR robotalkalmazása testre szabásához. Mindent megtalálhat, melyre szüksége van, egy helyen - a végeffektoroktól és tartozékoktól a vizualizáló kameráig és szoftverekig. Az összes terméket tesztelték és jóváhagyták a UR robotokba történő beépítésre, biztosítva az egyszerű telepítést, megbízható működést, egyenletes felhasználói tapasztalást és könnyű programozást. Használhatja a helyet a URCaps Developer Programhoz csatlakozásra, hogy elérje az új szoftverplatformunkat, amely lehetővé teszi, hogy felhasználóbarátabb termékeket tervezzünk a UR robotokhoz.



**Del I**

# **Hardvertelepítési kézikönyv**



# 1 Biztonság

## 1.1 Bevezetés

Ez a fejezet fontos biztonsági információkat tartalmaz, amelyeket a Universal Robots e-Series robotok integrátorának el kell olvasnia és meg kell értenie, **mielőtt** a robotot először áram alá helyezi.

Ebben a fejezetben az első alrészek általánosak. A későbbi alrészek specifikus műszaki adatokat tartalmaznak a robot beállításra és a programozására vonatkozóan. A(z) 2. fejezet leírja és meghatározza a biztonsággal kapcsolatos funkciókat, különösen az együttműködő alkalmazásokra vonatkozóan.

A(z) 2. fejezetben, illetve a(z) 1.7. részben megadott utasítások és útmutató különösen fontos.

Alapvető betartani és követni az összes összeszerelési utasítást és útmutatást, mely e kézikönyv más fejezeteiben és részeiben vannak megadva.

Különösen figyelni kell a figyelmeztetés szimbólummal megjelölt szövegekre.



### MEGJEGYZÉS:

A Universal Robots minden és bármilyen felelősséget hárít, ha a robot (kar vezérlődobozza és/vagy tanító függeléke) megsérül, vagy azt bármilyen módon megváltoztatják vagy módosítják. A Universal Robots nem tartható felelősnek semmiféle kárért, amely a robotot vagy más berendezést érint, ha az programozási hiba vagy a robot rossz működésének köszönhető.

## 1.2 Érvényesség és felelősség

A jelen kézikönyvben található információk nem fedik le a teljes robotalkalmazás tervezését, telepítését és működését, sem az összes perifériális berendezést, amely hatással lehet a teljes rendszer biztonságára. A teljes rendszert a robot telepítési országában érvényes szabványok és szabályok biztonsági előírásai szerint kell tervezni és telepíteni.

A UR robotok integrátorai felelnek annak biztosításáért, hogy az ország ide vonatkozó biztonsági jogszabályait és rendeleteit betartsák, és hogy kiküszöböljék a jelentős veszélyeket a teljes robotalkalmazásban. Ide tartozik, többek között:

- Kockázatértékelés készítése a teljes robotrendszerre
- Más gépek és további biztonsági eszközök illesztése, ha a kockázatértékelés ezt határozza meg
- Megfelelő biztonsági beállítások beállítása a szoftverben
- Biztosítani, hogy a felhasználó nem fog semmilyen biztonsági intézkedést módosítani
- Validálni a teljes robotrendszer megfelelő elrendezését és telepítését

- Meghatározni a használati utasításokat
- Megjelölni a robot telepítését vonatkozó jelekkel és az integrátor elérhetőségével
- Összegyűjteni a teljes dokumentációt egy technikai fájlban; beleértve a kockázatértékelést és jelen kézikönyvet

### 1.3 A felelősség korlátozása

A jelen kézikönyvben megadott összes információt nem szabad a UR garanciájaként értelmezni arra vonatkozóan, hogy az ipari bántásmód nem okoz sérülést vagy kárt, még akkor sem, ha az ipari bántásmód megfelel az összes biztonsági utasításnak.

### 1.4 Figyelmeztető szimbólumok jelen kézikönyvben

Az alábbi szimbólumok meghatározzák a veszélyszinteket meghatározó aláírásokat jelen kézikönyvben. Ugyanazok a figyelmeztető jelek használatosak a terméken.



VESZÉLY:

Ez jelez egy elkerülhetetlenül veszélyes elektromos helyzetet, amely, ha nem kerülik el, halált vagy súlyos sérülést eredményezhet.



VESZÉLY:

Ez jelez egy elkerülhetetlenül veszélyes helyzetet, amely, ha nem kerülik el, halált vagy súlyos sérülést eredményezhet.



FIGYELMEZTETÉS:

Ez jelez egy potenciálisan veszélyes elektromos helyzetet, amely, ha nem kerülik el, sérülést vagy a berendezés komoly károsodását eredményezheti.



FIGYELMEZTETÉS:

Ez jelez egy potenciálisan veszélyes helyzetet, amely, ha nem kerülik el, sérülést vagy a berendezés komoly károsodását eredményezheti.



FIGYELMEZTETÉS:

Ez jelzi egy potenciálisan veszélyes, forró felületet, amely, megérintve, sérülést eredményezhet.



VIGYÁZAT!:

Ez olyan helyzetet jelez, amely, ha nem kerülik el, a berendezés károsodását eredményezheti.

## 1.5 Általános figyelmeztetések és óvintézkedések

Ez a fejezet néhány általános figyelmeztetést és óvintézkedést tartalmaz, amelyek jelen kézikönyv különböző részeiben megismételődhetnek vagy magyarázatra kerülhetnek. Más figyelmeztetések és óvintézkedések is jelen vannak ebben a kézikönyvben.



**VESZÉLY:**

Győződjön meg arról, hogy a robotot és az összes elektromos berendezést a(z) 4. és a(z) 5. fejezetben található specifikációk és figyelmeztetései szerint telepítse.



## FIGYELMEZTETÉS:

1. Győződjön meg arról, hogy a robotkar és az eszköz/végeffektor megfelelően és biztosan a helyére van csavarozva.
2. Győződjön meg arról, hogy a robotkarnak bőséges helye van a szabad mozgáshoz.
3. Győződjön meg arról, hogy a biztonsági intézkedéseket és/vagy a robot biztonsági konfigurációs paraméterek beállították a programozók, a kezelők és a mellettük állók védelme érdekében, a kockázatértékelésben meghatározottak szerint.
4. Ne viseljen laza ruházatot vagy ékszert, amikor a robottal dolgozik. Győződjön meg arról, hogy a hosszú haját felkötötte, amikor a robottal dolgozik.
5. Soha ne használja a robotot, ha károsodott például, ha az illesztés kupakja laza, törött vagy nincs meg.
6. Ha szoftver hibát jelez, azonnal nyomja meg a vészleállítót, írja le a körülményeket, melyek a hibához vezettek, keresse meg a megfelelő hibakódokat a napló képernyőn, és forduljon a forgalmazóhoz.
7. Ne csatlakoztasson semmilyen biztonsági berendezést standard I/O-hoz. Csak biztonsággal kapcsolatos I/O-t használjon.
8. Győződjön meg arról, hogy megfelelő telepítési beállításokat használjon (pl.: robotszerelési szög, tömeg a TCP-ben, TCP eltolás, biztonsági konfiguráció). Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal együtt.
9. A freedrive funkció csak ott használható ebben a telepítésben, ahol a kockázatértékelés ezt lehetővé teszi.
10. Az eszközöknek/végeffektoroknak és akadályoknak nem lehetnek éles széleik vagy hegyes pontjaik.
11. Győződjön meg arról, hogy figyelmezteti az embereket, hogy fejüket és arcukat tartsák a működő vagy működését hamarosan elkezdő robot elérési területén kívül.
12. Ismerje a robot mozgását, amikor a tanító függelékét használja.
13. Ha a kockázatértékelés meghatározza, akkor ne lépjen be a robot biztonsági tartományába vagy ne érintse meg a robotot, amikor a rendszer működik.

13. Különböző gépek kombinálása növelheti a veszélyt vagy új veszélyt hozhat létre. Mindig a teljes telepítésen végezzen átfogó kockázatértékelést. Az értékelt kockázattól, az alkalmazható, különböző szintű funkcionális biztonságtól függően; illetve amikor különböző biztonsági és vészleállítási teljesítményszintekre van szükség, mindig válassza a legmagasabb teljesítményszintet. Mindig olvassa el és értelmezze az összes, a telepítésben használt berendezés kézikönyvét.
14. Soha ne végezzen módosításokat a roboton. Módosítással az integrátor számára előre nem látható veszélyt hozhat létre. Az összes hivatalos újraserelést az összes vonatkozó szervizkézikönyv legújabb verziója szerint kell végezni.
15. Ha a robotot extra modullal (pl. euromap67 felhasználói felület) vásárolta, akkor nézze meg a modult a vonatkozó kézikönyvben.
16. Győződjön meg arról, hogy a robot használóját tájékoztatták a vészleállító gomb(ok) helyéről, és utasították a vészleállítás aktiválására vészhelyzet vagy rendellenes helyzetek esetére.

**FIGYELMEZTETÉS:**

1. A robot és a vezérlődoboz működés közben hőt generál. Ne bántsa vagy érintse meg a robotot működés közben vagy közvetlenül működés után, mivel a hosszú ideig tartó érintkezés kényelmetlenséget okozhat. Ellenőrizheti a hőmérsékletet a napló képernyőn, mielőtt dolgozik a robottal vagy hozzáér, vagy lehűtheti a robotot, ha kikapcsolja, és vár egy órát.
2. Soha ne tegye az ujját a vezérlődoboz belső fedele mögé.

**VIGYÁZAT!:**

1. Amikor a robot kombinált vagy olyan gépekkel dolgozik, melyek képesek megsérteni a robotot, nagyon javasolt az összes funkció és a robot külön tesztelése.
2. Ne tegye ki a robotot állandó mágneses térnek. A nagyon erős mágneses mező károsíthatja a robotot.

## 1.6 Javasolt felhasználás

A UR robotok ipari robotok, melyek eszközök/végeffektorok és rögzített tartozékok kezelésére javasoltak, vagy komponensek vagy termékek feldolgozására vagy szállítására. A környezeti

körülményekkel kapcsolatos részletekért, amelyek mellett a robotnak működnie kell, lásd: B és D. melléklet.

A UR robotokat speciális biztonsággal kapcsolatos funkciókkal szerelik fel, melyeket kifejezetten az együttműködő működésre terveztek, ahol a robotrendszer kerítések nélkül és/vagy emberrel együtt működik.

Az együttműködő működés csak nem veszélyes alkalmazásokhoz javasolt, ahol a teljes alkalmazás, beleértve az eszközt/végeffektort, munkadarabot, akadályokat és más gépeket, jelentős veszély nélküli az adott alkalmazás kockázatértékelése szerint.

A javasolt felhasználástól eltérő bármilyen használat vagy alkalmazás megengedhetetlen helytelen használatnak tekintendő. Ide tartozik, többek között:

- Potenciálisan robbanékony környezet használata
- Orvosi vagy élet szempontjából kritikus alkalmazások használata
- Kockázatértékelés elvégzése előtt használat
- A meghatározott specifikációkon kívüli használat
- Mászási segédként való használat
- Az engedélyezett működési paramétereken kívüli működés

## 1.7 Kockázatértékelés

Az egyik legfontosabb dolog, amit egy integrátornak el kell végeznie, a kockázatértékelés. Sok országban ezt jogszabály írja elő. A robot maga részben kész gép, mivel a robot telepítésének biztonsága függ attól, ahogyan a robotot integrálták (pl.: eszköz/végeffektor, akadályok és más gépek).

Javasolt, hogy az integrátor a ISO 12100 és ISO 10218-2 szabványokat használja a kockázatértékelés lefolytatásához. Továbbá, az integrátor választhatja az ISO/TS 15066 műszaki specifikáció használatát további útmutatásként.

Az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésnek gondolnia kell az összes munkafeladatra a robotalkalmazás élettartama alatt, beleértve többek között:

- A robot betanítása a beállítás és a robot telepítésének fejlesztése során
- Hibaelhárítás és karbantartás
- A robottelepítés normál működése

Kockázatértékelést kell folytatni, **mielőtt** a robotkart először bekapcsolja. Az integrátor által végzett kockázatértékelés része a megfelelő biztonsági konfigurációs beállítások azonosítása, illetve, hogy van-e szükség további veszleállító gombokra és/vagy más védő intézkedésekre a specifikus robotalkalmazáshoz.

A megfelelő biztonsági beállítások azonosítása különösen fontos része az együttműködő robotalkalmazás kialakításának. Részletes információk: 2. fejezet és II. rész.

Néhány biztonsággal kapcsolatos funkciót kifejezetten együttműködő robotalkalmazásokhoz terveznek. Ezek a funkciók a biztonsági konfigurációk beállításainál konfigurálhatók, és különösen relevánsak, amikor az integrátor által végzett kockázatértékelésben specifikus kockázatokat neveznek meg:

- **Erő- és teljesítménykorlátozás:** A robot által alkalmazott markolási erők és nyomások csökkentésére szolgál a mozgás irányába ütközések esetén a robot és a kezelő között.
- **Impulzusmomentum korlátozása:** A nagy átmeneti energia és ütközési erők csökkentésére szolgál a robot és a kezelő közötti ütközések esetén, csökkentve a robot sebességét.
- **Illesztés, könyök és eszköz/végeffektor helyzetének korlátozása:** Különösen bizonyos testrészekkel kapcsolatos kockázatok csökkentésére használatos. Pl: kerülni a fej és nyak irányába történő mozgást.
- **Az eszköz/végeffektor tájolásának korlátozása:** Különösen az eszköz/végeffektor és munkadarab bizonyos területeivel kapcsolatos kockázatok csökkentésére használatos. Pl. kerülni a kezelő felé mutató éles széleket.
- **Sebességkorlátozás:** Különösen a robotkar alacsony sebességének biztosítására használatos.

Az integrátornak a biztonsági konfigurációkhoz való engedély nélküli hozzáférést jelszóvédelemmel meg kell akadályozni.

Szükség van a szándékos és/vagy ésszerűen előre látható helytelen használat következtében történő érintkezések kockázatértékelésére együttműködő robotalkalmazásnál, és annak tartalmaznia kell:

- az egyéni potenciális ütközések súlyosságát
- az egyéni potenciális ütközések előfordulásának valószínűségét
- az egyéni potenciális ütközések elkerülésének lehetőségét.

Ha a robot nem együttműködő robotalkalmazásként van telepítve, ahol a veszélyek ésszerűen nem küszöbölhetők ki, vagy a veszélyek nem eléggé csökkenthetők a beépített biztonsággal kapcsolatos funkciókkal (pl. amikor veszélyes eszközt/végeffektort használ), akkor az integrátornak, akik a kockázatértékelést végzi, további védő intézkedések szükségét kell levonnia következtetésként (pl. olyan engedélyező eszköz, amely védi a kezelőt a beállítás és programozás alatt).

A Universal Robots az alább felsorolt potenciális jelentős veszélyeket azonosítja veszélyként, melyeket az integrátornak meg kell fontolnia.

Megjegyzés: Egyéb jelentős veszélyek lehetnek jelen specifikus robottelepítéseknel.

1. Az eszközön/végeffektoron vagy az eszköz/végeffektor csatlakozóján található éles szélek és éles pontok áthatolása a bőrön.
2. A robot pályája közelében található akadályokon található éles szélek és éles pontok áthatolása a bőrön.
3. Véraláfutás a robottal való érintkezés miatt.
4. Ficam vagy csonttörés a nehéz teher és kemény felület közötti ütések miatt.
5. A robotkart vagy eszközt/végeffektort tartó laza csavarok következményei.
6. Az eszközből/végeffektorból kieső darabok, pl. gyenge fogás vagy áramkimaradás miatt.
7. Különböző gépek különböző vészleállító gombjai miatti hibák.
8. A biztonsági konfigurációs paraméterek engedély nélküli változtatásai miatti hibák.

A leállási időkre és leállási távolságokra vonatkozó információk a(z) 2. fejezetben és a(z) A. mellékletben található.

## 1.8 Használat előtti értékelés

Az alábbi tesztek kell elvégezni a robot első használata előtt vagy módosítások végzése után. Ellenőrizze, hogy az összes biztonsági bemenet és kimenet megfelelően és helyesen csatlakoztatva legyen. Vizsgálja meg, hogy az összes csatlakoztatott biztonsági bemenet és kimenet, beleértve a több gép vagy robot esetében közös eszközöket is, működik. Ehhez:

- Vizsgálja meg a vészleállító gombokat és a bemenetet, mely leállítja a robotot és aktiválja a fékeket.
- Vizsgálja meg, hogy a biztonsági bemenet leállítja a robot mozgását. Ha konfigurált a biztonsági visszaállítás, akkor ellenőrizze, hogy kell-e aktiválni a mozgás újraindítása előtt.
- Vizsgálja meg az inicializációs képernyőt, hogy a csökkentett mód a biztonsági módot csökkentett módba kapcsolja-e.
- Vizsgálja meg, hogy a működési mód kapcsolja-e a működési módot, lásd a felhasználói kezelőfelület jobb felső sarkában található ikont.
- Vizsgálja meg, hogy a 3 helyzetű engedélyező eszközt meg kell-e nyomni a mozgás engedélyezéshez kézi módban, és hogy a robot csökkent sebességszabályozás alatt van-e.
- Vizsgálja meg, hogy a rendszer vészleállító kimenetek valóban képesek-e az egész rendszert biztonsági állapotba hozni.
- Vizsgálja meg, hogy a Robotmozgató kimenethez, a Robotot nem leállító kimenethez, a Csökkentett mód kimenethez vagy a Nem csökkentett mód kimenethez csatlakozó rendszer valóban képes-e észlelni a kimeneti változásokat.

## 1.9 Vészleállítás

Aktiválja a vészleállító nyomógombot, hogy a robot minden mozgása azonnal leálljon.

Megjegyzés: Az IEC 60204-1 és ISO 13850 szabványok szerint a vészhelyzeti eszközök nem biztonsági berendezések. Kiegészítő védő intézkedések és nem a sérülés megakadályozására szolgálnak.

A robotalkalmazás kockázatértékelését el kell végezni, ha további vészleállító gombokra van szükség. A vészleállító nyomógomboknak meg kell felelniük az IEC 60947-5-5 szabványnak (lásd: 5.4.2. rész).

## 1.10 Mozgás motor nélkül

Abban a valószínűtlen vészhelyzetben használhat **kényszerített visszavezetést**, ahol a robot illesztését (illesztéseit) mozgatnia kell, de a robotáram vagy lehetetlen vagy nem kívánt.

A **kényszerített visszavezetés** elvégzéséhez erősen tolnia vagy húznia kell a robotkart, hogy mozgassa az illesztést. Mindegyik illesztés fékjének van súrlódásos befogókészüléke, amely lehetővé teszi a mozgatást nagy erejű nyomatékknál.



### FIGYELMEZTETÉS:

- A robotkar kézi mozgatása csak sürgős vészhelyzeti célokból javasolt, és károsíthatja a robotillesztéseket.

## 2 Biztonsággal kapcsolatos funkciók és interfészek

### 2.1 Bevezetés

A Universal Robots e-Series robotokat több beépített biztonsági funkcióval, illetve biztonsági I/O-val, digitális és analóg kontrolljelekkel szerelik fel az elektromos felhasználói felülethez és felülettől, hogy más gépeket és további védőeszközöket csatlakoztassanak. Mindegyik biztonsági funkció és I/O megfelel az EN ISO13849-1:2008 szabványnak (tanúsítványokat lásd: 8. fejezet) a teljesítményszinttel (PLd), 3. kategóriájú architektúrát használva.

A biztonsági funkciók, bemenetek és kimenetek felhasználói felületen történő konfigurációját lásd: 13 fejezet II. részben. A biztonsági készülékek I/O-hoz történő csatlakozási módjának leírását lásd: 5 fejezet.



#### MEGJEGYZÉS:

1. A biztonsági funkciók és kezelői felületek használatához és konfigurálásához be kell tartani a kockázatértékelési eljárásokat mindegyik robotalkalmazásnál. (lásd: 1 fejezet 1.7. rész)
2. Ha a robot hibát vagy a biztonsági rendszer megsértését fedezi fel (pl. ha a vészleállító áramkör egyik vezetékeit elvágta vagy megsértettek egy biztonsági határértéket), akkor 0-ás leállási kategória kerül kezdeményezésre.
3. A leállási időt számításba kell venni az alkalmazás kockázatértékelésének részeként.



#### VESZÉLY:

1. Ha a kockázatértékelés által meghatározottaktól eltérő biztonsági konfigurációs paramétereket használ, az ésszerűen nem kiküszöbölhető veszélyeket és nem eléggé csökkentett kockázatokat eredményezhet
2. Biztosítsa, hogy az eszközök és fogók ne csatlakozzanak megfelelően, hogy ha áramszünet lenne, ne álljon fenn semmiféle veszély.
3. Járjon el óvatosan, amikor 12 V-ot használ, mivel a programozó által okozott hiba okozhatja azt, hogy a feszültség 24 V-ra változik, ami károsíthatja a berendezést és tüzet okozhat
4. A végeffektort nem védi a UR biztonsági rendszer. A végeffektor és/vagy a csatlakozókábel működését nem monitorozzák

## 2.2 Leállítási kategóriák

A körülményektől függően a robot kezdeményezhet háromféle leállítási kategóriát az IEC 60204-1 szerint meghatározva. Ezek a kategóriák az alábbi táblázatban kerülnek meghatározásra:

Leállítási kategória	Leírás
0	Az áram azonnal megszüntetésével leállítja a robotot.
1	A robotot rendezett, kontrollált módon állítja le. A robot leállása után veszi el az áramot.
2	*Leállítja a robotot úgy, hogy a meghajtókat ellátja közben árammal, és fenntartja a pályát. A robot leállása után is fenntartja az áramot a meghajtón.

Megjegyzés: \*A Universal Robots robotok 2. kategóriájú leállítása az IEC 61800-5-2 szerint SS1 vagy SS2 típusú leállításként kerül a továbbiakban leírásra.

## 2.3 Biztonsági funkciók

A Universal Robots robot biztonsági funkciói, az alábbi táblázatban felsoroltak szerint, a robotban található, de ez nem jelenti azt, hogy vezérlik a robotrendszert, azaz a robotot a csatlakoztatott eszközzel/végeffektorral. A robot biztonsági funkcióit a robotrendszer kockázatértékelésben meghatározott kockázatainak csökkentésére használják. A helyzetek és a sebességet a robot alapjához kerülnek viszonyításra.

## 2.3 Biztonsági funkciók

Biztonsági funkció	Leírás
Illesztése helyzetének határértéke	Az engedélyezett illesztési helyzetekhez beállítja a felső és alsó határértékeket.
Illesztési sebesség határértéke	Az illesztés sebességének felső határértékét állítja be.
Biztonsági síkok	Meghatározza a síkokat, a térben, amelyek korlátozzák a robot helyzetét. A biztonsági síkok vagy az eszközt/végeffektort magában vagy az eszközt/végeffektort és a könyököt egyaránt korlátozzák.
Eszköz tájolása	Meghatározza az eszköz megengedhető tájolási határértékeit.
Sebesség határértéke	Korlátozza a robot maximális sebességét. A sebesség korlátozása a könyöknél, az eszköz/végeffektor pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik.
Erő határértéke	Korlátozza a roboteszköz/végeffektor és a könyök által kifejtett maximális erőt fogó helyzetekben. Az erő korlátozása az eszköz/végeffektor, könyök pereménél és a felhasználó által meghatározott eszköz/végeffektor helyzetének középpontjánál történik.
Impulzusmomentum határértéke	Korlátozza a robot maximális impulzusmomentumát.
Teljesítmény határértéke	Korlátozza a robot által végzett mechanikus munkát.
Leállási idő határértéke	Korlátozza a maximális időt, amit a robot leállításhoz használ védőleállítás kezdeményezése után.
Leállási távolság határértéke	Korlátozza a maximális távolságot, amit a robot megtehet védőleállítás kezdeményezése után.

A robot az alábbi biztonsági bemenetekkel is rendelkezik:

Biztonsági bemenet	Leírás
Vészleállító gomb	1. leállítási kategóriát végez, mellyel tájékoztatja a többi gépet a <i>Rendszer vészleállító</i> kimenettel, ha a kimenet meghatározott.
Robot vészleállító	1. leállítási kategóriát végez a vezérlődoboz bemenetén át, mellyel tájékoztatja a többi gépet a <i>Rendszer vészleállító</i> kimenettel, ha a kimenet meghatározott.
Rendszer vészleállító	Csak a roboton végez 1. leállítási kategóriát.
Biztonsági leállító	2. leállítási kategóriát végez.
Biztonsági visszaállítás	<i>Biztonsági leállított</i> állapotból visszatér, amikor a Biztonsági visszaállítás bemeneten szél fordul elő.
Csökkentett mód	Átállítja a biztonsági rendszert, hogy a <i>Csökkentett mód</i> határértékeit használja.
3 helyzetű engedélyező eszköz	<i>Biztonsági leállítást</i> kezdeményez, amikor engedélyezi, hogy az eszköz teljesen összecsukódjon vagy teljesen kinyíljon. Amikor ez történik, az engedélyező eszköz bemeneti magasak.
Működési mód	Mód kapcsoláshoz, amikor szükséges. <b>MEGJEGYZÉS:</b> akkor szükséges, amikor 3 helyzetű engedélyező eszközt használnak.

Más gépekkel való csatlakozáskor a robotot az alábbi biztonsági kimenetekkel szerelik fel:

Biztonsági kimenet	Leírás
Rendszer vészleállító	Miközben ez a jel logikusan alacsony, a <i>Robot vészleállító</i> bemenete logikus alacsony, vagy a <i>Vészleállító gombot</i> megnyomják.
Mozgó robot	Míg ez a jel logikusan magas, a robot egyetlen illesztése sem mozog 0,1 rad-nál többet.
Nem leállító robot	Logikusan magas, amikor a robotot leállítják vagy a leállítás folyamatában, amely vészleállítás vagy biztonsági leállítás miatt történik. Egyébként logikusan alacsony lesz.
Csökkentett mód	Logikusan alacsony, amikor a biztonsági rendszer <i>Csökkentett módban</i> van.
Nem csökkentett mód	Logikusan alacsony, amikor a rendszer nincs <i>Csökkentett módban</i> .

Az összes biztonsági I/O kétcsatornás, ami azt jelenti, hogy akkor biztonságos, amikor alacsony (pl. a *Vészleállítás* aktív, amikor a jelek alacsonyak).

## 2.4 Biztonsági funkció

A biztonsági rendszer monitorozza, hogy megsértenek-e valamilyen biztonsági határértéket vagy kezdeményeznek-e vészleállítást vagy biztonsági leállítást.

A biztonsági rendszer reakciói:

## 2.4 Biztonsági funkció

Kapcsoló	Reakció
Vészleállítás	1. leállítási kategória.
Biztonsági leállító	2. leállítási kategória.
Határérték megsértése	0. leállítási kategória.
Hiba észlelése	0. leállítási kategória.

Amikor az alkalmazás kockázatértékelését végzik, számításba kell venni a robot leállítás kezdeményezése utáni mozgását. A folyamat megkönnyítése érdekében használható a *Leállási idő határértéke* és a *Leállási távolság határértéke* biztonsági funkció. Ezek a biztonsági funkciók dinamikusan csökkentik a robot mozgásának sebességét, hogy mindig a határértékeken belül álljon le. Fontos megjegyezni, hogy az illesztés helyzetének határértékei, a biztonsági síkok és az eszköz/végeffektor tájolási határértékei számításba veszik a várt leállási távolságot, azaz a robot mozgása a határérték elérése előtt lelassul.

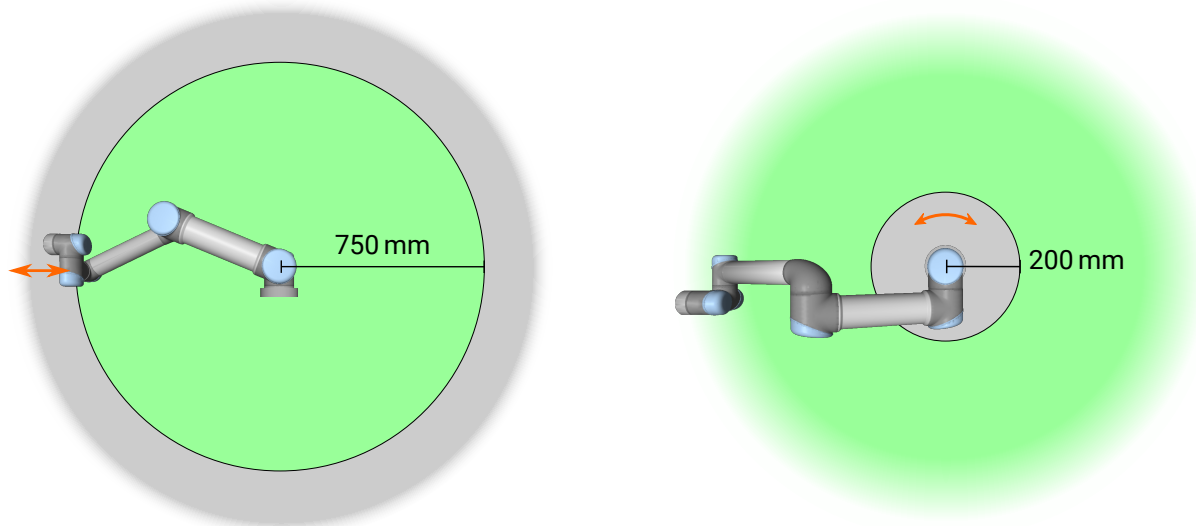
A működési biztonság az alábbiak szerint foglalható össze:

Biztonsági funkció	Tűrés	Teljesítményszint	Kategória
Vészleállítás	–	d	3
Biztonsági leállító	–	d	3
Illesztése helyzetének határértéke	5°	d	3
Illesztési sebesség határértéke	1,15°/s	d	3
Biztonsági síkok	40 mm	d	3
Eszköz tájolása	3°	d	3
Sebesség határértéke	50 mm/s	d	3
Erő határértéke	25 N	d	3
Impulzusmomentum határértéke	3 kg m/s	d	3
Teljesítmény határértéke	10 W	d	3
Leállási idő határértéke	50 ms	d	3
Leállási távolság határértéke	40 mm	d	3



### FIGYELMEZTETÉS:

Két kivétele van az erőkorlátozó funkciónak, amelyek fontosak, amikor egy alkalmazást terveznek (2.1. ábra). Ahogy a robot kinyúlik, a térdillesztés hatása nagy erőt adhat le sugárirányban (az alaptól elfelé), de kis sebességnél. Hasonlóan a rövid emelőkar, amikor az eszköz/végeffektor közel van az alaphoz és az alap körül mozog, nagy erőket okozhat, kis sebességnél. A szűrő veszélyeket kerülni kell az akadályok elvételével ilyen területekről, a robot áthelyezésével vagy kombinált biztonsági síkok és illesztési határértékek használatával, hogy a veszélyt kiküszöböljék azzal hogy a robot bemenjen a munkaterület ezen régiójába.



Slika 2.1: A robotkar fizikai tulajdonságai miatt bizonyos munkaterületek figyelmet igényelnek szűrő veszélyek miatt. Az egyik területet (bal) a radiális mozgásokhoz határozzák meg amikor az 1. csukló illesztése legalább 750 mm a robot alapjától. A másik terület (jobb) a robot alapjától 200 mm-en belül van, amikor érintő irányban mozog.



**FIGYELMEZTETÉS:**

Ha a robotot kézzel vezetett alkalmazásokban használja egyenes vonalú mozgással, akkor sebesség határértékét legfeljebb 250 mm/s értékre kell beállítani az eszköz/végeffektor és a könyök esetében, hacsak egy kockázatértékelés azt nem mutatja, hogy a nagyobb sebességek elfogadhatók. Ez megakadályozza a robot könyökének gyors mozgását a páratlanok mellett.

## 2.5 Módok

**Normál és csökkentett mód** A biztonsági rendszernek két konfigurálható módja van: **Normál** és **Csökkentett**. A biztonsági határértékek mind a két módhoz konfigurálhatók. A csökkentett mód akkor aktív, amikor a robot eszköze/végeffektora a **Csökkentett módot indít** síkon Csökkentett mód oldalán helyezkedik el, vagy amikor biztonsági bemenettel azt indítják el.

**Sík használata a Csökkentett mód indításához:** Amikor a robot az indító sík Csökkentett mód oldaláról mozdul vissza a Normál mód oldalára, akkor az indító sík körül van egy 20 mm-es terület, ahol a Normál és csökkentett mód határértékei egyaránt engedélyezettek. Ez megakadályozza, hogy a biztonsági mód vibráljon, ha a robot a határérték közelében van.

**Bemenet használata Csökkentett mód indításához:** Amikor bemenetet használ (a Csökkentett mód indításához vagy leállításához), akár 500 ms is eltelhet az új mód határértékeinek alkalmazása előtt. Ez történhet, amikor a Csökkentett módról Normál módra vált VAGY amikor Normál módról Csökkentett módra. Ez teszi lehetővé, hogy a robot adaptálja például az új biztonsági határértékek sebességét.

**Helyreállítás mód** Amikor egy biztonsági határértéket megsértenek, a biztonsági rendszert újra kell indítani. Ha a rendszer kívül esik egy biztonsági határértéken az induláskor (pl. egy

## 2.5 Módok

illesztési helyzet határértékén), akkor a speciális Helyreállítás mód lép be. Helyreállítás módban nem lehetséges programokat futtatni a robot esetében, de a robotkar kézzel visszazmogatható a határértéken belül, akár a Freedrive mód, akár a Mozgás lap használatával a PolyScope-ban (lásd: II PolyScope kézikönyv. rész). A Helyreállítás mód biztonsági határértékei:

Biztonsági funkció	Határérték
Illesztési sebesség határértéke	30 °/s
Sebesség határértéke	250 mm/s
Erő határértéke	100 N
Impulzusmomentum határértéke	10 kgm/s
Teljesítmény határértéke	80 W

Ha ezeket a határértékeket megsértik, a biztonsági rendszer 0-ás leállási kategóriát ad ki.



### FIGYELMEZTETÉS:

Ne feledje, hogy az illesztési helyzetek, a biztonsági síkok és az eszköz/végeffektor tájolása a helyreállítás módban le vannak tiltva. Legyen óvatos, amikor a robotkart visszazmogatja a határértékeken belül.



## 3 Szállítás

A raklapon leszállítva a robot és a vezérlődoboz kalibrált készlet. Ne szedje szét őket, mivel akkor újrakalibrálásra van szükség.

A robotot kizárólag az eredeti csomagolásában szállítsa. Tartsa a csomagolóanyagot száraz helyen, ha a robotot később mozgatni szeretné.

Amikor kiveszi a robotot a csomagolásából és a telepítési helyére teszi, akkor a robotkar mindkét csövét egyszerre tartsa. Tartsa a robotot a helyén, amíg az összes szerelési csavart nem húzta meg biztosan a robot alapjában.

Emelje a vezérlődobozt a fogantyújánál fogva.



### FIGYELMEZTETÉS:

1. Győződjön meg arról, hogy nem terheli túl a hátát vagy más testrészét, amikor a berendezést felemeli. Használjon megfelelő emelőberendezést. Az emelésre vonatkozó összes regionális és országos irányelvek be kell tartani. A Universal Robots nem tartható felelősnek a berendezés szállítása által okozott károkért.
2. Győződjön meg arról, hogy a robotot a 4. fejezet utasításai szerint szereli fel.



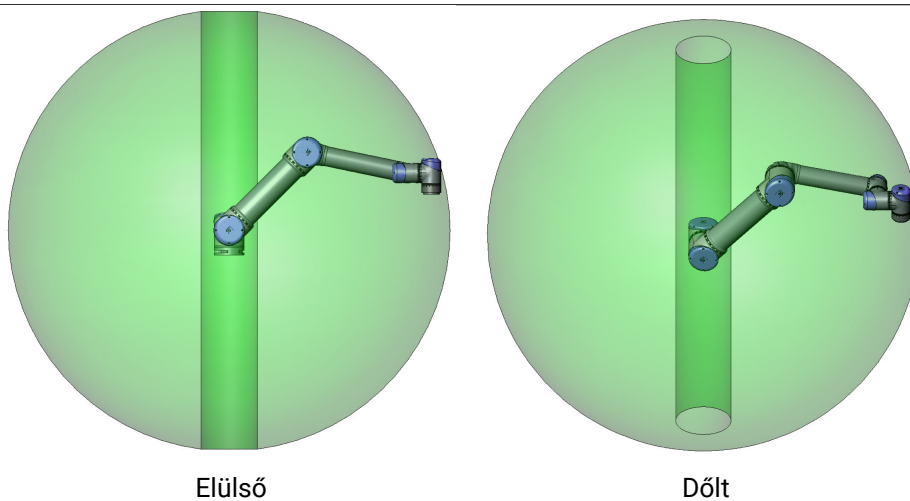
## 4 Mechanikai felhasználói felület

### 4.1 Bevezetés

Ez a fejezet leírja a robotrendszer részeinek szerelési alapjait. Be kell tartania a 5. fejezetben található elektromos telepítési utasításokat.

### 4.2 A robot munkahelye

A UR5robot munkahelye az alapillesztéstől 850 mm-ig terjed ki. Fontos végiggondolni a hengeres térfogatot közvetlenül a robot alapja felett és alatt, amikor a robot felszerelési helyét kiválasztja. Az eszköz hengeres térfogat közelébe való mozgását kerülni kell, mivel ez az illesztések gyors mozgását okozza még akkor is, amikor az eszköz lassan mozog, ami a robot hatástalan működését okozza, és megnehezíti a kockázatértékelés lefolytatását.



### 4.3 Talapzat

**Robotkar** A robotkart négy 8,8 erősségű M8 csavarral és az alapon található négy 8.5 mm csavarral szerelik fel. A csavarokat 20 N m nyomatékkal kell meghúzni.

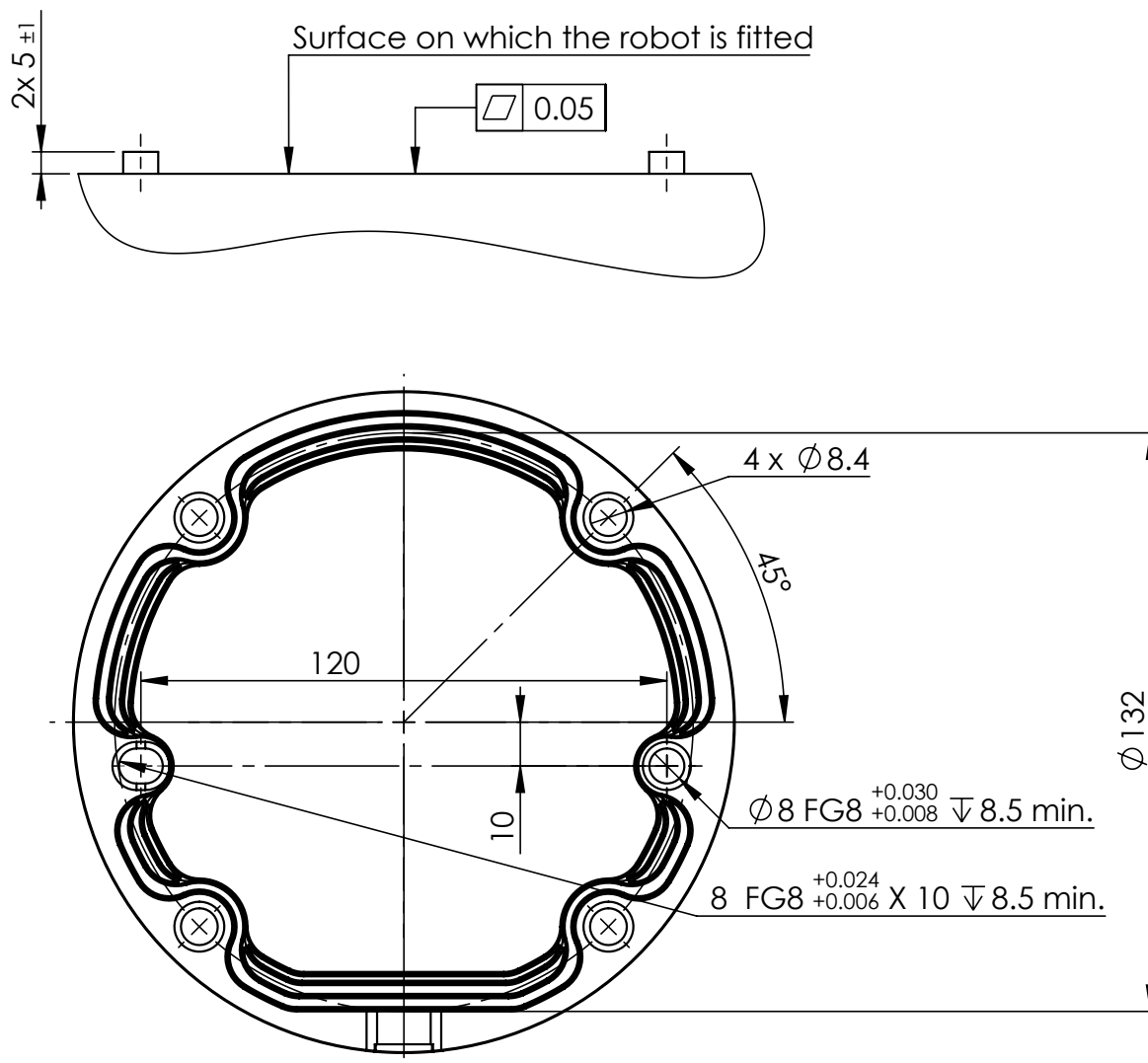
Használja a biztosított két Ø8 lyukat egy tűvel, hogy pontosan újrapozícionálja a robotkart. Megjegyzés: Tartozékként vásárolhat egy pontos alapellenrészt. A 4.1. ábra megmutatja, hová kell fúrni a lyukakat és szerelni a csavarokat.

Szerelje a robotot olyan vibrációmentes felületre, amely elég erős, hogy elbírja legalább tízszeresét az alapcsatlakozó teljes nyomatékának, illetve legalább ötszörösét a robotkar teljes súlyának. Ha a robotot lineáris tengelyre vagy mozgó platformra szereli, akkor a mozgó szerelőalap gyorsulása nagyon alacsony. A nagy gyorsulás a robot biztonsági leállítását okozhatja.



**VESZÉLY:**

Győződjön meg arról, hogy a robotkar megfelelően és biztosan a helyére van csavarozva. Az instabil szerelés balesetekhez vezethet.



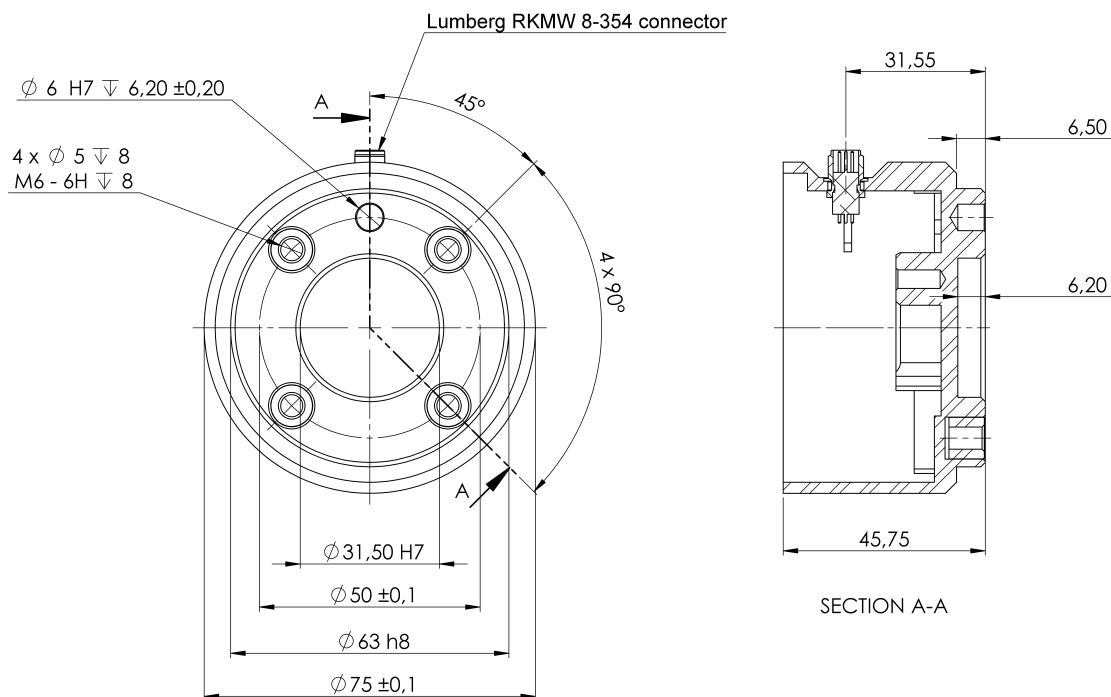
Slika 4.1: Lyukak a robot szereléséhez. Használjon négy M8 csavart. Minden méret mm-ben van megadva.



**VIGYÁZAT!:**

Szerelje a robotot olyan környezetbe, amely az IP besoroláshoz illik. A robotot nem szabad olyan környezetben működtetni, amely meghaladja a robot (IP54), a tanító függelék (IP54) és a vezérlődoboz (IP44) IP besorolását.

**Eszköz** A robot eszközperemének négy M6-os menetes lyuka van az eszköz robothoz csatlakoztatásához. Az M6-os csavarokat 8 N m-rel kell meghúzni, 8,8-as erősségi osztály. Az eszköz pontos újrapozicionálásához használjon a biztosított Ø6 lyukban tüskét. A(z) 4.2. ábra megmutatja az eszköz peremének méreteit és lyukmintázatát. Javasolt sugarasan hornyolt lyukat használni a tüskéhez, hogy elkerülje a túlhúzást, miközben pontosan a helyén tartja.



Slika 4.2: Az eszköz kimeneti pereme (ISO 9409-1-50-4-M6) az, ahol az eszköz a robot csúcsára fel a szerelve. Minden méret mm-ben van megadva.



**VESZÉLY:**

1. Biztosítsa, hogy az eszköz megfelelően és biztosan a helyére legyen csavarozva.
2. Biztosítsa, hogy az eszköz úgy készüljön el, hogy nem hozhat létre veszélyes helyzetet, ha egy alkatrész váratlanul leesik.

**Vezérlődoboz** A vezérlődoboz felszerelhető falra vagy letehető a földre. A vezérlődoboz mindegyik oldalán 50 mm hézag szükséges az elégséges légáramhoz.

**Tanító függelék** A tanító függelék felszerelhető falra vagy a vezérlődobozra. Ellenőrizze, hogy a kábel nem okoz kikapcsolási veszélyt.

Megjegyzés: vásárolhat extra konzolokat a vezérlődoboz és a tanító függelék felszereléséhez.

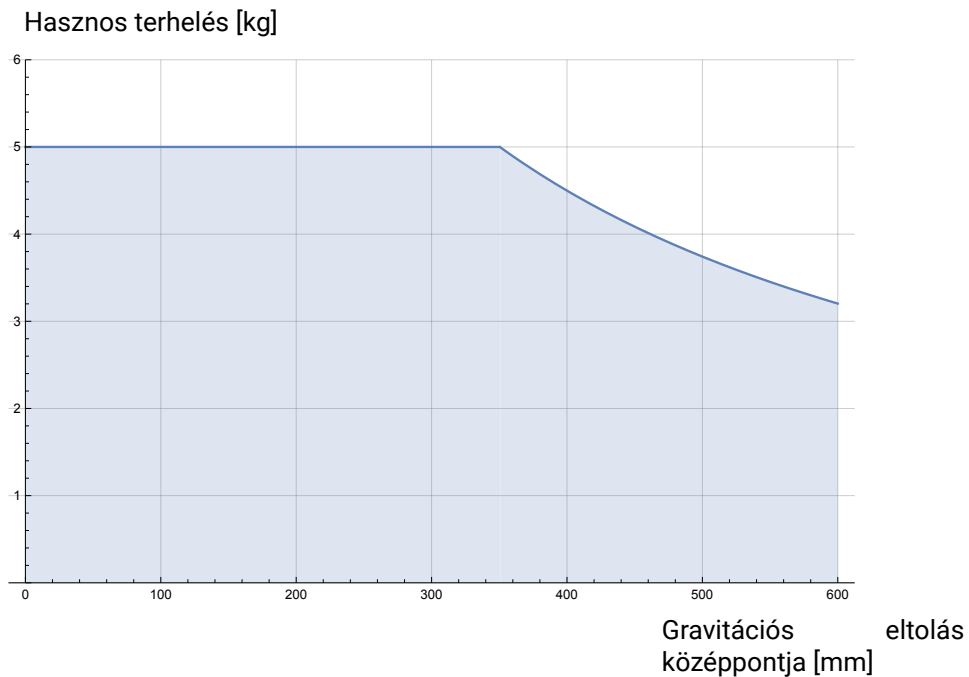


## VESZÉLY:

1. Győződjön meg arról, hogy a vezérlődoboz, a tanító függelék és a kábelek ne érintkezzenek folyadékokkal. A nedves vezérlődoboz halálos sérülést okozhat.
2. Tegye a Tanító függelék (IP54) és a vezérlődobozt (IP44) olyan helyre, mely megfelel az IP besorolásnak.

## 4.4 Maximális hasznos teher

A robotkar maximálisan megengedett hasznos terhe függ a *gravitációs eltolás középpontjától*, lásd: 4.3. ábra. A gravitációs eltolás középpontja az eszköz kimeneti pereme középpontja és a csatlakoztatott hasznos teher gravitációs középpontja közötti távolság.



Slika 4.3: A maximálisan megengedett hasznos teher és a gravitációs eltolás középpontja közötti kapcsolat.



# 5 Elektromos felhasználói felület

## 5.1 Bevezetés

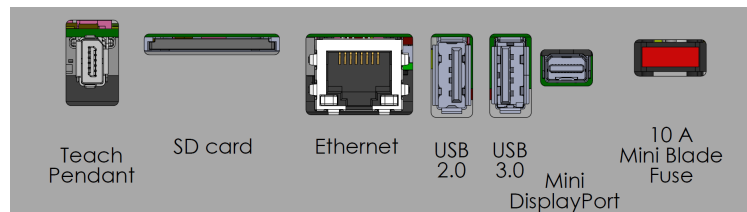
Ez a fejezet a robotkar és a vezérlődoboz elektromos felülete csoportjait írja le. A legtöbb **I/O** típushoz példák vannak megadva. Az **I/O** kifejezés a digitális és analóg vezérlőjelekre egyaránt vonatkozik, amelyek az alább felsorolt elektromos kezelői felület csoportjaira és csoportjairól mennek.

- Hálózati csatlakozó
- Robotcsatlakozás
- Vezérlő I/O
- Eszköz I/O
- Ethernet

### 5.1.1 Vezérlődoboz-konzol

Az I/O kezelői felület csoportok alján van egy konzol portokkal, amelyek további csatlakozásokat tesznek lehetővé (alább ábrázolva). A vezérlődoboz alapja rendelkezik egy kupakos nyílással a önnví csatlakozáshoz (lásd: 5.2).

A Mini Displayport támogatja a Displayportos monitorokat, és aktív Mini Display - DVI vagy HDMI átalakítóra van szüksége, hogy a DVI/HDMI interfészes monitorokat csatlakoztassa. A passzív átalakítók nem működnek a DVI/HDMI portokkal.



Megjegyzés: A Biztosíték legyen UL jelölésű, Mini Blade típusú, a maximális névleges áramerőssége: 10 A, a minimális névleges feszültsége: 32 V

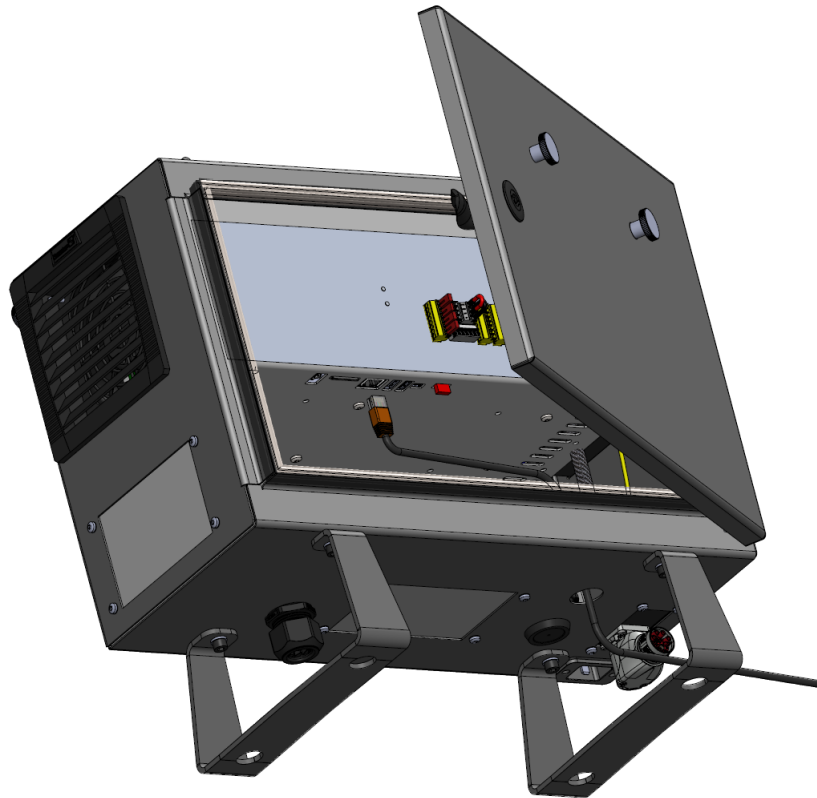
## 5.2 Ethernet

Az Ethernet felhasználói felület az alábbiakhoz használható:

- MODBUS, EtherNet/IP és PROFINET (lásd: II. rész).
- Távoli hozzáférés és vezérlés

Az Ethernet kábel csatlakoztatásához a lyukon keresztültolva a vezérlődoboz alapjánál és bedugva a konzol alján található Ethernet portba.

Cserélje ki a vezérlődoboz alapján található kupakot megfelelő kábelbemenettel, hogy csatlakoztassa a kábelt az Ethernet porthoz.



Az elektromos specifikációk az alábbi táblázatban láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Kommunikáció sebessége	10	-	1000	Mb/s

### 5.3 Elektromos figyelmeztetések és óvintézkedések

Tartsa be az alábbi figyelmeztetéseket az összes fent említett kezelői felület csoport esetén, továbbá amikor a robotalkalmazást megtervezték és telepítették.



**VESZÉLY:**

1. Soha ne csatlakoztasson biztonsági jeleket olyan PLC-hez, amely nem biztonsági PLC a megfelelő biztonsági szinttel. Ha nem tartja be ezt a figyelmeztetést, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciókat kiiktathatja. Fontos a biztonsági felhasználói felületi jelzéseket külön tartani a normál I/O felületi jelzésektől.
2. Minden biztonsággal kapcsolatos jelzés redundánsan készül (két független csatornán). Tartsa külön a két csatornát, hogy egy egyszerű hiba ne vezethessen a biztonsági funkció elvesztéséhez.
3. A vezérlődobozon belül néhány I/O normál vagy biztonsággal kapcsolatos I/O-hoz konfigurálható. Olvassa el és értelmezze a teljes 5.4. pontot.



## VESZÉLY:

1. Győződjön meg arról, hogy az összes, nem vízállóan besorolt berendezés száraz maradjon. Ha víz tud bejutni a termékbe, zárjon ki és címkézzen fel minden áramot, majd forduljon segítségért a helyi Universal Robots szervizeshez.
2. Kizárólag a robottal szállított, eredeti kábeleket használjon. Ne használja a robotot olyan alkalmazásokhoz, ahol a kábeleket hajlítani kell. Forduljon a helyi Universal Robots szervizeshez, ha hosszabb vagy rugalmas kábelre van szüksége.
3. A negatív csatlakozásokra Groundként (GND) hivatkoznak, és azok a robot burkolatához és a vezérlődobozhoz csatlakoznak. Minden említett GND csatlakozás kizárólag hálózati és jelzési célra való. PE-hez (védőföldelés) használja a föld szimbólummal jelzett M6-os méretű csavarcsatlakozásokat a vezérlődobozon belül. A földelő vezetőknek legalább a legmagasabb áramerősség árambesorolásával kell rendelkeznie a rendszerben.
4. Óvatosan járjon el a felhasználói felületek kábeleinek robot I/O-hoz való telepítésekor. A fém lemez az alján a felület kábeleikhez és csatlakozóihoz való. A lyukak kifúrása előtt vegye ki a lemezt. Győződjön meg arról, hogy az összes forgácsot eltávolította, mielőtt újratelepíti a lemezt. Ne feledje a helyes tömszelenceméretet használni.



## VIGYÁZAT!:

1. A robotot a nemzetközi IEC szabványok szerint tesztelték az **elektromágneses kompatibilitás (EMC)** vonatkozásában. A megadott IEC szabványokban meghatározott szinteknél magasabb szintű zavaró jelek a robot nem várt viselkedését okozhatják. A nagyon magas jelszintek vagy a túlzott expozíció a robot maradandó károsodását okozhatja. Úgy találták, hogy EMC problémák általában előfordulnak a hegesztési folyamatokban és arra a naplóban általában hibaüzenetek figyelmeztetnek. A Universal Robots nem tartható felelősnek az EMC problémák által okozott károkért.
2. A vezérlődoboztól a gépekhez vagy gyári berendezésekhez vezető I/O kábelek nem lehetnek hosszabbak 30 m-nél, hacsak kiegészítő vizsgálatokat nem végeznek velük.



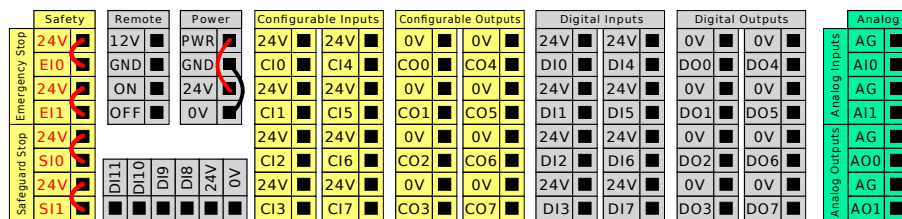
**MEGJEGYZÉS:**

Minden feszültség és áram egyenáram (DC), hacsak másképp nem határozzák meg.

## 5.4 Vezérlő I/O

Használhatja a vezérlődobozon belüli I/O-t sokféle berendezéshez, beleértve a pneumatikus relét, a PLC-ket és a vészleállító gombokat.

Az alábbi ábra bemutatja az elektromos felhasználói felület csoportok elrendezését a vezérlődobozon belül.



Megjegyzés: Használhatja a vízszintes digitális bemeneti blokkot (DI8-DI11) az alábbi ábra szerint, a quadrature kódoló szállítószalag követése esetén (lásd: 5.4.1) az ilyen típusú bemenetek esetében.



Az alább felsorolt színsémák jelentését meg kell ismerni és meg kell őrizni.

Sárga piros szöveggel	Külön biztonsági jelzések
Sárga fekete szöveggel	Biztonsághoz konfigurálható
Szürke fekete szöveggel	Általános célú digitális I/O
Zöld fekete szöveggel	Általános célú analóg I/O

A GUI-ben beállíthatja a **konfigurálható I/O-t biztonsággal kapcsolatos I/O-ként** vagy **általános célú I/O-ként** (lásd: II. rész).

### 5.4.1 Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz

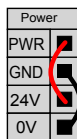
Ez a pont meghatározza a vezérlődoboz alábbi 24 V-os digitális I/O-ja elektromos specifikációit.

- Biztonsági I/O.
- Konfigurálható I/O.
- Általános célú I/O.

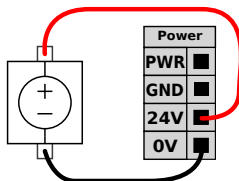
Telepítse a robotot az elektromos specifikációk szerint, amelyek mindhárom bemenet esetében ugyanazok.

Lehetséges a digitális I/O áram alá helyezése egy belső 24 V-os tápellátásról vagy egy külső forrásról a **Power** (Hálózat) nevű terminális blokk konfigurálásával. Ez a blokk négy terminálból

áll. A felső kettő (PWR és GND) 24 V-os, és földelés a belső 24 V-os ellátásról. Az alsó két terminál (24 V és 0 V) a blokkban 24 V-os bemenet az I/O-hoz. Az alapértelmezett konfiguráció a belső áramellátást használja (lásd alább).



Megjegyzés: Ha több áram szükséges, akkor csatlakoztasson külső áramellátást az alábbiak szerint.



Az elektromos specifikációk alább láthatók a belső és külső áramellátásra vonatkozóan egyaránt.

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
<i>Belső 24 V-os áramellátás</i>					
[PWR - GND]	Feszültség	23	24	25	V
[PWR - GND]	Aktuális	0	-	2	A
<i>Külső 24 V-os bemeneti követelmények</i>					
[24 V - 0 V]	Feszültség	20	24	29	V
[24 V - 0 V]	Aktuális	0	-	6	A

A digitális I/O az IEC 61131-2 szabvány szerint készült. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
<i>Digitális kimenetek</i>					
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Áramerősség*	0	-	1	A
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Feszültségesés	0	-	0,5	V
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Szivárgó áram	0	-	0,1	mA
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	Funkció	-	PNP	-	Típus
[CO <sub>x</sub> / DO <sub>x</sub> ]	IEC 61131-2	-	1 A	-	Típus
<i>Digitális bemenetek</i>					
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Feszültség	-3	-	30	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	OFF (KI) régió	-3	-	5	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	ON (BE) régió	11	-	30	V
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Áramerősség (11-30 V)	2	-	15	mA
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	Funkció	-	PNP +	-	Típus
[EI <sub>x</sub> /SI <sub>x</sub> /CI <sub>x</sub> /DI <sub>x</sub> ]	IEC 61131-2	-	3	-	Típus

\*Legfeljebb 1 H ellenálló terhelés vagy induktív terhelés.



MEGJEGYZÉS:

A **konfigurálható** szó olyan I/O-hoz használatos, amely akár biztonsággal kapcsolatos I/O-ként, akár normál I/O-ként konfigurálható. Ezek a sárga terminálok üres szöveggel.

### 5.4.2 Biztonsági I/O

Ez a pont leírja a külön biztonsági bemenetet (sárga terminál piros szöveggel) és a konfigurálható I/O-t (sárga terminál fekete szöveggel), amikor biztonsági I/O-ként vannak konfigurálva. Tartsa be a Szokásos specifikációk az összes digitális I/O-hoz részt a 5.4.1. pontban.

A biztonsági eszközöket és berendezéseket a 1. fejezetben leírt biztonsági utasítások és a kockázatértékelés szerint kell telepíteni.

Az összes biztonsági I/O párosított (redundáns), és két külön ágban tartandó. Egy egyszerű hiba nem okozza a biztonsági funkció elvesztését.

Két állandó biztonságibemenet-típus van:

- **Robot vészleállító** kizárólag a vészleállító berendezéshez
- **Biztonsági leállító** más biztonsággal kapcsolatos védőberendezéshez.

A funkcionális különbség alább látható.

	Vészleállítás	Biztonsági leállító
A robot leállítja a mozgást	Igen	Igen
Program végrehajtása	Szünetek	Szünetek
Robotáram	Ki	Be
Visszaállítás	Kézi	Automatikus vagy kézi
A használat gyakorisága	Nem gyakori	Minden ciklus - nem gyakori
Újratelepítést igényel	Csak fék kiengedése	Nem
Leállítási kategória (IEC 60204-1)	1	2
A monitorozó funkció teljesítményszintje (ISO 13849-1)	PLd	PLd

Használja a konfigurálható I/O-t további biztonsági I/O funkció telepítésére, pl.: vészleállító kimenet. A konfigurálható I/O-k biztonsági funkciókhoz konfigurálása a GUI segítségével végezhető el, (lásd: II. rész).

**VESZÉLY:**

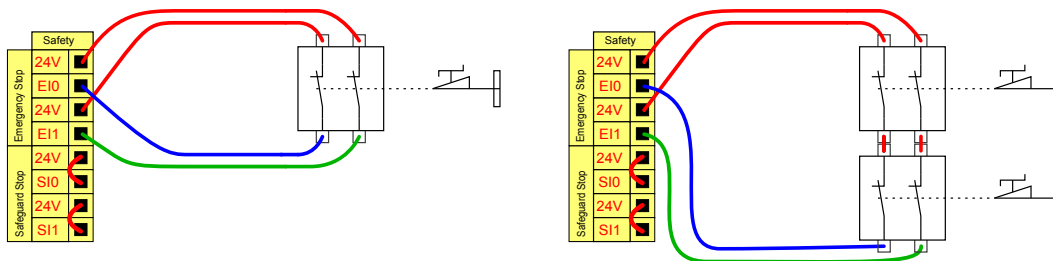
1. Soha ne csatlakoztasson biztonsági jeleket olyan PLC-hez, amely nem biztonsági PLC a megfelelő biztonsági szinttel. Ha nem tartja be ezt a figyelmeztetést, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciókat kiiktathatja. Fontos a biztonsági felhasználói felületi jelzéseket külön tartani a normál I/O felületi jelzésektől.
2. Minden biztonsággal kapcsolatos I/O redundánsan készül (két független csatornán). Tartsa külön a két csatornát, hogy egy egyszerű hiba ne vezethessen a biztonsági funkció elvesztéséhez.
3. A biztonsági funkciókat meg kell erősíteni, mielőtt a robotot működésbe hozza. A biztonsági funkciókat rendszeresen tesztelni kell.
4. A robot telepítésének meg kell felelnie ezen specifikációknak. Ha nem így történik, akkor súlyos sérülés vagy halál következhet be, mivel a biztonsági funkciót kiiktathatja.

**Alapértelmezett biztonsági konfiguráció**

A robotot alapértelmezett konfigurációval szállítják, ami lehetővé teszi a működtetést minden további biztonsági berendezés nélkül (lásd az alábbi ábrát).

**Vészleállító gombok csatlakoztatása**

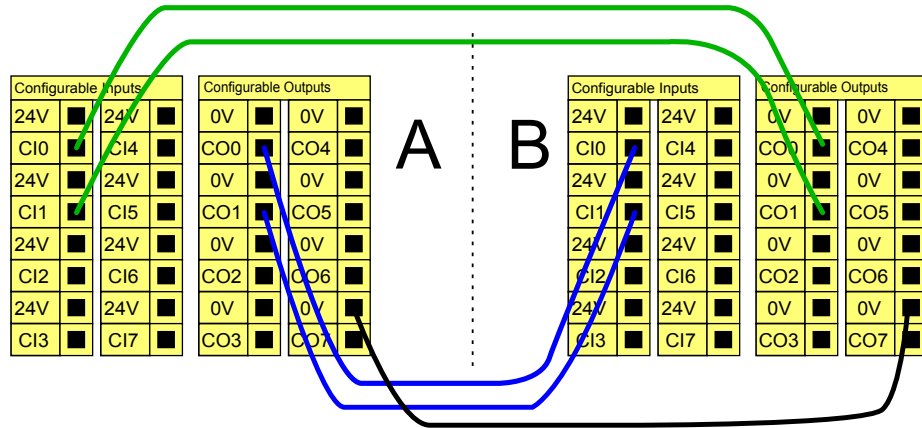
A legtöbb alkalmazásban használni kell egy vagy több extra vészleállító gombot. Az alábbi ábrán látható, hogyan csatlakoztatható egy vagy több vészleállító gomb.

**A vészleállító megosztása más gépekkel**

Beállíthat egy megosztott vészleállító funkciót a robot és más gépek között, ha az alábbi I/O funkciókat a GUI-n keresztül konfigurálja. A Robot vészleállító bemenete nem használható megosztási célokra. Ha két UR robotnál vagy más gépeknél többet kell csatlakoztatni, biztonsági PLC használata szükséges a vészleállító jelek kontrollálásához.

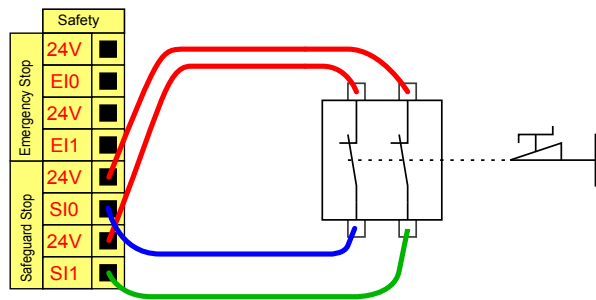
- Konfigurálható bemeneti pár: Külső vészleállító
- Konfigurálható kimeneti pár: Rendszer vészleállító

Az alábbi ábrán látható, hogyan osztja meg két UR robot a vészleállító funkcióit. Ebben a példában a használt konfigurált I/O-k a CI0-CI1 és a CO0-CO1.



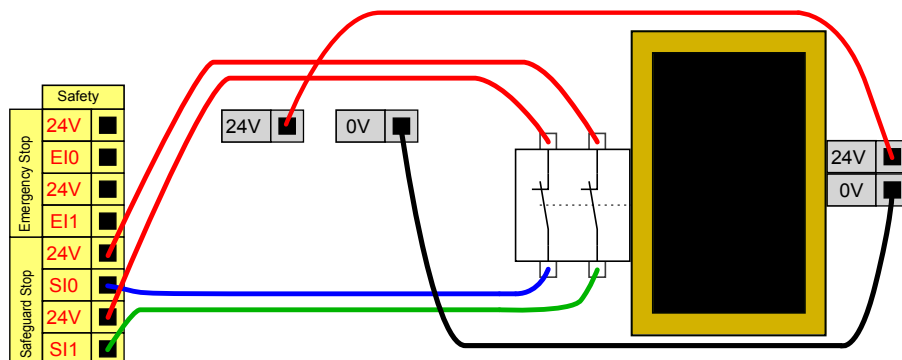
**Biztonsági leállító automatikus visszaállással**

Az alap biztonsági leállító példája egy ajtókapcsoló, ahol a robot akkor áll le, amikor az ajtót kinyitják, (lásd az alábbi ábrát).



Ez a konfiguráció csak olyan alkalmazásoknál javasolt, ahol a kezelő nem tud átmenni az ajtón és bezárni maga mögött. A konfigurálható I/O használatos egy visszaállító gomb beállításához az ajtón kívül hogy újraaktiválhassa a robot mozgását.

Egy másik példa, ahol az automatikus visszaállítás megfelelő lehet, amikor biztonsági matracot vagy biztonsággal kapcsolatos lézerszkennert használ (lásd alább).

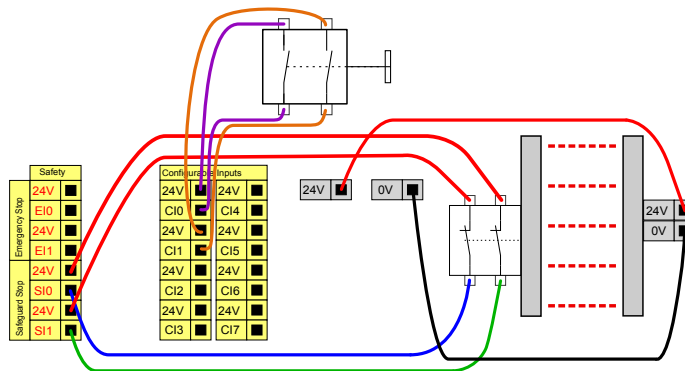


**VESZÉLY:**

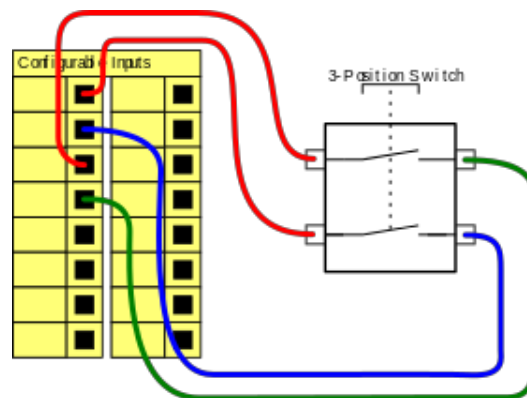
1. A robot automatikusan visszatér a mozgáshoz, amikor a jelzés újra létrejön. Ne használja ezt a konfigurációt, ha a jelzés a biztonsági kerületen belülről hozható létre újra.

**Biztonsági leállítás visszaállítás gombbal**

Ha a biztonsági felhasználó felület könnyű függöny illesztéssel használatos, akkor a biztonsági kerületen kívüli visszaállítás szükséges. A visszaállítás gombnak kétcsatornás típusúnak kell lennie. Ebben a példában a visszaállításra konfigurált I/O CI0-CI1 (lásd alább).

**3 helyzetű engedélyező eszköz**

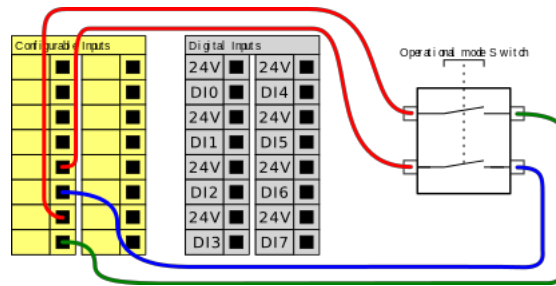
Az alábbi ábra megmutatja, hogyan csatlakoztasson egy háromhelyzetű engedélyező eszközt. A 3 helyzetű engedélyező eszközzel kapcsolatos további információkért lásd: 12.2. pont.

**MEGJEGYZÉS:**

A Universal Robots biztonsági rendszere nem támogat sok 3 helyzetű engedélyező eszközt.

**Működési mód kapcsolója**

Az alábbi ábra egy működési mód kapcsolót mutat. A működési módokkal kapcsolatos további információkért lásd: 12.1. pont.



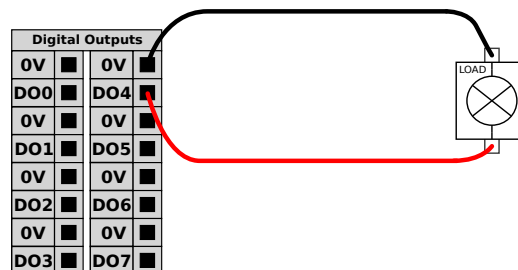
### 5.4.3 Általános célú digitális I/O

Ez a rész az általános célú 24 V-os I/O-t (szürke terminálok) és a konfigurálható I/O-t (sárga terminálok fekete szöveggel), amikor nem biztonsági I/O-ként van konfigurálva. A szokásos specifikációkat a 5.4.1. pontban be kell tartani.

Az általános célú I/O használható a berendezés meghajtására, ahogyan a pneumatikus relék hajtására közvetlenül vagy más PLC rendszerekkel való kommunikációhoz. Az összes digitális kimenet letiltható automatikusan, amikor a program végrehajtása leáll, lásd: II. rész. Ebben a módban a kimenet mindig alacsony, amikor a program nem fut. Példák találhatóak az alábbi alpontokban. Ezek a példák rendszeres digitális kimeneteket használnak, de bármelyik konfigurálható kimenet használható, ha nem biztonsági funkció elvégzésére konfiguráltak.

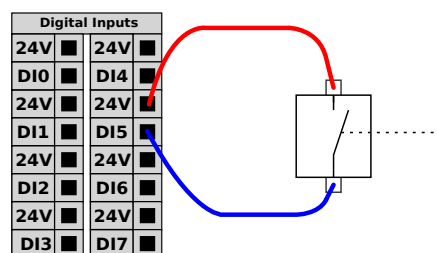
#### Digitális kimenettel kontrollált teher

Ez a példa bemutatja, hogyan kontrollálják a terhet digitális kimenetről.



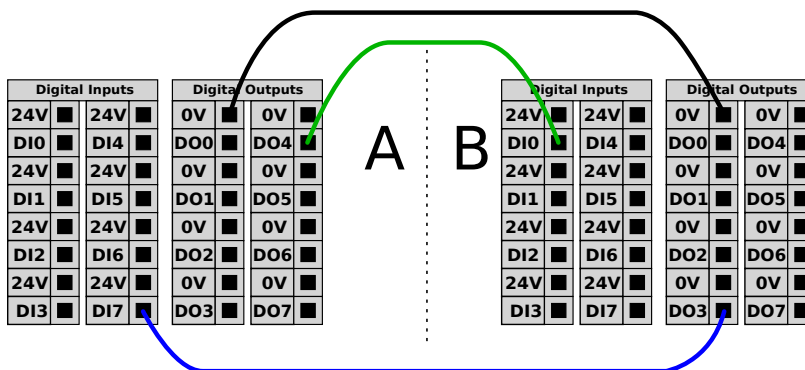
### 5.4.4 Digitális bemenet gombtól

Ez a példa megmutatja, hogyan csatlakoztasson egy egyszerű gombot digitális bemenetekhez.



### 5.4.5 Kommunikáció más gépekkel vagy PLC-kkel

A digitális I/O kimenet használható más berendezésekkel való kommunikációhoz, ha egy szokásos GND (0 V) jött létre, és ha a gép PNP technológiát használ, lásd alább.



### 5.4.6 Általános célú analóg I/O

Az analóg I/O felhasználói felület a zöld terminál. Feszültség (0-10 V) vagy áramerősség (4-20 mA) beállítására vagy mérésére használatos más berendezésről vagy berendezésre.

A legnagyobb pontosság eléréséhez az alábbi irányelvek javasoltak.

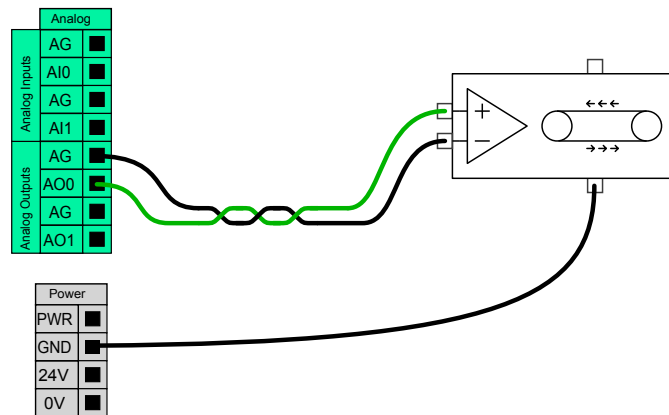
- Használja az I/O-hoz legközelebbi AG terminált. A pár megoszt egy szokásos módszűrőt.
- Használja ugyanazt a GND-t (0 V) a berendezéshez és a vezérlődobozhoz. Az analóg I/O nem galvanikusan elválasztott a vezérlődoboztól.
- Használjon árnyékolt kábelt vagy sodrott párokat. Csatlakoztassa a pajzsot a GND terminálhoz a **Power** (Hálózat) nevű terminálnál.
- Az áram módban működő berendezés használata Az áramjelek kevésbé érzékenyek az interferenciákra.

A GUI-ban kiválaszthatja a bemeneti módokat (lásd: II. rész). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
<i>Analóg bemenet áram módban</i>					
[AIx - AG]	Aktuális	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Ellenállás	-	20	-	ohm
[AIx - AG]	Felbontás	-	12	-	bit
<i>Analóg bemenet feszültség módban</i>					
[AIx - AG]	Feszültség	0	-	10	V
[AIx - AG]	Ellenállás	-	10	-	kOhm
[AIx - AG]	Felbontás	-	12	-	bit
<i>Analóg kimenet áram módban</i>					
[AOx - AG]	Aktuális	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Feszültség	0	-	24	V
[AOx - AG]	Felbontás	-	12	-	bit
<i>Analóg kimenet feszültség módban</i>					
[AOx - AG]	Feszültség	0	-	10	V
[AOx - AG]	Aktuális	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Ellenállás	-	1	-	ohm
[AOx - AG]	Felbontás	-	12	-	bit

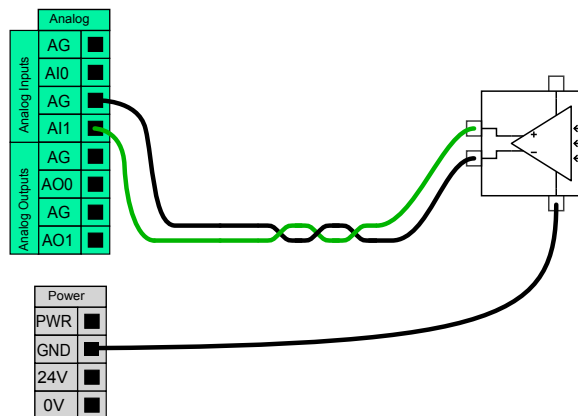
### Analóg kimenet használata

Ez a példa bemutatja, hogyan kontrolláljon szalagot vagy szíjat analóg sebességkontrolláló bemenettel.



### Analóg bemenet használata

Ez a példa bemutatja egy analóg szenzor csatlakoztatását.



### 5.4.7 Távoli KI/BE vezérlés

Használjon távoli **KI/BE** vezérlést a vezérlődoboz be- és kikapcsolásához a Tanító függelék használata nélkül. Általában akkor használatos:

- Amikor a Tanító függelék nem elérhető.
- Amikor a PLC rendszernek teljes kontrollra van szüksége.
- Amikor több robotot kell egy időben be- vagy kikapcsolni.

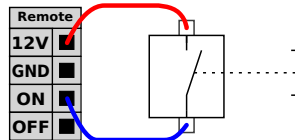
A távoli **KI/BE** vezérlés segéd 12 V-os ellátást biztosít, amely aktív marad, amikor a vezérlődoboz ki van kapcsolva. A **BE** bemenet célja kizárólag rövid idejű aktiválás, és ugyanúgy működik, mint a **POWER** (Bekapcsoló) gomb. A **KI** bemenet lent tartható kívánság szerint. Az elektromos specifikációk alább láthatók. Megjegyzés: Használjon egy szoftverfunkciót, hogy automatikusan betöltse és elindítsa a programokat (lásd: II. rész).

## 5.5 Hálózati csatlakozó

Terminálok	Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
[12 V - GND]	Feszültség	10	12	13	V
[12 V - GND]	Aktuális	-	-	100	mA
[ON / OFF]	Inaktív feszültség	0	-	0,5	V
[ON / OFF]	Aktív feszültség	5	-	12	V
[ON / OFF]	Bemeneti áram	-	1	-	mA
[ON]	Aktivációs idő	200	-	600	ms

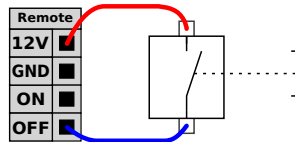
### Távoli ON (BE) gomb

Ez a példa bemutatja egy távoli **ON** (BE) gomb csatlakoztatását.



### Távoli OFF (KI) gomb

Ez a példa bemutatja egy távoli **OFF** (KI) gomb csatlakoztatását.



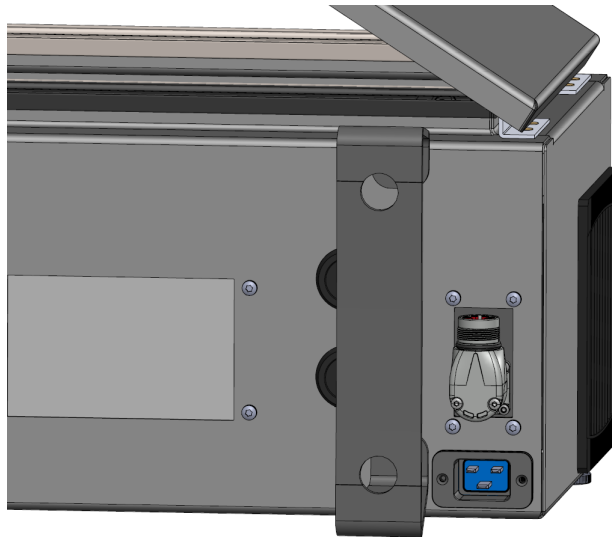
#### VIGYÁZAT!:

Ne nyomja meg és tartsa lenyomva a **BE** bemenetet vagy a **POWER** (Bekapcsoló) gombot, mivel ez kikapcsolja a Vezérlődobozt mentés nélkül. Mindig használnia kell az **OFF** (KI) bemenetet a távoli off (ki) vezérlőhöz, mivel ez a jel lehetővé teszi, hogy a vezérlődoboz elmentse a megnyitott fájlokat és megfelelően leálljon.

## 5.5 Hálózati csatlakozó

A vezérlődoboz hálózati kábelének a végén standard IEC dugalj van. Csatlakoztasson egy országspecifikus hálózati dugaljat vagy kábelt az IEC dugaljhoz.

A robot áram alá helyezéséhez a Vezérlődoboznak csatlakoznia kell a hálózathoz a standard IEC C20-as dugaljon keresztül, a vezérlődoboz alján megfelelő IEC C19-es kábellel (lásd az alábbi ábrát).



A hálózatnak az alábbiakkal kell rendelkeznie:

- Csatlakozás a talajhoz
- Fő biztosíték
- Maradékáram-készülék

Javasolt egy főkapcsoló telepítése az összes berendezés kikapcsolásához a robotalkalmazásban, egyszerű kizáráshoz és címkézéshez a működésből. Az elektromos specifikációk az alábbi táblázatban láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Bemeneti feszültség	100	-	265	VAC
Külső hálózati biztosíték (100-200 V-nál)	8	-	16	A
Külső hálózati biztosíték (200-265V-nál)	8	-	16	A
Bemeneti frekvencia	47	-	63	Hz
Készenléti teljesítmény	-	-	< 1,5	W
Névleges működési teljesítmény	90	150	325	W

**VESZÉLY:**

1. Biztosítsa, hogy a robot megfelelően földelt (elektromos csatlakozás a talajhoz). Használja a földelés szimbólummal ellátott ne használt csavarokat a vezérlődobozban, hogy a rendszerben az összes berendezés szokásos földelését létrehozza. A földelő vezetőknek legalább a legmagasabb áramerősség árambesorolásával kell rendelkeznie a rendszerben.
2. Biztosítsa, hogy a Vezérlődobozba bemenő áram védet legyen maradékáram-készülékkel (RCD) és megfelelő biztosítékkal.
3. Zárjon ki és címkézzon fel minden áramot a teljes robot telepítéséhez szerviz közben. Más berendezések nem szállíthatnak feszültséget a robot I/O-hoz, amikor a rendszer kizárt.
4. Biztosítsa, hogy az összes kábel megfelelően csatlakozik, mielőtt a vezérlődobozt áram alá helyezi. Mindig használjon eredeti hálózati kábelt.

## 5.6 Robotcsatlakozás

Dugja be és zárja a robottól jövő kábelt a vezérlődoboz alján található csatlakozóba (lásd az alábbi ábrát). Csavarja meg kétszer a csatlakozót, hogy biztosítsa a megfelelő zárást, mielőtt bekapcsolja a robotkart.

Fordítsa jobbra a csatlakozót, hogy könnyebb legyen zárni a kábel bedugása után.



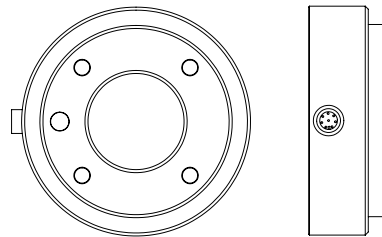


VIGYÁZAT!:

1. Ne csatlakoztassa le a robotkábel, amikor a robotkar be van kapcsolva.
2. Ne bővítsé vagy módosítsa az eredeti kábelt.

## 5.7 Eszköz I/O

Az eszköz pereme mentén a #3. csuklón van egy nyolctűs csatlakozó, amely áramot és vezérlőjelet biztosít különböző fogóknak és szenzoroknak, melyek a robothoz csatlakoztathatók. A Lumberg KKMV 8-354 megfelelő ipari kábel. A kábelen belül mind a nyolc drótnak különböző a színe, mely különböző funkciót képvisel.



Ez a csatlakozó biztosítja az áram és vezérlő jeleket egy specifikus roboteszközön használt fogóknak és az érzékelőknek. Az alább felsorolt ipari kábelek alkalmasak:

- Lumberg RKMV 8-354.

A kábelen belül a nyolc drótnak különböző a színe, mely különböző funkciót jelöl. Lásd az alábbi táblázatot:

Szín	Jel	Leírás
Piros	GND	Ground
Szürke	PWR	0 V/12 V/24 V
Kék	DO0	0. digitális kimenet
Rózsaszínű	DO1	1. digitális kimenet
Sárga	DI0	0. digitális bemenet
Zöld	DI1	1. digitális bemenet
Fehér	AI2 / RS485+	Analóg 2-ben vagy RS485+
Barna	AI3 / RS485-	Analóg 3-ban vagy RS485-

Állítsa be a belső áramellátást 0 V, 12 V vagy 24 V értékre az I/O lapon a GUI-nál (lásd: II. rész). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Az elektromos feszültség 24 V-os módban	23,5	24	24,8	V
Az elektromos feszültség 12V-os módban	11,5	12	12,5	V
Az áramerősség mindkét módban*	-	600	2000**	mA

\*Nagyon javasolt védő diódát használni az induktív terhelésekhez

\*\*2000 mA max. 1 másodpercig. Üzemi ciklus max.: 10%. Az átlagos áramerősség nem haladhatja meg a 600 mA-t

Az alábbi részek leírják az eszköz különböző I/O-it.



**MEGJEGYZÉS:**

Az eszköz pereme a GND-hez csatlakozik (ugyanaz, mint a piros drót).

### 5.7.1 Az eszköz digitális kimenetei

A digitális kimenetek NPN-ként vannak végrehajtva. Amikor a digitális kimeneteket aktiválják, a megfelelő csatlakozás a GND-hez kerül, és amikor inaktíválják, a megfelelő csatlakozás kinyílik (nyitott gyűjtő/nyitott lefolyó). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Feszültség nyitáskor	-0,5	-	26	V
Feszültség 1 A süllyedéskor	-	0,08	0,09	V
Áramerősség süllyedéskor	0	600	1000	mA
Áramerősség GND-n keresztül	0	600	3000*	mA

\*3000 mA max. 1 másodpercig. Üzemi ciklus max.: 10%. Az átlagos áramerősség nem haladhatja meg a 600 mA-t

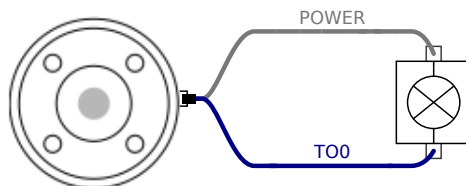


**VIGYÁZAT!:**

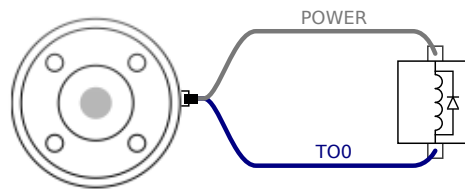
1. A digitális kimenetek az eszközben nem áramerősség-korlátoltak. A meghatározott adatok felülírása maradandó kárt okozhat.

### Az eszköz digitális kimeneteinek használata

Ez a példa bemutatja, hogy kapcsoljon be egy terhelést, amikor belső 12 V-os vagy 24 V-os áramellátást alkalmaz. A kimeneti feszültséget az I/O lapon meg kell határozni. A HÁLÓZATI csatlakozás és a pajzs/földelés között feszültség van, még akkor is, amikor a terhelés ki van kapcsolva.



Javasolt védő diódát használni az induktív terhelésekhez, az alábbiakban láthatók szerint.



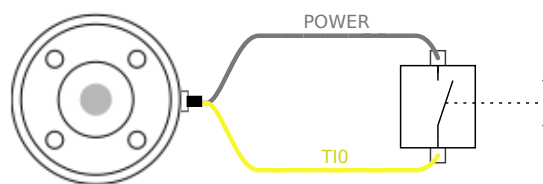
### 5.7.2 Az eszköz digitális bemenetei

A digitális bemenetek végrehajtása PNP-ként történik gyenge lehúzó ellenállásokkal. Ez azt jelenti, hogy a lebegő bemenet mindig alacsony értékű. Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Bemeneti feszültség	-0,5	-	26	V
Logikus alacsony feszültség	-	-	2,0	V
Logikus magas feszültség	5,5	-	-	V
Bemeneti ellenállás	-	47k	-	$\Omega$

#### Az eszköz digitális bemeneteinek használata

Ez a példa bemutatja egy egyszerű gomb csatlakoztatását.



### 5.7.3 Az eszköz analóg bemenetei

Az eszköz analóg bemenetei nem differenciálisak, és az I/O lapon akár a feszültség (0-10 V), akár az áramerősség (4-20 mA) beállítható (lásd: II. rész). Az elektromos specifikációk alább láthatók.

Paraméter	Min.	Típus	Max.	Mértékegység
Bemeneti feszültség feszültség módban	-0,5	-	26	V
Bemeneti ellenállás 0 V és 10 V közötti tartománynál	-	10,7	-	a $\Omega$
Felbontás	-	12	-	bit
Bemeneti feszültség áramerősség módban	-0,5	-	5,0	V
Bemeneti áramerősség áramerősség módban	-2,5	-	25	mA
Bemeneti ellenállás 4 mA és 20 mA közötti tartománynál	-	182	188	$\Omega$
Felbontás	-	12	-	bit

Az analóg bemenetek használatára két példa a következő alponban található.

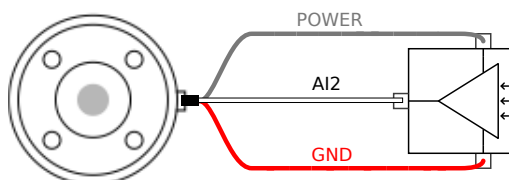
**VIGYÁZAT!:**

1. Az analóg bemenetek most nem védettek a túlfeszültség ellen áramerősség módban. Ha az elektromos specifikációkban szereplő határértéket meghaladja, azzal a bemenet tartósan károsodhat.

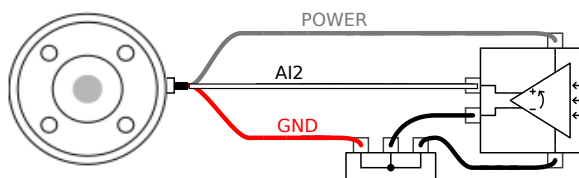
**Az eszköz analóg bemeneteinek használata, nem differenciális**

Ez a példa bemutat egy analóg szenzorcsatlakozást nem differenciális kimenettel. Az érzékelő kimenete lehet áramerősség vagy feszültség, az analóg bemenete bemeneti módja pedig ugyanarra van beállítva az I/O lapon.

Megjegyzés: Ellenőrizheti, hogy a feszültségkimenetes érzékelő vezérli-e az eszköz belső ellenállását vagy a mérés érvénytelen lehet.

**Az eszköz analóg bemeneteinek használata, differenciális**

Ez a példa bemutat egy analóg szenzorcsatlakozást differenciális kimenettel. Ha a negatív kimeneti részt a GND-hez (0 V) csatlakoztatja, akkor ugyanúgy működik, mint egy nem differenciális érzékelő.

**5.7.4 Eszközkommunikáció I/O**

- **Jelkéresek** Az RS485 jelek belső hibabiztos előfeszítést használnak. Ha a csatlakoztatott eszköz nem támogatja ezt a hibabiztost, akkor jelelfeszítést kell végezni a csatlakoztatott eszközön vagy külsőleg hozzáadni, felhúzható ellenállások hozzáadásával az RS485+-hoz és lehúzható ellenállások hozzáadásával az RS485-hoz.
- **Látencia** Az eszközcsatlakozón át küldött üzenetek látenciája 2 ms és 4 ms között változik, az üzenet megírási idejétől a PC-n az üzenet kezdetéig az RS485-ön. Egy puffer tárolja az eszközcsatlakozóra küldött adatokat, amíg a sor üres nem lesz. Amint megkapott 1000 bájt adatot, az üzenet kiírásra kerül az eszközön.

Baud arányok	9,6k, 19,2k, 38,4k, 57,6k, 115,2k, 1M, 2M, 5M
Stop bitek	1, 2
Paritás	Nincs, páratlan, páros



## 6 Karbantartás és javítás

A karbantartási és javítási munkákat a jelen kézikönyvben található összes biztonsági utasításoknak megfelelően végezze el.

A karbantartási, kalibrálási és javítási munkákat a támogatási weboldalon található szervizkézikönyv legújabb verzióinak megfelelően végezze el <http://www.universal-robots.com/support>. Kizárólag engedéllyel rendelkező rendszerintegrátorok vagy a Universal Robots végezhet javításokat.

Minden, a Universal Robotsnak visszaküldött alkatrészt a szervizkézikönyv szerint kell visszaküldeni.

### 6.1 Biztonsági utasítások

Karbantartási és javítási munka után ellenőrzéseket kell végezni az előírt biztonsági szint biztosításához. Az ellenőrzéseknek meg kell felelniük a nemzeti vagy regionális munkabiztonsági előírásoknak. Az összes biztonsági funkció megfelelő működését ellenőrizni kell.

A karbantartási és javítási munka célja annak biztosítása, hogy a rendszer működőképes maradjon, vagy hiba esetén a rendszer visszakerüljön működőképes állapotba. A javítási munkába beletartozik a tényleges javításon túl a hibaelhárítás is.

Amikor a robotkaron vagy a vezérlődobozon dolgozik, be kell tartania az alábbi eljárásokat és figyelmeztetéseket.



#### VESZÉLY:

1. Ne módosítson semmit a szoftver biztonsági konfigurációjában (pl. az erőhatárt). A PolyScope kézikönyvben leírták a biztonsági konfigurációt. Ha bármelyik biztonsági paraméter változik, akkor a teljes robotrendszert újnak kell tekinteni, ami azt jelenti, hogy a teljes biztonsági jóváhagyási folyamatot eszerint kell frissíteni, beleértve a kockázatértékelést is.
2. Cserélje ki a hibás komponenseket új, azonos cikkszámú vagy ekvivalens komponenssel, melyet a Universal Robots erre a célra jóváhagyott.
3. Minden inaktivált biztonsági intézkedést rögtön a munka befejezése után aktiválja újra.
4. Dokumentálja minden javítást és mentse ezt a dokumentációt a teljes robotrendszerhez kapcsolódó technikai fájlban.



## VESZÉLY:

1. Húzza ki a hálózati bemeneti kábelt a vezérlődoboz aljából, ezzel biztosítva, hogy teljesen árammentes legyen. Kapcsoljon le az áramról minden más energiaforrást, amely a robotkarhoz vagy a vezérlődobozhoz csatlakozik. Tegyen meg minden szükséges óvintézkedést, hogy megakadályozza, hogy más személyek áram alá helyezték a rendszert a javítás időszaka alatt.
2. Ellenőrizze a földelő csatlakozást, mielőtt újra áram alá helyezi a rendszert.
3. Tartsa be az ESD rendeleteket, amikor a robotkar vagy a vezérlődoboz részeit szétszereli.
4. Ne szerelje szét a vezérlődobozban a hálózati részt. Magas feszültség (akár 600 V) lehet jelen ezen hálózati részeken belül, még a vezérlődoboz áramtalanítása után több óráig is.
5. Kerülje, hogy a robotkarba vagy a vezérlődobozba víz és por kerüljön.

## 7 Ártalmatlanítás és környezet

Universal Robots e-Series robotok ártalmatlanítását a vonatkozó nemzeti törvények, rendeletek és szabványok szerint kell végezni.

Universal Robots e-Series robotokat veszélyes anyagok korlátozott használatával készítik, hogy védjék a környezetet; az európai 2011/65/EU RoHS irányelvben meghatározottak szerint. Ezek az anyagok higanyt, kadmiumot, ólmot, króm(VI)-ot, polibrómozott bifenileket és polibrómozott difenil-étereket tartalmaznak.

A dán piacon árult Universal Robots e-Series robotok elektromos hulladékainak ártalmatlanítási és kezelési díjait a Universal Robots A/S előre kifizeti a DPA rendszernek. Az európai 2012/19/EU WEEE irányelv érvényességi területén az importőröknek saját regisztrációt kell végezniük a nemzeti WEEE regiszterbe. A díj általában kevesebb 1 €/robotnál. A nemzeti regiszterek listája itt található: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

Az alábbi szimbólumok találhatóak a roboton, hogy jelezzék a fenti jogszabályoknak való megfelelést:





## 8 Tanúsítványok

Ez a fejezet bemutatja a termékhez készített tanúsítványokat és nyilatkozatokat.

### 8.1 Harmadik fél tanúsítványa

A harmadik fél tanúsítványa önkéntes. A robot integrátorainak a legjobb szolgáltatás nyújtásához azonban a UR úgy dönt, hogy az alábbi ismert vizsgálati intézményekkel tanúsíttatják a robotjainkat:



#### TÜV NORD

Universal Robots e-Series robotokat a TÜV NORD, híres testület biztonságosnak jóváhagyta a 2006/42/EK gép irányelv szerint az Európai Unióban. A TÜV NORD biztonsági jóváhagyás tanúsítványának másolata a mellékletben B található.



#### DELTA

A URUniversal Robots e-Series robotok teljesítményét a DELTA segítségével tesztelik. Az elektromágneses kompatibilitási (EMC) és környezetvédelmi teszt tanúsítványa a mellékletben B megtalálható.



#### CHINA RoHS

A Universal Robots e-Series robotok megfelelnek a KÍNA RoHS irányítási módszereknek az elektronikus informatikai termékek szennyezésének kontrollálására vonatkozóan.

### 8.2 Beszállítói harmadik fél tanúsítványa



#### Környezet

Beszállítóink szerint a Universal Robots e-Series robotok szállító-raklapjai megfelelnek az ISMPM-15 dán előírásoknak a fa csomagolóanyagok gyártására vonatkozóan, és eszerint megjelölésre kerülnek.

### 8.3 Gyártói teszt tanúsítványa


**UR**

Universal Robots e-Series robotok folyamatos belső vizsgálati eljárásokon esnek át, illetve a gyártási sor végén teszten. A UR vizsgálati eljárások folyamatos ellenőrzésen és fejlesztésen esnek át.

### 8.4 Nyilatkozatok az EU irányelvek szerint

Habár ezek elsősorban Európára érvényesek, néhány Európán kívüli ország is felismeri és/vagy igényli az **EU nyilatkozatokat**. Az európai irányelvek a hivatalos honlapon elérhetők: <http://eur-lex.europa.eu>.

A UR robotokat az alább felsorolt irányelvek szerint tanúsítják.

#### 2006/42/EK – gép irányelv (MD)

A 2006/42/EK gép irányelv szerint a Universal Robots e-Series robotok **részben befejezett gépek**, mivel ilyen **CE** jelölés nincs felragasztva.

Ha a UR robotot rovarirtó alkalmazásban használják, akkor nem szabad elfeledkezni a 2009/127/EK irányelv létezéséről. Az egyesítési nyilatkozat a 2006/42/EK II-1.B. melléklete szerint a mellékletben B látható.

#### 2006/95/EK – alacsony feszültség irányelv (LVD)

#### 2004/108/EK – elektromágneses kompatibilitás (EMC)

#### 2011/65/EU – egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról (RoHS)

#### 2012/19/EU – az elektromos és elektronikus berendezések hulladékairól (WEEE)

Az Egyesítési nyilatkozatban, a mellékletben B a fenti irányelveknek való megfelelési nyilatkozatok kerülnek felsorolásra.

A **CE** jelölés felragasztva a fenti **CE** jelölési irányelv szerint. Az elektromos és elektronikai berendezések hulladékaival kapcsolatos információk a található 7.

A robot fejlesztése során alkalmazott szabványokkal kapcsolatos információk a(z) mellékletben C.

# 9 Garancia

## 9.1 Termékjótállás

Bármilyen igényre tekintet nélkül, mely a felhasználónak (vásárlónak) felmerülhet a kereskedővel vagy forgalmazóval kapcsolatban, a vevőnek gyártói jótállást garantálunk az alábbi feltételek mellett:

Abban az esetben ha új készülékek és komponenseik hibát mutatnak gyártási vagy anyaghibából eredően a munkába helyezésük utáni 12 hónapon belül (a szállítástól számított legfeljebb 15 hónap), akkor a Universal Robots biztosítja a szükséges pótalkatrészeket, miközben a felhasználó (vevő) köteles munkaórát biztosítani a pótalkatrészek cseréjéhez, és vagy kicseréli az alkatrészt ugyanolyan állapotú másik alkatrésztre, vagy megjavítja a javított alkatrészt. Ez a Jótállás érvénytelen, ha a készülék hibája helytelen kezelésnek és/vagy a felhasználói útmutatóban szereplő információk be nem tartásának tudható be. Ez a Jótállás nem vonatkozik vagy nem terjed ki a hivatalos forgalmazó vagy maga a vevő által végzett szolgáltatásokra (pl. telepítés, konfiguráció, szoftverletöltések). A vásárlás nyugtája, a vásárlás napjával együtt, szükséges a Jótállás érvényességének bizonyításához. A Jótállási igényeket a Jótállás nyilvánvalóvá válásától számított két hónapon belül kell benyújtani. A Universal Robots által kicserélt vagy számukra visszaküldött készülékek vagy komponensek tulajdonjoga a Universal Robotsé. A készülékből vagy azzal kapcsolatban felmerülő minden egyéb igényt jele Jótállásból kell kezelni. Ebben a Jótállásban semmi sem próbálja korlátozni vagy kizárni a vevő törvényes jogait, sem a gyártó felelősségét a hanyagságból eredő halálesetek vagy személyi sérülés vonatkozásában. A Jótállás időtartama nem bővül a Jótállás kikötései szerint adott szolgáltatásokkal. Olyannyira, hogy ha a Jótállás nem áll fenn, a Universal Robots fenntartja a jogot, hogy a csere vagy javítás költségét a vevőre terhelje. A fenti kikötések nem foglalják magukba a vevő kárának bizonyítási terében bekövetkező változást. Ha egy készülék hibás, a Universal Robots nem felelős a közvetett, véletlen, speciális vagy következményes károkért, beleértve többek között a profit elvesztését, a használat kiesését, a termelés kiesését vagy más termelési berendezés megsérülését.

Ha egy készülék hibás, a Universal Robots nem fedezi a következményes károkat vagy veszteségeket, amilyen a termelés kiesés vagy más termelési berendezés sérülése.

## 9.2 Felelősségkizárás

A Universal Robots folyamatosan javítja termékei megbízhatóságát és teljesítményét, és ezért fenntartja a jogot a termék frissítésére előzetes figyelmeztetés nélkül. A Universal Robots mindent megtesz, hogy jelen kézikönyv tartalma pontos és helyes legyen, de nem vállal felelősséget a hibákért és hiányzó információkért.



# A Leállítási idő és leállítási távolság



## MEGJEGYZÉS:

Beállíthatja a felhasználó által meghatározott biztonsági besorolású maximális leállási időt és távolságot. Lásd: 2.1 és 13.2. Ha a felhasználó által meghatározott beállításokat használ, a program sebessége dinamikusan kerül beállításra, hogy mindig megfeleljen a kiválasztott határértékeknek.

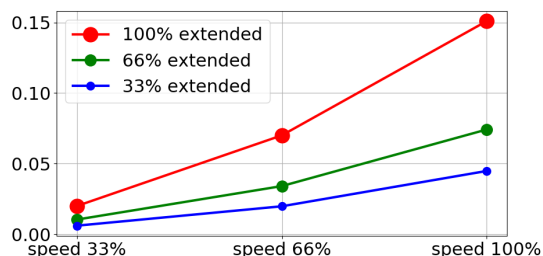
A **0. illesztéshez (alap)**, **1. illesztéshez (váll)** **2. illesztéshez (könyök)** megadott grafikus adatok érvényesek a leállítási távolságra és leállítási időre:

- 0. kategória
- 1. kategória
- 2. kategória

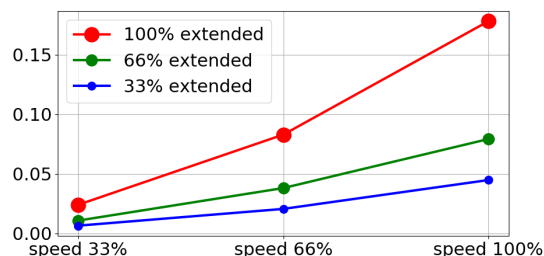
Megjegyzés: Ezek az értékek a legrosszabb forgatókönyvet jeltik; az Ön értékei mások lesznek.

A **0. illesztés** tesztjét vízszintes mozgás elvégzésével végezték, ahol a rotációs tengely merőleges volt a talajra.

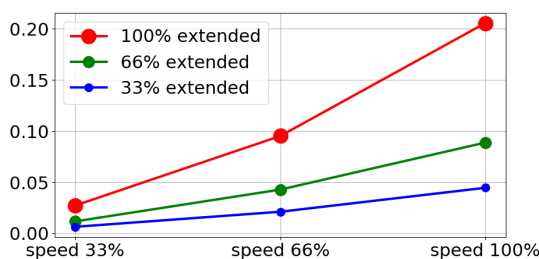
Az **1. illesztés** és a **2. illesztés** tesztjei alatt, a robot függőleges pályát követett, ahol a rotációs tengely párhuzamos volt a talajjal, és a leállítás a robot lefelé haladása alatt történt.



(a) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher 33%-a esetén

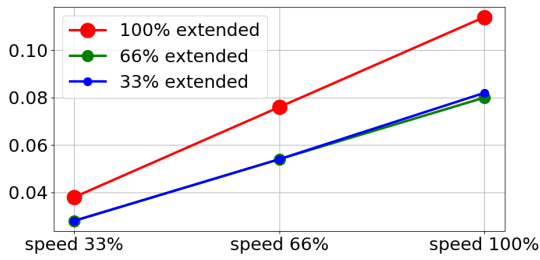


(b) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher 66%-a esetén

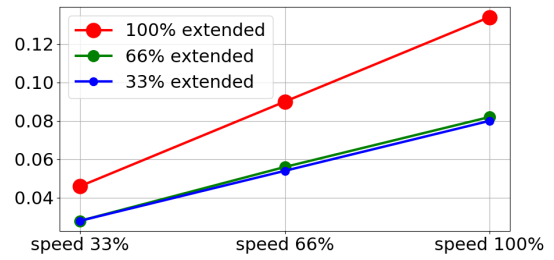


(c) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher esetén

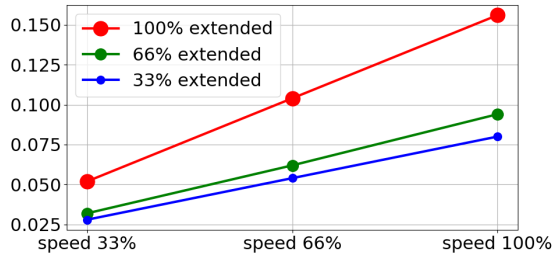
Slika A.1: A 0. illesztés (ALAP) leállási távolsága



(a) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher 33%-a esetén

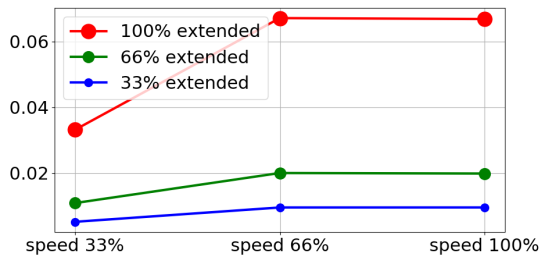


(b) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher 66%-a esetén

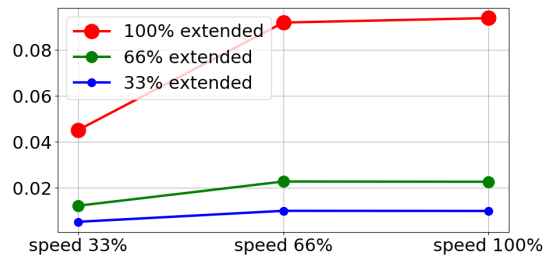


(c) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher esetén

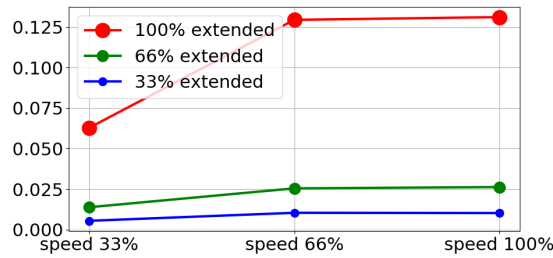
Slika A.2: A 0. illesztés (ALAP) leállási ideje



(a) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher 33%-a esetén

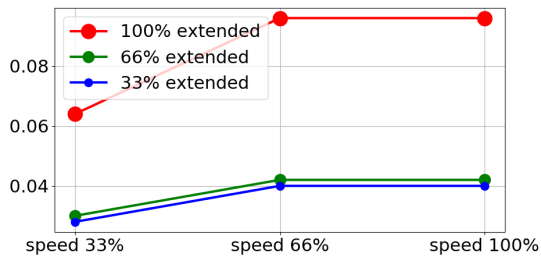


(b) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher 66%-a esetén

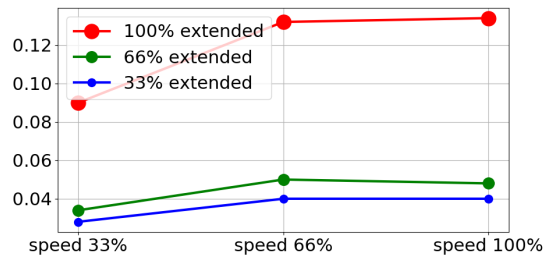


(c) Leállási távolság méterben maximális hasznos teher esetén

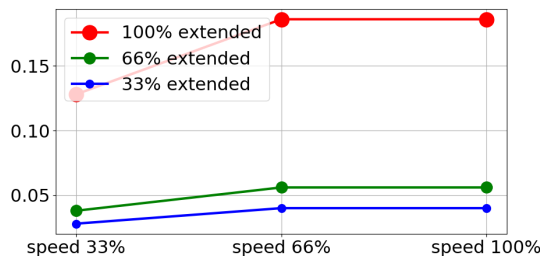
Slika A.3: Az 1. illesztés (VÁLL) leállási távolsága



(a) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher 33%-a esetén



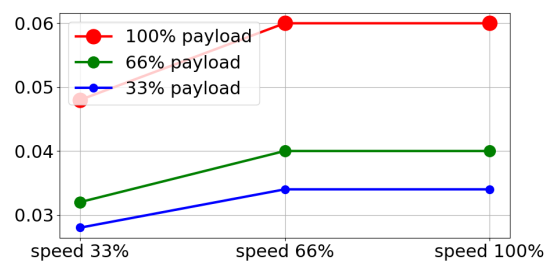
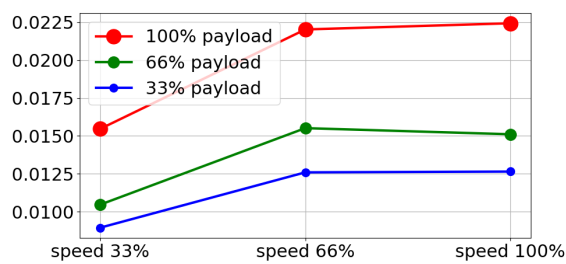
(b) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher 66%-a esetén



(c) Leállási idő másodpercben maximális hasznos teher esetén

Slika A.4: Az 1. illesztés (VÁLL) leállási ideje

Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva.



(a) Leállási távolság méterben az összes hasznos teher esetén (b) Leállási idő másodpercben az összes hasznos teher esetén

Slika A.5: A 2. illesztés (KÖNYÖK) leállási távolsága és ideje

## B Nyilatkozatok és tanúsítványok

### B.1 CE/EU Declaration of Incorporation (original)

Manufacturer:	Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:
Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Denmark Telephone: +45 8993 8989	David Brandt Technology Officer, RD Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
Description and Identification of the Partially-Completed Machine(s):	
Product and Function:	Industrial robot (multi-axis manipulator with controller and Teach Pendant). Function is determined by the completed machine (with end-effector and intended use).
Model:	UR3e, UR5e, UR10e (e-Series)
Serial Number:	Starting 2018500000 and higher Effective 1 April 2018
Incorporation:	Universal Robots e-series (UR3e, UR5e, and UR10e) shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot system, cell or application), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.
<p>It is Declared That the Above Products Fulfil the Following Directives as Detailed Below:</p> <p>I. Machinery Directive 2006/42/EC – The following essential requirements have been fulfilled: 1.1.2, 1.2.1, 1.3.7, .1.2.4.3, 1.6.3, 1.5.1, 1.7.2, 4.1.2.3, 1.7.4.2. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.</p> <p>II. Low-voltage Directive 2014/35/EU – Reference the LVD and the harmonized standards used below.</p> <p>III. EMC Directive 2014/30/EU – Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.</p>	



Reference the Harmonized Standards Used, as Referred to in Article 7(2) of the MD and LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:		
(I) EN ISO 10218-1:2011 TÚV Nord Certificate 44 207 14097607 (I) EN ISO 12100:2010	(I)EN ISO 13850:2015  (I) EN 1037:1995+A1:2008	(II) EN 60664-1:2007  (II) EN 60947-5-5:1997/ A11:2013
(I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13849-1:2015  TÚV Nord Certificate 44 780 14097610 (I) EN ISO 13849-2:2012	(II) EN 60204-1:2006/ A1:2010 (I) EN ISO 13850:2015  (II) EN 60320-1:2001/ A1:2007  (II) EN 60529:1991/ A2:2013	(III) EN 61000-6-2:2005 (III) EN 61000-6-4:2007/ A1:2011 (II) EN 61131-2:2007  (II) EN 61140:2002/ A1:2006
Reference to Other Technical Standards and Specifications Used:		
(I) ISO 9409-1:20047 (I) ISO/TS 15066 as applicable (III) IEC 60068-2-1:2007 (III) IEC 60068-2-2:2007	(III) IEC 60068-2-27:2008 (III) IEC 60068-2-64:2008 (II) IEC 60664-5:2007 (III) IEC 61326-3-1:2008	(II) IEC 61784-3:2010 [SIL2]
The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities. Approval of full quality assurance system (ISO 9001), by the notified body Bureau Veritas, certificate DK008850.		

Odense Denmark, 25 June 2018

Name:  
Position/ Title

**Roberta Nelson Shea**  
Global Technical Compliance Officer

## B.2 CE/EU Egyesítési nyilatkozat (az eredeti fordítása)

Gyártó:	A technikai fájl összeállítására felhatalmazott személy a közösségben:
Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Dánia Telefon: +45 8993 8989	David Brandt technológiai vezető, RD Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
A részben befejezett gép(ek) leírása és azonosítása:	
Termék és funkció:  Modell: Sorozatszám:	Ipari robot (többtengelyes manipulátor vezérlővel és Tanító függelékkel). A funkciót a befejezett gép határozza meg (végeffektorral és javasolt felhasználással). UR3e, UR5e, UR10e (e-Series) 2018500000-vel kezdve és magasabb Hatályban: 2018. április 1.
Egyesítés:	A Universal Robots e-sorozat (UR3e, UR5e és UR10e) csak akkor helyezhető üzembe, amikor beintegrálták egy végleges kész gépbe (robotrendszer, cella vagy alkalmazás), amely megfelel a gépekkel foglalkozó irányelv és más vonatkozó irányelvek előírásainak.
<p>Nyilatkozunk, hogy a fenti termék megfelel az alábbi irányelveknek az alább részletezettek szerint:</p> <p>I. 2006/42/EK gépekkel foglalkozó irányelv – Az alábbi alapvető előírásokat teljesíti: 1.1.2, 1.2.1, 1.3.7, .1.2.4.3, 1.6.3, 1.5.1, 1.7.2, 4.1.2.3, 1.7.4.2. Nyilatkozunk, hogy a vonatkozó műszaki dokumentációt a gépekkel foglalkozó irányelv VII. melléklete B része szerint állították össze.</p> <p>II. Alacsony feszültségű 2014/35/EU irányelv – Hivatkozás az LVD-re és a harmonizált, alább használt szabványokra.</p> <p>III. EMC 2014/30/EU irányelv – Hivatkozás az EMC irányelvre és a harmonizált, alább használt szabványokra.</p>	



Hivatkozás a használt harmonizált szabványokra, ahogyan az MD és LV irányelvek 7. cikkely (2). bekezdésében és az EMC irányelv 6. cikkelyében utalnak rá:

(I) EN ISO 10218-1:2011 TÚV Nord Certificate 44 207 14097607	(I) EN ISO 13850:2015	(II) EN 60664-1:2007
(I) EN ISO 12100:2010	(I) EN 1037:1995+A1:2008	(II) EN 60947-5-5:1997/ A11:2013
(I) EN ISO 13732-1:2008	(II) EN 60204-1:2006/ A1:2010	(III) EN 61000-6-2:2005
(I) EN ISO 13849-1:2015	(I) EN ISO 13850:2015	(III) EN 61000-6-4:2007/ A1:2011
TÚV Nord Certificate 44 780 14097610	(II) EN 60320-1:2001/ A1:2007	(II) EN 61131-2:2007
(I) EN ISO 13849-2:2012	(II) EN 60529:1991/ A2:2013	(II) EN 61140:2002/ A1:2006

Hivatkozás más, alkalmazott technikai szabványokra és specifikációkra:

(I) ISO 9409-1:20047	(III) IEC 60068-2-27:2008	(II) IEC 61784-3:2010 [SIL2]
(I) ISO/TS 15066 as applicable	(III) IEC 60068-2-64:2008	
(III) IEC 60068-2-1:2007	(II) IEC 60664-5:2007	
(III) IEC 60068-2-2:2007	(III) IEC 61326-3-1:2008	

A gyártó vagy hivatalos képviselője köteles átküldeni a vonatkozó információkat a részben befejezett gépről az országos hatóság indokolt kérésére.

A teljes minőségbiztosítási rendszer (ISO 9001) jóváhagyása a híres testület, a Bureau Veritas által, igazolás: DK008850.

Odense Denmark, 25 June 2018

Name:

Position/ Title

Roberta Nelson Shea

Global Technical Compliance Officer

### B.3 A biztonsági rendszer tanúsítványa



Hiermit wird bescheinigt, dass die Firma / This certifies that the company

**Universal Robots A/S**  
**Energivej 25**  
**DK-5260 Odense S**  
**Denmark**

berechtigt ist, das unten genannte Produkt mit dem abgebildeten Zeichen zu kennzeichnen  
 is authorized to provide the product mentioned below with the mark as illustrated

Fertigungsstätte / Manufacturing plant: **Universal Robots A/S**  
**Energivej 25**  
**DK-5260 Odense S**  
**Denmark**

Beschreibung des Produktes / Description of product: **Industrial robot UR10e, UR5e and UR3e**  
 (Details s. Anlage 1) / (Details see Annex 1)

Geprüft nach / Tested in accordance with: **EN ISO 10218-1:2011**

Registrier-Nr. / Registered No. 44 780 14097607  
 Prüfbericht Nr. / Test Report No. . 3520 4429, 3522 2109  
 Aktenzeichen / File reference 8000484576

Gültigkeit / Validity von / from 2018-05-14 bis / until 2023-05-13



Zertifizierungsstelle der TÜV NORD CERT GmbH

Essen, 2018-05-14

TÜV NORD CERT GmbH Langemarckstraße 20 45141 Essen www.tuev-nord-cert.de technology@tuev-nord.de

Bitte beachten Sie auch die umseitigen Hinweise  
 Please also pay attention to the information stated overleaf



Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva.



# ZERTIFIKAT CERTIFICATE

Hiermit wird bescheinigt, dass die Firma / *This is to certify, that the company*

**Universal Robots A/S**  
**Energivej 25**  
**DK-5260 Odense S**  
**Denmark**

berechtigt ist, das unten genannte Produkt mit dem abgebildeten Zeichen zu kennzeichnen.  
*is authorized to provide the product described below with the mark as illustrated.*

Fertigungsstätte:  
*Manufacturing plant:* **Universal Robots A/S**  
**Energivej 25**  
**DK-5260 Odense S**  
**Denmark**

Beschreibung des Produktes  
*(Details s. Anlage 1)*  
*Description of product*  
*(Details see Annex 1)* **Universal Robots Safety System G5**  
**for UR10e, UR5e and UR3e robots**

Geprüft nach:  
*Tested in accordance with:* **EN ISO 13849-1:2015, Cat.3, PL d**

Registrier-Nr. / *Registered No.* 44 207 14097610  
Prüfbericht Nr. / *Test Report No.* 3520 1327 / 3522 2247  
Aktenzeichen / *File reference* 8000484576

Gültigkeit / *Validity*  
von / *from* 2018-05-14  
bis / *until* 2023-05-13

  
Zertifizierungsstelle der TÜV NORD CERT GmbH  
*Certification body of TÜV NORD CERT GmbH*

Essen, 2018-05-14

TÜV NORD CERT GmbH Langemarckstraße 20 45141 Essen [www.tuev-nord-cert.de](http://www.tuev-nord-cert.de) [technology@tuev-nord.de](mailto:technology@tuev-nord.de)

Bitte beachten Sie auch die umseitigen Hinweise  
*Please also pay attention to the information stated overleaf*



## B.4 China RoHS

**Management Methods for Controlling Pollution  
by Electronic Information Products  
Product Declaration Table  
For Toxic or Hazardous Substances**  
表1 有毒有害物质或元素名称及含量标识格式



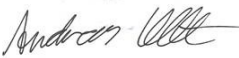
Product/Part Name 产品/部件名称	Toxic and Hazardous Substances and Elements 有毒有害物质或元素					
	铅 Lead (Pb)	汞 Mercury (Hg)	镉 Cadmium (Cd)	六价 Hexavalent Chromium (Cr+6)	多溴联苯 Polybrominated biphenyls (PBB)	多溴二苯醚 Polybrominated diphenyl ethers (PBDE)
UR Robots UR3 / UR5 / UR10 UR机器人 UR3/UR5/UR10	X	O	X	O	X	X
<p>O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006. O: 表示该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。</p> <p>X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006. X: 表示该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。 (企业可在此处, 根据实际情况对上表中打“X”的技术原因进行进一步说明。)</p> <p>Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period: 下列项目是损耗品,因而它们的使用寿命可能短于环境使用时间: Drives, Gaskets, Probes, Filters, Pins, Cables, Stiffener, Interfaces 驱动器, 垫圈, 探针, 过滤器, 别针, 缆绳, 加强筋, 接口</p> <p>Refer to product manual for detailed conditions of use. 详细使用情况请阅读产品手册。</p> <p>Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability. Universal Robots 鼓励回收再利用所有的电子信息产品, 但 Universal Robots 不负任何责任或义务</p>						

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

## B.5 Környezetvédelmi teszt tanúsítványa



### Climatic and mechanical assessment

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

## B.6 EMC teszt tanúsítványa



# Attestation of Conformity

**AoC no. 1645**

Project / task no. 117-29565

DELTA has performed compliance test on electrical products since 1967. DELTA is an accredited test house according to EN17025 and participates in the international standardisation organisation CEN/CENELEC, IEC/CISPR and ETSI. This attestation of conformity with the below mentioned standards and/or normative documents is based on accredited tests and/or technical assessments carried out at DELTA – a part of FORCE Technology.

**Client**

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
5260 Odense  
Denmark

**Product identification (type(s), serial no(s).)**

UR robot generation 5, G5 for models UR3, UR5, and UR10

**Manufacturer**

Universal Robots A/S

**Technical report(s)**

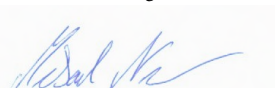
EMC test of UR robot generation 5, DELTA project no.117-29565-1 DANAK 19/18171

**Standards/Normative documents**

EMC Directive 2014/30/EU, Article 6  
EN 61326-3-1:2008 Industrial locations SIL 2  
EN/(IEC) 61000-6-1:2007  
EN/(IEC) 61000-6-2:2005  
EN/(IEC) 61000-6-3:2007+A1  
EN/(IEC) 61000-6-4:2007+A1  
EN/(IEC) 61000-3-2:2014  
EN/(IEC) 61000-3-3:2013

The product identified above has been assessed and complies with the specified standards/normative documents. The attestation does not include any market surveillance. It is the responsibility of the manufacturer that mass-produced apparatus have the same properties and quality. This attestation does not contain any statements pertaining to the requirements pursuant to other standards, directives or laws other than the above mentioned.

Hørsholm, 15 August 2017



Michael Nielsen  
Specialist, Product Compliance

DELTA – a part of  
FORCE Technology  
Venlighedsvej 4  
2970 Hørsholm  
Denmark

Tel. +45 72 19 40 00  
Fax +45 72 19 40 01  
www.delta.dk  
VAT No. 55117314

20aocctest-uk-j



## C Alkalmazott szabványok

Ez a fejezet a releváns szabványokat írja le, amelyeket a robotkar és a vezérlődoboz fejlesztése alatt alkalmaztak. Amikor Európai irányelv számát jegyzik fel zárójelben, az azt jelzi, hogy a szabvány azon irányelv szerint került harmonizálásra.

A szabványok nem jogszabályok. A szabványok olyan dokumentumok, amelyeket az adott iparág érdektjei fejlesztettek ki, hogy meghatározzák a normál biztonsági és teljesítménybeli követelményeket egy termékre vagy termékcsoporthoz.

A rövidítések jelentései az alábbiak:

ISO	International Standardization Organization
IEC	International Electrotechnical Commission
EN	European Norm
TS	Technical Specification
TR	Technical Report
ANSI	American National Standards Institute
RIA	Robotic Industries Association
CSA	Canadian Standards Association

Az alábbi szabványoknak való megfelelés csak akkor garantált, ha minden, ebben a kézikönyvben található összeszerelési utasítást, biztonsági utasítást és iránymutatást betartanak.

**ISO 13849-1:2006 [PLd]**

**ISO 13849-1:2015 [PLd]**

**ISO 13849-2:2012**

**EN ISO 13849-1:2008 (E) [PLd – 2006/42/EK]**

**EN ISO 13849-2:2012 (E) (2006/42/EK)**

*Safety of machinery – Safety-related parts of control systems*

*Part 1: General principles for design*

*Part 2: Validation*

A biztonsági vezérlőrendszert d teljesítményszintűre (PLd) tervezték ezen szabványok előírásai szerint.

**ISO 13850:2006 [Stop Category 1]**

**ISO 13850:2015 [Stop Category 1]**

**EN ISO 13850:2008 (E) [Stop Category 1 - 2006/42/EK]**

**EN ISO 13850:2015 [Stop Category 1 - 2006/42/EK]**

*Safety of machinery – Emergency stop – Principles for design*

A vészleállító funkciót 1. megállítási kategória szerint tervezték, jelen szabvány szerint. Az 1. megállítási kategória egy kontrollált megállítása a motoroknak, hogy elérjék a megállítást, majd az áramtalanítást, amikor elérték a megállítást.

---

**ISO 12100:2010****EN ISO 12100:2010 (E) [2006/42/EK]**

*Safety of machinery – General principles for design – Risk assessment and risk reduction*

A UR robotokat jelen szabvány alapelvei szerint értékelik.

---

**ISO 10218-1:2011****EN ISO 10218-1:2011(E) [2006/42/EK]**

*Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots*

*Part 1: Robots*

Ez a szabvány a robot gyártójának szól, nem az integrátornak. A második rész (ISO 10218-2) a robotin-tegrátornak szól, mivel ez foglalkozik a telepítéssel és a robotalkalmazás elrendezésével.

A szabvány írói hallgatólagosan felidéztek a hagyományos ipari robotokat, amelyek hagyományosan őrzik a kerítéseket és a könnyű függönyöket. A UR robotok úgy kerültek tervezésre, hogy mindig engedélyezett az erő- és teljesítménykorlátozás. Ezért néhány fogalmat alább tisztázunk és elmagyarázunk.

Ha UR robotot használnak veszélyes alkalmazásban, akkor további biztonsági intézkedésekre lehet szükség, lásd jelen kézikönyv 1. fejezetét.

**Tisztázás:**

- „3.24.3 Őrzött helyek” meghatározása a terület őrzésével Általában az őrzött hely olyan hely a kerítés mögött, amely védi az embereket a veszélyes hagyományos robotoktól. A UR robotokat úgy tervezték, hogy kerítés nélkül működjenek beépített teljesítmény- és erőkorlátozó együttműködő biztonsági funkciókkal, és ezért veszélyes őrzött hely nélkül, amelyet a kerítés kerülete határoz meg.
- „5.4.2 Teljesítménykövetelmények” Az összes biztonsági funkció az ISO 13849-1;2006 szerinti PLd-ként készült. A robotot felesleges kódoló rendszerrel készítették mindegyik illesztésnél, illetve a biztonsági besorolású ki-/bekapcsolókat 3. kategóriájú<sup>1</sup> szerkezettel készítették. A biztonsági besorolású ki-/bekapcsolókat jelen kézikönyv szerint kell csatlakoztatni a 3. kategóriájú, biztonsági besorolású berendezéshez, hogy a teljes biztonsági funkció PLd szerkezete kialakuljon.
- „5.7 Működési módok” A UR robotok nem rendelkeznek különböző működési módokkal, ezért nincs módváltójuk.
- „5.8 Függelékek vezérlői” Ez a fejezet meghatározza a tanító függelékek védő jellemzőit, amikor azokat veszélyes őrzött helyen belül kell használni. Mivel a UR robotok együttműködő működésre készültek, nincs veszélyes őrzött hely, ahogyan a hagyományos robotoknál. A UR robotok biztonságosabbak a tanításban, mint a hagyományos robotok. Ahelyett, hogy három-pozicionálást engedélyező eszközt kellene kioldani, a kezelő csak egyszerűen megállíthatja a robotot a kezével. Ha egy UR robotot telepítenek veszélyes őrzött alkalmazásban, akkor három-pozicionálást engedélyező eszköz csatlakoztatható jelen kézikönyv utasításai szerint. További tisztázásért lásd: ISO/TS 15066 5.4.5. cikkely.

<sup>1</sup>Az ISO 13849-1 szerint, további részleteket lásd: Szószedet.

- „5.10 Az együttműködő működés előírásai” A UR robotok teljesítmény- és erőkorlátozó együttműködő biztonsági funkciói mindig aktívak. A UR robotok vizuális elrendezése jelzi, hogy a robotok használhatók-e együttműködő működésre. A teljesítmény- és erőkorlátozó együttműködő biztonsági funkciók tervezése az ISO 10218-1 5.10.5. cikkelye szerint történt. További tisztázásért lásd: ISO/TS 15066 5.5.4. cikkely.
- „5.12.3 Biztonsági besorolású puha tengely és térhatároló”. Ez a biztonsági funkció egyike a többféle, szoftverrel konfigurálható biztonsági funkcióknak. Az összes ilyen biztonsági funkcióból létrehoznak egy hash kódot, és biztonsági ellenőrző azonosítóként mutatják be a GUI-ban.

---

## ISO/TS 15066:2016

*Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots – Collaborative operation*

Ez technikai specifikáció (TS), **nem** szabvány. A TS célja bemutatni a kezdetleges követelmények készletét, hogy lássák, hogy hasznosak-e egy adott iparág számára. Meghatározás szerint a TS nem elég érett az Európai Irányelvek szerinti harmonizálásra.

Ez a TS a robot gyártójának és a robot integrátorának egyaránt szól. A UR robotok megfelelnek magukra a nyers robotokra releváns részeknek, az integrátor pedig választhat, hogy a TS-t használja, amikor integrálja a robotokat.

Ez a TS önkéntes követelményeket és útmutatást képvisel, melyek kiegészítik az ISO 10218-as szabványokat az együttműködő robotok területén. A fő szövegen túl a TS egy A mellékletet is tartalmaz egy táblázattal, amely az erő- és nyomáshatárértékekre vonatkozó javaslatokat mutatja be, amelyek alapja a fájdalom és **nem** a sérülés. Fontos, hogy elolvassa és megértse a táblázat alatti megjegyzéseket, mivel sok korlátozás csak konzervatív becsléseken és irodalmi vizsgálatokon alapul. Minden szám változhat a jövőben, amint új tudományos kutatási eredmények állnak rendelkezésre. Az A melléklet a TS informális és önkéntes része, ezért az integrátor nyilatkozhat a TS-nek való megfelelésről anélkül, hogy az A melléklet határértékeit használná.

---

## ANSI/RIA R15.06-2012

*Industrial Robots and Robot Systems – Safety Requirements*

Ez az amerikai szabvány az ISO 10218-1 (lásd fent) és az ISO 10218-2 ISO szabványok egy dokumentumban való kombinálása. A nyelv brit angolról amerikai angolra változik, de a tartalma ugyanaz.

Ne feledje, hogy a szabvány második része (ISO 10218-2) a robotrendszer integrátorának szól, nem a Universal Robotsnak.

---

## CAN/CSA-Z434-14

*Industrial Robots and Robot Systems – General Safety Requirements*

Ez a kanadai szabvány az ISO 10218-1 (lásd fent) és -2 ISO szabványok egy dokumentumban való kombinálása. A CSA további követelményeket adott hozzá a robotrendszer használója számára. Ezen követelmények közül néhány lehet, hogy a robotintegrátornak szól.

Ne feledje, hogy a szabvány második része (ISO 10218-2) a robotrendszer integrátorának szól, nem a Universal Robotsnak.

**IEC 61000-6-2:2005**

**IEC 61000-6-4/A1:2010**

**EN 61000-6-2:2005 [2004/108/EK]**

**EN 61000-6-4/A1:2011 [2004/108/EK]**

*Electromagnetic compatibility (EMC)*

*Part 6-2: Generic standards - Immunity for industrial environments*

*Part 6-4: Generic standards - Emission standard for industrial environments*

Ezek a szabványok meghatározzák az elektromos és elektromágneses zavarások követelményeit. Ha betartja ezeket a szabványokat, azzal biztosítja, hogy a UR robotok jól működjenek ipari környezetben és ne zavarjanak más berendezéseket.

---

**IEC 61326-3-1:2008**

**EN 61326-3-1:2008**

*Electrical equipment for measurement, control and laboratory use - EMC requirements*

*Part 3-1: Immunity requirements for safety-related systems and for equipment intended to perform safety-related functions (functional safety) - General industrial applications*

Ez a szabvány meghatározza a bővített EMC zavarási követelményeket a biztonságra vonatkozó funkciókhoz. Ha betartja ezt a szabványt, azzal biztosítja, hogy a UR robotok biztonsági funkciói akkor is biztonságot nyújtanak, amikor más berendezések meghaladják az EMC emissziós határértékeket, melyek az IEC 61000 szabványokban vannak meghatározva.

---

**IEC 61131-2:2007 (E)**

**EN 61131-2:2007 [2004/108/EK]**

*Programmable controllers*

*Part 2: Equipment requirements and tests*

Mind a normál, mind a biztonsági besorolás 24 V-os ki-/bekapcsolók jelen szabvány előírásai szerint készültek, hogy biztosítsák a megbízható kommunikációt más PLC rendszerekkel.

---

**ISO 14118:2000 (E)**

**EN 1037/A1:2008 [2006/42/EK]**

*Safety of machinery – Prevention of unexpected start-up*

Ez a két szabvány nagyon hasonló. Meghatározzák a biztonsági alapelveket a nem várt elindulás elkerüléséhez, a karbantartás vagy javítás közbeni véletlen áram alá kerülés eredményeként és a vezérlő perspektívából kapott véletlen indítási parancsok eredményeként egyaránt.

---

**IEC 60947-5-5/A1:2005**

**EN 60947-5-5/A11:2013 [2006/42/EK]**

*Low-voltage switchgear and controlgear*

---

*Part 5-5: Control circuit devices and switching elements - Electrical emergency stop device with mechanical latching function*

A vészleállító közvetlen kinyitási művelete és a biztonsági zár mechanizmusa megfelel jelen szabvány előírásainak.

---

**IEC 60529:2013**  
**EN 60529/A2:2013**

*Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)*

Ez a szabvány meghatározza a ház besorolásait a por és víz elleni védelemre vonatkozóan. A UR robotok jelen szabvány szerinti IP-kóddal kerültek tervezésre és osztályozásra, lásd a robot matricáját.

---

**IEC 60320-1/A1:2007**  
**IEC 60320-1:2015**  
**EN 60320-1/A1:2007 [2006/95/EK]**  
**EN 60320-1:2015**

*Appliance couplers for household and similar general purposes*

*Part 1: General requirements*

A hálózati bemeneti kábel megfelel ennek a szabványnak.

---

**ISO 9409-1:2004 [50-4-M6-os típus]**

*Manipulating industrial robots – Mechanical interfaces*

*Part 1: Plates*

A UR roboton az eszköz pereme megfelel jelen szabvány 50-4-M6-os típusának. A roboteszközöket szintén jelen szabvány szerint kell készíteni a megfelelő illeszkedés biztosításához.

---

**ISO 13732-1:2006**  
**EN ISO 13732-1:2008 [2006/42/EK]**

*Ergonomics of the thermal environment – Methods for the assessment of human responses to contact with surfaces*

*Part 1: Hot surfaces*

A UR robotokat úgy tervezték, hogy a felületi hőmérsékletüket a jelen szabványban meghatározott ergonómiai határértékek alatt tartsák.

---

**IEC 61140/A1:2004**  
**EN 61140/A1:2006 [2006/95/EK]**

*Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment*

A UR robotok jelen szabvány szerint készültek, hogy védelmet biztosítsanak az elektromos áramütés ellen. A védő földelés bekötése kötelező az itt meghatározottak szerint: Hardvertelepítési kézikönyv

---

**IEC 60068-2-1:2007**

**IEC 60068-2-2:2007**

**IEC 60068-2-27:2008**

**IEC 60068-2-64:2008**

**EN 60068-2-1:2007**

**EN 60068-2-2:2007**

**EN 60068-2-27:2009**

**EN 60068-2-64:2008**

*Environmental testing*

*Part 2-1: Tests - Test A: Cold*

*Part 2-2: Tests - Test B: Dry heat*

*Part 2-27: Tests - Test Ea and guidance: Shock*

*Part 2-64: Tests - Test Fh: Vibration, broadband random and guidance*

A UR robotokat a jelen szabványokban meghatározott vizsgálati módszerek szerint tesztelik.

---

**IEC 61784-3:2010**

**EN 61784-3:2010 [SIL 2]**

*Industrial communication networks – Profiles*

*Part 3: Functional safety fieldbuses – General rules and profile definitions*

Ez a szabvány meghatározza a biztonsági besorolású kommunikációs buszok előírásait.

---

**IEC 60204-1/A1:2008**

**EN 60204-1/A1:2009 [2006/42/EK]**

*Safety of machinery – Electrical equipment of machines*

*Part 1: General requirements*

Jelen szabvány általános alapelveit alkalmazzák.

---

**IEC 60664-1:2007**

**IEC 60664-5:2007**

**EN 60664-1:2007 [2006/95/EK]**

**EN 60664-5:2007**

*Insulation coordination for equipment within low-voltage systems*

*Part 1: Principles, requirements and tests*

*Part 5: Comprehensive method for determining clearances and creepage distances equal to or less than 2 mm*

A UR robotok elektromos áramkörei megfelelnek ennek a szabványnak.

## **EUROMAP 67:2015, V1.11**

*Electrical Interface between Injection Molding Machine and Handling Device / Robot*

A UR robotokat E67-es tartozékmodullal szerelik, hogy csatlakozzanak a jelen szabványnak megfelelő fröccsöntő gépekhez.



## D Műszaki adatok

A robot típusa	UR5e
Súly	20.7 kg / 45.7 lb
Maximális hasznos terhelés (lásd: 4.4. pont)	5 kg / 11 lb
Elérés	850 mm / 33.5 in
Illesztési tartományok	± 360° az összes illesztés esetén
Sebesség	Illesztések: Max 180°/s. Eszköz: Kb. 1 m/s / Kb. 39.4 in/s.
Rendszerfrissítési gyakorisága	500 Hz
Erőnyomaték-érzékelő pontos- sága	4 N
Tartás megismételhetősége	± 0.03 mm / ± 0.0011 in (1.1 mils)
Lábnyom	Ø149 mm / 5.9 in
Szabadság foka	6 forgó illesztés
A vezérlődoboz mérete (Sz × M × V)	460 mm × 445 mm × 260 mm / 18.2 in × 17.6 in × 10.3 in
Vezérlődoboz I/O portjai	16 digitális bemenet, 16 digitális kimenet, 2 analóg bemenet, 2 analóg kimenet
Eszköz I/O portjai	2 digitális bemenet, 2 digitális kimenet, 2 analóg bemenet
Eszközkommunikáció	RS 485
I/O tápegység	24 V 2 A a vezérlődobozban és 12 V/24 V 600 mA az eszközben
Kommunikáció	TCP/IP 1000 Mbit: IEEE 802.3ab, 1000BASE-T Ethernet aljzat, MODBUS TCP & EtherNet/IP adapter, Profinet
Programozás	PolyScope grafikus felhasználói felület 12"érintőképernyőn
Zaj	Robot Arm: Less than 65dB(A) Control Box: Less than 50dB(A)
IP osztályozás	IP54
Tisztatér besorolás	Robotkar: ISO 5. osztály Vezérlődoboz: ISO 6. osztály
Teljesítményfelvétel	Kb. 250 W szokásos programmal
Együttműködő működés	17 haladó biztonsági funkció Megfelelve ennek: EN ISO 13849-1:2008, PLd, Cat.3 és EN ISO 10218-1:2011, 5.10.5 alpont
Anyagok	Alumínium, PP műanyag
Hőmérséklet	A robot környezeti hőmérsékletű tartományban működhet -5-50 °C
Tápegység	100-240 VAC, 47-440 Hz
Kábelezés	Kábel a robot és a vezérlődoboz között (6 m / 236 in) Kábel az érintőképernyő és a vezérlődoboz között (4.5 m / 177 in)



**Del II**

**PolyScope kézikönyv**

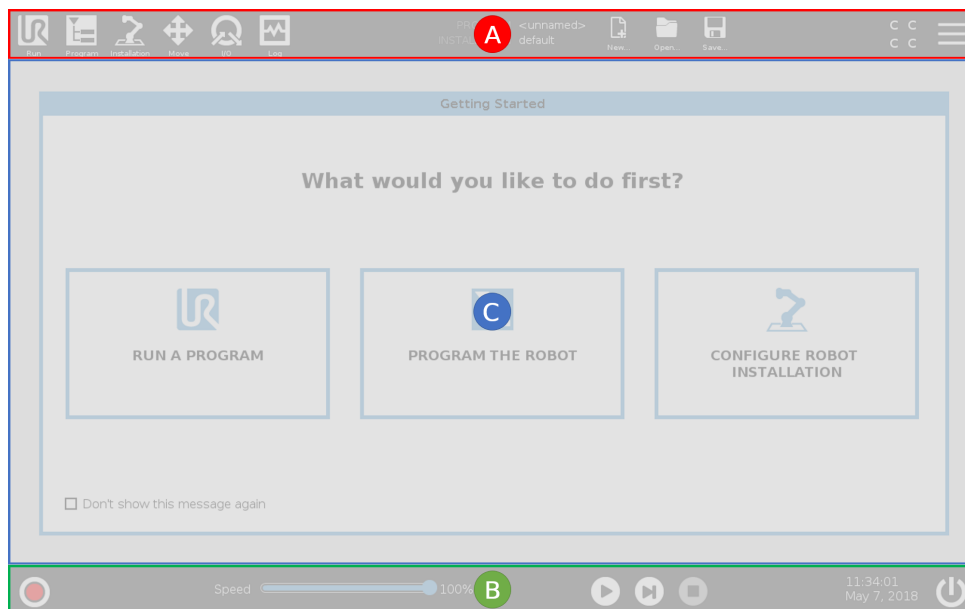


# 10 Bevezetés

## 10.1 PolyScope alapok

A **PolyScope** vagy a robot felhasználói felülete a **Tanító függelék** panelen található érintőképernyő. Ez a grafikus felhasználói felület (GUI), mely a robotkart és a vezérlődobozt működteti, illetve végrehajtja és létrehozza a robotprogramokat. A PolyScope három zónából áll:

- A : Fejléc** lapokkal/ikonokkal, melyek az interaktív képernyőket az Ön számára elérhetővé teszik.
- B : Lábléc** gombokkal, melyek vezérik a betöltött programo(ka)t.
- C : Képernyő** mezőkkel, melyek kezelik és figyelik a robot műveleteit.



Megjegyzés: Indításkor megjelenik egy Nem folytatható párbeszédablak. A robot bekapcsolásához ki kell választani a **Menjen az inicializációs képernyőre** lehetőséget.

### 10.1.1 Fejléc ikonok/lapok



**Futtatás:** a robot egyszerű működtetési módja, előre megírt programokkal.



**Program:** robotprogramokat hoz létre és/vagy módosít.



**Telepítés:** konfigurálja a robotkar beállításait és a külső berendezéseket, pl. felszerelés és biztonság.



**Mozgás:** vezérli és/vagy szabályozza a robot mozgását.



**I/O:** figyelni és beállítja az élő Bemeneti/Kimeneti (I/O) jeleket a robot vezérlődobozához és onnan.



**Napló:** jelzi a robot egészségét, illetve minden figyelmeztetést és hibaüzenetet.



**Program- és telepítéskezelő** kiválasztja és megjeleníti az aktív programot és telepítőfájlt (lásd: 20.4). Megjegyzés: A Program- és telepítéskezelőt a Fájlútvonat, az Új, a Megnyitás és a Mentés alkotja.



**Új...:** új programot vagy telepítőfájlt hoz létre.



**Megnyitás...:** megnyitja a korábban létrehozott és mentett programokat vagy telepítőfájlokat.



**Mentés...:** menti a programot, telepítőfájlt vagy mindkettőt egyszerre.

Megjegyzés: Az Automatikus mód és Kézi mód ikon csak akkor jelenik meg a fejlécen, ha állított be működési mód jelszót.



**Automatikus** azt jelzi, hogy a robot betöltött környezete Automatikus. Kattintson rá a Kézi környezetre váltáshoz.



**Kézi** azt jelzi, hogy a robot betöltött környezete Kézi. Kattintson rá az Automatikus környezetre váltáshoz.



**Biztonsági ellenőrzés összesítése:** megjeleníti az aktív biztonsági konfigurációt.

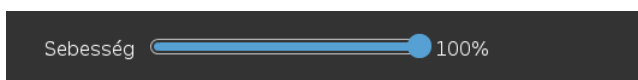


**Hamburger menü:** hozzáfér a PolyScope súgóhoz, Névjegyzékhez és Beállításokhoz.

## 10.1.2 Lábléc gombjai



**Inicializál:** kezeli a robot állapotát. Amikor PIROS, nyomja meg a robot működéséhez.



**Sebességcsúszka:** megmutatja valós időben a relatív sebességet, amellyel a robotkar mozog, számításba véve a biztonsági beállításokat.

## 10.2 Első lépések képernyő

Megjegyzés: A Play, Stop és Start Automatikus mozgást alkot.



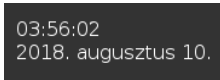
**Play:** elindítja az aktuálisan betöltött robotprogramot.



**Lépés:** lehetővé teszi, hogy egy program egylépésenként fusson.



**Stop:** megállítja az aktuálisan betöltött robotprogramot.

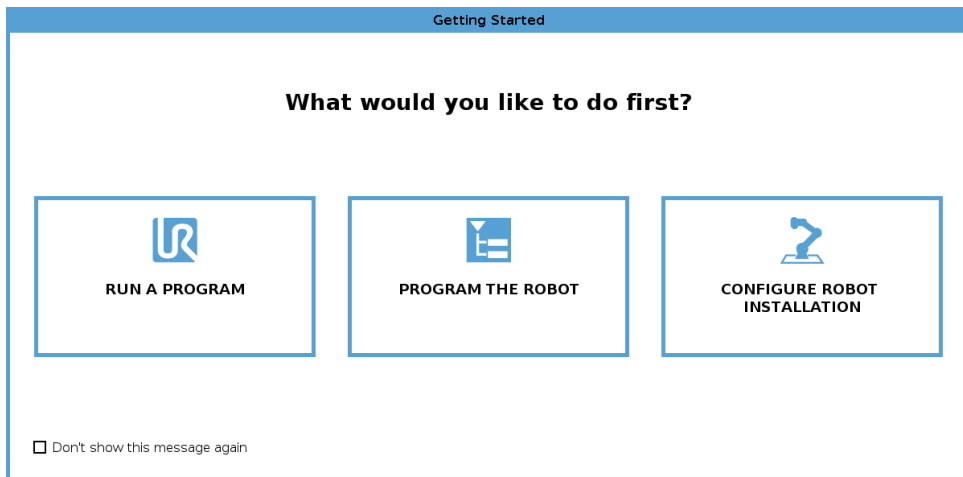


**Óra:** megjeleníti a valós időt és dátumot.



**Leállítás:** lehetővé teszi, hogy a robot kikapcsolható vagy újraindítható legyen.

## 10.2 Első lépések képernyő



Ha kívánja: Futtathat programot, programozhat robotot vagy konfigurálhat robot-telepítőfájlt.

Megjegyzés: Amikor először kapcsolja be, ha megjelenik a Nem folytatható párbeszédablak, akkor **Menjen az inicializációs képernyőre** vagy válasza a **Nem most** lehetőséget, hogy a Kezdő lépések képernyőn maradjon.



# 11 Gyorsindítás

## 11.1 Robotkar alapok

A Universal robotkar csövekből és illesztésekből áll. A PolyScope segítségével koordinálja ezen illesztések mozgását, mely a robotot mozgatja, az eszközt pedig pozícionálja a kívántak szerint - kivéve közvetlenül az alap feletti és alatti területet.

**Alap** Az az, ahová a robot fel van szerelve.

**Shoulder and Elbow** nagyobb mozgásokat végez.

**1. és 2. csukló** A végez finomabb mozgásokat.

**3. csukló** ahol csatlakoztatja a robot eszközt.



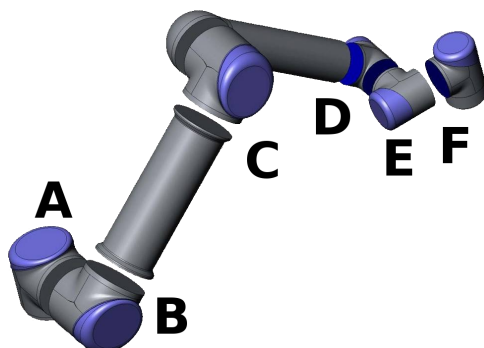
### MEGJEGYZÉS:

A robot első bekapcsolása előtt a kijelölt UR robotintegrátornak:

1. El kell olvasnia és meg kell értenie a Hardvertelepítési kézikönyv-ban található biztonsági információkat.
2. Be kell állítania a kockázatértékelés által meghatározott biztonsági konfigurációs paramétereket (lásd: 13. fejezet).

### 11.1.1 A robotkar és a vezérlődoboz telepítése

A PolyScope akkor használható, amikor a robotkar és a vezérlődoboz telepítve van és be van kapcsolva.



Slika 11.1: A robot illesztései A: Base (alap), B: Shoulder (váll), C: Elbow (könyök) és D, E, F: Wrist 1, 2, 3 (1., 2., 3. csukló)

1. Csomagolja ki a **robotkart** és a **vezérlődobozt**.
2. Szerelje a **robotkart** erős és vibrációtól mentes felületre.
3. Tegye a **vezérlődobozt** annak **lábához**.
4. Dugja be a kábelt a robotba és a vezérlődobozba.
5. Dugja be a vezérlődoboz hálózati dugalját.


**VESZÉLY:**

Billenés veszélye. Ha a robot nem biztosan helyezkedik el erős felületen, akkor a robotkar feldőlhet és sérülést okozhat.

A részletes telepítési utasításokat lásd: Hardvertelepítési kézikönyv.

### 11.1.2 A vezérlődoboz be-/kikapcsolása

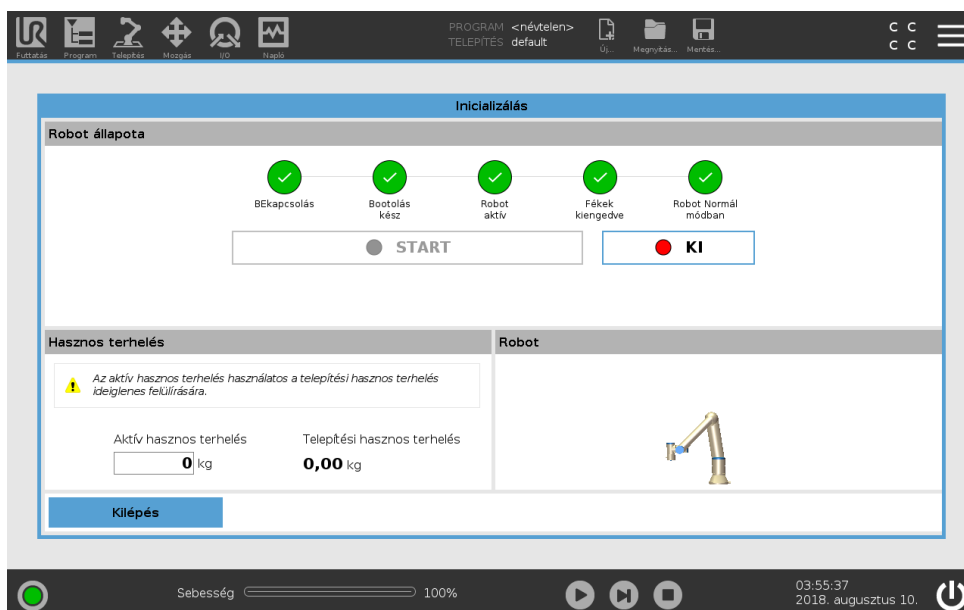
A Vezérlődoboz főként fizikai elektromos bemenetet/kimentet tartalmaz, amely a Robotkarhoz, a tanító függelékhez és perifériákhoz csatlakozik. Be kell kapcsolnia a Vezérlődobozt, hogy tudja kapcsolni a robotkart.

1. A **Tanító függelék**-en nyomja meg a bekapcsológombot a vezérlődoboz bekapcsolásához.
2. Várjon, amíg a képernyőn meg nem jelenik a háttérben futó operációs rendszertől egy szöveg, majd a gombot.
3. Amikor megjelenik a Nem folytatható párbeszédablak, válassza a **Menjen az inicializációs képernyőre** pontot, hogy elérje az inicializálása képernyőt.

### 11.1.3 A robotkar be-/kikapcsolása

A képernyő bal alján az Inicializálás ikon jelzi a robotkar állapotát színek segítségével:

- **Piros** A Robotkar megállított állapotban van.
- **Sárga** A Robotkar be van kapcsolva, de nem áll készen a normál működésre.
- **Zöld** A Robotkar be van kapcsolva, és készen áll a normál működésre.



Megjegyzés: A robotkar elindulása hanggal és kis mozgásokkal társul, ahogyan az illesztések fékjeit kiengedi.

### 11.1.4 A robotkar inicializálása



#### VESZÉLY:

Mindig erősítse meg, hogy a tényleges hasznos teher és telepítés helyes, mielőtt elindítja a Robotkart. Ha ezek a beállítások helytelenek, a Robotkar és a Vezérlődoboz nem fog megfelelően működni, és veszélyes lehet az emberekre vagy a berendezésekre.



#### VIGYÁZAT!:

Biztosítsa, hogy a Robotkar ne érjen hozzá tárgyakhoz (pl. asztal), mert a Robotkar és egy tárgy közötti ütközés károsíthatja az illesztés váltóját.

A robot indítása:

1. Érintse meg az ON (be) gombot a zöld LED-del, hogy elindítsa az inicializálási folyamatot. Ezután, a LED sárgára változik jelezve, hogy áram alatt van és **Üresben**.
  2. Érintse meg a START gombot, hogy kiengedje a fékeket.
  3. Érintse meg a piros LED-es OFF (ki) gombot a Robotkar kikapcsolásához.
- A PolyScope elindulása után érintse meg az ON gombot egyszer, hogy bekapcsolja a robotkart. Ezután, az állapot sárgára változik jelezve, hogy a robot áram alatt van és **üresben**.  
**Üres.**
  - Amikor a Robotkar állapota **Üres**, érintse meg a START gombot, hogy elindítsa a Robotkart. Ennél a pontnál a szenzoradatokat ellenőrzik a Robotkar konfigurált szereléséhez képest. Ha valami eltérést talál (30° túréssel), akkor a gomb letiltásra kerül és az alábbi hibaüzenet jelenik meg. Ha a szerelést ellenőrizték, akkor megérintve a Start gombot, kioldja az összes illesztési féket, és a robotkar készen áll a normál működésre.

## 11.2 Gyors rendszerindítás

A PolyScope használata előtt ellenőrizze, hogy a robotkar és a vezérlődoboz megfelelően legyen telepítve.

1. A **Tanító függeléken** nyomja meg a vészleállítás gombot.
2. A Tanító függeléken nyomja le a bekapcsológombot és hagyja, hogy a rendszer elinduljon, és megjelenítse a szöveget a **PolyScope**-on.
3. Az érintőképernyőn megjelenik egy előugró ablak, és jelzi, hogy a rendszer készen áll, és inicializálni kell a robotot.
4. Az előugró párbeszédablakban érintse meg a gombot, hogy hozzáférjen az inicializációs képernyőhöz.

5. Amikor megjelenik az **Alkalmazott biztonsági konfiguráció** megerősítése párbeszédablak, nyomja meg a **Biztonsági konfiguráció megerősítése** gombot, hogy a biztonsági paraméterek kezdő beállítását alkalmazzák. Ezeket a kockázatértékelés alapján kell beállítani.
6. Oldja ki a vészleállító gombot, hogy módosítsa a robot állapotát **Vészhelyzetben leállítottról Kikapcsoltra**.
7. Lépjen ki a robot elérhetőségi területéről (munkaterületéről).
8. A **Robot inicializálása** képernyőn érintse meg az **ON (BE)** gombot, és hagyja, hogy a robot állapota **Üresre** változzon.
9. Az **Aktuális hasznos terhelés** mezőben erősítse meg, hogy a hasznos terhelési tömeg és a kiválasztott felszerelés megfelelő. Riasztják, ha az érzékelő adatai szerint észlelt felszerelés nem illeszkedik a kiválasztott felszereléshez.
10. A **Robot inicializálása** képernyőn érintse meg a **Start** gombot, hogy a robot kiengedje a fékrendszerét.  
Megjegyzés: A robot rázkódik és kattanó hangokat ad, ezzel jelezve, hogy készen áll a programozásra.

**MEGJEGYZÉS:**

A robot programozását a Universal Robots Akadémián tanulhatja meg: [www.universal-robots.com/academy/](http://www.universal-robots.com/academy/)

# 12 Működési mód kiválasztása

## 12.1 Működési módok

A működési módok akkor engedélyezettek, amikor 3-helyzetű engedélyező eszközt konfigurál vagy jelszót állít be.

**Automatikus mód** Aktiválás után a robot csak előre meghatározott feladatokat tud végezni. A Mozgás lap és a Freedrive mód nem elérhető. Nem módosíthat vagy menthet programokat és telepítőfájlokat.

**Kézi mód** Aktiválás után a Mozgás lap, Freedrive mód és sebességcsúszka segítségével programozhatja a robotot. Módosíthat vagy menthet programokat és telepítőfájlokat.

Működési mód	Kézi	Automatikus
Freedrive	x	*
Mozgassa a robotot a Mozgás lapon található nyilakkal	x	*
Sebességcsúszka	x	x**
Szerkessze & mentse a programot & telepítőfájlt	x	
Hajtson végre programokat	Csökkentett sebesség*	x

\*Csak amikor 3-helyzetű engedélyező eszköz konfigurált

\*\*A Telepítésén át lehetséges, hogy meghatározza, hogy a sebességcsúszka engedélyezett/látható a futtatás képernyőn



### MEGJEGYZÉS:

- A Universal Robots robotok nincsenek 3-helyzetű engedélyező eszközzel felszerelve. Ha a kockázatértékelés az eszközt igényli, akkor csatlakoztatni kell a robot használatára előtt.
- Ha nincs 3 helyzetű engedélyező eszköz konfigurálva, akkor a Freedrive és a Mozgás lap egyaránt engedélyezett. A sebesség nem csökkentett Kézi módban.


**FIGYELMEZTETÉS:**

- Minden gyanús biztonsági berendezés teljes funkcionalitását vissza kell állítani, mielőtt kiválasztja az Automatikus módot.
- Amikor lehetséges, a Kézi működési módot úgy kell teljesíteni, hogy mindenki a biztonsági téren kívül van.
- A robot Működési módjának átváltásához használt eszközt kívül kell elhelyezni a biztonsági téren.
- A felhasználónak tilos belépnie a biztonsági területre, amikor a robot Automatikus módban van.

A Működési mód kiválasztása konfigurálásának három módszere a következő alrészekben kerül leírásra. Mindegyik módszer kizárólagos, ami azt jelenti, hogy egy módszer használatával a másik két módszer inaktív lesz.

---

**A működési mód biztonsági bemenetének használata**

1. A Telepítés lapon válassza a Biztonság I/O pontot.
2. Konfigurálja a Működési mód bemenetét. A konfigurálandó opció a legördülő menüben jelenik meg, amint a 3 helyzetű engedélyező eszköz bemenetét konfigurálták.
3. A robot Automatikus módban van, amikor a Működési mód bemenete alacsony, és Kézi módban, amikor magas.


**MEGJEGYZÉS:**

- A fizikai módkiválasztónak, ha használják, teljesen meg kell felelnie az ISO 10218-1: 5.7.1. cikkének a kiválasztásra vonatkozóan.
- Működési bemenet meghatározása előtt meg kell határoznia egy 3 helyzetű engedélyező eszközt.

---

**PolyScope használata**

1. A PolyScopeban válasszon működési módot.
2. A módok közötti váltáshoz válassza ki a profil ikont a fejlécen.

A PolyScope jelszó beállításával kapcsolatos további információkat lásd: 21.3.2.

Megjegyzés: A PolyScope automatikusan Kézi módban van, amikor a Biztonsági I/O konfiguráció engedélyezett 3 helyzetű engedélyező eszközzel.

---

**A műszerfal kiszolgálójának használata**

1. Csatlakozzon a műszerfal kiszolgálójához.
2. Használja a **Működési mód beállítása** parancsot.
  - Működési mód beállítása Automatikus

## 12.2 3 helyzetű engedélyező eszköz

- Működési mód beállítása Kézi
- Működési mód törlése

A műszerfal kiszolgálója használatával kapcsolatos további információkat lásd: <http://universal-robots.com/support/>.

## 12.2 3 helyzetű engedélyező eszköz

Amikor 3 helyzetű engedélyező eszköz konfigurált és a **Működési mód** Kézi módban van, akkor a robot csak a 3 helyzetű engedélyező eszköz megnyomásával mozgatható.

Amikor a **Működési mód** automatikus módban van, akkor a 3 helyzetű engedélyező eszköznek nincs hatása.



### MEGJEGYZÉS:

A 3 helyzetű eszköznek, a viselkedésének, a teljesítményjellemzőinek és a működésének mindenben meg kell felelnie az ISO 10218-1: 5.8.3. cikkének az eszköz engedélyezésére vonatkozóan.

### 12.2.1 Kézi nagy sebesség

Amikor a bemenet alacsony, a robot biztonsági leállított állapotban van. A sebességcsúszka a kezdeti értékre áll be, amely megfelel a 250 mm/s értéknek, és lépésenként növelhető nagyobb sebességhez. A sebességcsúszka visszaáll az alacsony értékre, amikor a 3 helyzetű engedélyező eszköz bemenete alacsonyról magas lesz.



### MEGJEGYZÉS:

Használja a biztonsági illesztési határértékeket (lásd: 13.2.4) vagy a biztonsági síkokat (lásd: 13.2.5), hogy korlátozza a robot azon terét, ahol mozoghat a kézi nagy sebesség használata közben.



# 13 Biztonsági konfiguráció

## 13.1 Biztonsági beállítások alapjai

Ez a rész lefedi, hogyan érheti el a robot biztonsági beállításait. Olyan tételekből áll, melyek segítenek beállítani a robot Biztonsági konfigurációját.



### VESZÉLY:

Mielőtt konfigurálja a robot biztonsági beállításait, az integrátorának kockázatértékelést kell lefolytatnia, hogy garantálja a személyzet és a berendezés biztonságát a robot körül. A kockázatértékelés az összes munkaeljárás értékelése a robot élete alatt, melyet azért folytatnak le, hogy megfelelő biztonsági konfigurációs beállításokat alkalmazzanak (lásd: Hardvertelepítési kézikönyv). A következőket kell beállítania az integrátor kockázatértékelése szerint:

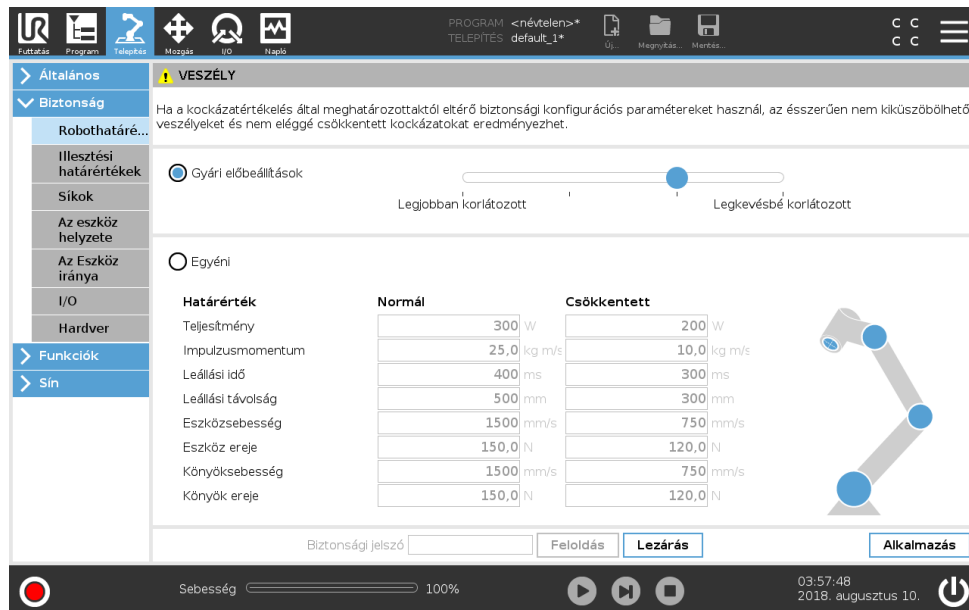
1. Az integrátornak a biztonsági konfigurációk engedély nélküli személyek általi módosítását meg kell akadályozni, pl. jelszóvédelem telepítésével.
2. A biztonsággal kapcsolatos funkciók és felhasználói felületek használata és konfigurációja egy specifikus robotalkalmazáshoz (lásd: Hardvertelepítési kézikönyv).
3. Biztonsági konfigurációs beállítások a beállításhoz és tanításhoz, mielőtt a robotkart először bekapcsolja.
4. Az összes biztonsági konfigurációs beállítások ezen a képernyőn és állapotokon érhetők el.
5. Az integrátornak biztosítania kell, hogy a biztonsági konfigurációs beállítások összes módosítását a kockázatértékelés szerint végezzék.

### 13.1.1 Biztonsági konfiguráció elérése

Megjegyzés: A Biztonsági beállítások jelszóval védettek, és csak akkor konfigurálhatók, amikor a jelszót beállítják és ezután használják.

1. A PolyScope fejlécen nyomja meg a **Telepítés** ikont.
2. A képernyő bal oldalán, a művelet menüben nyomja meg a **Biztonság** pontot.
3. Figyelje, hogy a **Robot határértékei** képernyő megjelenik, de a beállítások nem érhetők el.
4. Ha korábban állított be **Biztonsági jelszót**, akkor adja meg a jelszót, és nyomja meg a **Kioldás** gombot, hogy a beállítások elérhető legyenek. Megjegyzés: Amint kioldotta a Biztonsági beállításokat, az összes beállítás aktív.

5. Nyomja meg a **Zárolás** lapot vagy menjen el a Biztonsági menüből, hogy az összes Biztonsági tétel beállítását ismét zárolja.



Több, biztonsági rendszerrel kapcsolatos információt találhat a Hardvertelepítési kézikönyvben.

### 13.1.2 Biztonsági jelszó beállítása

Be kell állítania egy jelszót, hogy feloldja az összes biztonsági beállítást, amely a Biztonsági konfigurációt alkotja.

Megjegyzés: Ha nem alkalmaz biztonsági jelszót, akkor megkéri annak beállítására.

1. A PolyScope fejléc jobb sarkában nyomja meg a **Hamburger** menüt, és válassza a **Beállítások** pontot.
2. A képernyő bal oldalán, a kék menüben nyomja meg a **Jelszó** pontot, és válassza a **Biztonság** pontot.
3. Az **Új jelszó** pontnál gépeljen be egy jelszót.
4. Most az **Új jelszó megerősítése** résznél gépelje be ugyanazt a jelszót, és nyomja meg az **Alkalmaz** gombot.
5. A kék menü bal alján nyomja meg a Kilépés gombot, hogy az előző képernyőre jusson.

Megjegyzés: Az összes Biztonsági beállítás ismételt zárolásához megnyomhatja a **Zárolás** lapot vagy egyszerűen rámehet a Biztonság menün kívüli valamilyen képernyőre.

Biztonsági jelszó

### 13.1.3 A biztonsági konfiguráció módosítása

A Biztonsági konfiguráció beállításain végzett módosításoknak meg kell felelniük az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésnek (lásd: Hardvertelepítési kézikönyv).

Javasolt eljárás:

## 13.2 Biztonsági menü-beállítások

1. Ellenőrizze, hogy a módosítások megfelelnek-e az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésnek.
2. Állítsa be a biztonsági beállításokat az integrátor által lefolytatott kockázatértékelésben meghatározott megfelelő szintre.
3. Ellenőrizze a beállítások alkalmazását.
4. Tegye a következő szöveget a kezelők kézikönyvébe:

„Mielőtt a robot közelében dolgozik, győződjön meg arról, hogy a biztonsági konfiguráció az elvártak szerinti. Ez ellenőrizhető pl. a PolyScope jobb felső sarkában található biztonsági ellenőrzőösszeg megvizsgálásával bármilyen változtatás esetében.”

### 13.1.4 Új biztonsági konfiguráció alkalmazása

A robot kikapcsol, amíg változtatásokat végez a konfiguráción. Változtatásai csak akkor lépnek hatályba, miután megnyomta az **Alkalmaz** gombot. A robot nem kapcsolható be ismét, amíg vagy az **Alkalmazás és újraindítás** vagy a **Módosítások elvetése** opciót nem alkalmazza. Az előbbi lehetővé teszi, hogy vizuális ellenőrizze a robot Biztonsági konfigurációját, amelyik biztonsági okokból megjelenik egy előugró ablakban SI mértékegységekkel. Amikor a vizuális ellenőrzés készen van, akkor **Megerősítheti a biztonsági konfigurációt** és a módosítások automatikusan mentésre kerülnek az aktuális robot telepítőfájl részeként.

### 13.1.5 Biztonsági ellenőrzőösszeg



A **Biztonsági ellenőrzőösszeg** ikon megjeleníti a robot által alkalmazott biztonsági konfigurációt. Az ellenőrzőösszeg fentről lefelé, balról jobbra olvasandó, pl. BF4B. Különböző szöveg és/vagy szín jelzi az alkalmazott biztonsági konfiguráció módosításait. Az ellenőrzőösszeg megjeleníti az alkalmazott biztonsági konfiguráció részleteit SI mértékegységekben.

Megjegyzés: A biztonsági konfiguráción végzett minden módosítást alkalmazni kell, mielőtt azokat a biztonsági ellenőrzőösszeg tükrözi.

## 13.2 Biztonsági menü-beállítások

Ez a rész meghatározza a Biztonsági menü beállításait, melyek a robot Biztonsági konfigurációját készítik.

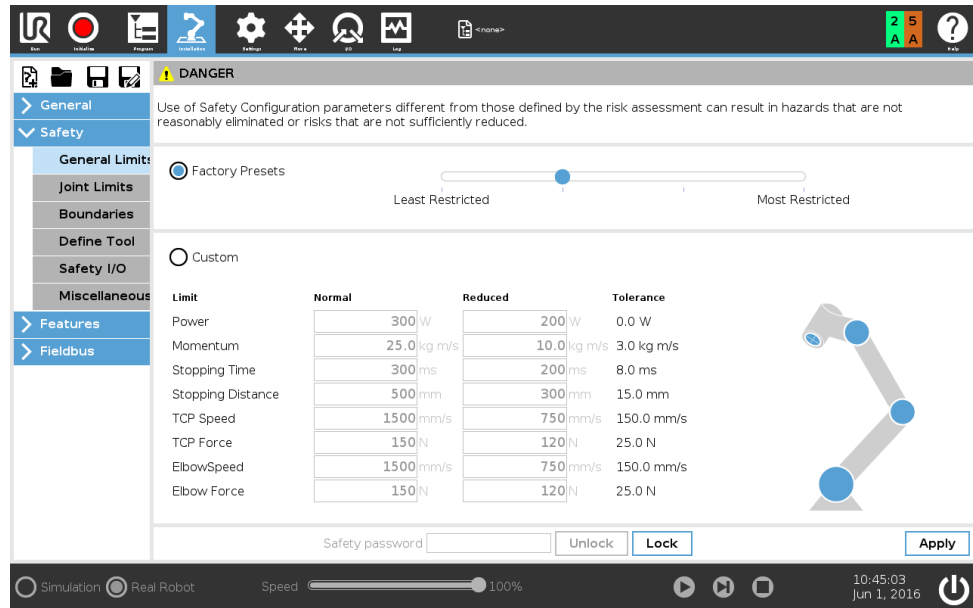
### 13.2.1 Robothatárértékek

A robothatárértékek lehetővé teszi, hogy korlátozza az robot általános mozgásait. A Robothatárértékek képernyőnek két konfigurációs opciója van: **Gyári előbeállítások** és **Szokásos**

1. Gyári előbeállítások, ahol használhatja a csúszkát egy előre meghatározott biztonsági beállítás kiválasztásához. A táblázatban szereplő értékek frissülnek, hogy tükrözzék az előre

beállított értékeket a **Legjobban korlátozótól a Legkevésbé korlátozóig**

Megjegyzés: A csúszka értékei csak javaslatok, és nem helyettesítik a megfelelő kockázátértékelést.



2. Szokásos, ahol beállíthatja a határértékeket, hogy a robot hogyan működjön és figyelheti a kapcsolódó tőrészeket.

**Teljesítmény** A behatárolja a maximális mechanikai munkát, melyet a robot állít elő a környezetben.

Megjegyzés: ez a határérték a hasznos terhelés a robot részeként, és nem a környezet részeként veszi figyelembe.

**Impulzusmomentum** Az behatárolja a robot maximális impulzusmomentumát.

**Leállási idő** A behatárolja a maximális időt, ami a robotnak a leálláshoz szükséges, pl. amikor vészleállítást aktiválnak.

**Leállási távolság** A behatárolja a maximális távolságot, melyet leállás közben a roboteszköz vagy könyök megtesz.



**MEGJEGYZÉS:**

A leállási idő és távolság korlátozása hatással van a robot sebességére. Például, ha a leállási idő 300 ms-ra van beállítva, a maximális robotsebesség úgy kerül korlátozásra, hogy lehetővé tegye a robot leállítását 300 ms-on belül.

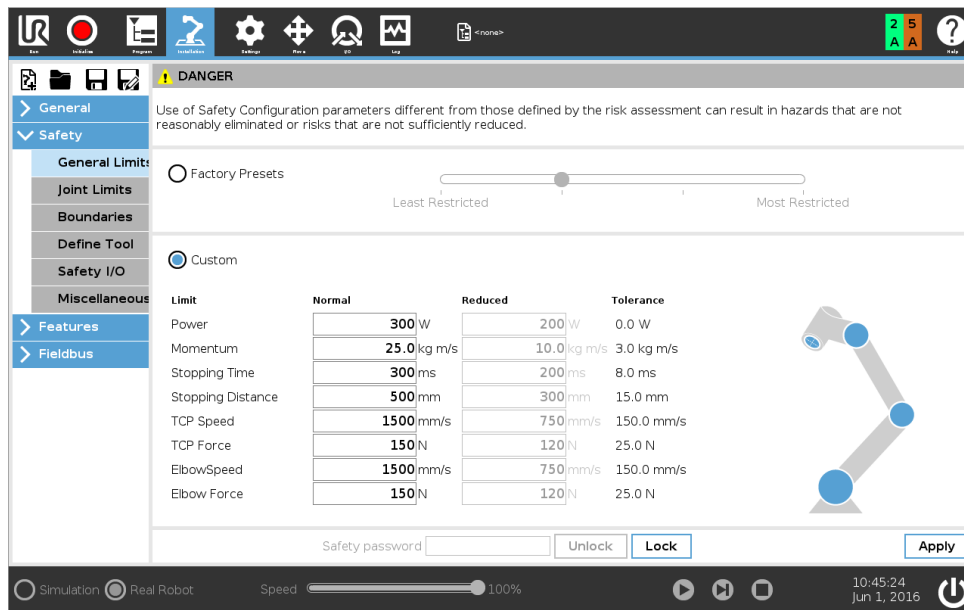
**Eszközsebesség** Az behatárolja a roboteszköz maximális sebességét.

**Eszköz ereje** Az behatárolja a roboteszköz által alkalmazott maximális erőt fogó helyzetekben.

**Könyöksebesség** A behatárolja a robotkönyök maximális sebességét.

**Könyök ereje** A behatárolja azt a maximális erőt, melyet a könyök alkalmaz a környezetben.

Az eszközsebesség és erő az eszköz pereménél és a két felhasználó által meghatározott eszközhelyzet középpontjánál kerül behatárolásra, lásd: 13.2.6.

**MEGJEGYZÉS:**

Visszakapcsolhat a **gyári előbeállításokra** az összes robothatárérték esetében, hogy visszaállítsa az alapértelmezett beállításokat.

**13.2.2 Biztonsági módok**

Normál körülmények között, azaz amikor nincs hatályban védő leállítás, a biztonsági rendszer egy biztonsági módban működik, mely egy biztonságihatárérték-készletéhez társul:

A **Normál mód** az alapértelmezésként aktív biztonsági mód.

A **Csökkentett mód** akkor aktív, amikor a robot **Eszközközéppontja** (TCP) a Csökkentett módot indító síkon túl helyezkedik el (lásd: 13.2.5), vagy amikor konfigurálható bemenettel elindították (lásd: 13.2.8)

**Helyreállítás mód** aktiválódik, amikor az aktív határkészlet biztonsági határértékét megsértik, a robotkar 0-ás leállási kategóriát teljesíti. Ha egy aktív biztonsági határértéket, pl. illesztési helyzet határértékét vagy biztonsági határt, megsértene, amikor a robotkar már be van kapcsolva, akkor **Helyreállítás** módban indul el. Ez teszi lehetővé a robotkar visszamosogatását a biztonsági határértékeken belül. Miközben a Helyreállítás módban van, a robotkar mozgása rögzített határértékkészlettel korlátozott, amelyet nem tud testre szabni. A Helyreállítás mód határértékeivel kapcsolatos részleteket (lásd: Hardvertelepítési kézikönyv).

**FIGYELMEZTETÉS:**

Az **illesztési helyzet**, az **eszköz helyzete** és az **eszköz tájolása** határértékei le vannak tiltva a Helyreállítás módban, így járjon el óvatosan, amikor a robotkart visszamosogatja a határértékeken belül.

A Biztonsági konfigurációk képernyő menüje lehetővé teszi, hogy a felhasználó meghatározzon külön biztonsági határkészleteket a Normál és Csökkentett módhoz. Az eszköz és az illesztés

tések esetében a sebességre és impulzusmomentumra vonatkozó Csökkentett módú határértékek korlátozóbbak, mint a Normál módúak.

### 13.2.3 Tűrések

A Biztonsági konfigurációban a fizikai határértékeket állítják be. Ezen határértékek bemeneti mezői tűrések nélküliek: ahol alkalmazható, ott a tűrések a mező mellett megjelennek. A *Biztonsági rendszer* megkapja az értékeket a bemeneti mezőktől, és észleli ezen értékek minden megsértését. A robotkar megpróbálja megakadályozni a megsértéseket védő leállítással, mely leállítja a program végrehajtását, amikor eléri egy határértéket, a tűréseket kivonva. Ez azt jelenti, hogy egy program lehet, hogy nem tud mozgásokat végrehajtani egy határértékez nagyon közel: ha az Eszköz sebessége 800 mm/s-ra limitált, a tűrés pedig 150 mm/s, akkor a robot legfeljebb 650 mm/s sebességgel mozog.

Határérték	Tűrés
Eszköz/könyök sebessége	150 mm
Illesztési sebesség	11 deg /s



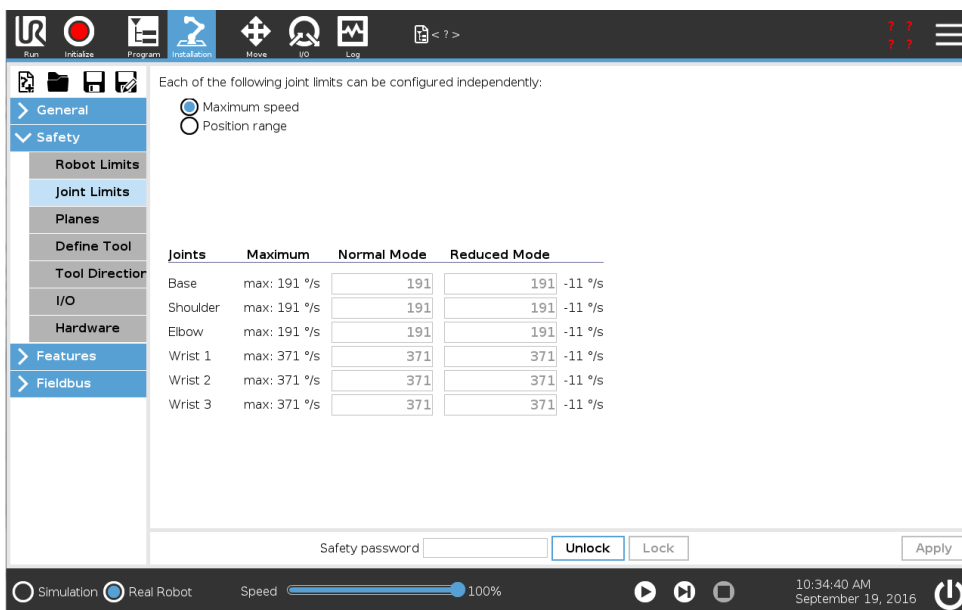
#### FIGYELMEZTETÉS:

A tűrések a szoftververzióra specifikusak. A szoftver frissítése módosíthatja a tűréseket. Nézze meg a verziók közötti változatok jegyzékét a szoftververziók változásaira vonatkozóan.

### 13.2.4 Illesztési határértékek

Az Illesztési határértékek lehetővé teszik, hogy korlátozza az egyedi robotillesztés mozgását az illesztési térben, azaz az illesztés rotációs helyzetét és rotációs sebességét. Két illesztési határérték opció létezik: **Maximális sebesség** és **Helyzettartomány**.

1. A maximális sebesség az, ahol meghatározza az adott illesztés maximális szögsebességét.
2. A helyzettartomány az, ahol meghatározza az adott illesztés helyzettartományát. Csökkentett mód esetén a bemeneti mezők ismét letiltottak, ha nincs biztonsági sík vagy konfigurálható bemeneti beállítás, amely azt elindítja. Ez a határérték lehetővé teszi a robot biztonságos kapcsolatos puha tengelyhatárolását.



### 13.2.5 Síkok



**MEGJEGYZÉS:**

A síkok konfigurálása teljesen a funkciókon alapul. Azt javasoljuk, hogy hozzon létre és nevezze el az összes funkciót, mielőtt szerkeszti a biztonsági konfigurációkat, mivel a robot kikapcsol, amint a Biztonság lap kioldásra került, és a robot mozgatása lehetetlen lesz.

Biztonsági síkok korlátozzák a robot munkahelyét. Meghatározhat legfeljebb nyolc biztonsági síkot, melyek a roboteszközt és a könyököt korlátozzák. Korlátozhatja a könyök mozgását mindegyik biztonsági sík esetében, és letilthatja a jelölőnégyzet kijelölésének megszüntetésével. A biztonsági síkok konfigurálása előtt meg kell határozni egy funkciót a robot telepítésében (lásd: 16.1.3). A funkció ezután másolható a biztonsági sík képernyőre, és konfigurálható.











**FIGYELMEZTETÉS:**

Ha biztonsági síkokat határoz meg, azzal csak a meghatározott Eszközteret és könyököt korlátozza, a robotkar teljes korlátozását nem éri el. Ez azt jelenti, hogy egy biztonsági sík meghatározása nem garantálja, hogy a robotkar más részei nem sértik meg ezt a korlátozást.

#### Módok

Mindegyik síkot konfigurálhatja korlátozó **Módokkal** az alább felsorolt ikonok segítségével.

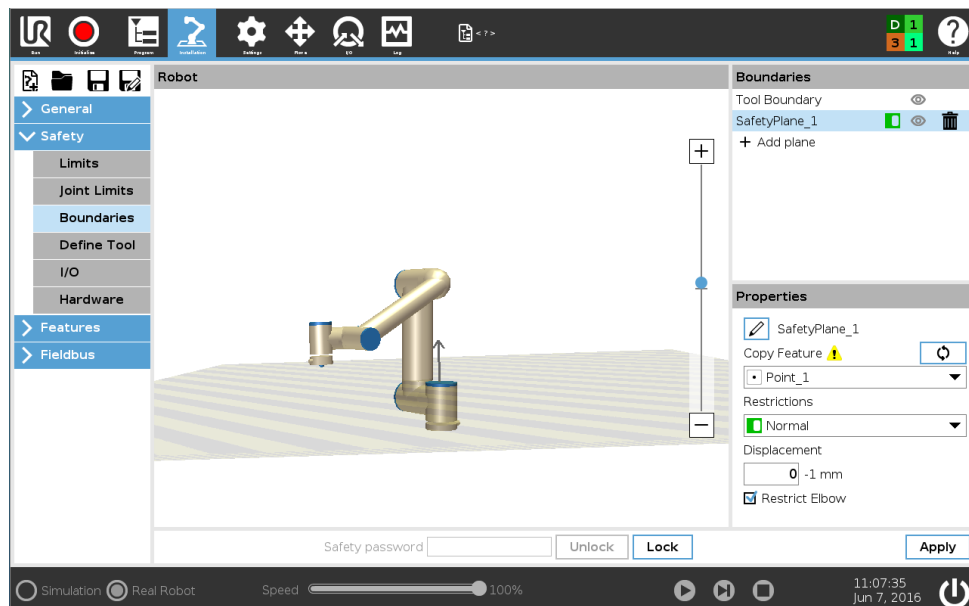
-  **Letiltva** A biztonsági sík sosem aktív.
-  **Normál** Amikor a biztonsági rendszer Normál módban van, akkor egy normál sík aktív, és ez szigorú határt jelent a robot TCP helyzetére nézve.

-  **Csökkentett** Amikor a biztonsági rendszer Csökkentett módban van, akkor egy csökkentett módú sík aktív, és ez szigorú határt jelent a robot TCP helyzetére nézve.
-  **Normál & csökkentett** Amikor a biztonsági rendszer Normál vagy Csökkentett módban van, akkor egy normál és egy csökkentett módú sík aktív, és ez szigorú határt jelent a robot TCP helyzetére nézve.
-  **Csökkentett mód indítása** A biztonsági sík azt okozza, hogy a biztonsági rendszer Csökkentett módra vált, ha a roboteszköz vagy könyök azon túl helyezkedik el.
-  **Megmutatás** Ezt az ikont megnyomva a biztonsági síkok elrejtik vagy megmutatják a grafikus síkon.
-  **Törlés** Törli a létrehozott biztonsági síkot (megjegyzés: itt nincs visszavon/újra művelet, így egy sík véletlen törlése esetén nem lehet újracsinálni)
-  **Átnevezés** Ezt az ikont lenyomva átnevezheti a síkot.

### Biztonsági síkok konfigurálása

1. A PolyScope fejlécen érintse meg a **Telepítés** pontot.
2. Balra, a művelet menüben érintse meg a Biztonság pontot, és válassza a **Síkok** lehetőséget.
3. A képernyő jobb tetején, a Síkok mezőben érintse meg a **Sík hozzáadása** pontot.
4. A képernyő jobb alján, a **Tulajdonságok** mezőben állítsa be a Nevet, a Funkció másolás és a Korlátozások pontot. Megjegyzés: A **Másolás funkció** pontban csak a nem meghatározott és Alap érhető el. Visszaállíthat egy konfigurált biztonsági síkot a **Nem meghatározott kiválasztásával**.

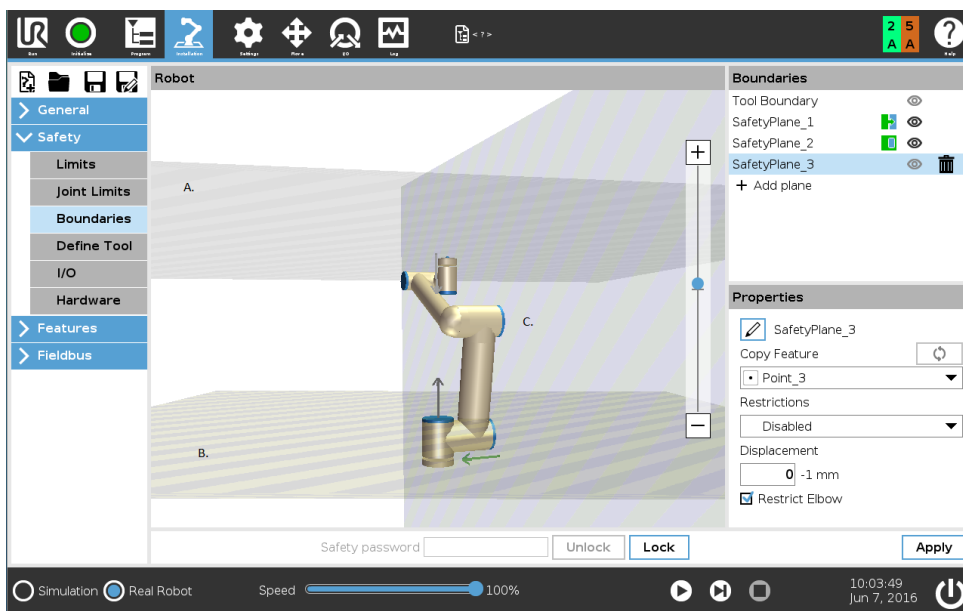
Ha a másolt funkció a Funkciók képernyőn módosult, figyelmeztető ikon jelenik meg a Másolás funkció szöveg jobb oldalán. Ez jelzi, hogy a funkció a szinkronizáláson kívül esik, azaz a tulajdonságok kártyán az információ nem frissített, hogy a módosításokat tükrözze, melyeket a Funkción elvégeztek.



### Könyök

Engedélyezheti a **Könyök korlátozása** pontot, hogy megakadályozza a robot könyökillesztését, hogy áthaladjon a meghatározott síkok bármelyikén. A könyök korlátozásának letiltása, hogy a könyök áthaladjon a síkokon.

## Színkódok



**Szürke** A sík konfigurált, de letiltott (A)

**Sárga & fekete** Normál sík (B)

**Kék & zöld** Indító sík (C)

**Fekete nyíl** A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (normál síkoknál)

**Zöld nyíl** A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (indító síkoknál)

**Szürke nyíl** A sík azon oldala, ahol az eszköz és/vagy könyök lehet (letiltott síkoknál)

### Robot freedrive módja

Ha egy robot közel kerül bizonyos határokhoz, miközben Freedrive módban van (lásd: 17.6), akkor tapasztalhat visszatartó erőt a robottól.

### 13.2.6 Az eszköz helyzete

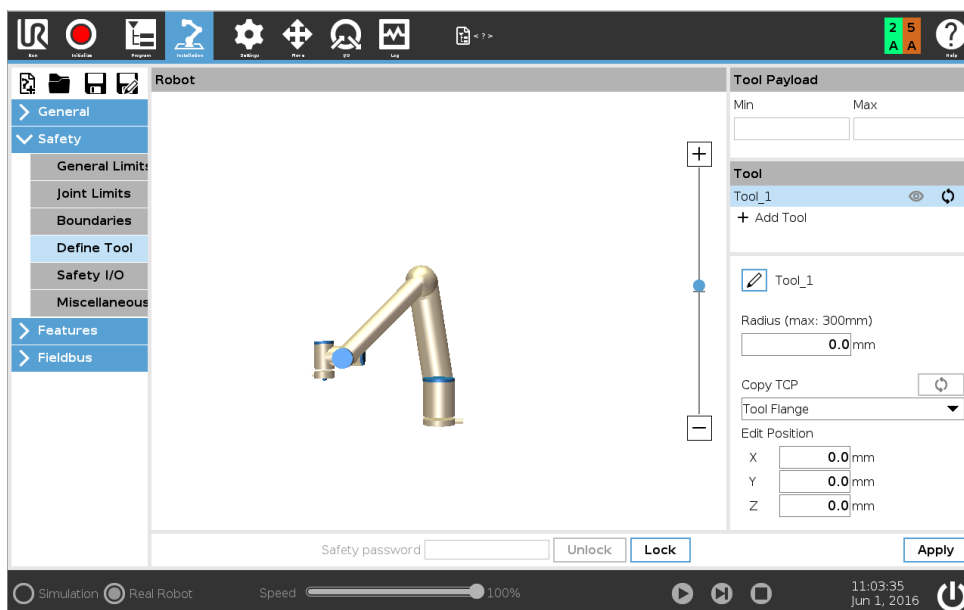
Az Eszköz helyzete képernyő lehetővé teszi a robotkar végére helyezett eszközök és/vagy tartozékok kontrolláltabb korlátozását.

**Robot** az, ahol képen megjelenítheti a módosításait.

**Eszköz** az, ahol meghatározhat és konfigurálhat egy eszközt legfeljebb három eszközig.

Legalább egy eszközt mindig meg kell határozni, hogy amikor ezt a beállítást először konfigurálja, akkor az **1. \_eszköz** az alapértelmezett eszköz, melyet az  $x=0,0$ ,  $y=0,0$ ,  $z=0,0$  értékek és a sugár=0,0 határoz meg. Ezek az értékek képviselik a roboteszköz peremét.

Megjegyzés: A TCP másolása alatt kiválaszthatja az **Eszköz peremét**, és visszaállíthatja az eszköz értékeit 0-ra.



A felhasználó által meghatározott eszközök esetében a felhasználó módosíthatja az alábbiakat:

**Sugár** az eszköz gömbterének sugara módosításához. Sugárral akkor foglalkoznak, amikor biztonsági síkokat használnak. Amikor a gömbtérben egy pont áthalad a csökkentett módot indító sík alatt, a robot átvált *Csökkentett* módba. A biztonsági rendszer megakadályozza, hogy a térben bármilyen pont áthaladjon egy biztonsági síkon (lásd: 13.2.5).

**Helyzet** az eszköz helyzetének módosítására a robot eszközének peremét figyelembe véve. A helyzet az eszközsebesség, eszközerő, leállási távolság és biztonsági síkok biztonsági funkciók esetében fontolandó meg.

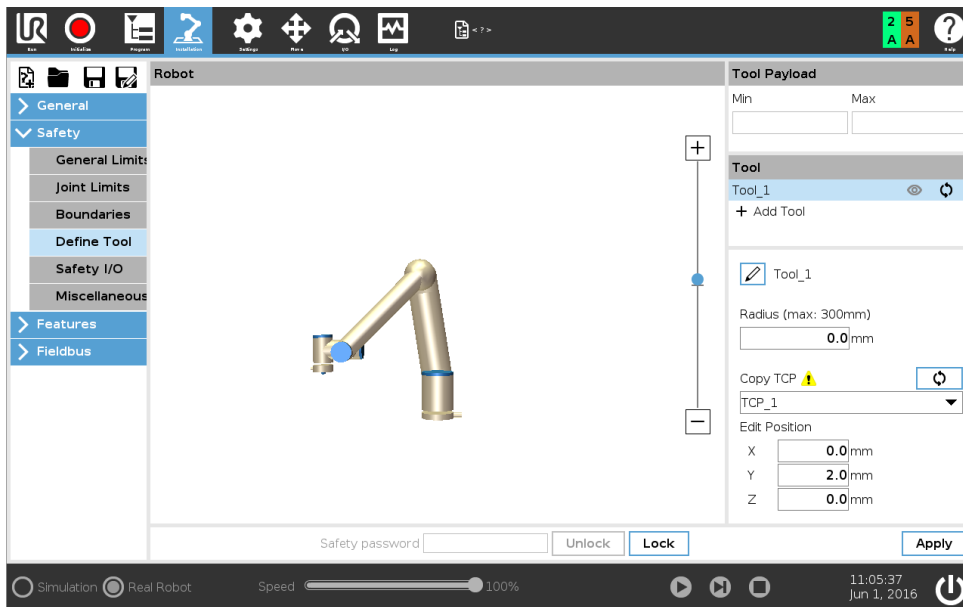
Alapként használhatja az Eszközközéppontot új eszköz helyzetének meghatározására. Az Általános menüben előre meghatározott, meglévő TCP másolása a TCP képernyőn elérhető az Eszközhelyzet menüben, a TCP másolása legördülő listában.

Amikor szerkeszti vagy beállítja az értékeket a **Helyzet szerkesztése** beviteli mezőkben, akkor a TCP neve látható a legördülő menüben, és megváltozik **szokásosra**, amely azt jelzi, hogy a másolt TCP és a tényleges határérték között különbség van. Az eredeti TCP még mindig elérhető a legördülő listában, és ismét kiválasztható, hogy az értékeket visszaváltoztassák az eredeti helyzetre. A TCP másolása legördülő menüben történő kiválasztás nem befolyásolja az eszköz nevét.

Amint alkalmazza az Eszközhelyzet képernyő változásait, ha megpróbálja módosítani a másolt TCP-t a TCP konfigurációs képernyőn, akkor figyelmeztető ikon jelenik meg a TCP másolása szövegtől jobbra. Ez jelzi, hogy a TCP a szinkronizáláson kívül esik, azaz a tulajdonságok mezőn az információ nem frissített, hogy a módosításokat tükrözze, melyeket a TCP-n elvégeztek. A TCP a sync (szinkronizáció) ikon megnyomásával szinkronizálható (lásd: 16.1.1).

Megjegyzés: a TCP-t nem kell szinkronizálni, hogy egy eszközt sikeresen meghatározzon és használjon.

Átnevezheti az eszközt, ha megnyomja a ceruza lapot, a megjelenített eszköz név mellett. Szintén meghatározhatja a Sugarat 0-300 mm közötti engedélyezett tartománnyal. A határérték a grafikus panelen jelenik meg pontként vagy gömbtérként, a sugár méretétől függően.



### 13.2.7 Az Eszköz iránya

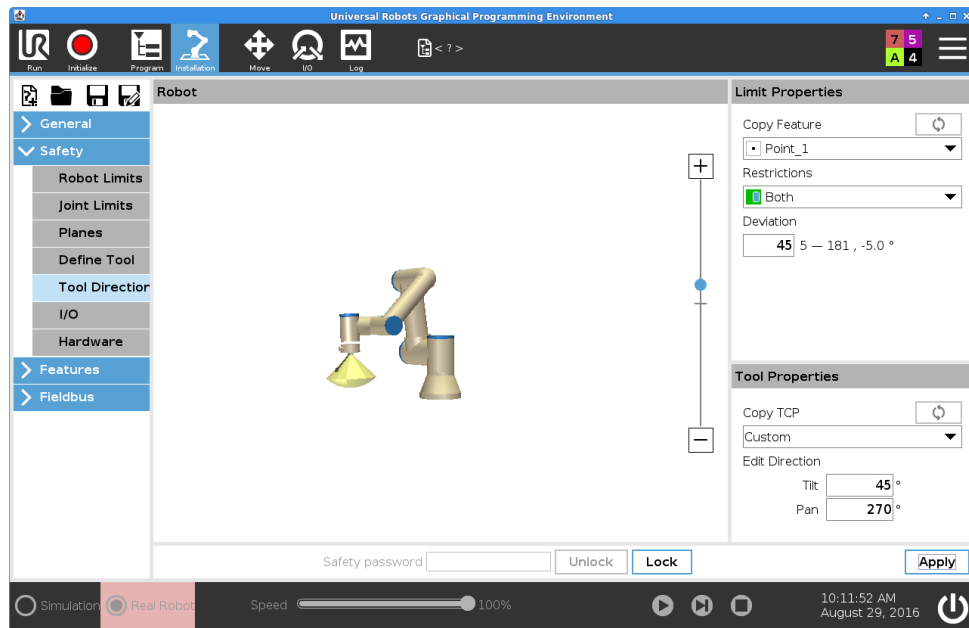
Az Eszköz iránya képernyő használható azon szög korlátozására, amellyel az eszköz mutat. A határértéket egy kúp határozza meg, amely a robotkar alapjához képest egy rögzített tájolás. Amint a robotkar körbe mozdul, az eszköz iránya úgy korlátozott, hogy a meghatározott kúpon belül maradjon. Az eszköz alapértelmezett iránya egybeesik az eszköz kimeneti peremének Z tengelyével. A dőlés és pártázás szögének meghatározásával testre szabhatja.

A határérték konfigurálása előtt meg kell határozni egy pontot vagy síkot a robot telepítésében (lásd: 16.3). A funkció ezután másolható, és a Z tengelye használható a határt meghatározó kúp középpontjaként.



#### MEGJEGYZÉS:

Az eszközirány konfigurációja a funkciókon alapul. Azt javasoljuk, hogy hozza létre a kívánt funkció(ka)t, mielőtt a biztonsági konfigurációt szerkeszti, mivel amint feloldja a Biztonság lapot, a robotkar lekapcsol, és az új funkciók meghatározása lehetetlen lesz.




### Határérték tulajdonságai

Az Eszközirány határértékének három konfigurálható tulajdonsága:

1. **Kúpközéppont:** A legördülő menüből kiválaszthat egy pont vagy sík funkciót, hogy meghatározza a kúp középpontját. A kiválasztott funkció Z tengelye használatos azon iránynak, amely körül a kúp középpontba kerül.
2. **Kúpszög:** Meghatározhatja, hogy a robot milyen szöggel térhet el a középponttól.

 **Letiltott eszköz irányának határértéke** A sosem aktív.

 **Normál eszköz irányának határértéke** A csak akkor aktív, amikor a biztonsági rendszer **Normál módban** van.

 **Csökkentett eszköz irányának határértéke** A csak akkor aktív, amikor a biztonsági rendszer **Csökkentett módban** van.

 **Normál & csökkentett eszköz irányának határértéke** A csak akkor aktív, amikor a biztonsági rendszer **Normál módban**, illetve amikor **Csökkentett módban** van.

Visszaállíthatja az értékeket az alapértelmezettre, vagy visszavonhatja az Eszköz irányának konfigurációját, ha a másolás funkciót visszaállítja „Nem meghatározottra”.

### Az eszköz tulajdonságai

Alapértelmezésként az eszköz ugyanabba az irányba mutat, mint az eszköz kimeneti peremének Z tengelye. Két szög megadásával ez módosítható:

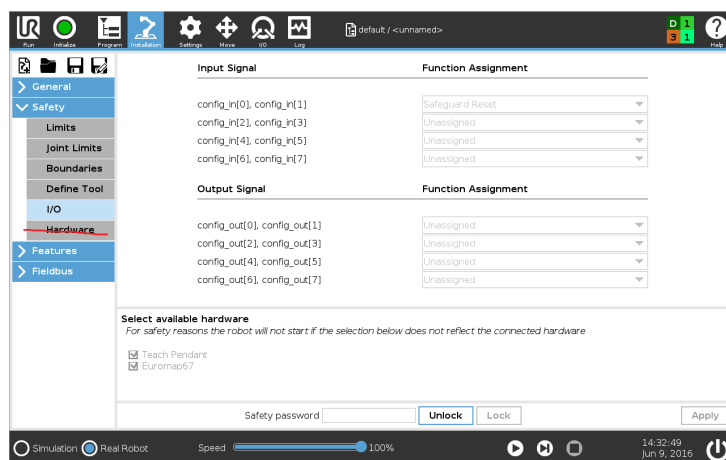
**Dőlési szög:** Mennyire döntsék a kimeneti erem Z tengelyét a kimeneti perem X tengelye irányába

**Pásztázási szög:** Mennyire forgassák a dőlt Z tengelyt az eredeti kimeneti perem Z tengelye körül.

Másik módként, egy meglévő TCP Z tengelye másolható, ha kiválasztják azt a TCP-t a legördülő menüből.

### 13.2.8 I/O

Az I/O a bemenetek és kimenetek között oszlik el, és úgy vannak párosítva, hogy mindegyik funkció 3. kategóriájút és PLd I/O-t adjon.



#### Bemeneti jelek

A következő biztonsági funkciók használhatók a bemeneti jelekkel:

**Rendszer vészleállító** Ez egy vészleállító gomb alternatíva a Tanító függelékhez, amely ugyanazt a funkciót szolgálja, ha az eszköz megfelel az ISO 13850 szabványnak.

**Csökkentett mód** Az összes biztonsági határérték alkalmazható Normál módban vagy Csökkentett módban (lásd: 13.2.2). Amikor konfigurálják, a bemenetekhez küldött alacsony jel a biztonsági rendszer Csökkentett módba lépést okozza. A robotkar lelassul, hogy kielégítse a Csökkentett mód határkészségét. A biztonsági rendszer garantálja, hogy a robot a Csökkentett mód határértékein belül van, a bemenet indítása után kevesebb mint 0,5 m/s-rel. Ha a robotkar továbbra is megsérti valamelyik Csökkentett módbeli határértéket, akkor 0-ás leállási kategóriát végez. A visszaállítás Normál módra ugyanúgy történik. Megjegyzés: a biztonsági síkok szintén okozhatnak átmenetet a Csökkentett módba.

**Biztonsági visszaállítás** Amikor Biztonsági megállítást konfigurálnak, ez a kimenet biztosítja, hogy a Biztonsági leállítás állapota folytatódjon, amíg visszaállítást nem kezdeményeznek. A robotkar nem mozog, amikor Biztonsági leállított állapotban.



#### FIGYELMEZTETÉS:

Alapértelmezésként a Biztonsági visszaállítás bemeneti funkció a 0-ás és 1-es bemeneti tűskéhez konfigurált. Ha együtt tiltják le, az tartalmazza, hogy a robotkar abba hagyja a Biztonsági leállított állapotot, amint a Biztonsági leállítás bemenete magas lesz. Más szavakkal, Biztonsági visszaállító bemenet nélkül a Biztonsági leállító bemenetek SI0-ás és SI1-es bemenetek (lásd: Hardvertelepítési kézikönyv) teljesen meghatározzák, hogy a biztonsági leállított állapot aktív vagy sem.

### Kimeneti jelek

Alkalmazhatja a következő Biztonsági funkciókat a kimeneti jelekhez. Az összes jel visszatér alacsonyra, amikor a magas jel által indított állapot befejeződik:

**Rendszer vészleállító** Alacsony jel adott, amikor a biztonsági rendszert Vészhelyzeti leállított állapotba viszi a Vészleállító bemenet vagy a Vészleállító gomb. A holtpontok elkerülése érdekében, ha elindult a Vészhelyzeti leállított állapot, a Rendszer-vészleállító bemenet miatt, akkor alacsony jelet nem adnak.

**Mozgó robot** Alacsony jel, ha a robot mozog, különben pedig magas.

**Nem leállító robot** magas jel, amikor a robotot leállítják vagy a leállítás folyamatában, amely vészleállítás vagy biztonsági leállítás miatt történik. Egyébként logikusan alacsony lesz.

**Csökkentett mód** Alacsony jelet küld, amikor a robotkar Csökkentett módban van, vagy ha a biztonsági bemenet Csökkentett módú bemenettel konfigurált és a jel aktuálisan alacsony. Egyébként a jel magas.

**Nem csökkentett mód** Ez a fent meghatározott Csökkentett mód fordítottja.



#### MEGJEGYZÉS:

A robottól a Rendszer-vészleállító kimenetével Vészleállítás állapotot kapó külső gépnek meg kell felelnie az ISO 13850 szabványnak. Ez különösen szükséges olyan beállításoknál, ahol a Robot-vészleállító bemenet külső Vészhelyzeti leállító eszközhöz csatlakozik. Ilyen esetekben a Rendszer-vészleállító kimenete magas, amikor a külső vészleállító eszközt kioldják. Ez magába foglalja, hogy a vészleállítás állapotot a külső gépnél visszaáll anélkül, hogy a robot kezelőjétől manuális műveletre lenne szükség. Tehát a biztonsági szabványoknak való megfeleléshez a külső gépnek manuális műveletre van szükséges, hogy visszaálljon.

### 3-helyzetű kapcsoló és működési mód

Használhat 3-helyzetű kapcsolót további védő intézkedésként a robot beállítása és programozása alatt. 3-helyzetű kapcsoló konfigurálásával a robot vagy *futás módban* vagy *programozó módban* van. A fejlécen megjelenik egy ikon, amely az aktuális működési módot jeleníti meg. Ezek a módok kötődnek a jelszó profilokhoz, és hasonlóan működnek, kivéve, hogy a kapcsolót nyomva kell tartani, miközben programozó módban és kezelői módban a felhasználói felület korlátozottabb (lásd: 21.3.2).

**Kezelői mód:** Aktiválás után a robot csak előre meghatározott feladatokat tud végezni. A Mozgás lap és a Freedrive mód nem elérhető.

**Programozó mód:** Futás módban a korlátozások magasabban, amikor azonban a 3-helyzetű kapcsoló bemenete alacsony, a robot Biztonsági leállított. A sebességcsúszka szintén a kezdeti értékre áll be, amely megfelel a 250 mm/s értéknek, és lépésenként növelhető nagyobb sebességhez. A sebességcsúszka visszaáll az alacsony értékre, amikor a 3-helyzetű kapcsoló bemenete alacsonyról magas lesz.

A működési mód kiválasztása konfigurálásának kétféle módszere van:

## 13.2 Biztonsági menü-beállítások

1. Válassza ki a működési módot külső mód kiválasztási eszközzel, konfigurálja a Működési mód bemenetet. A konfigurálandó opció a legördülő menüben jelenik meg, amint a 3-helyzetű kapcsoló bemenetét konfigurálták. A robot Kezelői módban lesz, amikor a Működési mód bemenete alacsony, és Programozó módban, amikor magas.
2. Válassza ki a működési módot a PolyScope-ról csak a 3-helyzetű kapcsoló bemenetét kell konfigurálni és alkalmazni a Biztonsági konfigurációra. Ebben az esetben, amint konfigurálta és alkalmazta, a PolyScope alapértelmezésként Programozó módban van. A módok közötti váltást a felhasználó a felhasználói felületről irányítja a fejlécen a profil ikon kiválasztásával. Programozó módban a címkéje „Programozó”, és amikor kiválasztják lehetőséget ad, hogy váltson a „Kezelői” módra.



### MEGJEGYZÉS:

A Biztonsági I/O konfigurálás engedélyezése után 3-helyzetű kapcsolóval a PolyScope alapértelmezésként programozó módban van.

### 13.2.9 Hardver

Használhatja a robotot a Tanító függelék csatlakoztatása nélkül. Ha Tanító függeléket eltávolítja, meg kell határozni egy másik Vészleállító forrást. Meg kell határozni, hogy a Tanító függelék csatlakozik-e, hogy elkerülje a biztonsági megsértés elindítását.

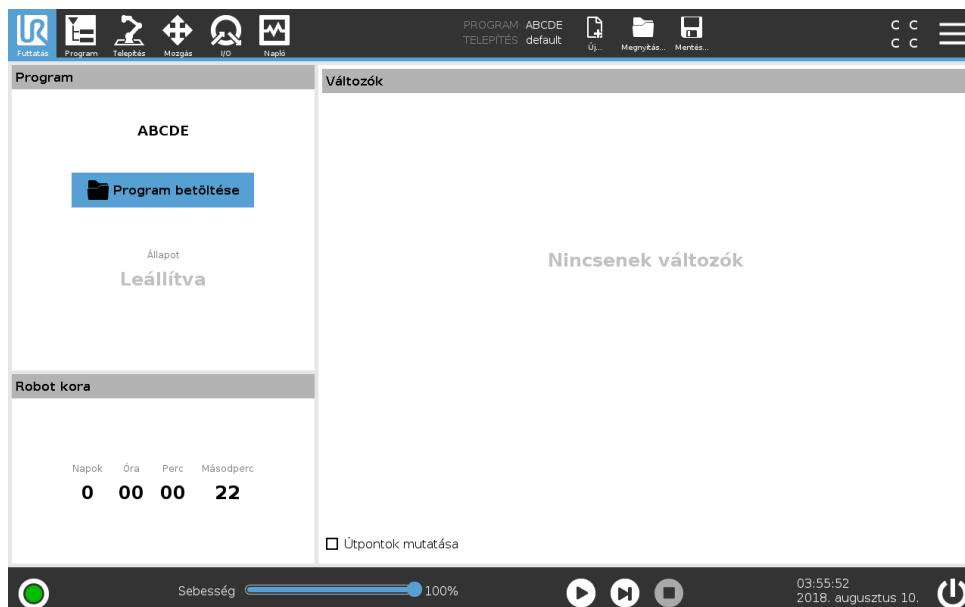
#### Rendelkezésre álló hardver kiválasztása

A robot használható a PolyScope programozó felhasználó felület nélkül.

1. A Fejlécen érintse meg a **Telepítés** pontot.
2. A művelet menüben, a baloldalon, érintse meg a **Biztonság** opciót, és válassza a **Hardver** lehetőséget.
3. Adja meg a Biztonsági jelszót, és **Oldja fel** a képernyőt.
4. Szüntesse meg a **Tanító függelék** kijelölését, hogy a robotot a PolyScope interfész nélkül használja.
5. A módosítások végrehajtásához nyomja meg a **Mentés és újraindítás** pontot.



# 14 Futtatás lap



A **Futtatás** lap lehetővé teszi, hogy egyszerűen működtesse a robotkart és vezérlődobozt, néhány gomb és opció segítségével, ha lehetséges. Kombinálhatja az egyszerű működést a PolyScope programozás részének jelszóvédelmével kombinálni (lásd: 21.3.2), hogy a robot olyan eszközbe kerüljön, amely kizárólag előre megírt programokkal futhat.

A képernyőn automatikusan betöltheti és elindíthatja az alapértelmezett programot egy külső bemeneti jel szélátmenete alapján (lásd: 16.1.9).

Megjegyzés: Egy alapértelmezett program automatikus betöltése és indítása kombinációja és az automatikus inicializálás bekapcsoláskor például használható a robotkar másik gépbe integrálásához.

## 14.1 Program

A **Program** mező megjeleníti a program nevét, melyet betöltöttek a robotra, és annak aktuális állapotát. Megérintheti a **Program betöltése** lapot, hogy másik programot töltsön be.

## 14.2 Változók

Egy robotprogram használtathat változókat különféle értékek tárolására és frissítésére a futtatás alatt. Kétféle változó áll rendelkezésre:

**Telepítési változók** Ezeket több program használhatja, és nevük és értékük együtt marad a robot telepítésével (lásd: 16.1.8). A telepítési változók megtartják az értéküket a robot és a vezérlődoboz újraindítása után is.

**Szabályos programváltozók** Ezek csak a futó programhoz érhetőek el, és értékük elveszik, amint a programot leállítják.

**Útpontok mutatása** A robotprogram parancssor változókat használ az útpontokkal kapcsolatos információk tárolására.

Jelölje ki az **Útpontok mutatása** jelölőnégyzetet a **Változók** alatt, hogy a változók listában megmutassa a parancssor változókat.

#### Változótípusok

---

<i>bool</i>	Boole változó, melynek értéke <i>Igaz</i> vagy <i>Hamis</i> .
<i>int</i>	Egész szám a $-2147483648$ és $2147483647$ (32 bit) közötti tartományban.
<i>float</i>	Lebegő pontszám (decimális) (32 bit).
<i>string</i>	Karakter sorozat.
<i>pose</i>	Vektor, amely leírja a helyet és tájolás kartézianus térben. Ez egy helyzet vektor $(x, y, z)$ és egy, a tájolás képviselő rotációs vektor $(rx, ry, rz)$ kombinációja, melyet így írnak: $p[x, y, z, rx, ry, rz]$ .
<i>list</i>	Változók sorozata.

---

### 14.3 Robot kora

Ez a mező jeleníti meg, hogy mennyi ideje kapcsolták be a robotot először.

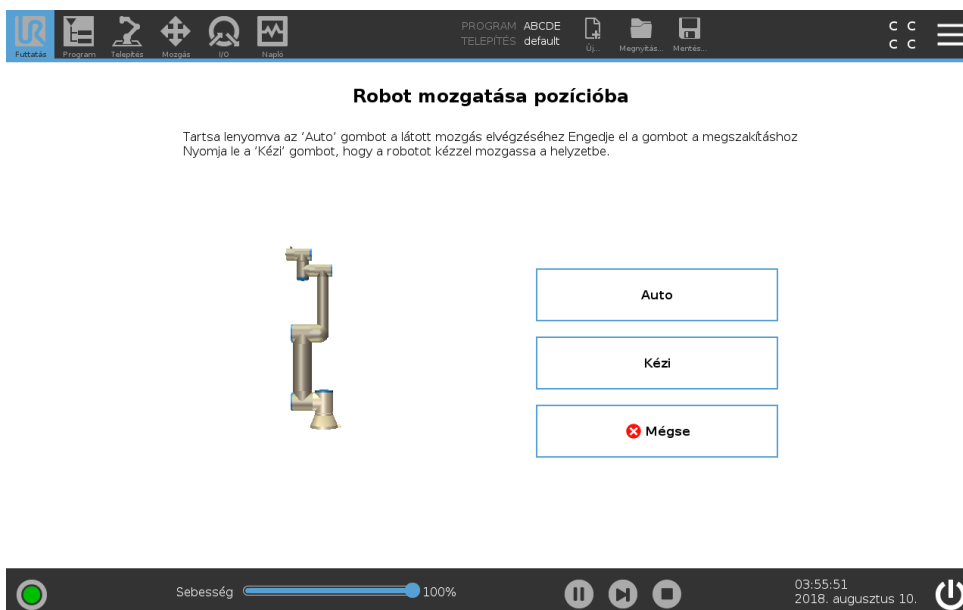
Megjegyzés: az ebben a mezőben megjelenő számok nem kapcsolódnak a program futtatási idejéhez.

### 14.4 Robot mozgatása pozícióba

Megjelenik a **Robot mozgatása pozícióba** képernyő, amikor megérinti a **Lejátszás** lehetőséget a **Láblécen**. Menjen a **Robot mozgatása pozícióba** képernyőre, amikor a robotkart egy adott kezdőhelyzetbe kell vinni a program futtatása előtt, vagy amikor a robotkar egy útponthez mozdul, miközben egy programot módosít.

Olyan esetekben, amikor a **Robot mozgatása pozícióba** képernyő nem képes a robotkart a program kezdőhelyzetébe mozgatni, akkor először a programfa útpontjához megy. A robotkar helytelen tartásba mehet, ha:

- A TCP, az első mozgás funkció tartása vagy útpont tartása a program végrehajtása alatt módosul, az első mozgás elvégzése előtt.
- Az első útpont egy Ha... vagy Programfa csomópont váltása belül van.



## Auto

Tartsa lenyomva az **Auto** lapot, hogy a robotkart a kezdőhelyzetébe mozgassa.

Megjegyzés: Bármikor elengedheti a gombot, hogy leállítsa a mozgást.

## Animáció

Az animáció megmutatja a robotkar mozgását, melyet elvégezni készül, amikor lenyomja az **Auto** lapot.



### VIGYÁZAT!:

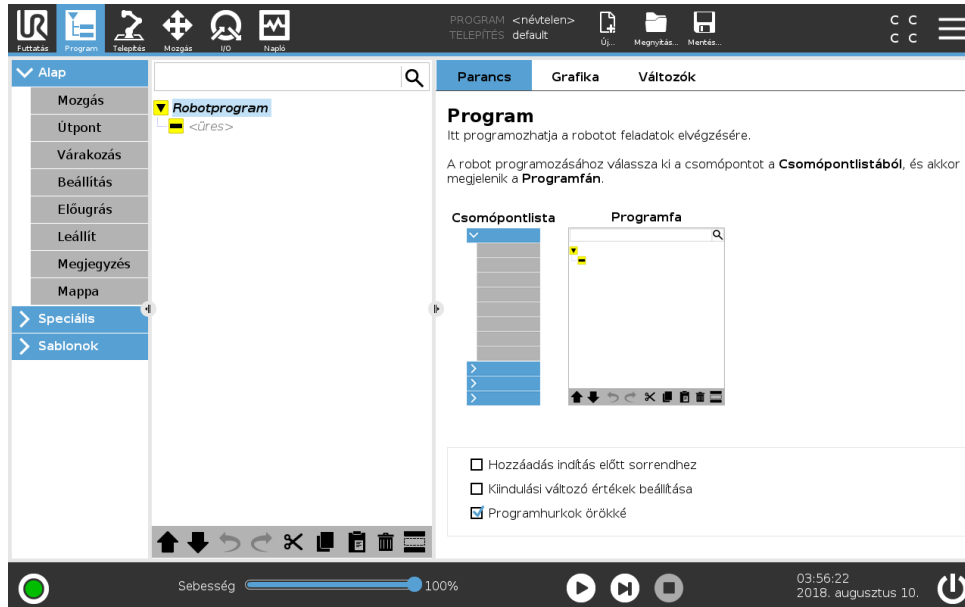
1. Hasonlítsa össze az animációt a valódi robotkar helyzetével, és győződjön meg arról, hogy a robotkar biztonságosan el tudja végezni a mozgást, anélkül, hogy valamilyen akadálnak nekimenne.
2. Az Automove funkció az árnyékpálya mentén mozgatja a robotot. Az ütközés károsíthatja a robotot vagy más berendezést.

## Kézi

Nyomja le a **Kézi** lapot, hogy elérje a **Mozgás** ikon képernyőt, ahol a robotkar kézzel mozgatható. Ez csak akkor szükséges, ha nem szereti az animáció mozgását.



# 15 Program lap



A programlap mutatja meg a szerkesztendő aktuális programot.

## 15.1 Programfa

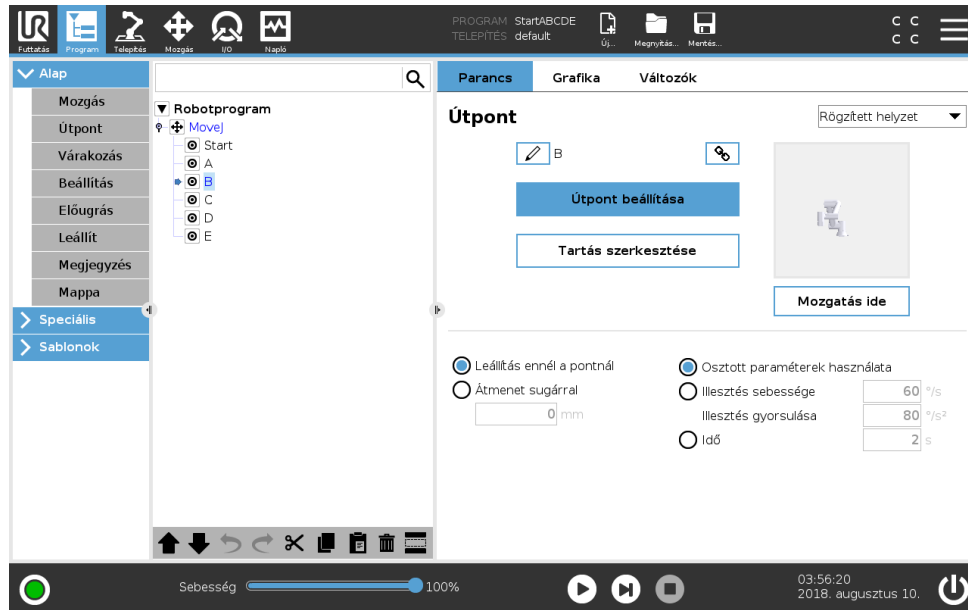
A Programfa megjeleníti a programot parancsok listájaként, melyek neve Program csomópontok. E parancsok listája felett jelenik meg közvetlenül a program neve.

A Programfa jobb oldalán megjelennek a kiválasztott parancsra vonatkozó információk.

Adjon hozzá parancsokat a parancslistából az **Alap** kivánt parancstípusra kattintva. Hozzáadhat haladó parancsokat a **Haladó** pont alatt vagy használhat **Sablonokat**. A Sablonok konfigurálásra kész Programfát adnak meg.

A Programfában az aktuálisan végrehajtott parancs ki van emelve, ahogyan a(z) 15.1.1-ben leírták.

### 15.1.1 Program végrehajtásának jelzése



A **Programfa** vizuális végszót tartalmaz, mellyel a robot szabályozója tájékoztat az aktuálisan végrehajtott parancsról. A parancs ikon bal oldalán egy kicsi jelző ikon jelenik meg és a végrehajtó parancs neve és minden parancs, amelynek ez a parancs alparancsa (ezt általában a(z) / parancsikonokkal azonosítják), kékkel van kiemelve. Ez segíti, hogy a felhasználó elhelyezze a végrehajtó parancsot a fán.

Például, ha a robotkar egy útpont felé mozog, akkor a megfelelő útpont alparancs a(z) ikonnal van megjelölve, és a neve a Mozgás parancs nevével együtt (lásd: 15.5.1), amelyhez tartozik, kéken látható.

Ha a programot megszakítják, a program végrehajtását jelző ikon megjelöli az utolsó parancsot, amely a végrehajtási folyamatban volt.

A(z) ikonnal jelölt gombra kattintva a Programfa alatt a jelenlegi végrehajtásra vagy az utolsó végrehajtott parancsra ugrik a fán. Ha egy parancsra kattint, miközben egy program fut, a Parancs lap továbbra is megjeleníti a kiválasztott parancsral kapcsolatos információt. Ha lenyomja a(z) gombot, azzal a Parancs lap ismét folyamatosan mutatja az információkat az aktuálisan végrehajtott parancsokról.

### 15.1.2 Keresés gomb

Érintse meg a -t szöveg kereséséhez a Programfában. Amikor rákattint, egy kereső szöveg adható meg és program csomópontok, melyek találatok sárgán kerülnek kiemelésre. További navigációs gombok lesznek elérhetőek, hogy a találatok között navigálhasson. Nyomja meg az ikont, hogy kilépjen a kereső módból.



### 15.1.3 Programfa eszközsáv

A Programfa módosításához használja a Programfa alján található eszközsávot.


#### Visszavonás/Ismétlés gombok

A és gombokkal vonhatók vissza és végezhetők el újra a parancsok módosításai.


### Mozgatás fel & le

A  és  gombok módosítják a csomópont helyzetét.


### Kivágás

A  gomb levág egy csomópontot, és lehetővé teszi, hogy másik művelethez használják (pl.: beilleszti egy másik helyre a Programfán).

### Másolás

A  gomb engedélyezi a csomópont másolását, és lehetővé teszi, hogy másik műveletekhez használják (pl.: beilleszti egy másik helyre a Programfán).


### Beillesztés

A  gomb lehetővé teszi, hogy beillesszen egy csomópontot, melyet korábban kivágott vagy másolt.

### Törlés

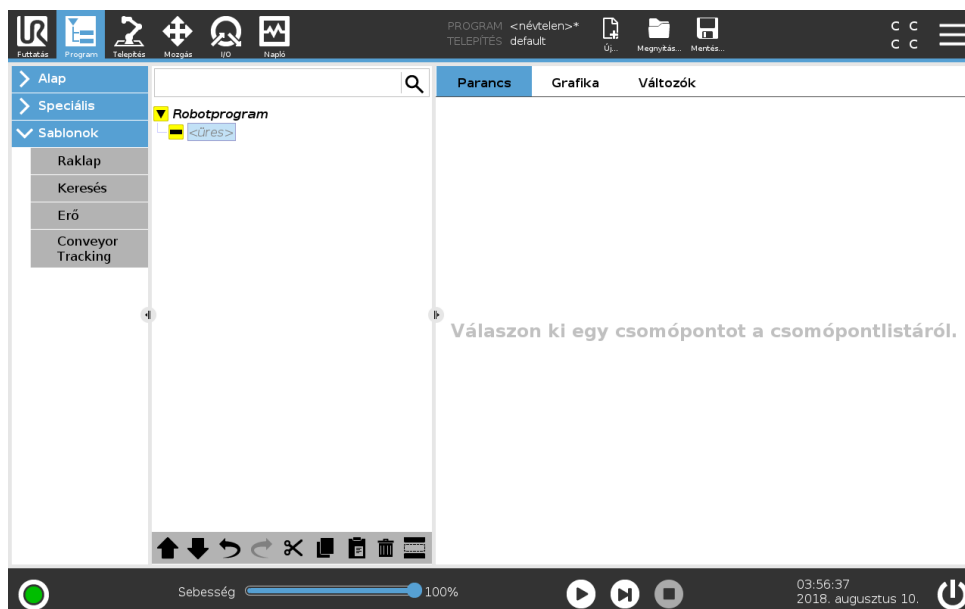
Érintse meg a  gombot, hogy eltávolítson egy csomópontot a Programfáról.

### Tiltás

Érintse meg a  gombot, hogy letiltson bizonyos csomópontokat a Programfán.

A tiltott programsort egyszerűen átugorja a program, amikor fut. Egy tiltott sor tiltása később megszüntethető. Ez gyors módja a program módosításának anélkül, hogy az eredeti tartalom károsulna.

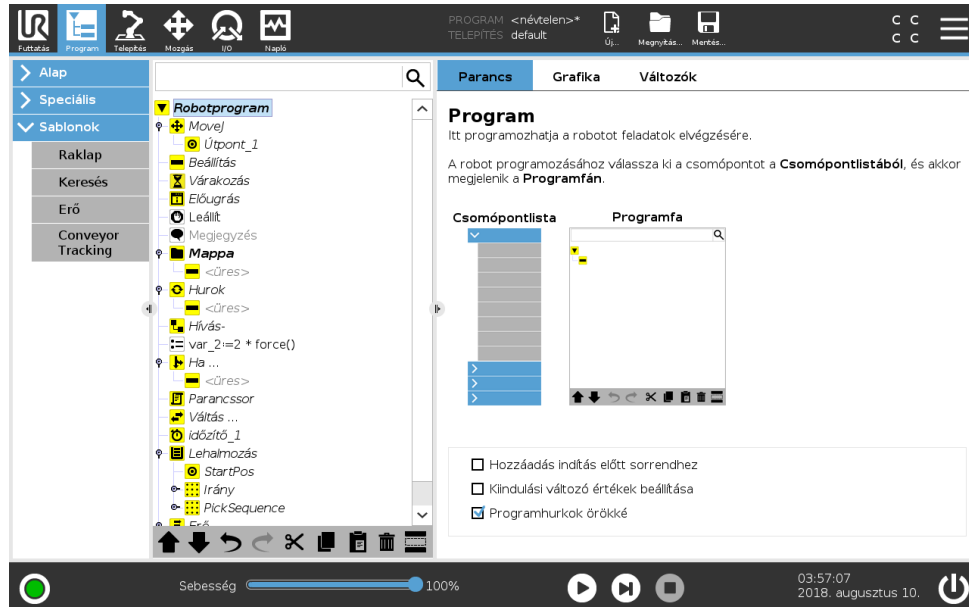
## 15.1.4 Üres csomópont



A program csomópontok nem lehetnek *üres*ek. A Programfában minden sort meg kell határozni és definiálni kell egy programhoz, hogy fusson.

## 15.2 Parancs lap

A Parancs lappal konfigurálhatja az adott Program csomópontot a Programfán, hogy futassa a Programját. A megjelenített információ a kiválasztott csomópont típusától függően változik. A Parancs lap mezőben további jelölőnégyzet-opciók vannak, melyeket a következő alpontokban írunk le.



### Hozzáadás indítás előtt sorrendhez

Jelölje be ezt a jelölőnégyzetet, hogy parancssort adjon hozzá, mielőtt futtatja a programját.

### Kiindulási változó értékek beállítása

Jelölje ki ezt a jelölőnégyzetet, hogy változó értékeket beállítsa mielőtt a program (és minden végrehajtási szál) futtatása elkezdődik. A Parancs lap mezőt felváltja egy Kiindulási változó érték mező, és a programfa tetején megjelennek az Inic. változók.

1. Válasszon változót a legördülő listából, vagy a változókiválasztó négyzet segítségével.
2. Adjon meg kifejezést annak a változónak. Ezt a kifejezést használják a változó értékének beállításához a program indításakor.
3. Kiválaszthatja a **Tartsa meg az értéket az előző futtatásból**, hogy inicializálja a változót arra az értékre, amely a **Változók** lapon található (lásd: 15.4).

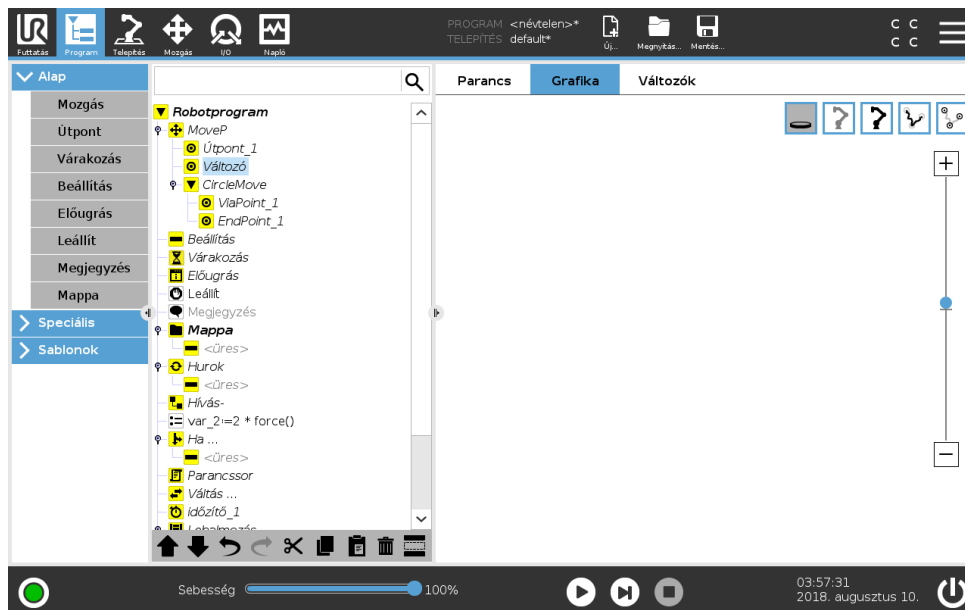
Ez lehetővé teszi, hogy a változók fenntartsák az értékeiket a program végrehajtásai között. A változó megkapja az értékét a kifejezésből, ha a program először fut, vagy ha az érték lapot törölték.

Változó törölhető a programból, ha a nevét üresre állítják be (csak szóközök).

### Programhurokok örökké

Jelölje ki ezt a jelölőnégyzetet, hogy a program folyamatosan fusson.

## 15.3 Grafikus lap



Az aktuális robotprogram grafikus bemutatása A TCP útvonala 3D-s nézetben látható, a mozgás szegmensek feketék, az átmenet szegmensek (a mozgás szegmensek közötti átmenetek) pedig zöldek. A zöld pontok határozzák meg a TCP helyzeteit mindegyik útpontonál a programban. A robotkar 3D-s rajza megmutatja a robotkar aktuális helyzetét, a robotkar *árnyéka* pedig megmutatja, hogyan szándékozik a robotkar elérni a képernyő bal oldalán kiválasztott útpontot.

Ha a robot TCP aktuális pozíciója közel kerül a biztonsági vagy indítási síkhoz, vagy ha a roboteszköz tájolása közel van a eszköz tájolási határértékéhez (lásd: 13.2.5), akkor a legközelebbi határérték 3D bemutatása látható.

Megjegyzés: amikor a roboton program fut, a határértékek vizualizációja le lesz tiltva.

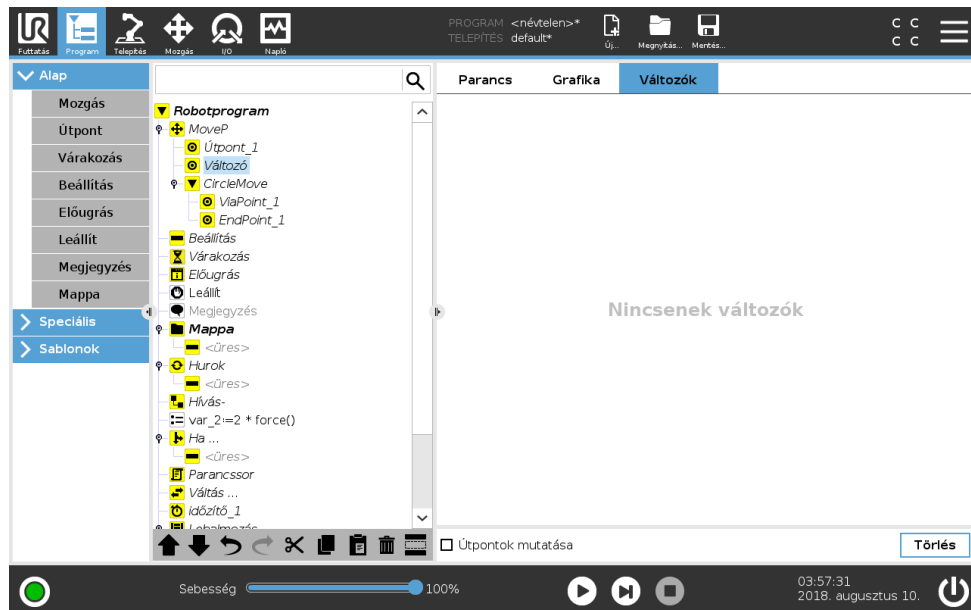
A biztonsági síkok sárga és fekete színnel jelennek meg a normál síkot jelző kicsi nyíllal, amely azon sík oldalát jelzi, amelyre a robot TCP elhelyezhető. Az indító síkok kéken és zölden jelennek meg és egy kicsi nyíl mutat a sík oldalára, ahol a **Normál** mód határértékei (lásd: 13.2.2) aktívak. Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor).

Amikor a cél robot TCP tovább már nincs a határérték közelében, akkor a 3D-s bemutató eltűnik. Ha a TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

A 3D-s nézet nagyítható és elforgatható, hogy jobb nézetet kapjon a robotkarról. A képernyő jobb tetején található gombok letiltatják a különböző grafikus komponenseket a 3D-s nézetben. Az alsó gomb kapcsolja ki/be a közeli határok vizualizációját.

A bemutatott mozgás szegmensek a kiválasztott program csomóponttól függenek. Ha a **Mozgás** csomópontot választotta ki, a megjelenített út vonal azon mozgás által meghatározott mozgás. Ha **Útpont** csomópontot választ ki, a kijelzőn látható a mozgás következő ~ 10 lépése.

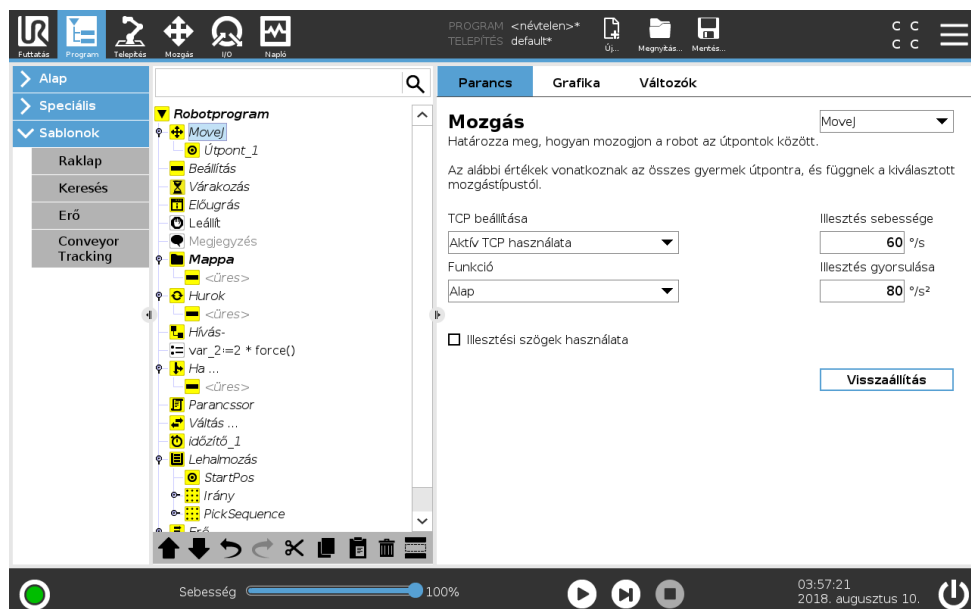
## 15.4 Változók lap



A **Változók** lap bemutatja a változók élő értékét a futó programban, és megtartja a változók listáját és értékeit a programok futásai között. Csak akkor jelenik meg, amikor van megjelenítendő információ. A változók a nevük szerint ábécé-rendben jelennek meg. A változó nevei a képernyőn legfeljebb 50 karakterként jelennek meg, a változók értékei pedig legfeljebb 500 karakterrel láthatók. Az útpontváltozók láthatók a listában, ha az Útpontok mutatása engedélyezett.

## 15.5 Alap program csomópontok

### 15.5.1 Mozgás

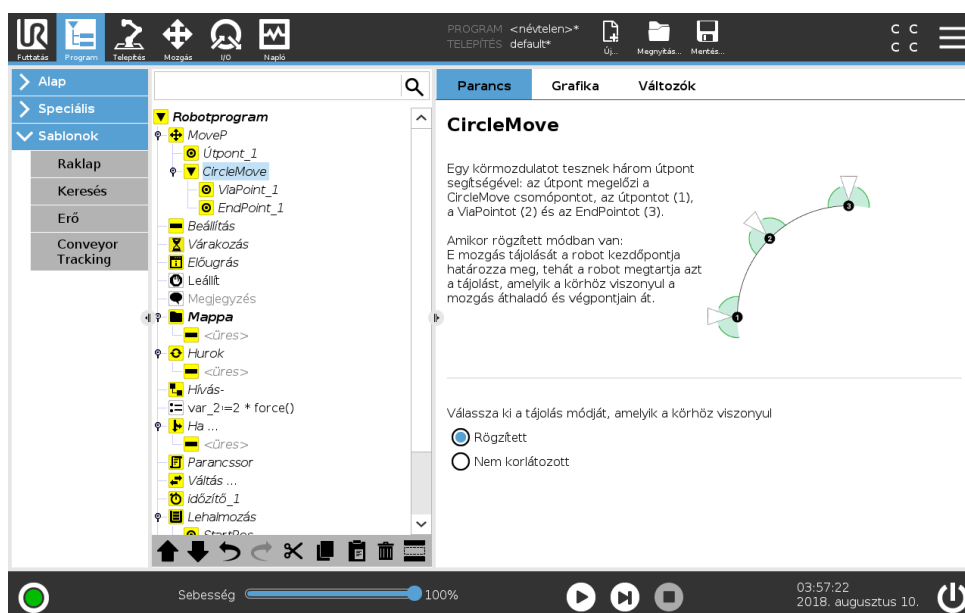


A **Mozgás** parancs vezérli a robot mozgását a háttér útpontokon át. Az útpontoknak a Mozgás parancs alatt kell lenniük. A Mozgás parancs meghatározza azt a gyorsulást és sebességet, amelynél a robotkar mozog az útpontok között.

## Mozgási típusok

Háromféle mozgásból választhat egyet: **MoveJ**, **MoveL** és **MoveP**. Mindegyik alább kerül elmagyarázásra.

- A **moveJ** mozgásokat végez, melyeket a robotkar **illesztési térben** számoltak ki. Az illesztéseket úgy vezérik, hogy egyidőben fejezzék be a mozgásaikat. Ez a mozgástípus az eszköz görbe útját eredményezi. Az osztott, erre a mozgástípusra alkalmazandó paraméterek a maximális illesztési sebesség és illesztési gyorsulás  $f_{ok}/s$ , illetve  $f_{ok}/s^2$  egységben megadva. Ha kívánatos, hogy a robotkar gyorsan mozogjon az útpontok között, függetlenül az eszköz útjától azon útpontok között, akkor ez a mozgástípus a legjobb választás.
- A **moveL** mozgatja az eszköz középpontját (TCP, Tool Center Point) egyenes mentén, az útpontok között. Ez azt jelenti, hogy mindegyik illesztés komplikáltabb mozgást végez, hogy az eszközt egyenes vonalon tartsa. Az ehhez a mozgástípushoz beállítható osztott paraméterek a kívánatos eszközsebesség és eszközgyorsulás, amely  $mm/s$ , illetve  $mm/s^2$  egységben van megadva, ahogyan a funkció is.
- A **moveP** mozgatja az eszközt egyenes vonalban, egyenletes sebességgel, kör keverékekkel, és ez javasolt néhány folyamat működéséhez, amilyen a ragasztás vagy szórás. A keverék sugármérete alapértelmezés szerint osztott érték az összes útpont között. Egy kisebb érték az útvonalat élesebben fordítja, míg egy magasabb érték lágyabbá teszi az útvonalat. Miközben a robotkar az útpontokon át mozog állandó sebességgel, a robot vezérlődoboz nem várhat sem az I/O működésre, sem kezelői műveletre. Ha így tesz, azzal megállíthatja a robotkar mozgását, vagy védő leállítást okozhat.
- A **Körmozgás** hozzáadható egy **moveP**-hez, hogy körkörös mozgást végezzen. A robot a jelenlegi helyzetéből vagy a kezdőpontból kezdi el a mozgást, keresztül halad egy, a köríven meghatározott **ViaPoint**-on és egy **EndPoint**-on, ahol befejezi a körkörös mozgást. Egy móddal számolják ki az eszköz tájolását a körív mentén. A mód lehet:
  - Rögzített: csak a kezdőpont használatos az eszköz tájolásának meghatározására
  - Nem kényszerített: a kezdőpont átalakul az **EndPoint**-tá az eszköz tájolásának meghatározásához



### Osztott paraméterek

A Mozgás képernyő jobb alsó sarkában található osztott paraméterek alkalmazandók a mozgásra a robotkar előző helyzetéből az első útpontig a parancs szerint, és onnan a következő útpontok egyikéig. A Mozgás parancs beállításai nem vonatkoznak az utolsó *útponttól* a Mozgás parancs alatt menő útvonalhoz.

### TCP kiválasztása

Annak a módja, ahogyan a robot mozog az útpontok között, beállítható attól függően, hogy a TCP a felhasználó által meghatározott TCP vagy aktív TCP szerint került beállításra. Az **Aktív TCP figyelmen kívül hagyása** lehetővé teszi ennek a mozgásnak a beállítását az Eszköz pereméhez viszonyítva.

#### A TCP beállítása egy Mozgásban

1. A Program lap képernyőn állítsa be az útpontokhoz használt TCP-t.
2. A Parancs alatt, a legördülő menüben jobbra válassza ki a Mozgás típusát.
3. A Mozgás alatt válasszon egy opciót a **TCP beállítása** legördülő menüben.
4. Válassza az **Aktív TCP használata** pontot vagy **egy felhasználó által meghatározott TCP-t**. Választhatja az **Aktív TCP figyelmen kívül hagyása** lehetőséget is.

### Funkcióválasztás

a Mozgás parancs alatti útpontok funkcióterek, melyeket be kell mutatni, amikor meghatározza ezeket az útpontokat (lásd: 16.3. pont). Ez azt jelenti, hogy amikor útpontot állít be, a program emlékszik majd az eszköz koordinátaíra a kiválasztott funkció funkcióterében. Van néhány körülmény, mely részletes magyarázatot igényel:

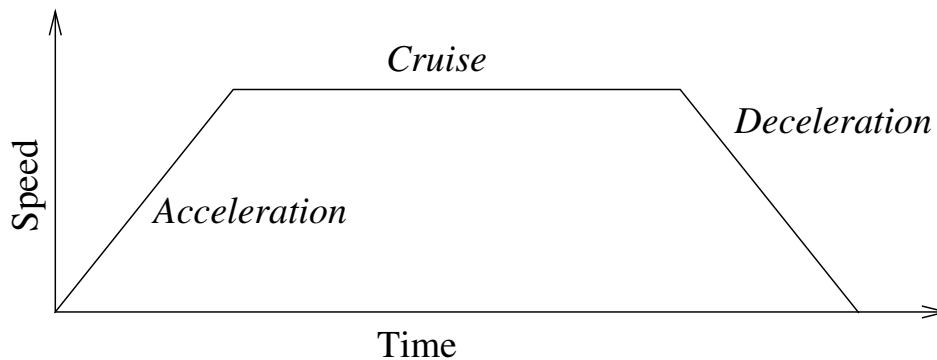
**Relatív útpontok** A kiválasztott funkció nincs hatással a relatív útpontokra. A relatív mozgást mindig az **Alap** tájolását figyelembe véve végzik.

**Változó útpontok** Amikor a robotkar változó útponthez mozog, az Eszközközpont pontja (TCP) a változó koordinátaiként kerül kiszámításra a kiválasztott funkció terében. Ezért a robotkar mozgása egy változó útponthez változik, ha egy másik funkciót választ ki.

**Funkcióváltó** Módosíthatja egy funkció helyzetét, miközben a program fut, ha beállít egy tartást a megfelelő változóhoz.

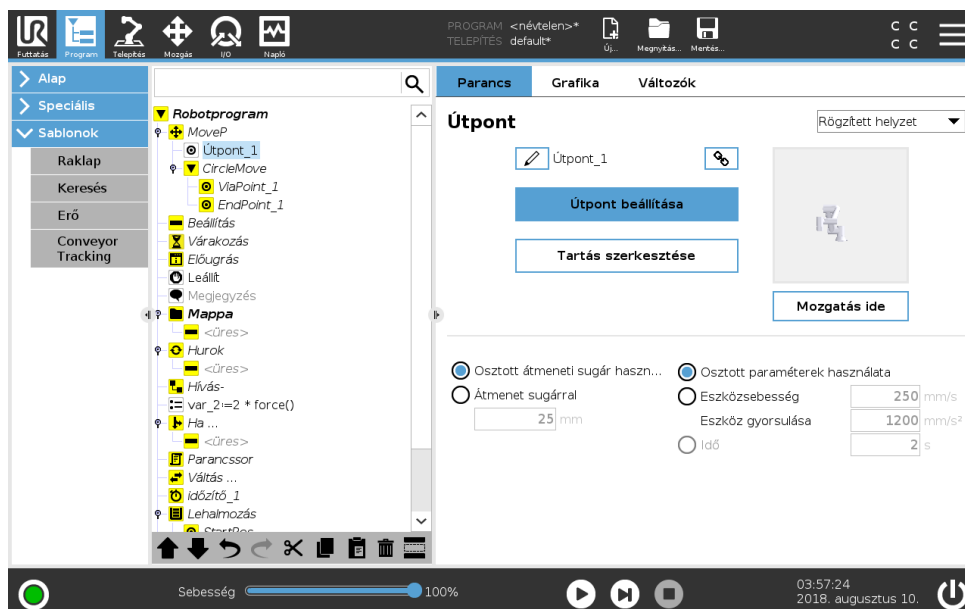
### Illesztési szögek használata

A 3D tartás alternatívájaként kiválaszthatja a **Illesztési szögek használata** jelölőnégyzetet, amikor a MoveJ segítségével határozza meg az útpontokat a robot illesztési szögei segítségével. Ha az **Illesztési szögek használata** engedélyezett, akkor a TCP és funkció opciók nem érhetők el. Az **Illesztési szögek használata** segítségével meghatározott útpontokat nem állítják be, amikor a program a robotok között mozog.



Slika 15.1: Egy mozgás sebességprofilja. A görbe három részre osztható: *gyorsulás*, *út* és *lassulás*. Az *út* fázisának szintjét a mozgás sebességbeállítása adja meg, míg a *gyorsulás* és *lassulás* fázisainak meredekségét a gyorsulási paraméter adja meg.

## Rögzített útpont



Pont a robot útvonalán. Az útpontok a robot programjának legközpontibb része, amelyek megmondják a robotkarnak, hogy hol legyenek. Egy rögzített helyzetű útpontot úgy tanítanak, hogy a robotkart fizikailag a pozícióba mozgatják.

### Útpontok tanítása

A tanítás kifejezés használatos arra, amikor megmutatják a robotnak, hogyan helyezze el a TCP-t egy funkcióval kapcsolatban egy alkalmazáshoz. A robot számára egy útpont megtanításához kövesse az alábbi utasításokat:

1. A Program lapon illessze be a **Csomópont mozgatása** opciót.
2. A Csomópont mozgatásán használja a **TCP beállítás** legördülő menüt a TCP beállításához.
3. A Csomópont mozgatásán használja a **Funkció** legördülő menüt egy funkció kiválasztásához.
4. Az Útpont csomóponton a **Tanító móddal** vagy a **Lökéssel** pozicionálhatja a robotot egy kívánt konfigurációban.

### Útpontok használata

Egy útpont használata azt jelenti, hogy a megtanított kapcsolatot alkalmazza a funkció és a TCP között a jelen helyzetben. A funkció és a TCP közötti kapcsolat, a jelenlegi kiválasztott funkcióra alkalmazva, eléri a kívánt TCP helyzetet. Ezután a robot kitalálja maga, hogyan pozicionáljon, hogy a jelenleg aktív TCP elérje azt a TCP helyzetet. Útpont használatához kövesse az alábbi utasításokat:

1. Egy Mozgás csomópontban egy meglévő útpont használata vagy az útpont másik Mozgás csomópontba illesztése (pl.: másolás és beillesztés segítségével vagy az útponton a „Hivatkozás” gomb használatával).
2. Állítsa be a kívánt TCP-t.
3. Állítsa be a kívánt funkciót.

### Az útpont beállítása

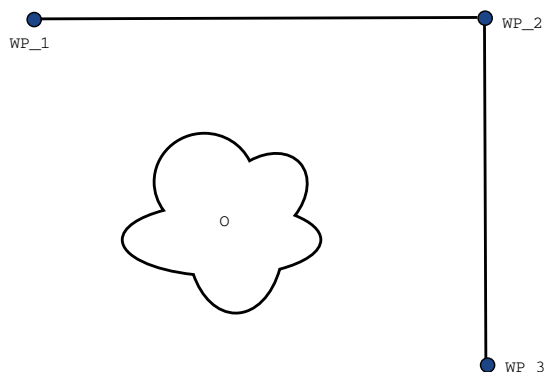
#### Útpontok nevei

Az útpontok automatikusan egyedi nevet kapnak. A nevet a felhasználó megváltoztathatja. A hivatkozás ikonjának kiválasztásával az útpontok összekapcsolódnak és megosztják a helyzetadatokat. Más útpontadatokat, például az átmenet sugarát, az eszköz/illesztés sebességét és az eszköz/illesztés gyorsulását, egyedi útpontokhoz konfigurálják, még ha össze is lehetnek kötve.

#### Keverés

A keverés lehetővé teszi, hogy a robot puhán átmenjen két pálya között anélkül, hogy a köztük lévő útpontnál megállna.

**Példa** Gondoljon egy felvesz és letesz alkalmazásra példaként (lásd: 15.2. ábra), ahol a robot éppen az 1. útpontnál van (WP\_1), és fel kell vennie egy tárgyat a 3. útpontnál (WP\_3). A tárggyal és más akadályokkal való ütközés elkerülése érdekében (O) a robotnak WP\_3 a 2. útponttól jövő irányban kell közelítenie (WP\_2). Tehát három útpontot vezetnek be, hogy olyan útvonalat hozzanak létre, amely megfelel a követelményeknek.



Slika 15.2: WP\_1: kezdő helyzet, WP\_2: ponton át, WP\_3: felvételi helyzet, O: akadály.

Más beállítások konfigurálása nélkül a robot megáll mindegyik útpontnál, mielőtt folytatja a mozgását. Ehhez a feladathoz a WP\_2-nél a megállás nem optimális, mivel egy sima forduláshoz

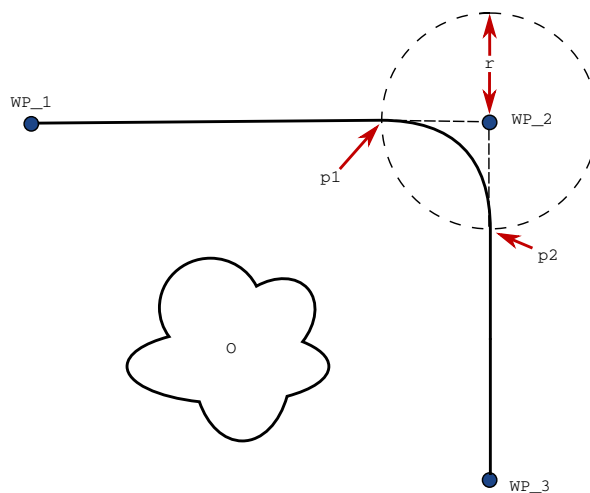
## 15.5 Alap program csomópontok

kevesebb idő és energia szükséges, miközben a követelményeket még mindig teljesíti. Még elfogadható, hogy a robot nem éri el a WP\_2-t pontosan, és az első pályától az átmenet a másodikra e pozíció mellett történik.

A WP\_2-nél a megállás elkerülhető, ha az útponthoz keverést konfigurál, amely lehetővé teszi, hogy a robot kiszámítson egy puha átmenetet a következő pályára. Az átmenet elsődleges paramétere a sugár. Amikor a robot az útpont átmenetének sugarán belül van, elkezd átmenni és eltérni az eredeti tervtől. Ez gyorsabb és puhább mozgásokat tesz lehetővé, mivel a robotnak nem kell lassítania és újra gyorsítania.

**Átmenet paramétere**i Eltérően az útpontoktól, több paraméter van hatással az átmenet pályájára (lásd: 15.3. ábra):

- az átmenet sugara ( $r$ )
- a robot kezdeti és végső sebessége ( $a(z)$  p1, illetve p2 pozícióknál)
- a mozgás ideje (pl.: ha egy pályához specifikus idő van beállítva, akkor ez befolyásolja a robot kezdeti/végső sebességét)
- a pálya típusa, ahonnan és ahová átmegy (MoveL, MoveJ)

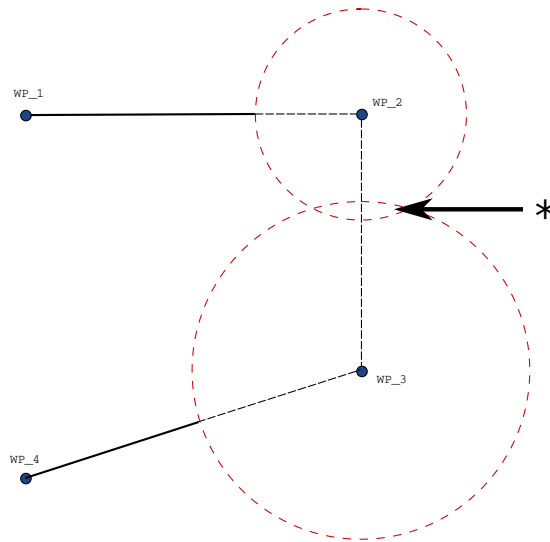


Slika 15.3: Keverje WP\_2 felett  $r$  sugárral, a kezdő keverési helyzet p1-nél és a végső keverési helyzet p2-nél.  $A(z)$  0 akadály.

Ha egy átmenet sugara be van állítva, a robotkar pályája átmegy az útpont körül, ezzel lehetővé téve, hogy a robotkar ne álljon meg a pontnál.

Az átmenetek nem fedheti át egymást, azaz nem lehetséges olyan átmeneti sugarat beállítani, amely egy korábbi vagy későbbi útpont átmenetének sugarával átfed, ahogyan a(z) 15.4. ábrán látható.

**Feltételes átmenetpályák** Az átmenetpályát az útpont, ahol az átmenet sugarát beállították és a programfában a következő egyaránt befolyásolja. Azaz a(z) 15.5. ábrán található programban a WP\_1 körüli átmenetet WP\_2 befolyásolja. Ennek következménye nyilvánvaló lesz, amikor

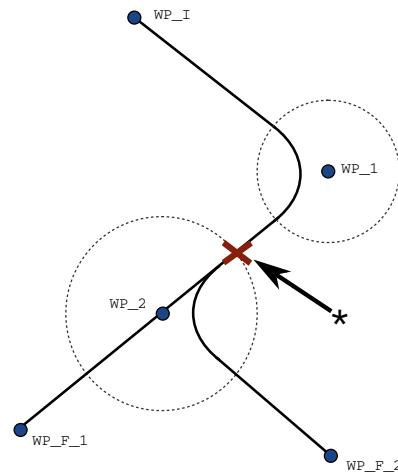


Slika 15.4: A keverési sugár átlapolás nem megengedett (\*).

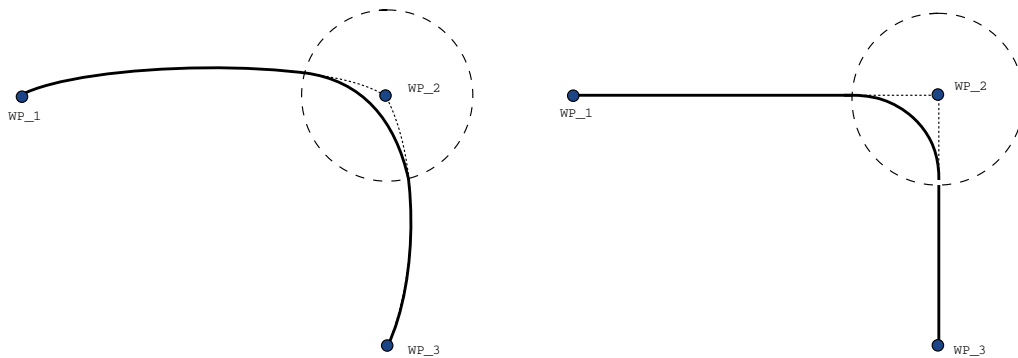
átmegy a WP\_2 körül ebben a példában. Két lehetséges befejező pozíció van, és annak meghatározásához, hogy melyek az a következő útpont, ahová átmenjen, a robotnak értékelnie kell a `digitális_bemenet[1]` aktuális értékét, amikor már belép az átmenet sugarába. Ez azt jelenti, hogy a **ha...akkor** kifejezést (vagy más szükséges állításokat a következő útpont meghatározásához, pl. változó útpontok) értékelik, mielőtt ténylegesen eléri a WP\_2-t, ami a program sorrendjét nézve valahogy számláló intuitív. Ha egy útpont megállító pont, és azt feltételes kifejezés követi, hogy meghatározza a következő útpontot (pl. az I/O parancs), ebben az esetben akkor hajtják végre, amikor a robotkar megállt az útpontnál.

```

MoveL
  WP_I
  WP_1 (átmenet)
  WP_2 (átmenet)
  ha (digitális_bemenet[1]), akkor
    WP_F_1
  még
    WP_F_2
  
```



Slika 15.5: A(z) WP\_I az első útpont, és két lehetséges utolsó útpont, WP\_F\_1 és WP\_F\_2, van a feltételes kifejezéstől függően. A feltételes ha kifejezést akkor értékelik, amikor a robotkar belép a második keverésbe (\*).

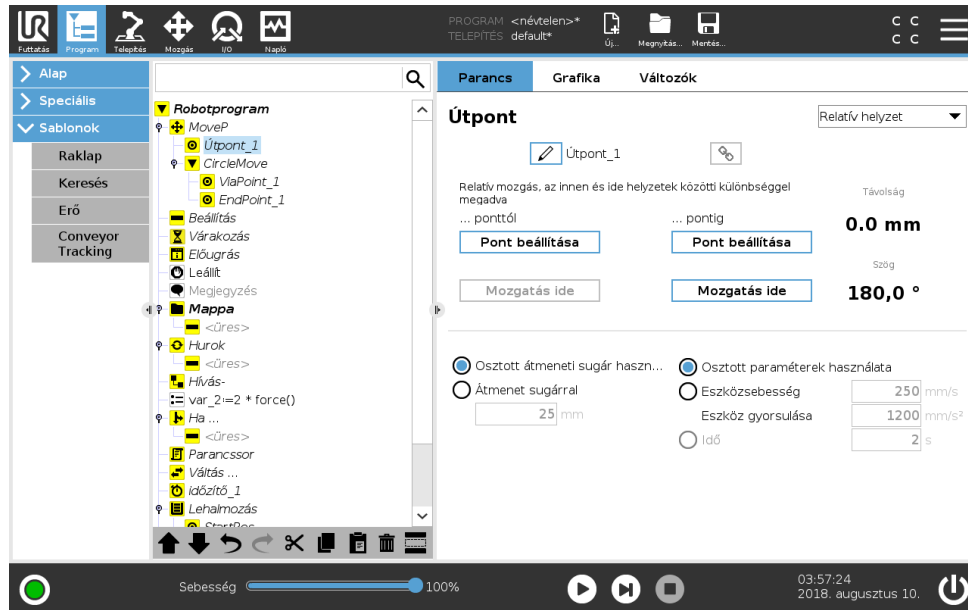


Slika 15.6: Illesztési hely (MoveJ) vs. kartézianus hely (MoveL mozgás és keverés).

**Kevert pályák** A mozgás típusától függően (azaz MoveL, MoveJ vagy MoveP) különböző kevert pályák jönnek létre.

- **Keverékek MoveP-ben** Amikor MoveP-ben kever, a keverék helyzete egy körívet követ állandó sebességen. A tájolás a két pálya között lágy interpolációval keveredik. Egy MoveJ vagy MoveL keverhető MoveP-vé. Ilyen esetben a robot a MoveP körívkeverését használja, és interpolálja a két mozgás sebességét. Egy MoveP nem keverhető MoveJ-vé vagy MoveL-lé. Ehelyett a MoveP utolsó útpontjára hivatkoznak megállási pontként keverés nélkül. Nem végezhet keverést, ha a két pálya 180 fokhoz közel szögben van (visszafelé), mivel ez nagyon kis sugarú körívet hoz létre, amit a robot állandó sebességgel nem tud követni. Ez a programban futtatási idő kivételét okozza, amely korrigálható az útpontok beállításával, hogy kevésbé éles szöget kapjanak.
- **MoveJ-t tartalmazó keverések** A MoveJ keverések lágy görbületet okoznak az illesztési térben. Ez működik a MoveJ-MoveJ, MoveJ-MoveL és MoveL-MoveJ keveréseknél. A keverés lágyabb és gyorsabb pályát hoz létre, mint a keverés nélküli mozgások (lásd a 15.6 ábrát). Ha a sebességet és gyorsulást használják a sebességprofil meghatározására, akkor a keverés a keverési sugáron belül marad a keverés alatt. Ha a *sebesség* és *gyorsulás* helyett az *időt* használja **mindkét** mozgás sebességprofiljának meghatározásához, akkor túlfutás lehetséges, ahol a pálya nem marad a keverés sugárán belül. Ez történik, ha a két pálya ideje nagyon különböző.
- **Keverékek MoveL-ben** Amikor MoveL-ben kever, a keverék helyzete egy körívet követ állandó sebességen. A tájolás a két pálya között lágy interpolációval keveredik. A robot lassulhat a pályán a körív követése előtt, hogy elkerülje a nagyon nagy gyorsulásokat (pl. ha a két pálya közötti szög közel van a 180 fokhoz).

## Relatív útpont

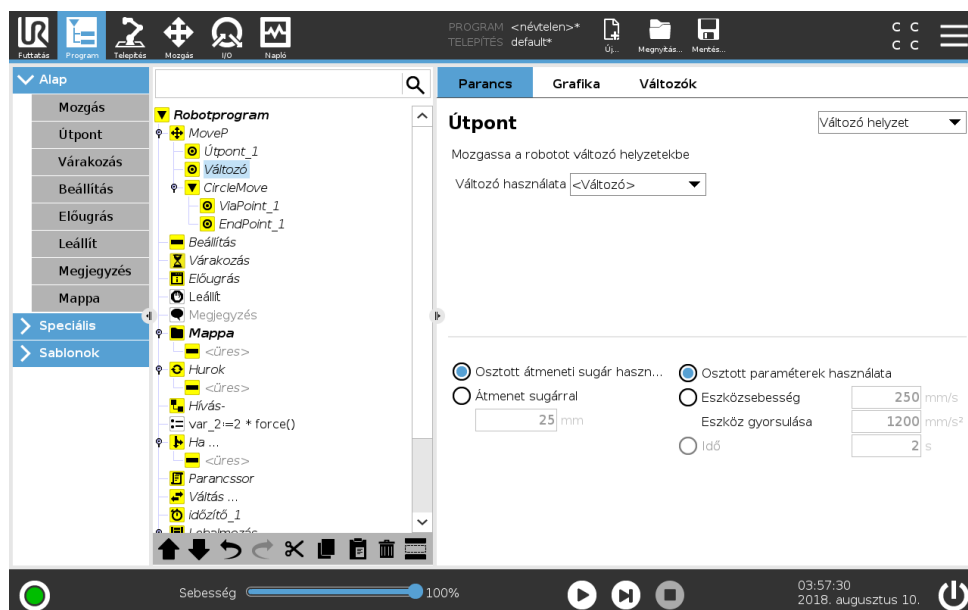


Olyan útpont, melynek helyzetét a robotkar előző helyzetéhez képest adják meg, például hogy „két centiméterre balra”. A relatív helyzet meghatározása a két megadott helyzet (balról jobbra) közötti különbség.

Megjegyzés: az ismételt relatív helyzetek kimozgathatják a robotkart a munkahelyéről.

Az itteni távolság a kartézianus távolság a TCP és a két helyzet között. A szög meghatározza, mennyire változik a TCP tájolása a két helyzet között. Pontosabban a forgási vektor hossza írja le a tájolás változását.

## Változó útpont



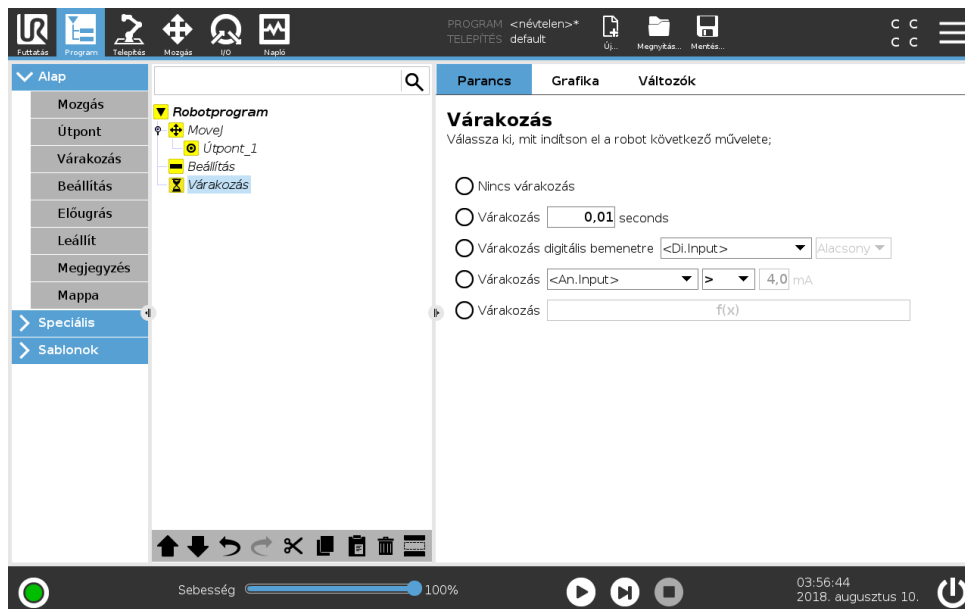
Olyan útpont, melynek helyzetét egy változó adja meg, ebben az esetben számított `_pos`. A változónak *tartásnak* kell lennie, például

## 15.5 Alap program csomópontok

$var=p[0,5;0,0;0,0;3,14;0,0;0,0]$ . Az első három  $ax,y,z$ , az utolsó három pedig a tájolás, az  $rx,ry,rz$  vektorral megadott *rotációs vektorként*. A tengely hossza a forgatandó szög radiánban, a vektor maga pedig megadja a tengelyt, amelyet forgatni szándékozik. A helyzet mindig egy referencia keret vagy koordináta rendszer vonatkozásában van megadva, melyet a kiválasztott funkció határoz meg. Ha egy átmenet sugarát egy rögzített útpontra állítják be, és az ezt megelőző és követő útpontok változók, vagy ha az átmenet sugara változó útpontra van beállítva, akkor az átmenet sugarát nem ellenőrzik átfedésre (lásd: 15.5.1). Ha a program futásakor az átmenet sugara átfed egy pontot, a robot figyelmen kívül hagyja, és a következőhöz mozog. Például ahhoz, hogy a robot 20 mm-t mozogjon az eszköz z tengelye mentén:

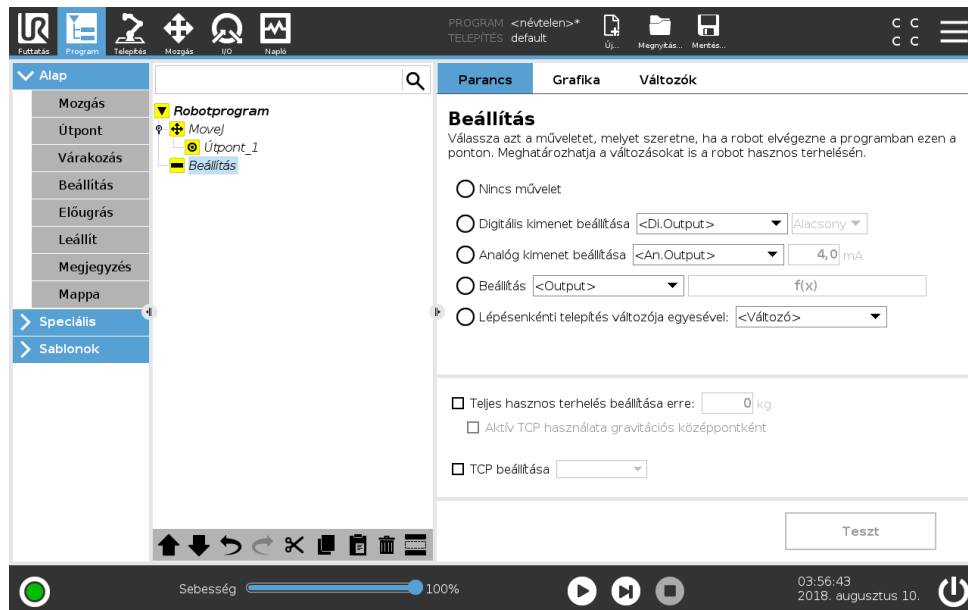
```
var_1=p[0;0;0,02;0;0;0]
Move1
  1_útpont (változó helyzet):
    Használja: változó=var_1, funkció=eszköz
```

### 15.5.2 Várakozás



A **Várakozás** leállítja az I/O jelet, vagy kifejezést egy adott időre. Ha kiválasztja a **Nincs várakozás** lehetőséget, akkor semmi sem történik.

Megjegyzés: Amint az **Eszközkommunikációs interfész, TCI** engedélyezett, az eszköz analóg bemenete nem érhető el a **Várakozás** kiválasztásához és a kifejezésekhez (lásd: 16.1.10).

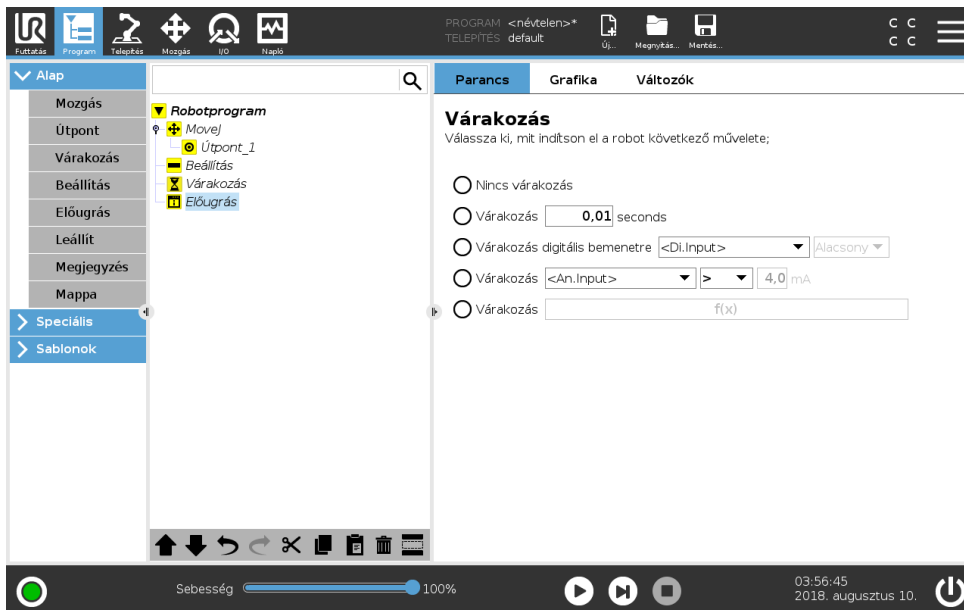
**15.5.3 Beállítás**


Beállítja a digitális vagy analóg kimeneteket egy adott értékre.

A parancs használható a robotkar hasznos terhelésének beállítására is. A hasznos terhelési súly beállítása szükséges lehet, hogy megakadályozza, hogy a robot védő leállítást indítson el, amikor az eszköznél a súly eltér a várt hasznos terheléstől. Alapértelmezésként az aktív TCP is használatos gravitációs középpontként. Ha az aktív TCP nem használható gravitációs középpontként, akkor a jelölőnégyzet jelölése megszüntethető.

Az aktív TCP szintén módosítható a **Beállítás** paranccsal. Egyszerűen kattintson a jelölőnégyzetre, és válasszon egyet a TCP eltolásaiból a menüben. Ha az aktív TCP egy adott mozgáshoz ismert a program írásának idejekor, akkor használhatja a TCP kiválasztása opciót a **Mozgás** megérintésével az Alap menüben a bal oldalon (lásd: 15.5.1). A megnevezett TCP-k konfigurálásával kapcsolatos további információkért (lásd: 16.1.1).

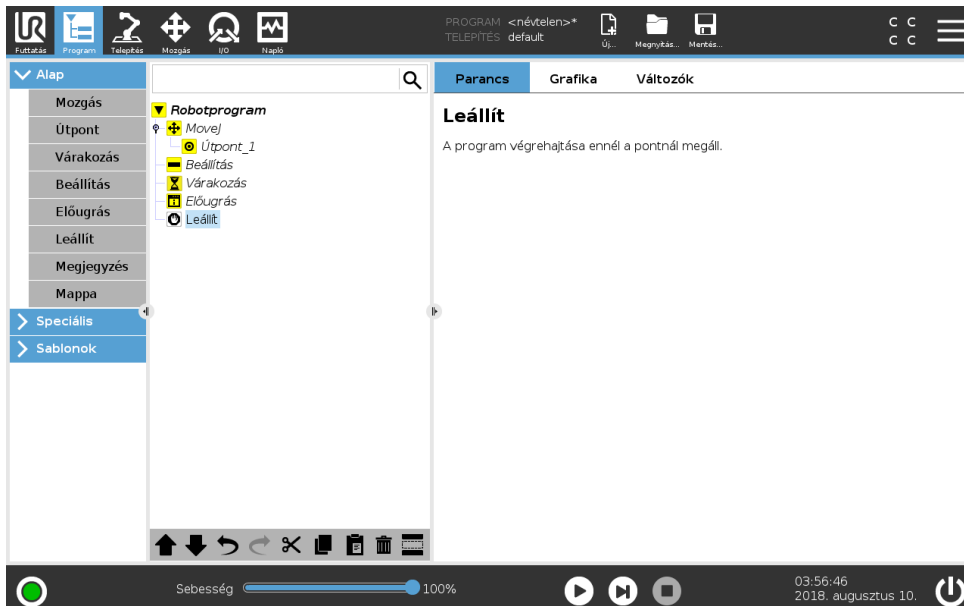
### 15.5.4 Előugrás



Az előugrás olyan üzenet, amely a képernyőn akkor jelenik meg, amikor a program eléri ezt a parancsot. Az üzenet stílusa kiválasztható, a szöveg maga pedig megadható a képernyőn megjelenő billentyűzettel. A robot vár, hogy a felhasználó/kezelő megnyomja az „OK” gombot az előugrás alatt, mielőtt folytatja a programot. Ha a „Program végrehajtásának leállítása” tételt választja, a robot programja ennél az előugrásnál leáll.

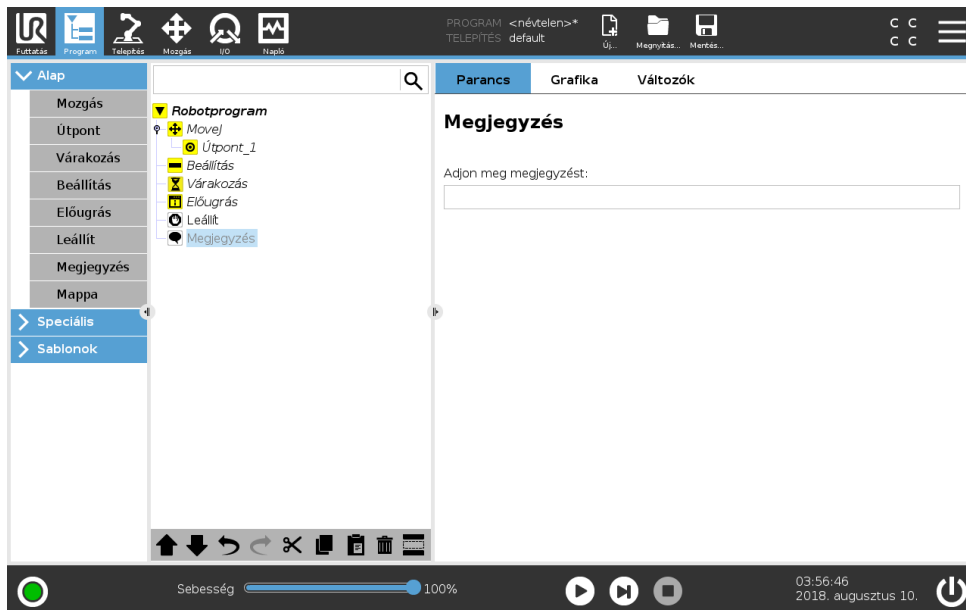
Megjegyzés: Az üzenetek legfeljebb 255 karakterre korlátozottak.

### 15.5.5 Leállít



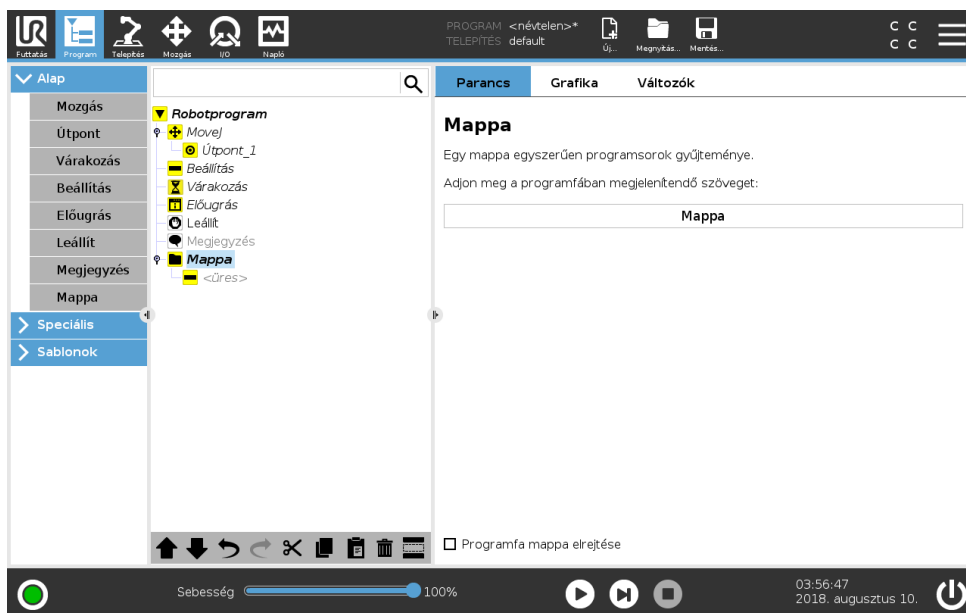
A program végrehajtása ennél a pontnál megáll.

### 15.5.6 Hozzászólás



Lehetőséget ad a programozónak, hogy szövegvonalat adjon a programhoz. Ez a szöveg vonal nem csinál semmit a program végrehajtása alatt.

### 15.5.7 Mappa

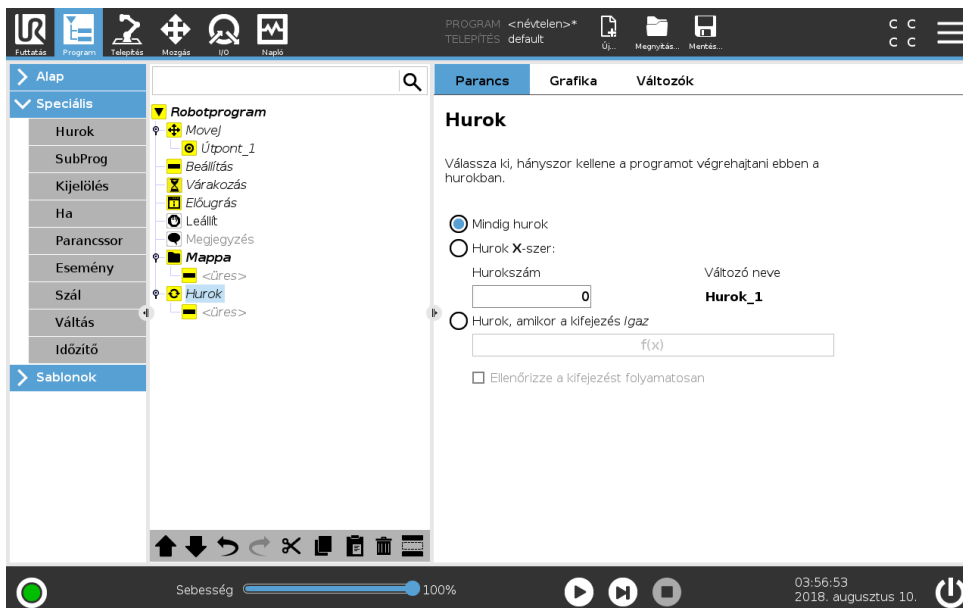


**Mappa** használatos egy program bizonyos részeinek rendezésére és címkézésére, a programfa takarítására és hogy a program olvasása és abban való navigálás könnyebb legyen.

A **Mappa** nincs hatással a programra és végrehajtására.

## 15.6 Haladó program csomópontok

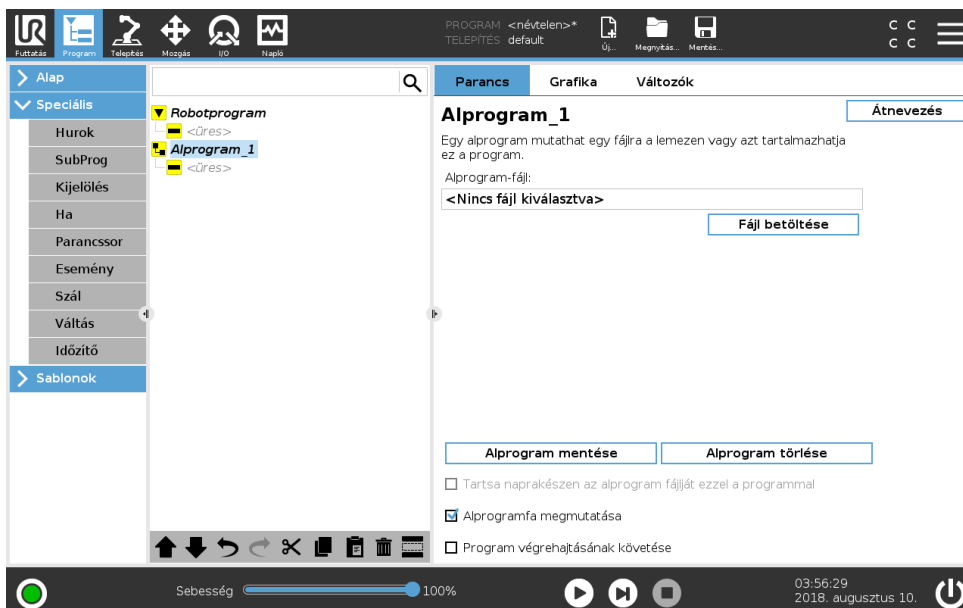
### 15.6.1 Hurok



Hurkolja a háttér programparancsokat. A kiválasztástól függően a háttér programparancsok vagy végtelenül hurkoltak, bizonyos számszor vagy amint az adott körülmény valós. Amikor bizonyos számszor hurkol, egy külön hurokváltozó (a fenti képernyőképen 1\_ . hurok) jön létre, amely a kifejezésben a hurkon belül használható. A hurokváltozó értéke 0 és  $N - 1$  közötti.

Amikor a hurkolás kifejezést használ végkörülménynek, a PolyScope lehetőséget ad a kifejezés folyamatos értékelésére, hogy a „hurok” megszakítható legyen bármikor, a végrehajtása alatt, ahelyett, hogy elérje az ismétlést.

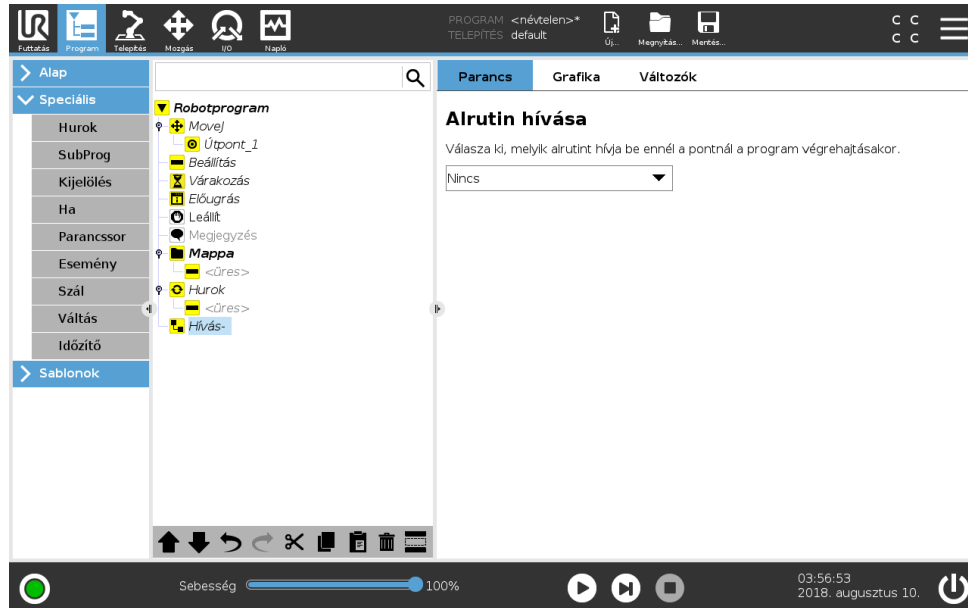
### 15.6.2 Alprogram



Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva.

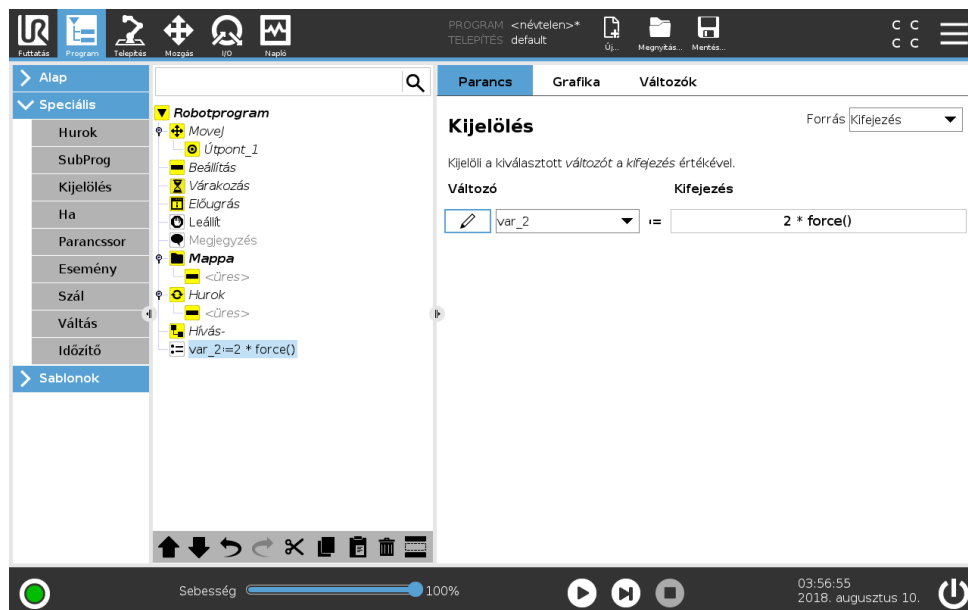
Egy alprogram megtart programrészeket, melyek több helyen szükségesek. Egy alprogram lehet külön fájl a lemezen, és elrejtethető is, hogy megvédjék az alprogram véletlen módosításaitól.

### Alprogram hívása



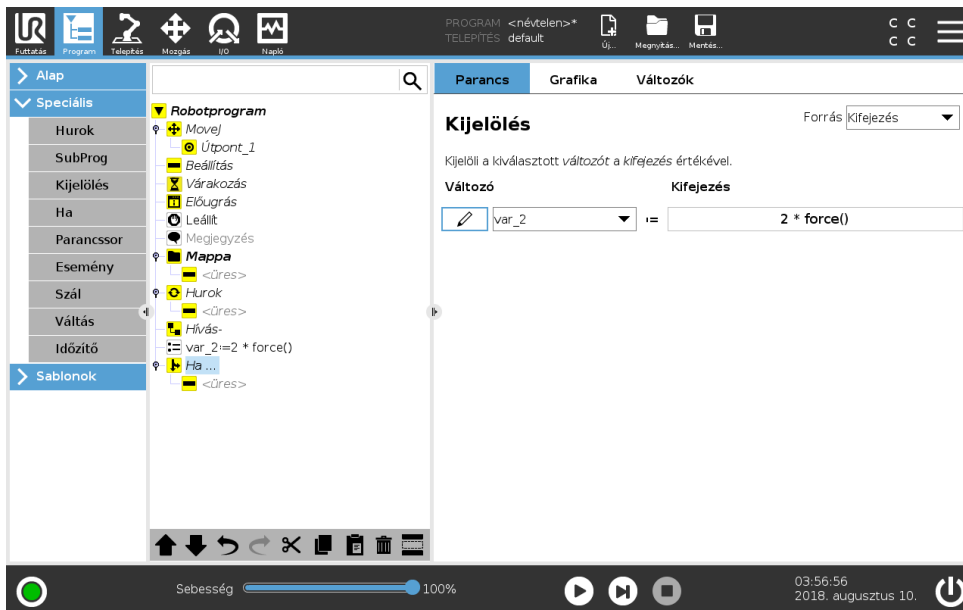
Alprogram hívása futtatja a programsort az alprogramban, majd visszatér a következő sorhoz.

### 15.6.3 Kijelölés



Értékeket jelöl ki változókhoz. Egy kijelölés a jobb oldali kiszámított értéket adja a bal oldali változónak. Ez hasznos lehet komplex programokban.

### 15.6.4 Ha

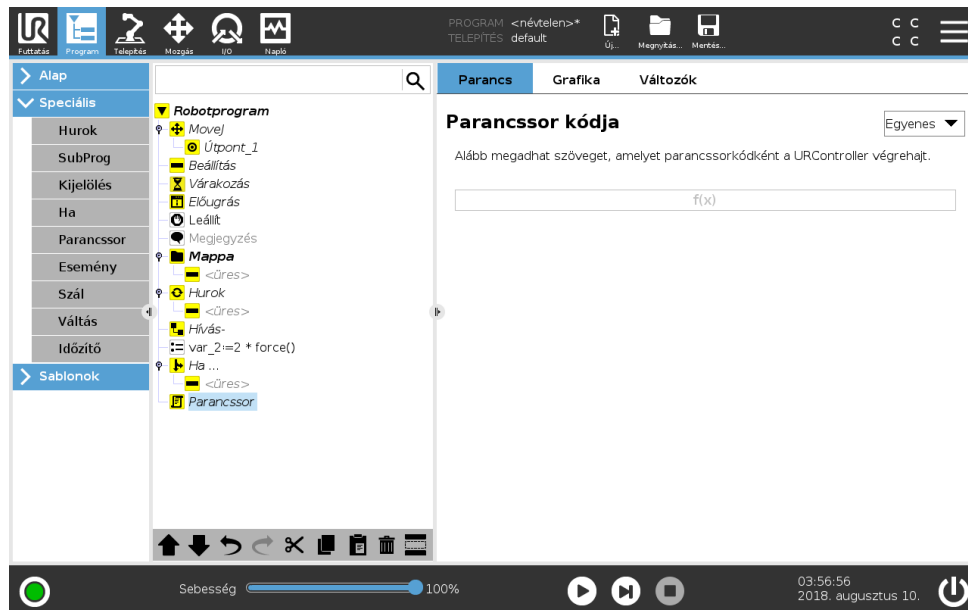


Egy **Ha...még** parancskonstrukció megváltoztatja a robot viselkedését érzékelők bemenetei vagy változók értékei alapján. A Kifejezésszerkesztővel leírhatja azon körülményeket, melyeknél a robotnak be kell tartania ezen **Ha** parancsokat. Ha a körülményt Valósnak értékeli, akkor a **Ha** parancson belüli állításokat hajtja végre.

Egy **Ha** parancsnak több **Még**ha állítása lehet, mely hozzáadható és eltávolítható a **Még**ha **hozzáadása** és a **Még**ha **eltávolítása** gombok segítségével. Egy **Ha** parancsnak azonban csak egyetlen **Még** állítása lehet.

Megjegyzés: Kiválaszthatja a **Kifejezés folyamatos ellenőrzése** jelölőnégyzetet, hogy lehetővé tegye a **Ha** és **Még**ha állítások körülményeinek értékelését, miközben a tartalmazott sorokat végrehajtja. Ha a **Ha** parancson belül egy kifejezést Hamisként értékelnek, akkor a **Még**ha vagy **Még** állításokat kell betartani.

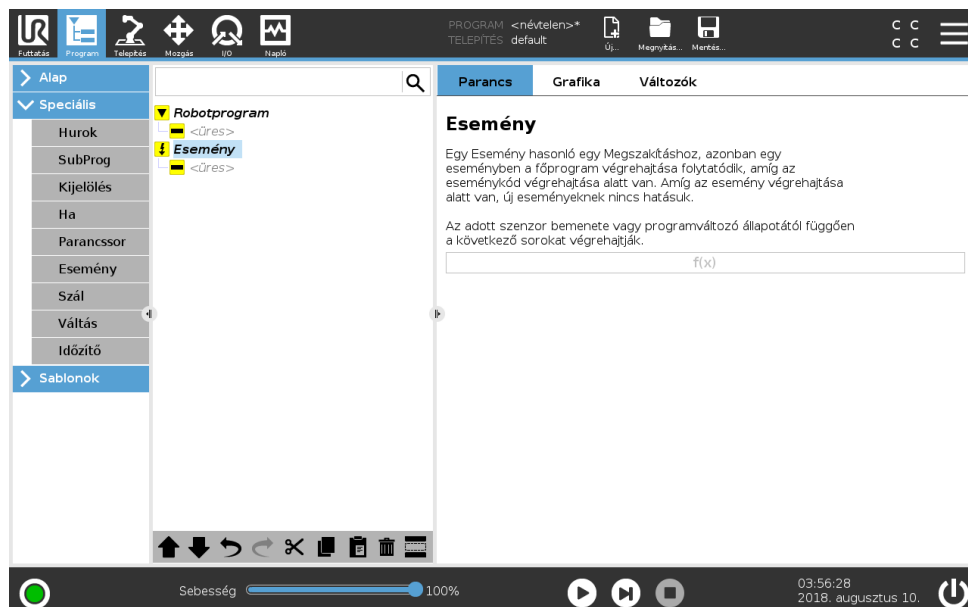
### 15.6.5 Parancssor



Ez a parancs hozzáférést ad a háttér, valós idejű nyelvhez, amelyet a robot szabályozója hajt végre. Csak haladó felhasználóknak javasolt, és a használati utasításai a Parancssor kézikönyvben található meg a támogató honlapon (<http://www.universal-robots.com/support>).

Ha a „Fájl” opció kerül kiválasztásra a bal felső sarokban, akkor létre lehet hozni és szerkeszteni a parancssor programfájlokat. Ily módon hosszú és komplex parancssor programok használhatók együtt a kezelőbarát PolyScope programozással.

### 15.6.6 Esemény

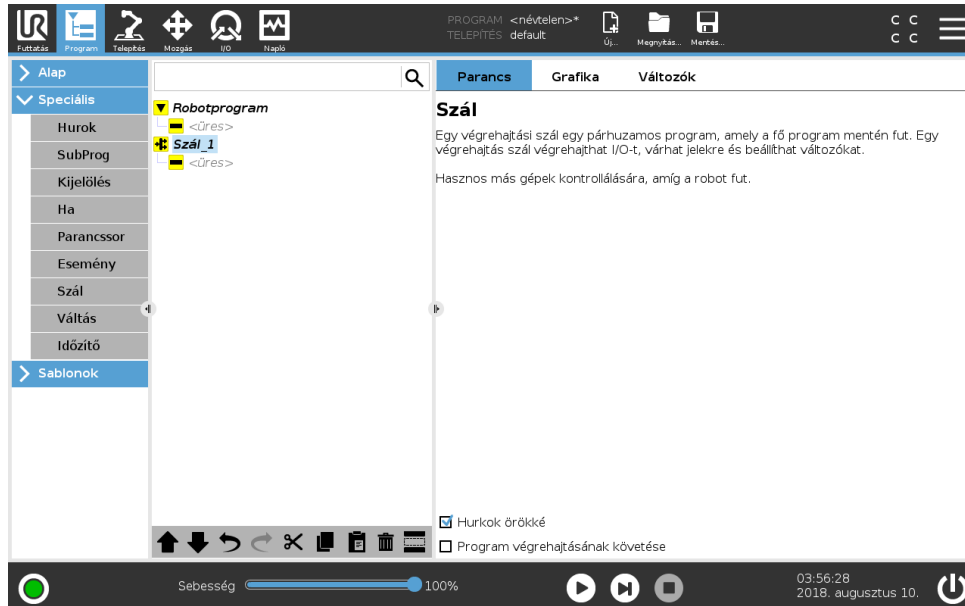


Esemény használható egy bemeneti jel figyelésére, és néhány művelet elvégzésére vagy változó beállítására, amikor a bemeneti jel magas. Például abban az esetben, amikor egy kimeneti jel magas lesz, az esemény program várhat 200 ms-ig, majd visszaáll ismét alacsonyra. Ez a fő

## 15.6 Haladó program csomópontok

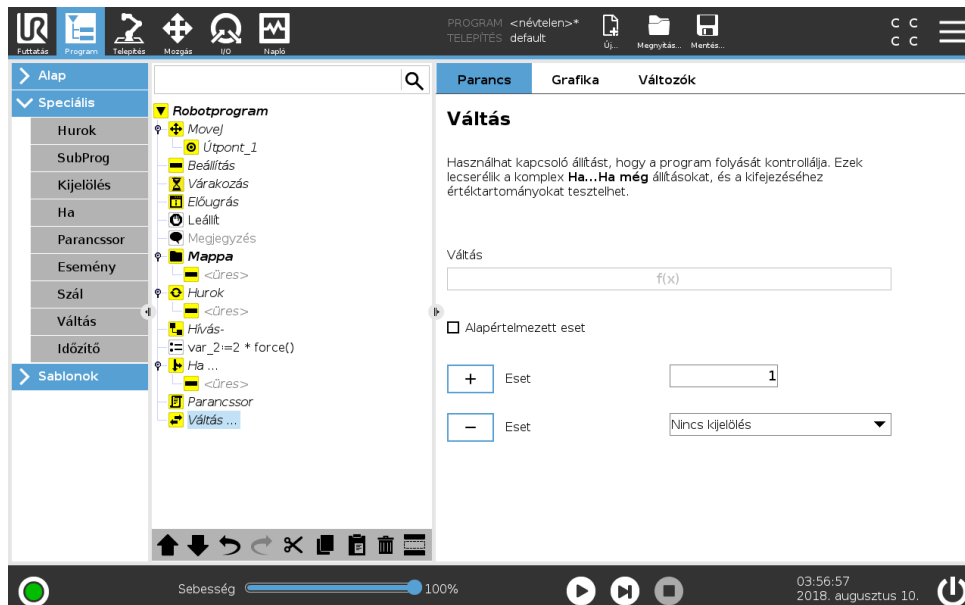
programkódot sokkal egyszerűbbé teheti abban az esetben, amikor egy külső gép elindítása emelkedő oldalon történik, és nem magas bemeneti szinten. Az eseményeket minden ellenőrzési ciklusban egyszer (8 ms) ellenőrzik.

### 15.6.7 Végrehajtási szál



A végrehajtási szál a robot programmal párhuzamos folyamat. Egy végrehajtási szál egy külső gép kontrollálására használható a robotkartól függetlenül. Egy végrehajtási szál kommunikál a robot programjával változókkal és kimeneti jelekkel.

### 15.6.8 Váltás

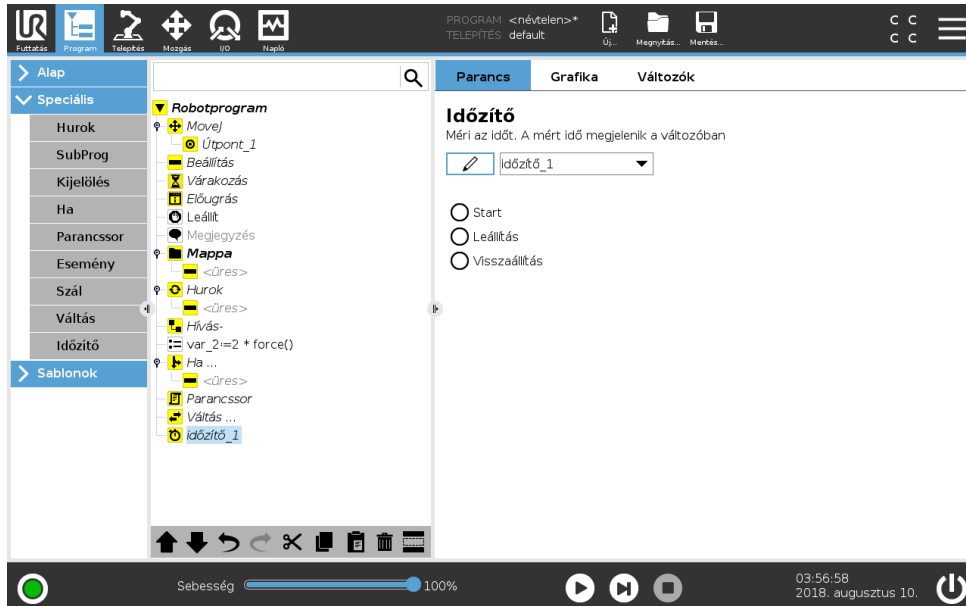


Egy **Eset váltása** konstrukció megváltoztathatja a robot viselkedését érzékelők bemenetei vagy változók értékei alapján. A **Kifejezőszerkesztővel** leírhatja azon alap körülményeket és meghatározhatja azokat az eseteket, melyeknél a robotnak folytatnia kell ezen Váltás alparancsokat.

Ha a körülményt úgy értékeli, hogy illik az egyik esethez, akkor az Eset soron belüli sorokat hajtja végre. Ha meghatároztak egy Alapértelmezett esetet, csak akkor a sorokat hajtják végre, ha nem találtak más hozzáillő esetet.

Mindegyik Váltás esetében van több Eset és egy Alapértelmezett eset. Váltásoknak csak egy meghatározott Eset értékeivel rendelkeznek. Az Esetek hozzáadhatók a gombokkal a képernyőn. Egy Eset parancs eltávolítható a képernyőről azon váltás esetében.

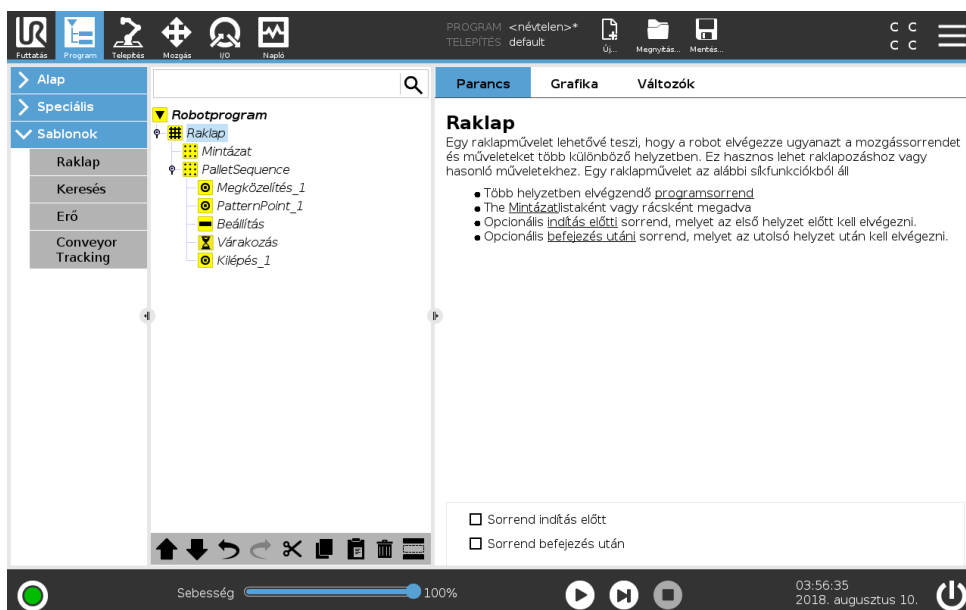
### 15.6.9 Időzítő



Egy Időzítő méri annak az időnek a hosszát, amelyik a robot specifikus részének futása alatt telik el. Programváltó

## 15.7 Sablonok

### 15.7.1 Raklap



Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva..

Egy raklap művelet el tud végezni egy mozgássorozatot mintaként megadott helyek beállításában (lásd: 15.7.1.1). A mintázatban mindegyik helyzetnél a mozgások sorrendje a mintázat helyzetéhez képest fut.

### Raklapművelet programozása

A lépések, amelyeken végig kell menni:

1. Határozza meg a mintázatot.
2. Készítsen **Raklapsorrendet** a felvételhez/letevéshez minden egyes pontnál. A sorrend leírja, mit kellene tenni mindegyik mintázat helyzetében.
3. Használja a kiválasztót a sorrend parancs képernyőn, hogy meghatározza, melyek útpontnak kellene megfelelnie a mintázat helyzetének a sorrendben.

### Raklapsorrend/Horgonyozandó sorrend

**Raklapsorrend** csomópontban a robotkar mozgásai a raklap helyzetéhez viszonyulnak. Egy sorrend viselkedése olyan, amilyen a robotkaré a helyzetnél, melyet a **Horgonyhelyzetnél/Mintázatpontnál** a mintázat határoz meg. A megmaradó helyzetek mind mozognak majd, hogy illeszkedjenek.

Ne használja a **Mozgás** parancsot egy sorrenden belül, mivel nem viszonyul a horgony helyzetéhez.

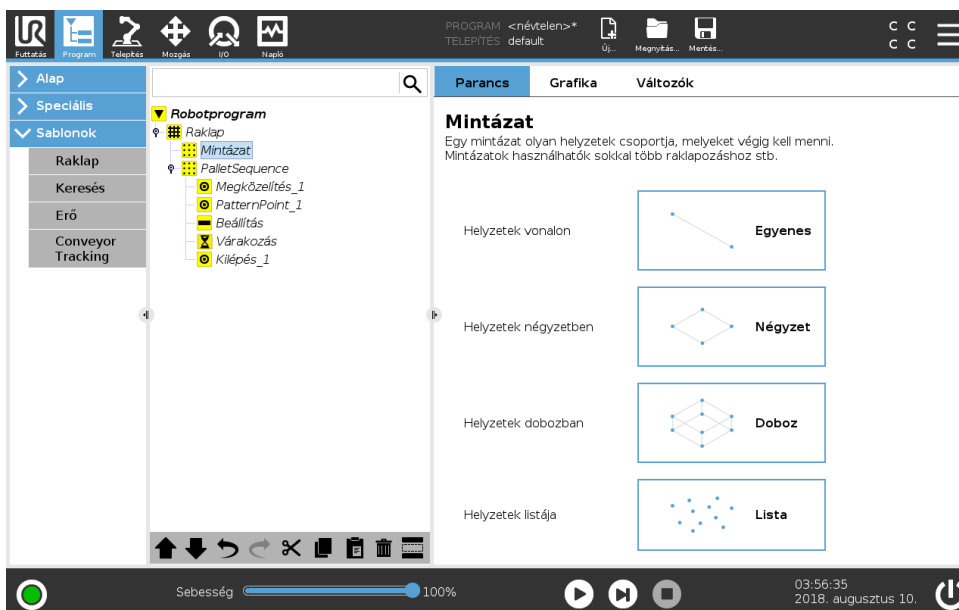
### „BeforeStart”

Az opcionális **BeforeStart** sorrend közvetlenül a művelet kezdete előtt fut. Ez használható a kész jelek várásához.

### „AfterEnd”

Az opcionális **AfterEnd** sorrend akkor fut, amikor a művelet befejeződött. Ez használható a szállító mozgáshoz, hogy elinduljon, előkészítve a következő raklapot.

#### 15.7.1.1 Mintázat



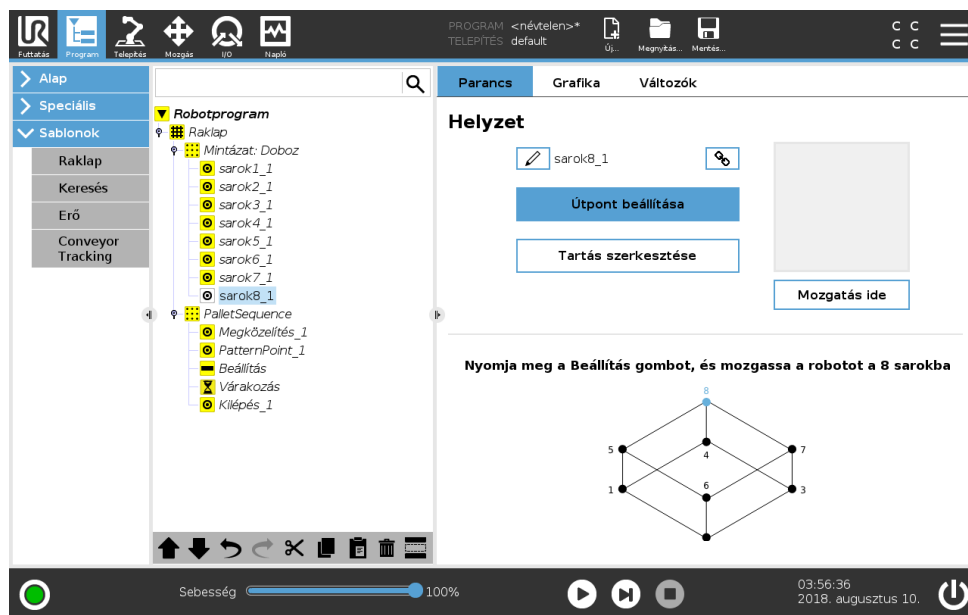
A **Mintázat** parancs használható a robot programjában helyzeteken át történő ciklikus visszatéréshez. A **Mintázat** parancs megfelel mindegyik végrehajtásnál egy helyzetnek.

Mintázat megadható négy típus egyikeként. Az első három, a **Sor**, a **Négyzet** vagy **Doboz** használható a helyzetekhez szabályos mintázatban. A szabályos mintázatot jellemző pontok száma határozza meg, ahol a pontok meghatározzák a mintázat szélét. **Sor** esetében ez a két végpont, **Négyzet** esetében a négy sarok közül három, ahogyan **Doboz** esetében ez a nyolc sarokpont közül négy. A programozó megadja a helyzetek számát a mintázat széleinek mindegyikével. A robotkontrolláló ezután kiszámítja az egyedi mintázathelyzeteket, arányosan összeadva a szélvektorokat.

Ha a keresztezendő helyzetek nem esnek szabályos mintázatba, akkor kiválasztható a **Lista**, ahol az összes helyzet listáját megadja a programozó. Az a mód, ahogyan a helyzetek bármilyen elrendezése realizálható.

### A mintázat meghatározása

Amikor a **Doboz** mintázatot választják, a képernyő az alább láthatóra változik.



Egy **Doboz** mintázat három vektort használ a doboz oldalainak meghatározására. Ez a három vektor négy pontként van megadva, ahol az első vektor az egyes ponttól megy a kettes pontig, a második vektor a kettes ponttól a hármas pontig, a harmadik vektor pedig a hármas ponttól a négyes pontig. Mindegyik vektort intervallumszámláló számok osztják fel. A mintázat egy specifikus helyzetét úgy számítják ki, hogy az intervallumvektorokat egyszerűen arányosan hozzáadják.

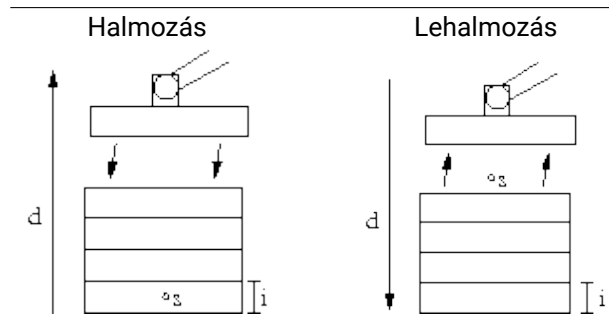
A **Sor** és **Négyzet** mintázatok hasonlóan működnek.

Számláló változót használnak a mintázat helyzeteinek keresztezése alatt. A változó neve látható a **Mintázat** parancs képernyőn. A változó a 0 és  $X * Y * Z - 1$ , a mintázatban a pontok száma közötti számokon át ciklikusan visszatér. Ez a változó kijelölésekkel manipulálható, és használható kifejezésekben.

## 15.7.2 Keresés

A keresés funkció egy érzékelőt használ, hogy meghatározza, amikor a helyes helyzetet eléri a megfogáshoz vagy a tétel leejtéséhez. Az érzékelő lehet nyomógombos kapcsoló, nyomásér-

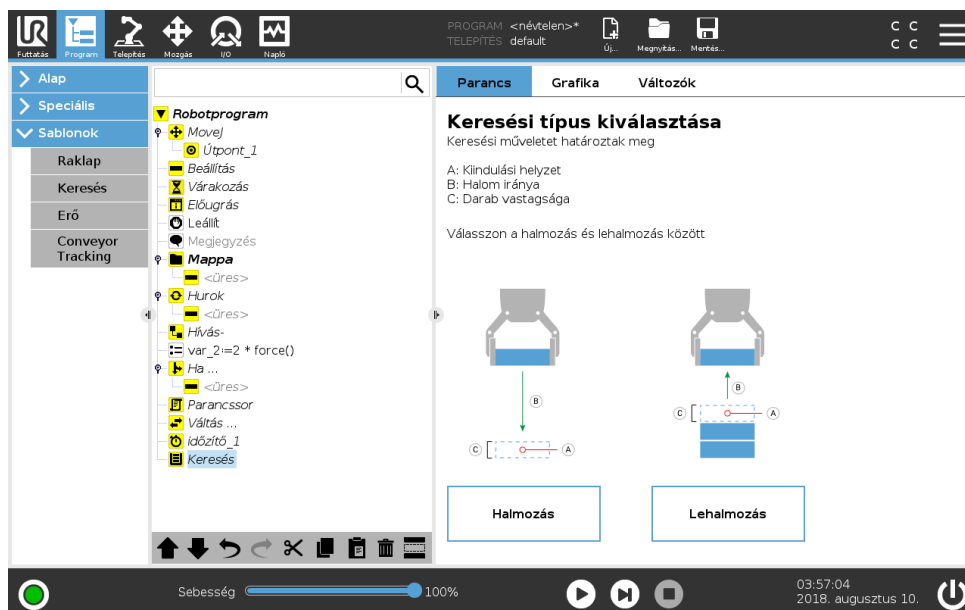
zékéző vagy kapacitív érzékelő. Ezt a funkciót a tételhalmon történő munkához készült különböző tételvastagságokkal, vagy ahol a tételek pontos helyzetei nem ismertek vagy túl nehéz programozni.



Amikor keresési műveletet programoz halmokkal való munkához, akkor meg kell határozni az  $s$  kezdőpontot, a  $d$  halom irányát és az  $i$  tételvastagságot a halomban.

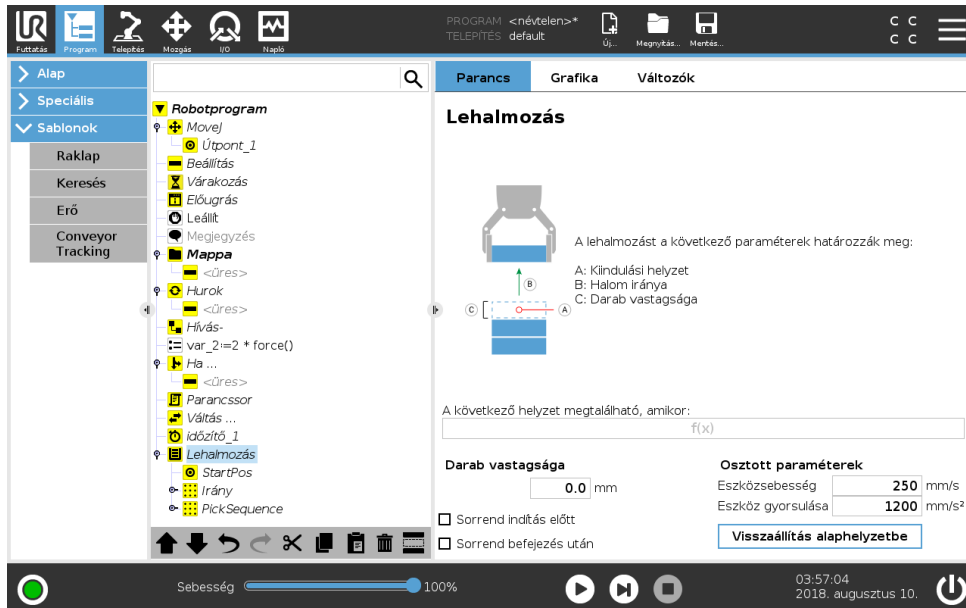
Ennek tetején meg kell határozni azt az állapotot, amikor a következő halomhelyzetet eléri, és egy speciális programsorrendet, melyet az egyes halomhelyzeteknél elvégeznek. A sebességet és gyorsulásokat szintén meg kell adni a halomműveletbe bevont mozgáshoz.

## Halmozás



Halmozáskor a robotkar a kiindulási helyzethez mozog, majd az *ellenkező* irányba, hogy megkeresse a következő halom helyzetét. Amikor megtalálta, a robot emlékszik a helyzetre, és elvégzi a speciális sorrendet. A következő időközben a robot elkezd a keresést a megjegyzett helyzettől, lépésenként a tétel vastagsága szerint, az irányba. A halmozás akkor fejeződik be, amikor a halom magassága nagyobb néhány meghatározott számnál, vagy amikor egy érzékelő jelez.

## Lehalmozás

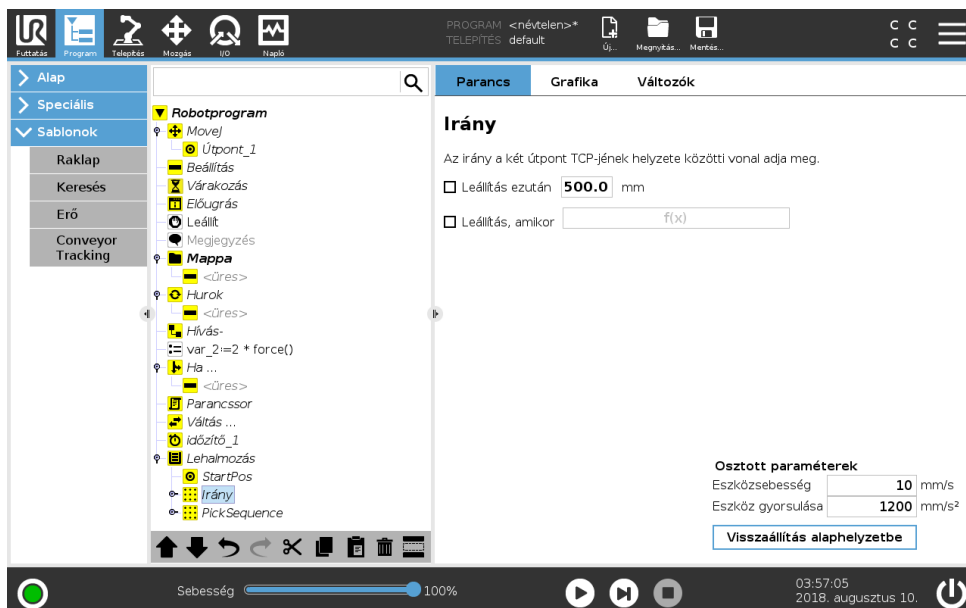


Lehalmozáskor a robotkar a kiindulási helyzettől mozog a megadott irányba, hogy megkeresse a következő tételt. A képernyőn a körülmény meghatározza, amikor eléri a következő tételt. Amikor a körülmény kielégítő, a robot emlékszik a helyzetre, és elvégzi a speciális sorrendet. A következő időközben a robot elkezd a keresést a megjegyzett helyzettől, lépésenként a tétel vastagsága szerint, az irányba.

### Kiindulási helyzet

A kiindulási helyzet az, ahol a halmozási művelet kezdődik. Ha kihagyja a kiindulási helyzetet, akkor a halom a robotkar aktuális helyzeténél kezdődik.

### Irány



Az irányt két helyzet adja meg, és azt az első helyzetű TCP és a második helyzetű TCP közötti helyzetkülönbségként számítják ki.

Megjegyzés: Egy irány nem foglalkozik a pontok tájolásával.

### Következő halmazási helyzet kifejezése

A robotkar az irányvektor mentén mozog, miközben folyamatosan értékeli, hogy a következő halom helyzetét elérte-e. Amikor a kifejezést Valósnak értékeli, a speciális sorrendet végrehajtja.

### „BeforeStart”

Az opcionális BeforeStart sorrend közvetlenül a művelet kezdete előtt fut. Ez használható a kész jelek várásához.

### „AfterEnd”

Az opcionális AfterEnd sorrend akkor fut, amikor a művelet befejeződött. Ez használható a jelszállító mozgáshoz, hogy elinduljon, előkészítve a következő halmot.

### Sorrend felvétele/elhelyezése

A raklap művelethez hasonlóan (15.7.1) egy speciális programsorrendet végeznek el mindegyik halomhelyzetnél.

## 15.7.3 Erő

A robot munkaterületen az **Erő mód** engedélyezi a megfelelést és az erőt a kiválasztandó tengelyen. Az **Erő** parancs szerinti összes robotkarmozgás **Erő módban** történik. Amikor a robotkar **Erő módban** mozog, akkor lehet egy vagy több tengelyt választani, amelyben a robotkar megfelel. A robotkar megfelel a környezetnek egy megfelelő tengely mentén. Ez azt jelenti, hogy a robotkar automatikusan beállítja a helyzetét, hogy elérje a kívánt erőt. Az is lehetséges, hogy a robotkar maga alkalmazzon erőt a környezetére, pl. munkadarabra.

Az **Erő mód** olyan alkalmazásokhoz illik, ahol a tényleges TCP helyzet az előre meghatározott tengely mentén nem fontos, de helyette a tengely mentén egy kívánt erő szükséges. Például ha a robot TCP-t görbe felületen gurul, akkor tol vagy húz kell egy munkadarabot. Az **Erő mód** támogatja még bizonyos nyomatékok alkalmazását előre meghatározott tengelyek körül.

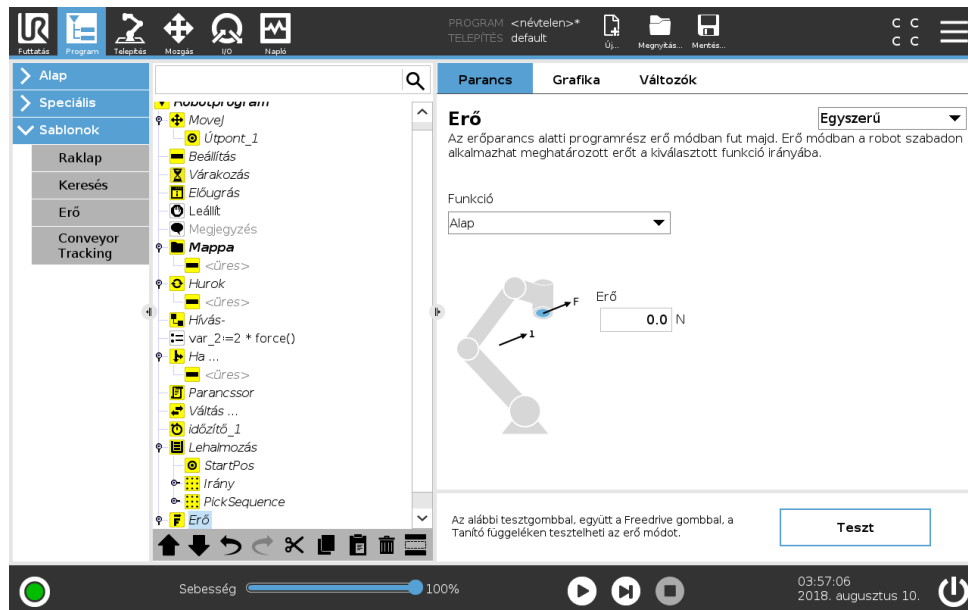
Megjegyzés: ha nincs akadály a tengelyen, ahol nem nulla erő van beállítva, akkor a robotkar megpróbál gyorsítani azon tengely mentén.

Habár kiválasztottak egy tengelyt megfelelőként, a robotprogram még mindig megpróbálja a robotot a tengely mentén mozgatni. Az erő kontrollálása azonban biztosítja, hogy a robotkar még mindig megközelítse a meghatározott erőt.



#### FIGYELMEZTETÉS:

1. Kerülje a nagy lassítást közvetlenül az erő módba lépés előtt.
2. Kerülje a nagy gyorsítást az erő módban, mivel ez csökkenti az erő vezérlési pontosságát.
3. Kerülje a megfelelő tengelyekkel párhuzamos mozgást az erő módba lépés előtt.



### Funkcióválasztás

A **Funkció menü** használatos a koordináta-rendszer (tengelyek) kiválasztásához, melyet a robot használ majd az erő módban való működése alatt. A menüben a funkciók azok, amelyeket a telepítés során meghatároztak (lásd: 16.3).

### Erő mód típusa

Négy különböző típusú erő mód van, mindegyik azt a módot határozza meg, amelyben a kiválasztott funkciót értelmezik majd.

- **Egyszerű:** Csak egy tengely megfelelő erő módban. Az e tengely mentén fellépő erő beállítható. A kívánt erő mindig a kiválasztott funkció z tengelye mentén kerül alkalmazásra. Sor funkciók esetén azonban az y tengelyük mentén.
- **Keret:** A Keret típusa lehetővé teszi a fejlettebb használatot. Itt a szabadság mind a hat tengelyének való megfelelés és erők függetlenül kiválaszthatók.
- **Pont:** Amikor a Pont kerül kiválasztásra, a feladat keretének y tengelye a robot TCP-től a kiválasztott funkció eredete felé mutat. A robot TCP és a kiválasztott funkció eredete közötti távolságnak legalább 10 mm-nek kell lennie. Ne feledje, hogy a feladat kerete a futtatás idején változik a robot TCP helyzetének változásai szerint. A feladat keretének x és y tengelye a kiválasztott funkció eredeti tájolásától függ.
- **Mozgás:** A mozgás azt jelenti, hogy a feladat kerete a TCP mozgásának irányával változik. A feladat keretének x tengelye a TCP mozgási irányának kivetítése lesz a kiválasztott funkció x és y tengelye által átívelt síkra. Az y tengely merőleges a robotkar mozgására és a kiválasztott funkció x-y síkjára. Ez hasznos lehet, amikor egy komplex útvonal mentén sorjában állítják, ahol a TCP mozgására merőleges erő szükséges.

Megjegyzés: amikor a robotkar nem mozog: Az erő módot úgy adta meg, hogy a robotkar áll, akkor nem lesz megfelelő tengely, amíg a TCP sebessége nem lesz nulla feletti. Ha később, miközben még mindig erő módban van, a robotkar ismét megáll, akkor a feladat keretének ugyanaz a tájolása, mint legutóbb, amikor a TCP sebessége nullánál nagyobb volt.

Az utolsó három típus esetében a tényleges feladat kerete futtatáskor megtekinthető a grafikus lapon (lásd: 15.3), amikor a robot erő módban működik.

## Az erő értékének kiválasztása

- Az erő vagy nyomaték beállítható a megfelelő tengelyekhez, a robotkar pedig beállítja a helyzetét, hogy elérje a kiválasztott erőt.
- A nem megfelelő tengelyek esetén a robotkar követi a program által beállított röppályát.

Haladó paraméterek esetében az erő Newtonban [N] kerül meghatározásra, forgatásnál a nyomaték Newton-méterben [Nm] kerül meghatározásra.



### MEGJEGYZÉS:

Az alábbiakat kell tennie:

- Használja a `get_tcp_force()` parancssor funkciót külön szálon, hogy leolvassa a tényleges erőt és nyomatékot.
- Javítsa a tekerési vektort, ha a tényleges erő és/vagy nyomaték kisebb, mint a kért.

## Sebesség-határértékek

A maximális karteziánus sebesség beállítható a megfelelő tengelyekhez. A robot ezzel a sebességgel mozog az erő vezérlőben, amíg nem ér hozzá egy tárgyhoz.

## Erő beállításainak tesztelése

A **Teszt** című ki/be gomb kapcsolja a **Freedrive** gomb viselkedését a Tanító függelék hátulján normál Freedrive módról az erő parancs tesztelésére.

Amikor a **Teszt gomb** be van kapcsolva és a **Freedrive** gombot megnyomja a Tanító függelék hátulján, akkor a robot úgy teljesít, mintha a program elérte volna az erő parancsot, és így a beállítások megerősíthetők a teljes program tényleges futtatása előtt. Különösen hasznos ez a lehetőség annak ellenőrzésére, hogy a megfelelő tengelyek és erők kiválasztása helyes. Egyszerűen tartsa a robot TCP-t egy kézzel, és nyomja meg a **Freedrive** gombot a másikkal, és jegyezze meg, hogy a robotkar milyen irányban tud/nem tud mozogni. A képernyő elhagyásakor a **Teszt gomb** automatikusan kikapcsol, ami azt jelenti, hogy a **Freedrive** gomb a Tanító függelék hátulján ismét a rendes **Freedrive** módhoz használható.

Megjegyzés: A **Freedrive** gomb csak akkor hatékony, amikor érvényes funkciót választottak az Erő parancshoz.

### 15.7.4 Szállítószalag követése

A robot konfigurálható a szállítószalag mozgásának követésére. A Szállítószalag követése meghatározása a Telepítés lapon történik. Amint megfelelően konfigurálta, a robot beállítja a mozgását, hogy kövesse a szállítószalagot. A Szállítószalag követésének beállítása (lásd: 16.1.7. rész) lehetőséget ad a robot konfigurálására, hogy abszolút és lépésenkénti kódolóval dolgozzon, illetve lineáris és kör szállítószalagokkal. A szállítószalag követése program csomópontja elérhető a Program lapon a Sablonok alatt. E csomópont alatti minden mozgás engedélyezett a szállítószalag követése közben, de a szállítószalaghoz viszonyulnak.

## 15.8 Az első program

A programok parancsok listái, melyek elmondják a robotnak, mit tegyenek. A PolyScope lehetővé teszi, hogy csak kicsi programozási tapasztalattal rendelkező emberek is programozhassák a robotot. A legtöbb feladathoz a programozás teljesen elvégezhető az érintőpárnával, anélkül, hogy rejtélyes parancsokat kellene begépelni.

Az eszközmozgás egy robotprogram rész, amely tanítja a Robotkart arra, hogyan mozogjon. A PolyScope-ban az eszközmozgás **útpontok** sorozatának használatával kerül beállításra. A Robotkar az egy útból kombinált útpontokat követi. Egy útpont beállítható a Move (Mozgás) lap segítségével, a robot manuális mozgatásával egy adott helyzetbe, vagy kiszámítható a szoftverrel. A Move (Mozgás) lapon (lásd: 17) mozgassa a Robotkart egy kívánt helyzetbe, vagy tanítsa be a helyzetet a Robotkart a helyre húzva, miközben a Freedrive gombot lenyomva tartja a Tanító függelék tetején a mögött.

Az útpontokon való átmozgatás mellett a program I/O jeleket küldhet más gépeknek bizonyos pontoknál a robot útvonalán, és parancsokat hajt végre mint **ha ... , akkor** és **hurok** a változók és az I/O jelek alapján.

Az alábbi egy egyszerű program, mely lehetővé teszi, hogy egy már elindult Robotkar két útpont között mozogjon.

1. A PolyScope fejlécen a **File Path** (Fájlútvonala) ponton érintse meg a **New...** (Új...) pontot, és válassza a **Program** (Program) pontot.
  2. A Basic (Alap) menüben érintse meg a **Waypoint** (Útpont) pontot, hogy útpontot adjon hozzá a programfához. Egy alapértelmezett MoveJ szintén hozzáadásra kerül a programfához.
  3. Válassza az új útpontot, és a Command (Parancs) lapon érintse meg a **Waypoint** (Útpont) pontot.
  4. Az Eszköz mozgatása képernyőn mozgassa a Robotkart a mozgató nyilak megnyomásával. Mozgathatja a Robotkart úgy is, ha lenyomva tartja a Freedrive gombot, és Robotkart a kívánt helyzetbe húzza.
  5. Amint a Robotkar a helyén van, nyomja meg az **OK** gombot, és megjelenik az új útpont 1.\_útpontként.
  6. A 2.\_ útpont létrehozásához kövesse a 2-5. lépéseket.
  7. Válassza a 2.\_útpontot, és nyomja meg a Felfelé mozgás nyilat, amíg az 1.\_útpont fölé nem kerül, hogy megváltoztassa a mozgások sorrendjét.
  8. Álljon védett helyen, tartsa a vészleállító gombon a kezét, és a PolyScope láblécen nyomja meg a **Play** (Lejátszás) gombot, hogy a Robotkar az 1.\_útpont és a 2.\_útpont között mozogjon.
- Gratulálunk! Most létrehozta az első robot programját, amely a robotot két megadott útpont között mozgatja.



## FIGYELMEZTETÉS:

1. Ne vezesse a robotot magába vagy valami máshoz, mivel megsérülhet a robot.
2. Tartsa a fejét és testét a robot mozgási területén (munkaterületén) kívül. Ne tegye olyan helyre az ujjait, ahol becsípődhet.
3. Ez csak egy gyors indítási útmutató, hogy megmutassuk, milyen könnyű használni a UR robotot. Sértetlen környezetet és nagyon óvatos használót feltételez. Ne növelje a sebességet vagy gyorsulást az alapértelmezett értékek fölé. Mindig végezzen kockázatértékelést a robot működésbe helyezése előtt.

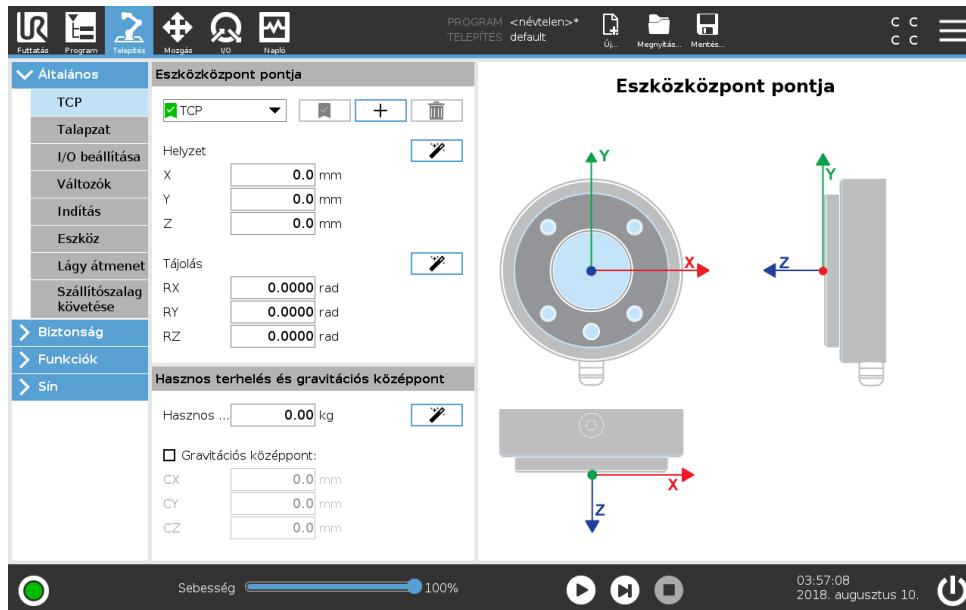


# 16 Telepítés lap

## 16.1 Általános

A Telepítés lap lehetővé teszi, hogy konfigurálja a beállításokat, amelyek befolyásolják a robot és a PolyScope teljes teljesítményét.

### 16.1.1 TCP konfigurálás



Az **Eszközközpont** (TCP) a robot eszközeinek pontja. A TCP meghatározása és elnevezése a Telepítés lap **Az eszközközpont beállítása** képernyőn történik (lásd fent). Mindegyik TCP tartalmaz egy áthelyezést és forgatást az eszköz kimeneti peremének középpontjához képest. Amikor arra programozták, hogy visszatérjen egy korábban tárolt útponthoz, akkor egy robot a TCP-t az útponton belül mentett helyzetbe és tájolásba mozgatja. Amikor egyenes mozgáshoz programozták, akkor a TCP egyenesen mozog.

Az X, Y és Z koordináták meghatározzák a TCP helyzetét, míg az RX, RY és RZ koordináták meghatározzák a tájolását. Amikor az összes érték nulla, a TCP egybeesik az eszköz kimeneti peremének középpontjával, és adoptálja a képernyőn ábrázolt koordinátarendszert.

#### TCP-k hozzáadása, módosítása és eltávolítása

Új TCP meghatározásához érintse meg az **Új** gombot. A létrehozott TCP ezután automatikusan egyedi nevet kap, és kiválaszthatóvá válik a legördülő menüben. A kiválasztott TCP áthelyezése és forgatása módosítható a vonatkozó fehér szövegmezőkre kattintva és új értékeket megadva. A kiválasztott TCP eltávolításához egyszerűen kattintson az **Eltávolítás** gombra. Az utolsónak megmaradó TCP nem törölhető.

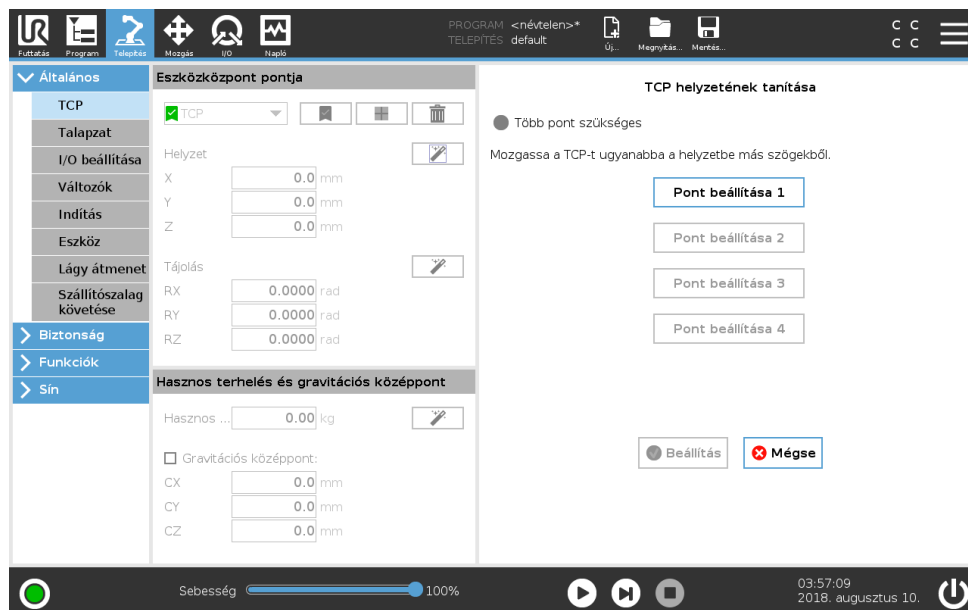
#### Az alapértelmezett és az aktív TCP

Egyetlen alapértelmezett TCP van, melyet zöld ikon jelöl a neve mellett balra, a **Rendelkezésre álló TCP-k legördülő** menüben. Egy TCP alapértelmezésként történő beállításához válassza ki

a TCP-t, és érintse meg a **Beállítás alapértelmezésként** pontot.

Egy TCP eltolás *aktív*ként van kijelölve, hogy meghatározza az összes egyenes mozgást a kartéziánus koordinátarendszer terében. Az aktív TCP mozgása a Grafikus lapon látható (lásd: 15.3). Mielőtt a program fut, az alapértelmezett TCP beállításra kerül az aktív TCP-ként. A programon belül bármelyik meghatározott TCP beállítható *aktív*ként a robot egy adott mozgásához (lásd: 15.5.1 és 15.5.3).

### TCP helyzetének tanítása

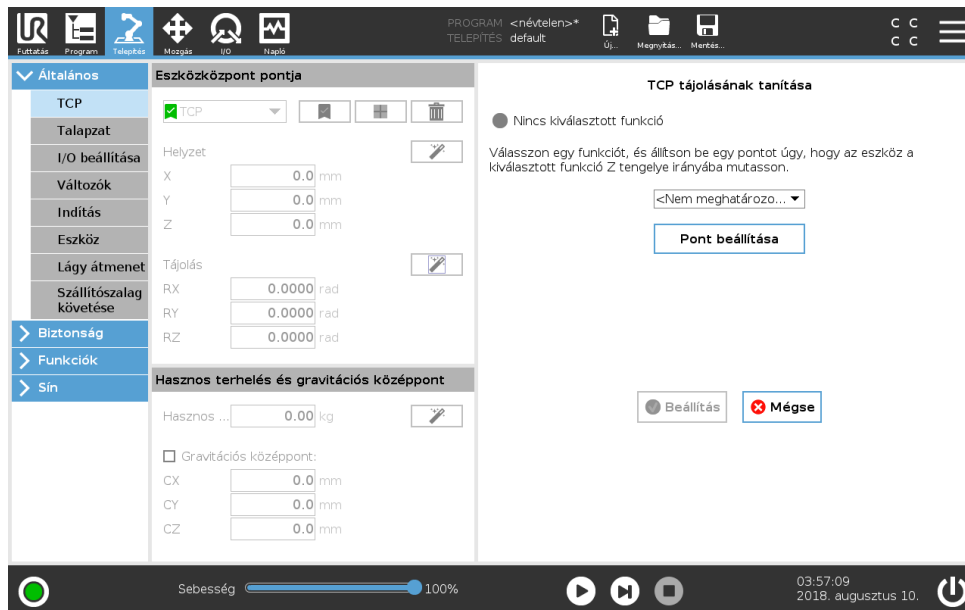


A TCP helyzetének koordinátái automatikusan kiszámíthatók a következőképp:

1. Érintse meg a **TCP helyzete varázslót**.
2. Válasszon egy fix pontot a robot munkahelyén.
3. A képernyő jobb oldalán található pozíciónyilakkal mozgassa a TCP-t legalább három különböző szögből, és mentse az eszköz kimeneti peremének megfelelő helyzetét.
4. Használja a **Beállítás** gombot, hogy az ellenőrzött koordinátákat alkalmazza a megfelelő TCP-hez. A pozícióknak eléggé különbözőnek kell lennie, hogy a számítás megfelelően működjön. Ha nem eléggé különbözőek, akkor a gombok feletti állapot LED piros lesz.

Még ha három pozíció elegendő is a TCP meghatározására, egy negyedik további ellenőrzéshez használható, hogy a számítás helyes. Az adott, mentett pont minősége a számított TCP-re vonatkozóan zöld, sárga vagy piros LED-del jelzett a megfelelő gombon.

## TCP tájolásának tanítása



1. Érintse meg a **TCP tájolása varázslót**.
2. A legördülő listából válasszon egy funkciót. (Lásd: 16.3) az új funkciók meghatározásával kapcsolatos további információkért.
3. Érintse meg a **Pont kiválasztása** lehetőséget, és használja a **Mozgatás eszköznyilakat** olyan helyzethez, ahol az eszköz tájolása és a megfelelő TCP egybeesik a kiválasztott funkció koordinátarendszerével.
4. Ellenőrizze a TCP kiszámított tájolását, és alkalmazza azokat a kiválasztott TCP-n a **Beállítás** megérintésével.

### Hasznos terhelés

A robot eszközének súlyát a képernyő alsó részében határozzák meg. E beállítás módosításához egyszerűen érintse meg a fehér szövegmezőt, és adjon meg új súlyt. A beállítás az összes meghatározott TCP-re vonatkozik. A maximálisan engedélyezett hasznos teherrel kapcsolatos részleteket lásd a *Hardver telepítési kézikönyvében*.

### Hasznos terhelés becslése

Ez a funkció lehetővé teszi, hogy a robot segítsen beállítani a helyes hasznos terhelést és a Gravitációs középpontot.

### Hasznos terhelés becslése varázsló használata

1. A Telepítés lapon, az Általános alatt válassza ki a **TCP-t**
2. A TCP képernyőn, a Hasznos terhelés és a Gravitációs középpont alatt érintse meg a **Hasznos terhelés és a Gravitációs középpont** ikont.
3. A Hasznos terhelés becslése varázslóban érintse meg a **Továbbot**.
4. A következő lépésekkel állítsa be a négy helyzetet.  
A négy helyzet beállításához a robotkart négy különböző helyzetbe kell mozgatni. Mindegyik helyzet mérésre kerül. Az egyéni mérések módosíthatók a gravitációs középpont mezőinek megérintésével és értékek megadásával.

5. Amint az összes mérés készen van, érintse meg a **Befejezés lehetőséget**.



**MEGJEGYZÉS:**

A legjobb Hasznos terhelés becslése eredményekhez tartsa be ezeket az irányvonalakat:

- Biztosítsa, hogy a négy TCP helyzet egymástól a lehető legkülönbözőbb legyen
- Végezze el a méréseket rövid időn belül



**FIGYELMEZTETÉS:**

- Ne húzza az eszközt és/vagy a csatlakoztatott hasznos terhelést a becslés előtt és alatt
- A Robot talapzatát és szögét helyesen kell meghatározni a telepítésben

**Gravitációs középpont**

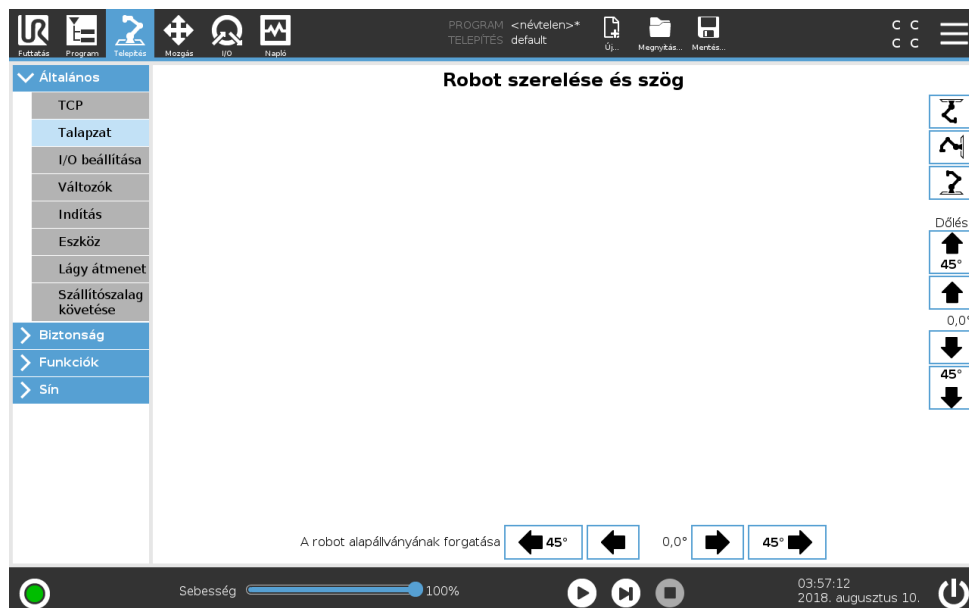
Az eszköz gravitációs középpontja a CX, CY és CZ mezőkkel kerül meghatározásra. Ha nincs meghatározva, akkor feltételezik, hogy a TCP az eszköz gravitációs középpontja. A beállítások az összes meghatározott TCP-re vonatkoznak.



**FIGYELMEZTETÉS:**

Használja a helyes telepítési beállításokat. Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal.

**16.1.2 Talapzat**



A Robotkar szerelésének meghatározása két célt szolgál:

1. Hogy a Robotkar megfelelően jelenjen meg a képernyőn.
2. Hogy a szabályozónak elmondja a gravitáció irányát.

Egy haladó dinamikai modell lágy és pontos mozgásokat ad a Robotkarnak, illetve lehetővé teszi, hogy a Robotkar saját magát **Freedrive módban** tartsa. Emiatt fontos a Robotkar helyes szerelése.



**FIGYELMEZTETÉS:**

Ha nem jól szereli a Robotkart, az gyakori Védő megállításokat eredményezhet, és/vagy a Robotkar mozogni fog, amikor a **Freedrive** gombot megnyomják.

Ha a Robotkart sík asztalra vagy padlóra szerelik, akkor nem szükséges változtatni ezen a képernyőn. Ha azonban a Robotkart **plafonra szerelik, falra szerelik** vagy **szögben szerelik fel**, akkor ezt be kell állítani a gombokkal.

A képernyő jobb oldalán található gombok a Robotkar talapzatának szögének beállításához vannak. A felső három jobb oldali gomb állítja be a szöveget a **plafonhoz** (180°), **falhoz** (90°), **padlóhoz** (0°). A **Dőlés** gombok állítanak be egy tetszőleges szöveget.

A képernyő alsó részén található gombok használatosak a Robotkar talapzatának forgatásához, hogy a tényleges talapzathoz illeszkedjen.



**FIGYELMEZTETÉS:**

Használja a helyes telepítési beállításokat. Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal.

### 16.1.3 I/O beállítása

Az I/O beállítása képernyőn a felhasználók meghatározhatják az I/O jeleket, és konfigurálhatják az I/O lap vezérlésével a műveleteket.

Megjegyzés: Amikor az **Eszközkommunikációs interfész TCI** engedélyezett (lásd: 16.1.10), akkor az eszköz analóg bemenete nem lesz elérhető.

A **Bemenet** és **Kimenet** részek felsorolják az I/O jelek típusait, például:

- Digitális standard általános cél, konfigurálható és eszköz
- Analóg standard általános cél és eszköz
- MODBUS
- Általános célú regiszterek (Boole-féle, egész számú és lebegő) Az általános célú regiszterek elérhetők egy sávnal (pl. Profinet és EtherNet/IP).

#### 16.1.4 I/O jel típusa

A **Bemenet** és **Kimenet** részben felsorolt jelek számának korlátozásához használja a **Nézet** le-gördülő menüt a képernyő tetején, hogy módosítsa a megjelenített tartalmat a jel típusa alapján.

#### 16.1.5 Felhasználó által meghatározott nevek kijelölése

Hogy könnyen megjegyezze, mit tesznek a jelek, miközben a robottal dolgozik, a felhasználók neveket társíthatnak a Bemeneti és Kimeneti jelekhez.

1. Válassza ki a kívánt jelet
2. Érintse meg a szövegmezőt a képernyő alsó részén, hogy beállítsa a nevet.
3. A név alapértelmezettre történő visszaállításához érintse meg a **Törlést**.

Egy általános célú regisztert kell hozzáadni egy felhasználó által meghatározott névhez, hogy elérhető legyen a programban (azaz egy **Várjon** parancshoz vagy egy **Ha** parancs feltételes kifejezéséhez) A **Várakozás** és **Ha** parancsok a (15.5.2), illetve a (15.6.4) részben vannak leírva. A megnevezett általános célú regiszterek megtalálhatók a **Bemenet** vagy **Kimenet** kiválasztóban a **Kifejezőszerkesztő** képernyőn.

#### 16.1.6 I/O műveletek és I/O lap vezérlése

**Bemeneti műveletek** A standard általános célú Digitális bemenetek, a két Digitális eszköz bemenete, a Boole-féle általános célú bemenetregiszterek és a Konfigurálható bemenetek, amelyek nem használatosak a Biztonsági funkciókhoz (lásd: 2.1), beállítható művelet indításához. Elérhető műveletek:

- Elindítsa az aktuális programot
- Megállítsa az aktuális programot
- Leállítsa az aktuális programot

Továbbá egy művelet konfigurálható, hogy belépjen vagy kilépjen a Freedrive módból, amikor a Bemenet magas/alacsony. (hasonló a Tanító függelék **Tanító függelék** hátulján található gomb megnyomása).

**Kimeneti műveletek** A kimenetek alapértelmezésként megőrzik az értékeiket a program futásának leállása után. Az ilyen típusú Digitális kimenetek rendelkezhetnek kimeneti műveletekkel.

- Digitális kimenet

## 16.1 Általános

- Eszköz kimenete
- Konfigurálható kimenet
- Általános célú Boole-féle kimenet
- Digitális MODBUS kimenet
- Analóg kimenet (a kimenetek maximumhoz vagy minimumhoz mennek)

Elérhető műveletek:

Alacsony, amikor nem fut : A kimenet alacsony, amikor a program állapota „leállított” vagy „megállított”.

Magas, amikor nem fut : A kimenet magas, amikor a program állapota „leállított” vagy „megállított”.

Magas, amikor nem fut, alacsony, amikor megáll : A kimenet alacsony, amikor a program állapota „leállított” vagy „megállított”, és magas, amikor fut.

**I/O lap vezérlése** Lehetséges annak meghatározása, hogy egy kimenet kontrollálható-e az I/O lapon (vagy a programozók vagy a kezelők és programozók által), vagy hogy csak a robotprogramok módosíthatják a kimeneti értéket.

### 16.1.7 Szállítószalag követése

Amikor szállítószalagot használ, a robot konfigurálható a mozgásának követésére. A Szállítószalag követése beállítása lehetőséget ad a robot konfigurálására, hogy abszolút és lépésenkénti kódolóval dolgozzon, illetve lineáris és kör szállítószalagokkal.

#### Szállítószalag paraméterei

**Lépésenkénti** kódolók csatlakoztathatók a 0-3. digitális bemenetekhez. A digitális jelek dekódolása 40 kHz-en fut. **Quadrature** kódolóval (két bemenetet igényel) a robot meg tudja határozni a szállítószalag sebességét és irányát. Ha a szállítószalag iránya állandó, egyszerű bemenet használható, amely észleli az Emelkedő, Eső vagy Emelkedő és eső széleket, ami meghatározza a szállítószalag sebességét.

**Abszolút** kódolók csatlakoztathatók MODBUS jellel. Ehhez az szükséges, hogy előre legyen konfigurálva egy Digitális MODBUS bemeneti regiszter a ( 16.4.1. részben).

#### Lineáris szállítószalagok

Amikor lineáris szállítószalagot választ, konfigurálni kell egy egyenes funkciót a telepítés **Funkciók** részében, hogy meghatározza a szállítószalag irányát. Az egyenes funkciónak párhuzamosnak kell lennie a szállítószalag irányával, és nagy távolságnak kell lennie az egyenes funkciót meghatározó két pont között. Konfigurálja az egyenes funkciót úgy, hogy szilárdan leteszi az eszközt a szállítószalag oldalára, amikor a két pontot tanítja. Ha az egyenes funkció iránya elmentés a szállítószalag mozgásával, akkor használja a **Vissza irány** gombot.

A **Jelölés méterenként** mező megjeleníti a kódoló által létrehozott jelölések számát, amikor a szállítószalag egy métert mozdul.

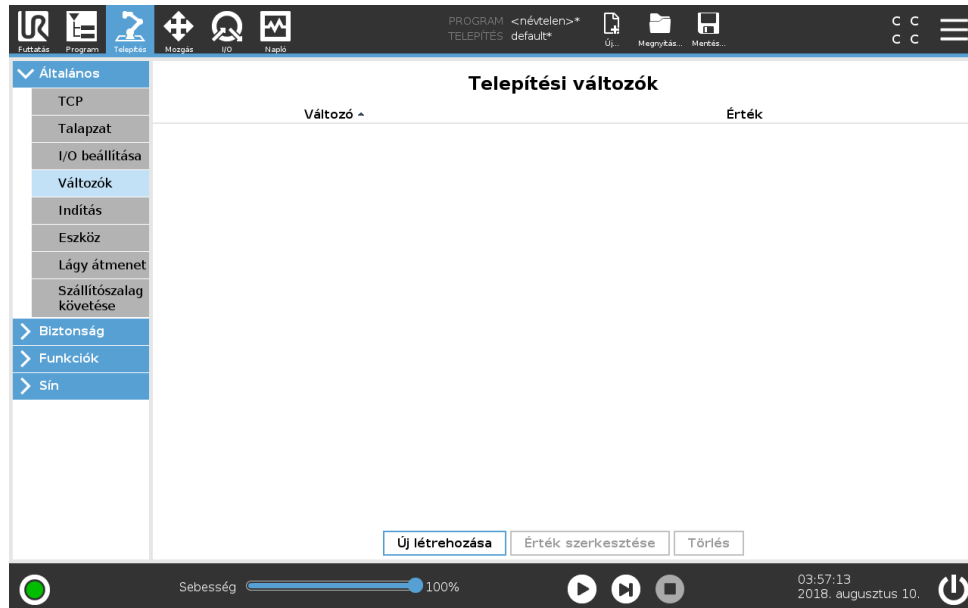
$$\text{Jelölés méterenként} = \frac{\text{jelölés a kódoló fordulásaiként}}{2\pi \cdot \text{kódoló lemez sugara[m]}} \quad (16.1)$$

#### Kör szállítószalagok

Amikor követ egy kör szállítószalagot, meg kell határozni a szállítószalag középpontját.

1. Határozza meg a középpontot a telepítőfájl **Funkciók** részében. A **Jelölés fordulatónként** értéke a kódoló által létrehozott jelölések száma amikor a szállítószalag egy teljes fordulatot átfordul.
2. Jelölje ki az **Eszköz forgatása szállítószalaggal** jelölőnégyzetet, ha az eszköz irányának figyelembe kell vennie a szállítószalagot (pl.: ha az eszköz merőleges a szállítószalagra, akkor a mozgás alatt is merőleges marad).
3. Szüntesse meg az **Eszköz forgatása szállítószalaggal** jelölőnégyzet kijelölését, ha az eszköz irányát a pályával kell szabályozni.

### 16.1.8 Változók



A Változók képernyőn létrehozott Változókat Telepítési változóknak nevezik, és normál program-változókként használhatók. A Telepítési változók eltérőek, mivel megtartják az értéküket még akkor Leállítás ha egy program leáll, majd ismét elindul, és amikor a robotkar és/vagy a Vezérlődoboz áramellátását lekapcsolják, majd visszakapcsolják. Nevük és értékük a telepítőfájllal kerül tárolásra, ezért lehetséges ugyanazt a változót több programban használni.

Új telepítési változók létrehozása

Név	Érték
<input type="text" value="i_var_1"/>	<input type="text"/>

Az **Új létrehozása** megnyomásával előjön egy panel az új változó javasolt nevével. A név módosítható, értékét pedig a szövegmezőt megérintve meg lehet adni. Az **OK** gombot csak akkor lehet megérinteni, ha az új név nem használatos ebben a telepítésben.

Lehet módosítani egy telepítési változó értékét, ha kiemeli a változót a listában, majd az **Érték szerkesztése** pontra kattint.

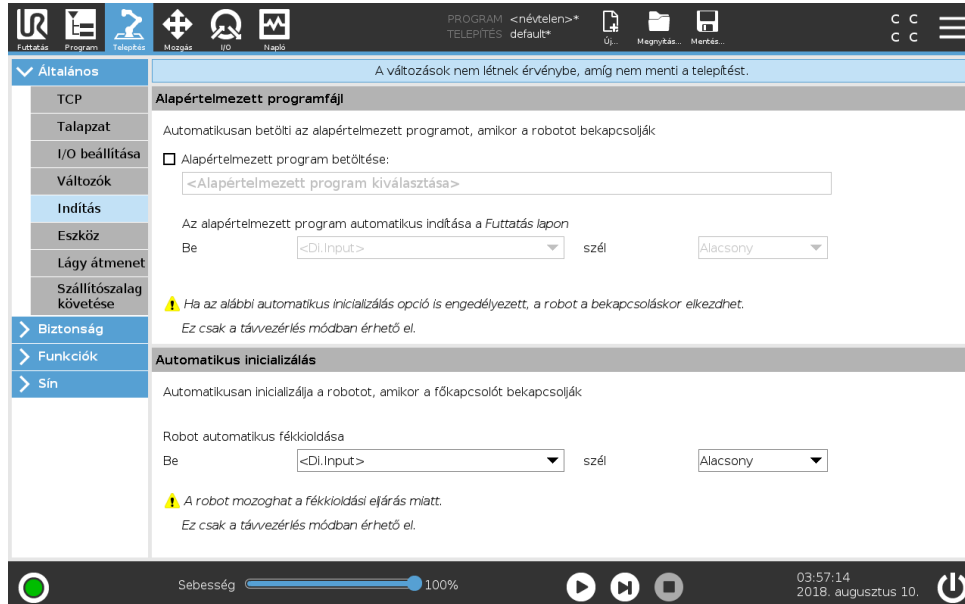
Egy változó törléséhez jelölje ki, majd kattintson a **Törlés** gombra.

A telepítési változók konfigurálása után a telepítőfájl maga mentésre kerül, hogy megőrizze a konfigurációt, (lásd: **??**).

A telepítési változók és értékük automatikusan mentésre kerülnek 10 percenként.

Ha egy program vagy telepítőfájl betöltésre kerül, és egy vagy több programváltozó neve azonos a telepítési változókkal, akkor a felhasználónak lehetősége van a probléma megoldására vagy ugyanazt a nevű telepítési változót használni a programváltozó helyett, vagy a problémás változók automatikusan átnevezésre kerülnek.

### 16.1.9 Indítás



Az Indítás képernyő beállításokat tartalmaz egy alapértelmezett program automatikus betöltéséhez és indításához, és a Robotkar automatikus inicializálásához bekapcsolás közben.



#### FIGYELMEZTETÉS:

1. Amikor engedélyezett az automatikus betöltés, automatikus indítás és automatikus inicializálás, a robot futtatja a programot, amint a Vezérlődoboz bekapcsol, amíg a bemeneti jel megegyezik a kiválasztott jelszinttel. Például a kiválasztott jelszintre a szélátmenetre nem lesz ebben az esetben szükség.
2. Óvatosan járjon el, amikor a jelszint ALACSONYra van beállítva. A bemeneti jelek alapértelmezetten alacsonyak, hogy a program automatikusan fusson, külső jellel történő elindítás nélkül.
3. A program futtatása előtt **Távvezérlés** módban kell lennie, ahol engedélyezett az automatikus elindítás és automatikus inicializálás.

#### Indítási program betöltése

Alapértelmezett program kerül betöltésre, amikor a Vezérlődoboz áram alatt van. Továbbá az alapértelmezett program automatikusan betöltődik, amikor a **Program futtatása** képernyőbe (lásd: 14) belép és nincs program betöltve.

### Indítási program indítása

Az alapértelmezett program automatikusan elindul a **Program futtatása** képernyőn. Amikor az alapértelmezett program betöltődik és észlelésre kerül a meghatározott külső bemeneti jel szélátmenete, akkor a program automatikusan elindul.

Indításkor az árambemeneti szint nincs meghatározva. Ha olyan átmenetet választ, amely illik a jelszinthez az indításkor, akkor a program azonnal elindul. Továbbá, ha elhagyja a **Program futtatása** képernyőt vagy megnyomja a Stop gombot a Műszerfalon, azzal letiltja az automatikus indítási funkciót, amíg a Futtatás gombot ismét meg nem nyomja.

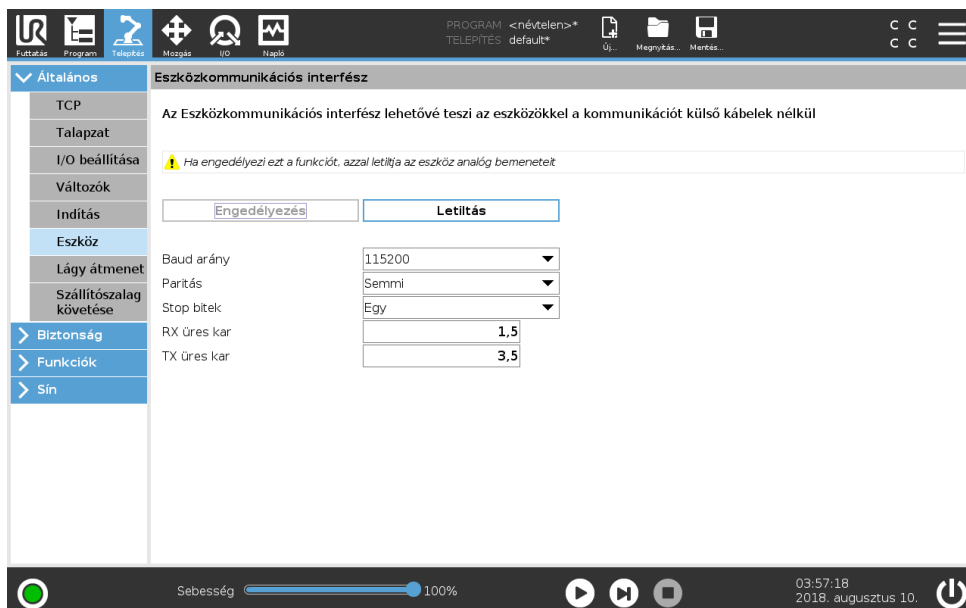
### Auto inicializálás

A Robotkar automatikusan inicializálódik. Meghatározott külső bemeneti jel szélátmeneténél a Robotkar teljesen inicializált, függetlenül a látható képernyőtől.

Az utolsó inicializálási szint a Fékkiengedés. A Fékkiengedés alatt a Robotkar kisebb mozgást végez és kattanó hangot ad. Továbbá a fékek automatikusan nem engedhetők ki, ha a konfigurált talpzat nem illik az (érzékelő adatai alapján) észlelt talpzathoz. Ebben az esetben a robotot kézzel kell inicializálni az inicializációs képernyőn (lásd: **??**).

Indításkor az árambemeneti szint nincs meghatározva. Ha olyan átmenetet választ, amely illik a jelszinthez az indításkor, akkor a Robotkar azonnal inicializálódik.

### 16.1.10 Eszköz



Az **Eszközkommunikációs interfész (TCI)** lehetővé teszi a robot számára egy csatlakoztatott eszközzel a roboteszköz analóg bemenetén keresztül a kommunikációt. Ez megszünteti a külső kábelezés szükségességét.

Amint engedélyezett az **Eszközkommunikációs interfész**, az eszköz összes analóg bemenete nem elérhető.

#### Az Eszközkommunikációs interfész engedélyezése

1. A PolyScopeban érintse meg a **Gomb engedélyezése** lehetőséget a baud arány, a paritás és a stopbitek szerkesztéséhez.

## 16.2 Biztonság

2. A releváns legördülő menükben válassza ki a megfelelő értékeket. Szerkesztheti az **Átvitel és fogadás üres karaktereit**, ha a szövegmezőt megérinti, és új értéket ad meg
3. Érintse meg a **Letiltás gombot** a TCI letiltásához.  
Megjegyzés: Minden értékmódosítás azonnal elküldésre kerül az eszközre. Ha bármilyen telepítési érték eltér attól, amit az eszköz használ, figyelmeztetés jelenik meg.

### A Letiltva analóg bemenete

Amint engedélyezett a **TCI**, az eszköz analóg bemenete nem érhető el a Telepítőfájl **I/O beállításához**, és nem jelenik meg a bemeneti lista. Az eszköz analóg bemenete szintén nem elérhető a **Várakozás** opciókhoz és kivételekhez hasonló programok esetén.

Az **I/O Eszköz bemenete** részében az eszközről kapott paraméterek jelennek meg az analóg értékek helyett.

### 16.1.11 Lágymód átmenet a biztonsági módok között

Amikor az események alatt átkapcsol a biztonsági módok között (azaz Csökkentett mód bemenet, Csökkentett mód indítási síkok, Biztonsági leállító és Háromállású engedélyező eszköz), akkor a robotkar célja 0,4 s használata a „lágymód” átmenet létrehozásához. A meglévő alkalmazások viselkedése változatlan, ami megfelel a „kemény” beállításnak. Új telepítési fájlok a „lágymód” beállításához alapértelmezettként.

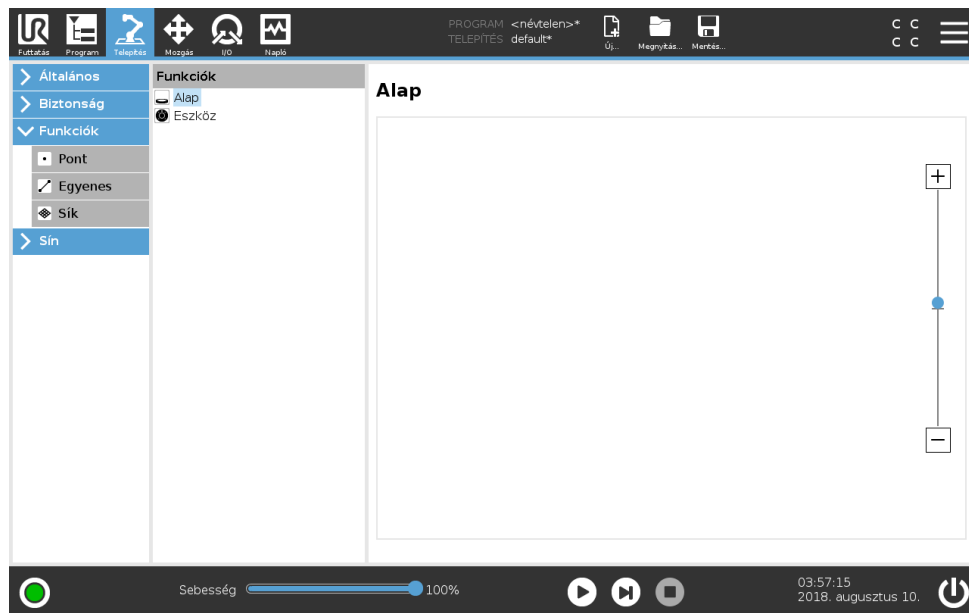
### Gyorsulási/lassulási beállítások beállítása

1. A Fejléccen érintse meg a **Telepítés** pontot.
2. A bal oldali menüben érintse meg az **Általános** pontot, és válassza ki a **Lágymód átmenet** pontot.
3. A nagyobb gyorsuláshoz/lassuláshoz válassza a **Kemény** pontot, vagy válassza a **Lágymód** pontot a lágymód, alapértelmezett átmenet-beállításokhoz.

## 16.2 Biztonság

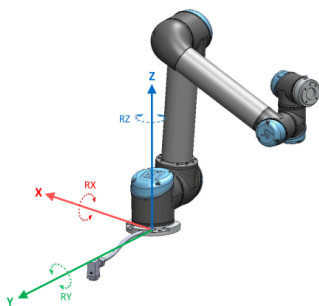
Lásd: 13. fejezet.

## 16.3 Funkciók

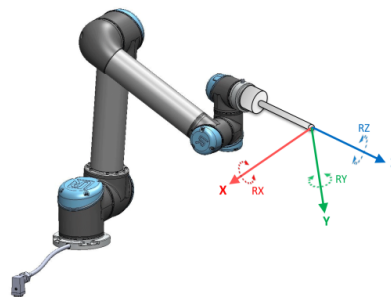


A **Funkció** egy tárgyat képvisel, melyet névvel határoznak meg a későbbi hivatkozáshoz és egy hatdimenziós tartással (helyzet és tájolás), amely a robot alapjához kerül viszonyításra. Egy robotprogram néhány alrészre olyan mozgásokból áll, melyeket specifikus tárgyakhoz, amely nem a Robotkar alapja, viszonyítva kell végrehajtani. Ezek a tárgyak lehetnek asztalok, más gépek, munkadarabok, szállítószalagok, raklapok, látórendszerek, űrök vagy határok, melyek jelen vannak a Robotkar környezetében. Két előre meghatározott funkció mindig jelen van a robot esetében. Mindegyik funkciónak van tartása, melyet a Robotkar saját konfigurációja határoz meg:

- Az Alap funkció a robot alapjának középpontjából ered (lásd: 16.1. ábra)
- Az Eszköz funkció az aktuális TCP középpontjából ered (lásd: 16.2. ábra)



Slika 16.1: Alap funkció



Slika 16.2: Eszköz (TCP) funkció

A felhasználó által meghatározott funkciók elhelyezkedése olyan módszerrel történik, amely a TCP jelenlegi tartását használja a munkaterületen. Ez azt jelenti, hogy a felhasználók meg tudják tanítani a funkciók helyét Freedrive mód vagy lökés segítségével a robot kívánt tartásba mozgathatásához.

## 16.3 Funkciók

Három különböző stratégia létezik (**Pont**, **Egyenes** és **Sík**) a funkciók tartásának meghatározására. Egy adott alkalmazás legjobb stratégiája a használandó tárgy típusától és a pontosság elvárásoktól függ. Általában több bemeneti ponton (**Egyenes** és **Sík**) alapuló funkció preferált, ha az adott tárgyra alkalmazható.

Egy lineáris szállítószalag irányának pontos meghatározásához határozza meg egy Egyenes funkció két pontját, minél több fizikai szeparációval. A Pont funkció is használható egy lineáris szállítószalag meghatározásához, a felhasználónak azonban a TCP-t a szállítószalag mozgásának irányába kell irányítania.

Ha több pontot használ egy asztal tartásának meghatározására, az azt jelenti, hogy a tájolás alapja inkább a pozíciók, és nem egyetlen TCP tájolása. Egyetlen TCP tájolása nehezebben konfigurálható nagy precizitással.

Egy funkció meghatározására a különböző módszerek jobb megismeréséhez lásd: (pontok: 16.3.2), (16.3.3) és (16.3.4).

### 16.3.1 Funkció használata

Amikor egy funkciót a telepítésben meghatároznak, akkor hivatkozhat rá a robotprogramból a robotmozgásokkal kapcsolatban (pl. **MoveJ**, **MoveL** és **MoveP** parancsok) a funkcióhoz (lásd: 15.5.1. pont). Ez lehetővé teszi egy robotprogram könnyű adaptálását (pl. amikor több robotállomás van, amikor egy tárgy dinamikusan mozdult a program futása alatt vagy amikor egy tárgy végleg bemozdult a térbe). Egy tárgy funkcióinak beállításával a tárgyhoz viszonyított összes programmozgás eszerint mozog. További példákat lásd: (16.3.5) és (16.3.6) részt.

Lökhetőként konfigurált funkciók szintén hasznos eszközök, amikor kézzel mozgatja a robotot a Mozgás lapon (17. rész) vagy a **Tartáskereső** képernyőn (lásd: 17.3.1). Amikor egy funkciót hivatkozásnak választanak ki, a Mozgás eszköz gombok az áthelyezésekhez és forgatásokhoz a kiválasztott funkció térben működnek majd (lásd: 17.3) és (17.1), ahogyan a TCP koordináták aktuális értékei. Például, ha egy asztalt funkcióként határoznak meg, és kiválasztják a Mozgás lapon hivatkozásként, akkor az áthelyező nyilak (azaz fel/le, balra/jobbra, előre/hátra) ezekbe az irányokba mozgatják a robotot az asztalhoz képest. Továbbá a TCP koordináták az asztal keretében lesznek.

- A Funkciófában átnevezhet egy Pontot, Egyenest vagy Síkot a ceruza gombot megérintve.
- A Funkciófában törölhet egy Pontot, Egyenest vagy Síkot a Törlés gombot megérintve.

### Lökhető

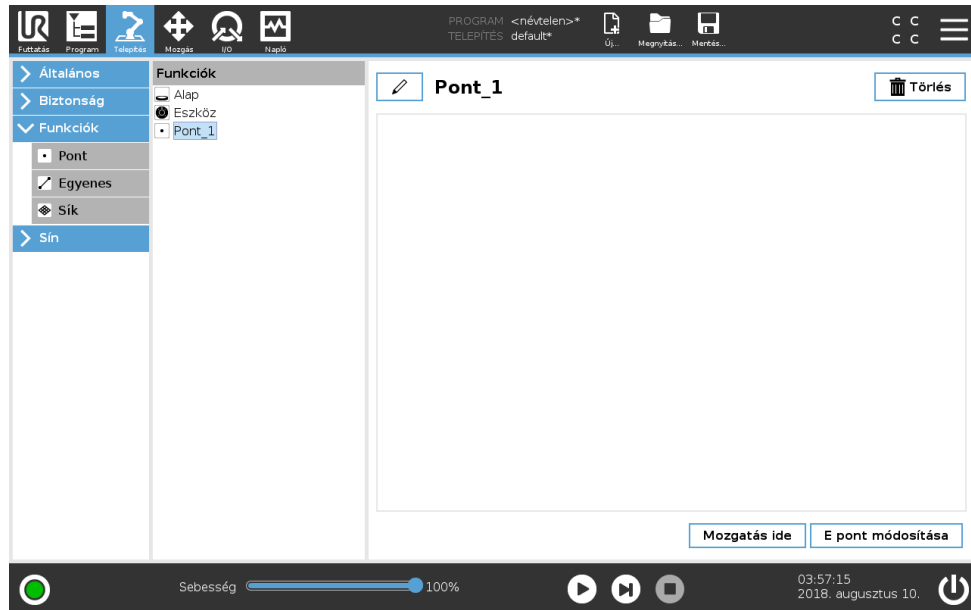
Válassza ki, hogy a kiválasztott funkció lökhető legyen-e. Ez határozza meg, hogy a funkció megjelenik-e a funkciómenüben a Mozgás képernyőn.

### A Mozgassa ide a robotot használata

A Robotkar kiválasztott funkció felé történő mozgathatásához nyomja meg a **Mozgassa ide a robotot** gombot. A mozgás végén a funkció és a TCP koordinátarendszere egybeesik.

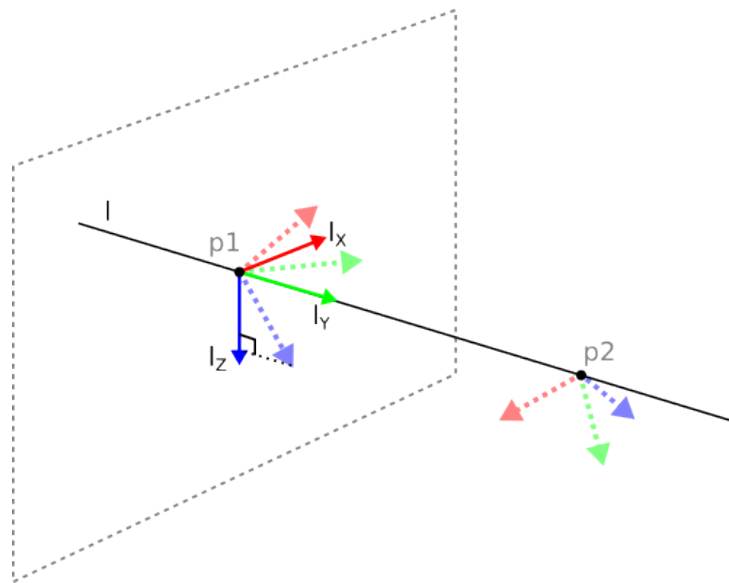
### 16.3.2 Pont hozzáadása

Nyomja meg a **Pont** gombot, hogy pont funkciót adjon a telepítéshez. A pont funkció meghatározza a biztonsági határt vagy globális kezdő konfigurációt. A pont funkció tartása a TCP helyzeteként és tájolásaként kerül meghatározásra.



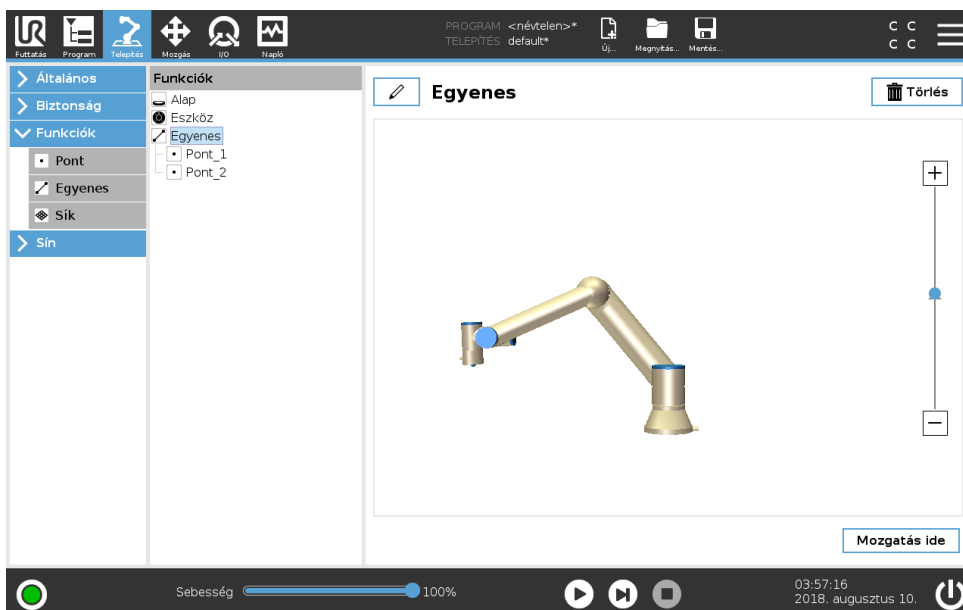
### 16.3.3 Egyenes hozzáadása

Nyomja meg az **Egyenes** gombot, hogy egyenes funkciót adjon a telepítéshez. Az egyenes funkció meghatározza azokat az egyeneseket, amelyeket a robotnak követnie kell. (pl.: amikor szállítószalag követését alkalmaz). Egy egyenes  $l$  egy tengelyként kerül meghatározásra két pont funkció  $p1$  és  $p2$  között, ahogyan a(z) 16.3. ábrán látható.



Slika 16.3: A vonal jellemző meghatározása

A 16.3. ábrán a tengely, az első ponttól a második ponthoz irányulva, alkotja az egyenes koordinátarendszerének  $y$  tengelyét. A  $z$  tengelyt a  $p1$   $z$  tengelyének kivetítése határozza meg az egyenesre merőleges síkra. Az egyenes koordinátarendszerének helyzete azonos a  $p1$  helyzetével.



### 16.3.4 Sík funkció

Válassza a sík funkciót, amikor keretre van szükség a nagy precizitáshoz, pl. amikor látórendszerrel dolgoznak vagy egy asztalhoz képest végeznek mozgást.

#### Sík hozzáadása

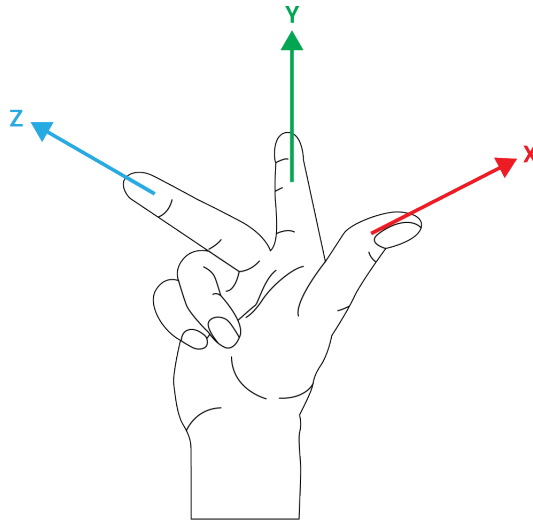
1. A Telepítésben válassza a **Funkciókat**.
2. A Funkciók alatt válassza a **Síkot**.

#### Sík tanítása

Amikor megnyomja a sík gombot, hogy új síkot hozzon létre, akkor a képernyőn megjelenő vezető segíti a sík létrehozását.

1. Válassza ki a 0 pontot
2. Mozgassa a robotot, hogy meghatározza a sík pozitív x-tengelyének irányát
3. Mozgassa a robotot, hogy meghatározza a sík pozitív y-tengelyének irányát

A síkot a jobbkézsabály szerint határozzák meg, azaz a z-tengely az x-tengely és az y-tengely keresztszorzata, ahogyan alább látható.



**MEGJEGYZÉS:**

Újrataníthatja a síkot az x-tengellyel szemközti irányban, ha azt szeretné, hogy a sík normális legyen a szembe irányban.

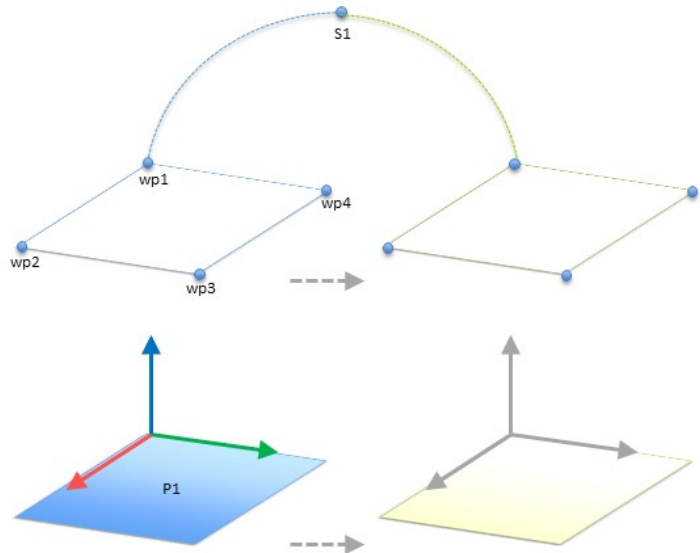
Módosítson egy meglévő síkot a Síkot kiválasztva és megnyomva a Sík módosítását. Ezután használja ugyanaz a vezető, mint egy új sík tanításához.

**16.3.5 Példa: Funkció kézi frissítése program beállításához**

Gondoljon olyan alkalmazásra, ahol egy robotprogram több része is egy asztalhoz viszonyul. A(z) 16.4. ábra a wp1 útponttól a wp4 útpontig történő mozgást ábrázolja.

```

Robotprogram
MoveJ
  S1
MoveL # Funkció: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4
    
```



Slika 16.4: Egyszerű program négy útponttal, mely egy jellemző síkhoz viszonyul, amelyet kézzel frissítettek a jellemző módosításával

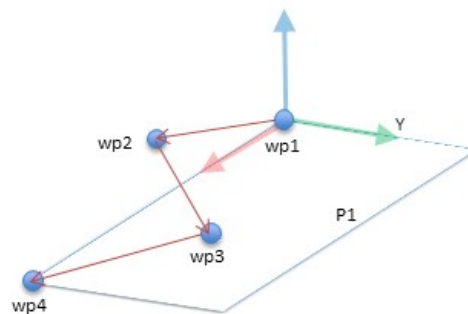
Az alkalmazás követelménye, hogy a programot újra kell használni több robot telepítéséhez, ahol csak az asztal helyzete változik egy kicsit. Az asztalhoz viszonyuló mozgás azonos. Az

asztal helyzetét meghatározva *P1* funkcióként a telepítésben, a program a síkhoz viszonyítva konfigurált *MoveL* paranccsal könnyen alkalmazható további robotokon, egyszerűen frissítve a telepítést az asztal tényleges helyzetével.

Az elv egy alkalmazásban bármilyen számú Funkcióra alkalmazható, hogy rugalmas programot kapjunk, amely ugyanazt a feladatot sok roboton megoldja még ha más hely a munkahelyen változik is a telepítések között.

### 16.3.6 Példa: Funkció tartásának dinamikus frissítése

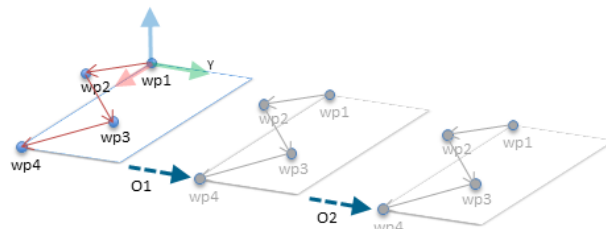
Gondoljon egy hasonló alkalmazásra, ahol a robotnak egy specifikus mintázat szerint kell mozognia egy asztal tetején, hogy megoldjon egy adott feladatot (lásd: 16.5).



Slika 16.5: *MoveL* parancs négy útponttal egy sík jellemzőjéhez viszonyítva

A *P1*-hez viszonyított mozgás ismétlődik többször, mindig *o* eltolással. Ebben a példában az eltolás 10 cm-re van beállítva az *Y*-irányban (lásd: 16.6. ábra, *O1* és *O2* eltolás). Ezt éri el pl. a *tartás\_hozzáadása()* vagy *tartás\_átvitele()* parancssor funkcióval a változó manipulálásához.

```
Robotprogram
MoveJ
  wp1
y = 0,01
o = p[0,y,0,0,0,0]
P1_var = pose_trans(P1_var, o)
MoveL # Funkció: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4
```



Slika 16.6: Eltolás alkalmazása a sík jellemzőjéhez

Lehetséges különböző funkcióra átkapcsolni, miközben a program fut, ahelyett, hogy egy eltolást ad hozzá. Ez látható az alábbi példában (lásd: 16.7. ábra), ahol a *MoveL* parancs *P1\_var* hivatkozási funkciója kapcsolható a két sík között *P1* és *P2*.

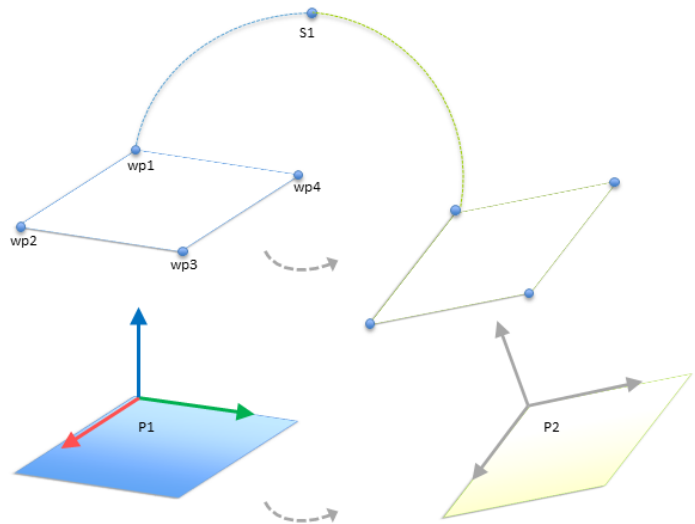
## 16.4 Sín

Itt állíthatja be a PolyScope által elfogadott, valós idejű kiosztott vezérlés ipari számítógép-hálózati protokollcsaládot: MODBUS és Ethernet/IP

Robotprogram

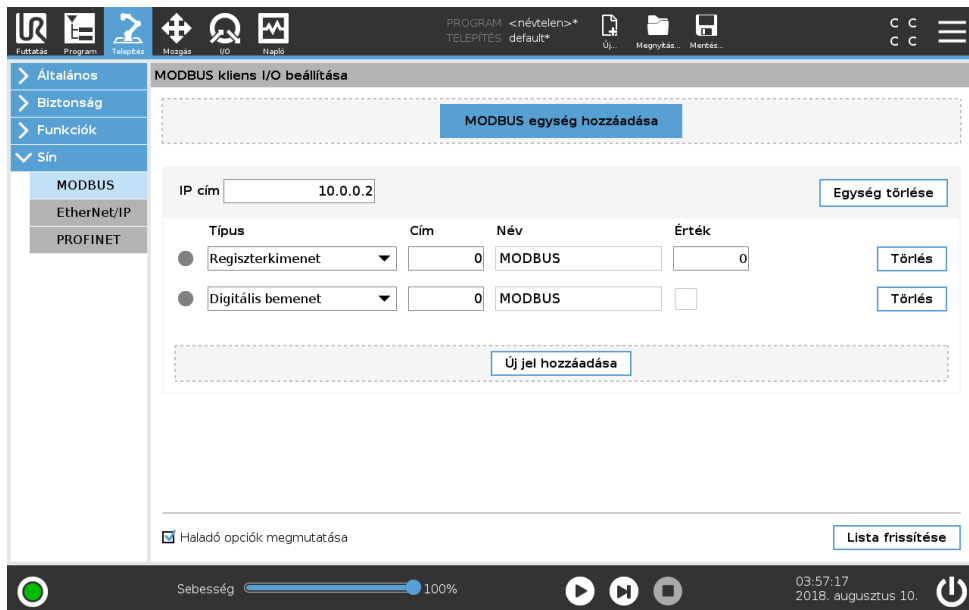
```

MoveJ
  S1
ha (digitális_bemenet[0]), akkor
  P1_var = P1
még
  P1_var = P2
MoveL # Funkció: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4
    
```



Slika 16.7: Egyik síkjellemzőről egy másikra kapcsolás

### 16.4.1 MODBUS kliens I/O beállítása



Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva.

Itt a MODBUS kliens (fő) jelei állíthatók be. Meghatározott IP címeken a csatlakozások a MODBUS szerverekhez (vagy alárendeltekhez) létrehozható bemeneti/kimeneti jelekkel (regiszterek vagy digitális). Mindegyik jelnek egyedi neve van, azaz használhatók programokban.

#### Frissítés

Nyomja meg ezt a gombot, hogy frissítse az összes MODBUS csatlakozást.

#### Egység hozzáadása

Nyomja meg ezt a gombot, hogy új MODBUS egységet adjon hozzá.

#### Egység törlése

Nyomja meg ezt a gombot a MODBUS egység és az egységen található összes jel törléséhez.

---

### Egység IP beállítása

Itt látható a MODBUS IP címe. Nyomja meg a gombot a módosításhoz.

---

### Jel hozzáadása

Nyomja meg ezt a gombot, hogy jelet adjon hozzá a megfelelő MODBUS egységhez.

---

### Jel törlése

Nyomja meg ezt a gombot, hogy töröljön egy MODBUS jelet a megfelelő MODBUS egységhez.

---

### Jeltípus beállítása

Ebben a legördülő menüben válassza ki a jel típusát. Az elérhető típusok:

**Digitális bemenet** : Egy digitális bemenet (tekercs) egy bites mennyiségű, amelyet a MODBUS egységről olvasnak le a tekercsen, amelyet a jel címmezőjében határoznak meg. 0x02 funkciókód (Diszkrét bemenetek olvasása) használatos.

**Digitális kimenet** : Egy digitális kimenet (tekercs) egy bites mennyiségű, melyet magasra vagy alacsonyra állítható be. Mielőtt e kimenet értékét a felhasználó beállíthatja, az értéket a távoli MODBUS egységről leolvassák. Ez azt jelenti, hogy a 0x01 funkciókód (Tekercsek olvasása) használatos. Amikor a kimenetet egy robotprogram beállította vagy a **jel értékének beállítása** gomb megnyomásával azt beállították, a 0x05 funkciókód (Egyszerű tekercs írása) használatos tovább.

**Regiszterbemenet** : Egy regiszterbevitel 16 bites mennyiségi érték a címmezőben meghatározott címről. A 0x04 funkciókód (Bemeneti regiszter olvasása) használatos.

**Regiszterkimenet** : Egy regiszterkimenet 16 bites mennyiségű, melyet a felhasználó be tud állítani. Mielőtt a regiszter értékét beállítják, az értéket a távoli MODBUS egységről leolvassák. Ez azt jelenti, hogy a 0x03 funkciókód (Tartó regiszterek olvasása) használatos. Amikor a kimenetet egy robotprogram beállítja vagy egy jelértéket meghatároznak a **jelérték beállítása** mezőben, akkor a 0x06 funkciókód (Egyszerű regiszter írása) használatos az érték beállításához a távoli MODBUS egységen.

---

### Jel címének beállítása

Ez a mező megmutatja a címet a távoli MODBUS szerveren. A képernyőn megjelenő billentyűzettel válasszon másik címet. Az érvényes címek a távoli MODBUS egység gyártójától és konfigurációjától függ.

---

### Jel nevének beállítása

A képernyőn megjelenő billentyűzettel a felhasználó adhat a jelnek nevet. Ez a név használatos, amikor a jelet a programokban használják.

---

### Jel értéke

Itt a jel aktuális értéke látható. Jelek regisztrálásához az értéket aláírás nélküli egész számként fejezik ki. A kimeneti jelek esetében a kívánt jelérték a gombbal beállítható. Regiszterkimenethez is az egységre írandó értéket aláírás nélküli egész számként kell biztosítani.

---

### Jelcsatlakozás állapota

Ez az ikon mutatja, hogy a jel megfelelően olvasható/írható (zöld) vagy hogy az egység nem várt módon válaszol-e vagy nem érhető el (szürke). Ha egy MODBUS kivétel választ kap, akkor megjelenik a válaszkód. A MODBUS TCP kivétel válaszai:

---

- E1 ILLEGÁLIS FUNKCIÓ (0x01):** A lekérdezésben kapott funkciókód nem engedélyezett művelet a szerver (vagy alárendelt) esetében.
- E2 ILLEGÁLIS ADATCÍM (0x02):** A lekérdezésben kapott funkciókód nem engedélyezett művelet a szerver (vagy alárendelt) esetében, ellenőrizze, hogy a megadott jlcím megfelel-e a távoli MODBUS szerver beállításának.
- E3 ILLEGÁLIS ADATÉRTÉK (0x03):** A lekérdezési adatmezőben szereplő érték nem engedélyezett érték a szervez (vagy alárendelt) esetében, ellenőrizze, hogy a megadott jelérték érvényes-e a meghatározott címhez a távoli MODBUS szerveren.
- E4 ALÁRENDELTELT ESZKÖZ HIBÁJA (0x04):** Helyrehozhatatlan hiba történt, miközben a szerver (vagy alárendelt) megpróbálta elvégezni a kért műveletet.
- E5 ELISMERÉS (0x05):** Specializált használat a programozó parancsokkal együtt, melyet a távoli MODBUS egységre küldtek.
- E6 ALÁRENDELTELT ESZKÖZ FOGLALT (0x06):** Specializált használat a programozó parancsokkal együtt, melyet a távoli MODBUS egységre küldtek, az alárendelt (szerver) nem tud most válaszolni.

---

### Haladó opciók megjelenítése

Ez a jelölőnégyzet megmutatja/elrejtja az adott jel haladó opcióit.

---

### Haladó opciók

- Frissítési gyakoriság :** Ez a menü használható a jel frissítési gyakoriságának módosításához. Ez azt a gyakoriságot jelenti, mellyel kéréseket küldenek a távoli MODBUS egységre akár a jelérték olvasásához, akár az írásához.
- Alárendelt címe :** Ez a szövegmező használható egy specifikus alárendelt cím beállításához az egy specifikus jelnek megfelelő kérésekhez. Az értéknek a 0-255 tartományon belül kell lennie, a határértékeket is beleértve, az alapértelmezés a 255. Ha módosítja ezt az értéket, javasolt megnézni a távoli MODBUS eszköz kézikönyvét, hogy ellenőrizze a működőképességét az alárendelt cím megváltoztatásakor.

---

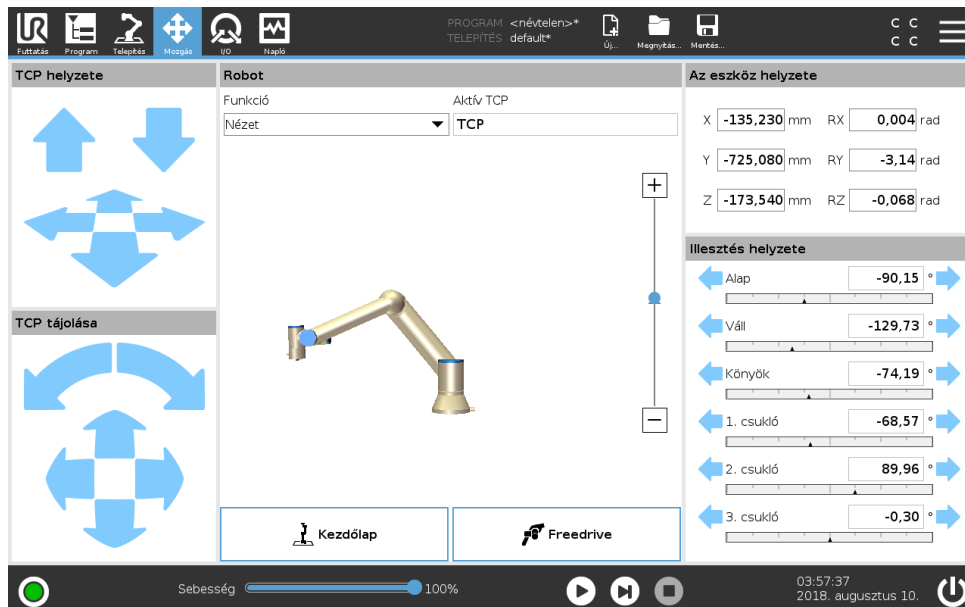
## 16.4.2 Ethernet/IP

EtherNet/IP az, ahol engedélyezheti vagy letilthatja a robot EtherNet/IP-hez csatlakozását. Ha engedélyezi, akkor kiválaszthatja, mely műveletnek kell megtörténnie egy programhoz, amikor az EtherNet/IP szkanner csatlakozás elveszik. Ezek a műveletek:

- Semmi:** A PolyScope figyelmen kívül hagyja az EtherNet/IP csatlakozás elveszését, és normálisan folytatja a programot.
- Szünet:** A PolyScope megállítja az aktuális programot. A program folytatódik, amikor leállítják.
- Leállítás:** A PolyScope leállítja az aktuális programot.

# 17 Mozgás lap

Ezen a képernyőn közvetlenül mozgathatja (lökheti) a robotkart, akár a roboteszköz tolásával/forgatásával, akár külön a robotillesztések mozgásával.



## 17.1 Mozgatás eszköz

A robotkar adott irányba mozgatásához tartsa nyomva valamelyik **Mozgatás eszköz** nyilat.

- A **Tolás nyilak** (felső) a roboteszköz hegyét a jelzett irányba mozgatják.
- A **Forgatás nyilak** (alsó) módosítják a roboteszköz irányultságát a jelzett irányba. A forgatási pont az Eszköz-középpont (TCP), azaz a robotkar végén az a pont, amelyik a robot eszközén jellemző pontot ad. A TCP kicsi kék labdaként látható.

## 17.2 Robot

Ha a robot aktuális pozíciója közel kerül a biztonsági vagy indítási síkhoz, vagy ha a roboteszköz tájolása közel van a eszköz tájolási határértékéhez (lásd: 13.2.5), akkor a legközelebbi határérték 3D bemutatása látható.

Megjegyzés: amikor a roboton program fut, a határértékek vizualizációja le van tiltva.

A biztonsági síkok sárga és fekete színnel jelennek meg a normál síkot jelző kicsi nyíllal, amely azon sík oldalát jelzi, amelyre a robot TCP elhelyezhető. Az indító síkok kéken és zölden jelennek meg és egy kicsi nyíl mutat a sík oldalára, ahol a **Normál** mód határértékei (lásd: 13.2.2) aktívak. Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor).

Amikor a robot TCP tovább már nincs a határérték közelében, akkor a 3D-s bemutató eltűnik. Ha a TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

## Funkció

A **Robot** mező bal felső sarkában a **Funkció** alatt meghatározhatja, hogyan vezérelje a robotkart a **Nézet**, **Alap** vagy **Eszköz** funkcióhoz viszonyítva.

Megjegyzés: Hogy a robotkar vezérlését a legjobbnak érezze, kiválaszthatja a **Nézet** funkciót, majd használhatja a **Forgatás nyilakat**, hogy módosítsa a 3D kép megtekintési szögét, hogy a valós robotkar nézetéhez illeszkedjen.

## Aktív TCP

A **Robot** mező jobb sarkában az **Aktív TCP** alatt az aktuális aktív eszköz-középpont (TCP) neve jelenik meg.

## 17.3 Az eszköz helyzete

A szövegdobozokban megjelennek a TCP teljes koordinációs értékei a kiválasztott funkcióhoz képest.

Megjegyzés: Több elnevezett TCP-t konfigurálhat (lásd: 16.1.1). Koppinthat a **Tartás szerkesztése** pontra is, hogy hozzáférjen a **Tartászerkesztő** képernyőhöz.

### 17.3.1 Tartászerkesztő képernyője

Ezen a képernyőn meghatározhatja a cél illesztési helyzeteket vagy a cél tartást (helyzet és tájolás) a roboteszköz esetében. Ez a képernyő „offline”, és nem vezérli közvetlenül a robotkart.

Robot

Funkció  
Nézet

TCP  
X -135,23 mm + -  
Y -725,08 mm + -  
Z -173,54 mm + -

Rotációs vektor [rad]  
RX 0,004 + -  
RY -3,14 + -  
RZ -0,068 + -

Illesztési helyzetek  
Alap -90,15° + -  
Váll -129,73° + -  
Könyök -74,19° + -  
1. csukló -68,57° + -  
2. csukló 89,96° + -  
3. csukló -0,3° + -

Sebesség 100%

03:57:38  
2018. augusztus 10.

#### 17.3.1.1 Robot

A robotkar aktuális helyzete és a meghatározott cél helyzet 3D-s grafikán látható. A robotkar 3D-s rajza megmutatja a robotkar aktuális helyzetét, a robotkar „árnyéka” pedig megmutatja a

## 17.3 Az eszköz helyzete

robotkar cél helyzetét, melyet meghatározott értékek kontrollálnak a képernyő jobb oldalán. A nézet változtatásához tolja a nagyítóüveg ikont a nagyításhoz/kicsinyítéshez vagy húzza át az ujját.

Ha a robot TCP meghatározott cél pozíciója közel kerül a biztonsági vagy indítási síkhoz, vagy ha a roboteszköz tájolása közel van a eszköz tájolási határértékéhez (lásd: 13.2.5), akkor a legközelebbi határérték 3D bemutatása látható.

A biztonsági síkok sárga és fekete színnel jelennek meg a normál síkot jelző kicsi nyíllal, amely azon sík oldalát jelzi, amelyre a robot TCP elhelyezhető. Az indító síkok kéken és zölden jelennek meg és egy kicsi nyíl mutat a sík oldalára, ahol a *Normál* mód határértékei (lásd: 13.2.2) aktívak. Az eszköz tájolás határértékeit egy térbeli kúp jeleníti meg egy vektorral, amely a roboteszköz aktuális tájolását jelzi. A kúp belseje jelzi az eszköz tájolásához engedélyezett területet (vektor).

Amikor a cél robot TCP tovább már nincs a határérték közelében, akkor a 3D-s bemutató eltűnik. Ha a cél TCP megsérti a határértéket vagy a megsértéshez agyon közel kerül, akkor a határérték vizualizációja pirosra vált.

### 17.3.1.2 Funkció és az eszköz helyzete

A képernyő jobb felső sarkában megtalálható a funkció kiválasztó. A funkció kiválasztó meghatározza, melyik funkció kontrollálja a robotkart viszonyítva

Alább megjelenik a funkció kiválasztó, a jelenleg aktív Eszközközpont (TCP) neve. Több megnevezett TCP konfigurálásával kapcsolatos további információkért lásd: 16.1.1. A szövegdobozok megmutatják a TCP teljes koordinációs értékeit a kiválasztott funkcióhoz képest. X, Y és Z kontrollálja az eszköz helyzetét, míg az RX, RY és RZ az eszköz tájolását kontrollálja.

Használja a legördülő menüt az RX, RY és RZ négyzetek felett, hogy kiválassza a tájolás bemutatását. Az elérhető típusok:

- **Rotációs vektor [rad]** A tájolás *rotációs vektorként* van megadva. A tengely hossza a forogtató szög radiánban, a vektor maga pedig megadja a tengelyt, amelyet forgatni szándékozik. Ez az alapértelmezett beállítás.
- **Rotációs vektor [°]** A tájolás *rotációs vektorként* van megadva, ahol a vektor hossza a forogtató szög fokokban.
- **RPY [rad]** *Gurulási, illeszkedő és oldalkitérés* (RPY) szögek, ahol a szögek radiánban vannak megadva. Az RPY-rotációs mátrixot (X, Y, Z" rotáció) ez adja meg:

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

- **RPY [°]** *Gurulási, illeszkedő és oldalkitérés* (RPY) szögek, ahol a szögek fokban vannak megadva.

Az értékek a koordinátákra kattintva szerkeszthetők. Ha közvetlenül a négyzet mellett a + vagy – gombokra kattint, az lehetővé teszi, hogy az aktuális értékez/értékből összeget adjon hozzá vagy vonjon ki. Egy gombot lenyomva tartva közvetlenül növeli/csökkenti az értéket. Minél tovább tartja lenyomva a gombot annál nagyobb lesz a növekedés/csökkenés.

### 17.3.1.3 Illesztése helyzete

Lehetővé teszi egyedi illesztési helyzetek közvetlen meghatározását. Mindegyik illesztési helyzet értéke  $-360^\circ$  és  $+360^\circ$  között lehet, amelyek az *illesztési határértékek*. Az értékek az illesztési helyzetre kattintva szerkeszthetők. Ha közvetlenül a négyzet mellett a + vagy – gombokra

kattint, az lehetővé teszi, hogy az aktuális értékez/értékből összeget adjon hozzá vagy vonjon ki. Egy gombot lenyomva tartva közvetlenül növeli/csökkenti az értéket. Minél tovább tartja lenyomva a gombot annál nagyobb lesz a növekedés/csökkenés.

#### 17.3.1.4 OK gomb

Ha ezt a képernyőt a *Mozgás* lapon aktiválja (lásd: 17), akkor az *OK* gombra kattintva visszatér a *Mozgás* laphoz, ahol a robotkar a meghatározott célhoz mozog. Ha az utolsónak meghatározott érték eszközkordináta volt, akkor a robotkar odamozdul a cél helyzetéhez a *MoveL* mozgástípussal, míg a robotkar a *MoveJ* mozgástípussal mozog acél helyzetéhez, ha egy illesztés helyzete volt legutóbb meghatározva. A különböző mozgástípusok a 15.5.1 pontban vannak leírva.

#### 17.3.1.5 Mégse gomb

A *Mégse* gombra kattintva elhagyja a képernyőt, minden módosítást elvetve.

## 17.4 Illesztése helyzete

Az **Illesztés helyzete** mező lehetővé teszi, hogy közvetlenül kontrolláljon adott illesztéseket. Mindegyik illesztés egy alapértelmezett illesztési határtartomány mentén mozog  $-360^\circ$  és  $+360^\circ$  között, melyet egy vízszintes sáv határoz meg. Amint eléri a határértéket, tovább nem tudja mozgatni az illesztést.

Megjegyzés: Konfigurálhatja az illesztéseket az alapértelmezettől eltérő pozíciótartománnyal (lásd: 13.2.4), ezt az új tartományt piros zóna jelzi a vízszintes sávon belül.

## 17.5 Kezdőlap

Nyomja meg a **Kezdőlap** lapot, hogy hozzáférjen a **Robot pozícióba mozgatása** képernyőhöz, ahol letarthatja az **Auto** lapot, hogy a robotkar visszatérjen a kiindulási helyzetébe (lásd: 14.4).

## 17.6 Freedrive

Tartsa lent a **Freedrive** lapot, hogy fizikailag megfogja a robotkart, és a kívánt helyre/tartásba húzza.



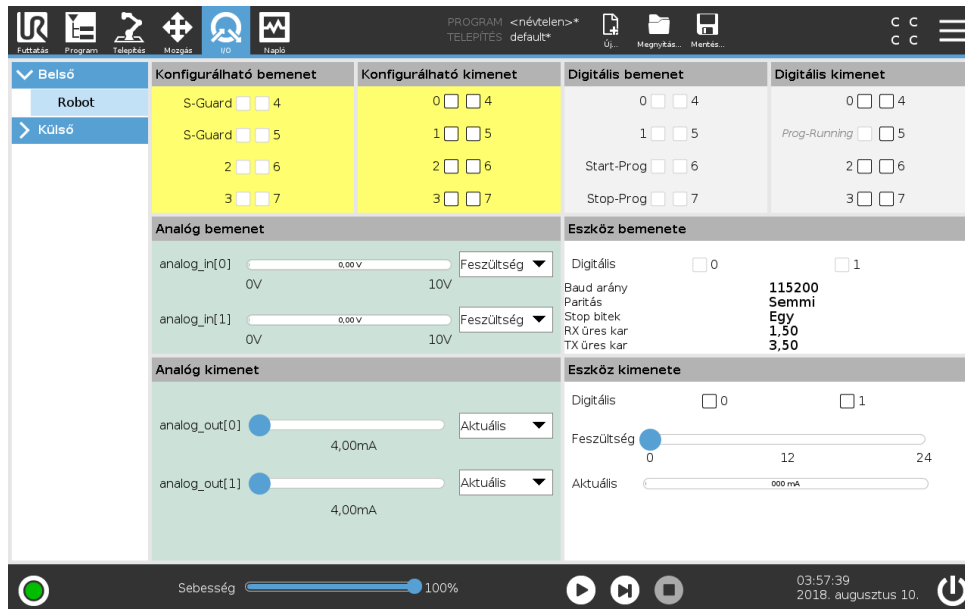
## FIGYELMEZTETÉS:

1. A **Beállítás** lapon, ha a gravitációs beállítás (lásd: 16.1.2) rossz, vagy ha a robotkar nehéz terhet tart, akkor a robotkar elkezdhet mozogni (esni), amikor megnyomja a **Freedrive** lapot. Ebben az esetben engedje fel ismét a **Freedrive** lapot.
2. Győződjön meg arról, hogy megfelelő telepítési beállításokat használjon (pl.: robotszerelési szög, súly a TCP-ben, TCP eltolás). Mentse és töltsse be a telepítőfájlokat a programmal együtt.
3. Győződjön meg arról, hogy a TCP beállítások és a robot szerelési beállításai helyesen legyenek beállítva a **Freedrive** lap működtetése előtt. Ha ezek a beállítások nem helyesek, akkor a robotkar akkor mozdul, amikor aktiválja a **Freedrive** funkciót.
4. A **Freedrive** funkció (Impedancia/Backdrive) csak ott használható ebben a telepítésben, ahol a kockázatértékelés ezt lehetővé teszi. Az eszközöknek és akadályoknak nem lehetnek éles széleik vagy hegyes pontjaik. Győződjön meg arról, hogy a teljes személyzet kívül maradjon a robotkar területén.

Copyright © 2009–2018, Universal Robots A/S Minden jog fenntartva.

# 18 I/O lap

## 18.1 Robot



Ezen a képernyőn mindig figyelheti és beállíthatja az élő I/O jeleket a robot vezérlődobozáról/-ra. A képernyőn megjelenik az I/O aktuális állapota, beleértve a program végrehajtását is. Ha bármilyen változik a program végrehajtása alatt, a program leáll. A program leállásakor minden kimeneti jel megőrzi az állapotát. A képernyő csak 10 Hz-en frissül, így lehet, hogy a nagyon gyors jelek nem jelennek meg helyesen.

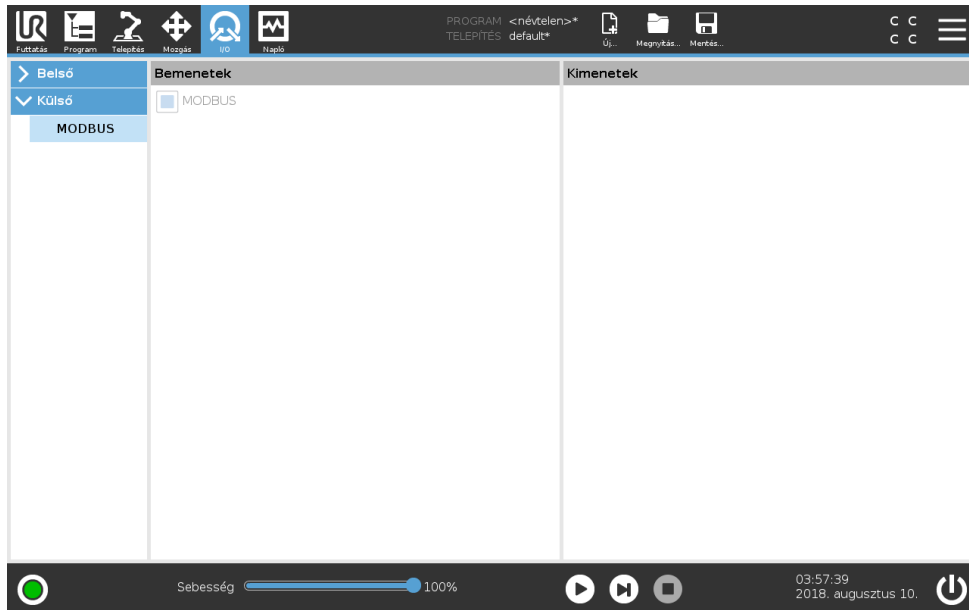
A konfigurálható I/O-k fenntarthatók speciális biztonsági beállításokhoz, melyek a telepítés biztonsági I/O konfigurációs részében vannak meghatározva (lásd: 13.2.8); a fenntartottak az alapértelmezett vagy felhasználó által meghatározott név helyett a biztonsági funkció nevével rendelkeznek. A konfigurálható kimenetek, melyeket biztonsági beállításokhoz tartanak fenn, nem kapcsolhatók és csak LED-ként jelennek meg.

A jelek elektromos adatai a felhasználói kézikönyvben kerülnek leírásra.

**Analóg domén beállítások** Az analóg I/O beállítható áramerősség [4-20mA] vagy feszültség [0-10V] kimenetre. A beállításokra emlékeznek a robotvezérlő végső későbbi újraindításaihoz, amikor a programot mentik.

## 18.2 MODBUS

Itt a digitális MODBUS kliens I/O jelei láthatók, ahogyan a telepítésben beállították. Ha a jel csatlakozása elveszik, a megfelelő bevitel a képernyőn letiltásra kerül.



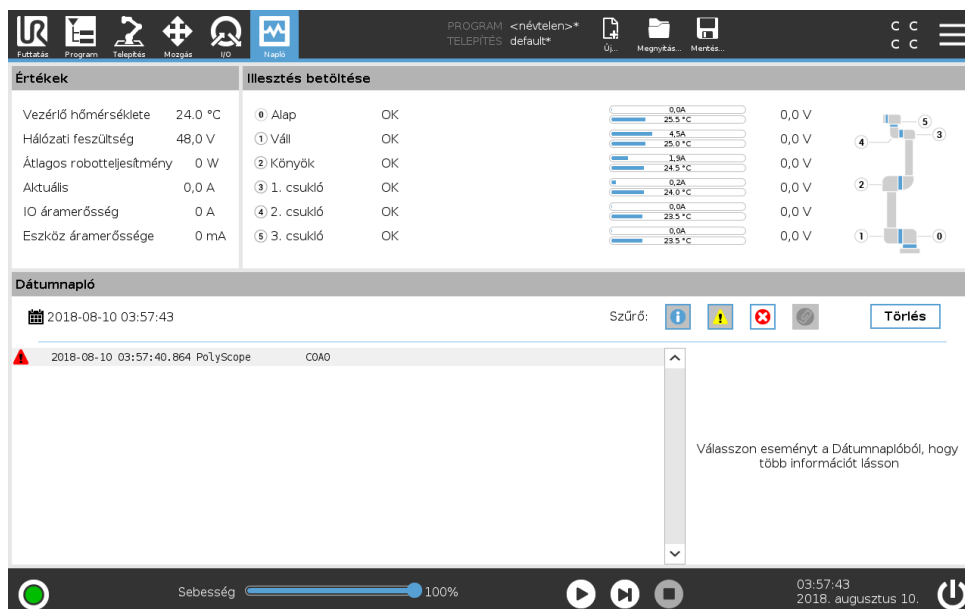
### 18.2.1 Bemenetek

A digitális MODBUS kliens bemenetei állapotának megtekintése.

### 18.2.2 Kimenetek

A digitális MODBUS kliens kimenetei állapotának megtekintése és bekapcsolása. Egy jel csak akkor kapcsolható, ha az I/O lapvezérlés választása lehetővé teszi (lásd: 16.1.3).

# 19 Napló lap



## 19.1 Értékek

A képernyő felső felén jelenik meg a Robotkar és a Vezérlődoboz „egészsége”.

## 19.2 Illesztés betöltése

A képernyő bal oldalán található a Vezérlődobozzal kapcsolatos információk, míg a képernyő jobb oldalán jelennek meg a robotillesztéssel kapcsolatos információk. Mindegyik illesztés információt jelenít meg a motor és az elektronika hőmérsékletéről, az betöltéséről és a feszültségről.

## 19.3 Dátumnapló

Az üzenetek a képernyő alsó felén jelennek meg. Az első oszlop kategorizálja a naplóbevitel súlyosságát. A második oszlop mutatja az üzenetek érkezési idejét. A következő oszlop mutatja az üzenet küldőjét. Az utolsó oszlop magát az üzenetet mutatja. Az üzenetek szűrhetők a kapcsológombok kijelölésével, amelyek a naplóadat súlyosságának felelnek meg. A fenti kép azt mutatja, hogy a hibák megjelennek majd, míg az információk és üzenetek szűrésre kerülnek. Néhány naplóüzenetet úgy terveztek, hogy több információval szolgáljon, melyek a naplóbevitel kiválasztásával érhetőek el.

## 19.4 Hibajelentések mentése

Amikor egy hiba megjelenik a PolyScope-ban, hibanapló készül. A Napló lapon nyomon követheti és/vagy exportálhatja a létrejött jelentéseket USB meghajtóra (lásd: 19). Az alábbi hibalista

követhető nyomon és exportálható:

- Hiba
- Belső PolyScope kivételek
- Védő leállítás
- Kezeletlen kivétel a URCap-ben
- Megsértés

Az exportált jelentés tartalmaz egy felhasználói programot: egy telepítést és egy listát a futó szolgáltatásokról.

---

### Hibajelentés

Részletes állapotjelentés érhető el, amikor a papírkapocs ikon megjelenik a naplósávon.

- Válassza ki a naplósávot, és érintse meg a Jelentés mentése gombot, hogy a jelentést USB-meghajtóra mentse.
- A jelentés menthető, miközben a program fut.



#### MEGJEGYZÉS:

A legrégebbi jelentés törlésre kerül, amikor új készül. Csak az öt legújabb jelentés kerül tárolásra.

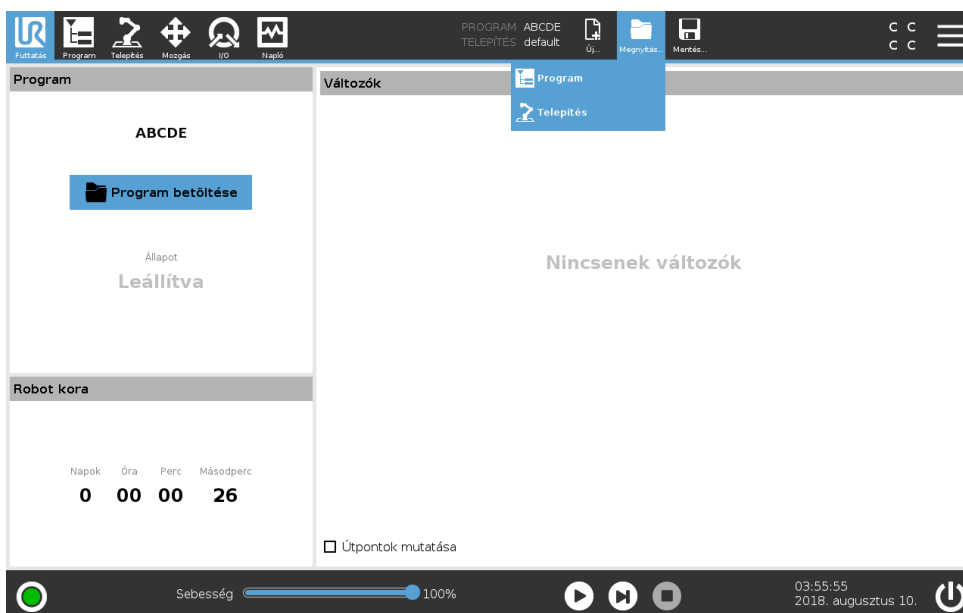
## 20 Program- és telepítéskezelő



A Program- és Telepítéskezelő három ikonra utal, amely lehetővé teszi Programok és Telepítőfájlok létrehozását, betöltését és konfigurálását: **Új...**, **Megnyitás...** és **Mentés...**. A Fájl útvonala megjeleníti a jelenleg betöltött Program nevét és a telepítőfájl típusát. A Fájl útvonala változik, amikor új Programot vagy telepítőfájlt hoz létre vagy tölt be. Egy robothoz több telepítő fájlja lehet. A létrehozott programok az aktív telepítőfájlt automatikusan betöltik és használják.

### 20.1 Megnyitás...

Lehetővé teszi, hogy betöltsön egy programot és/vagy telepítőfájlt.



#### Program megnyitása

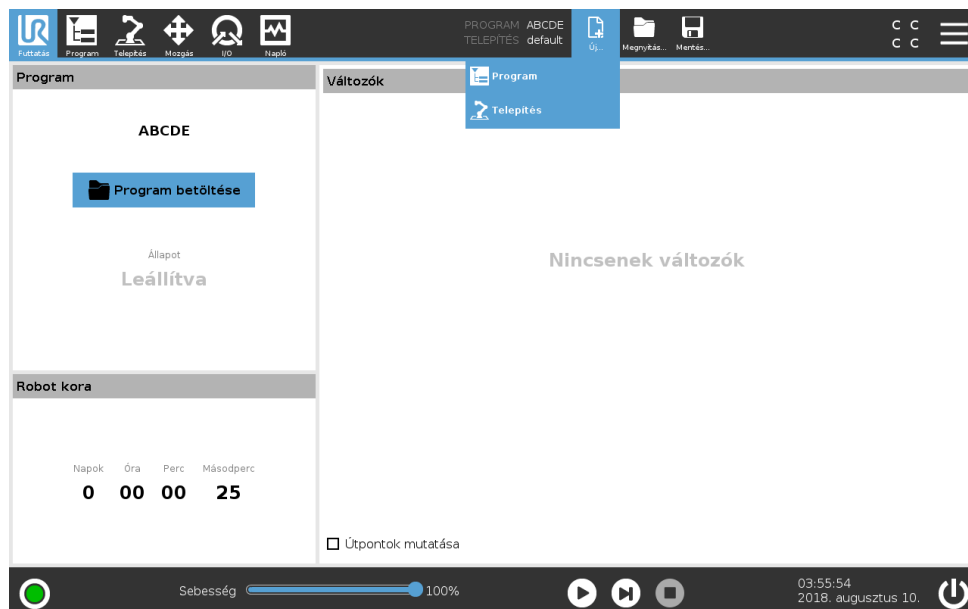
1. A Program- és Telepítéskezelőben koppintson a **Megnyitás...** lehetőségre, és válasszon Programot.
2. A Program betöltése képernyőn válasszon egy létező programot és koppintson a Megnyitásra.
3. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy a kívánt program neve megjelenik.

#### Telepítőfájl megnyitása

1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Megnyitás...** lehetőségre, és válasszon Telepítőfájlt.
2. A Robot telepítőfájljának betöltése képernyőn válasszon egy létező telepítőfájlt és kattintson a Megnyításra.
3. A Biztonsági konfiguráció dobozban válassza az Alkalmaz és újraindítás pontot a robot újrabootolásának utasításához.
4. Válassza a Telepítőfájl beállítása pontot a telepítőfájl aktuális Programhoz történő beállításához.
5. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy a kívánt telepítőfájl neve megjelenik.

## 20.2 Új...

Lehetővé teszi, hogy létrehozson egy új programot és/vagy telepítőfájlt.



### Új program

1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson az **Új...** lehetőségre, és válasszon Programot.
2. A Program képernyőn konfigurálja a új programot, ahogy kívánja.
3. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson a **Mentés...** pontra, és válassza a Mind mentése vagy Program mentése másként... lehetőséget.
4. A Program mentése másként képernyőn jelöljön ki egy fájlnevet és kattintson a Mentésre.
5. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy az új program neve megjelenik.

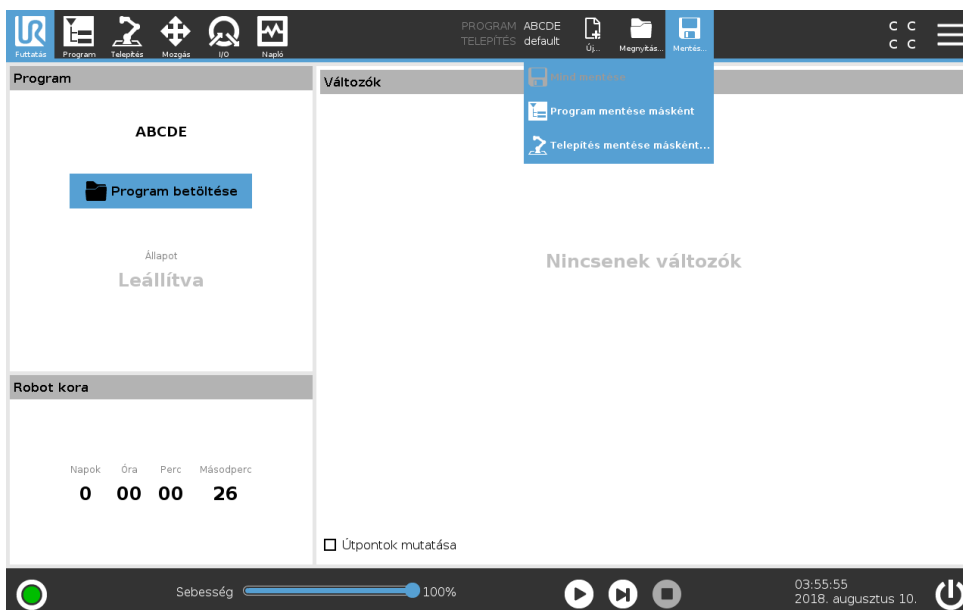
### Új Telepítőfájl

Megjegyzés: Mentenie kell egy telepítőfájlt a robot lekapcsolása utáni használathoz.

1. A Program- és Telepítéskezelőben kattintson az **Új...** lehetőségre, és válasszon Telepítőfájlt.
2. Kattintson a Biztonság konfiguráció megerősítése pontra.

3. A Telepítőfájl képernyőn konfigurálja a új telepítőfájlt, ahogy kívánja.
4. A Program- és Telepítéskezelőben koppintson az **Mentés...** lehetőségre, és válassza Telepítőfájl mentése másként... pontot.
5. A Robot telepítőfájljának mentése képernyőn jelöljön ki egy fájlnevet és koppintson a Mentésre.
6. Válassza a Telepítőfájl beállítása pontot a telepítőfájl aktuális Programhoz történő beállításához.
7. A Fájl útvonalában ellenőrizze, hogy az új telepítőfájl neve megjelenik.

## 20.3 Mentés...



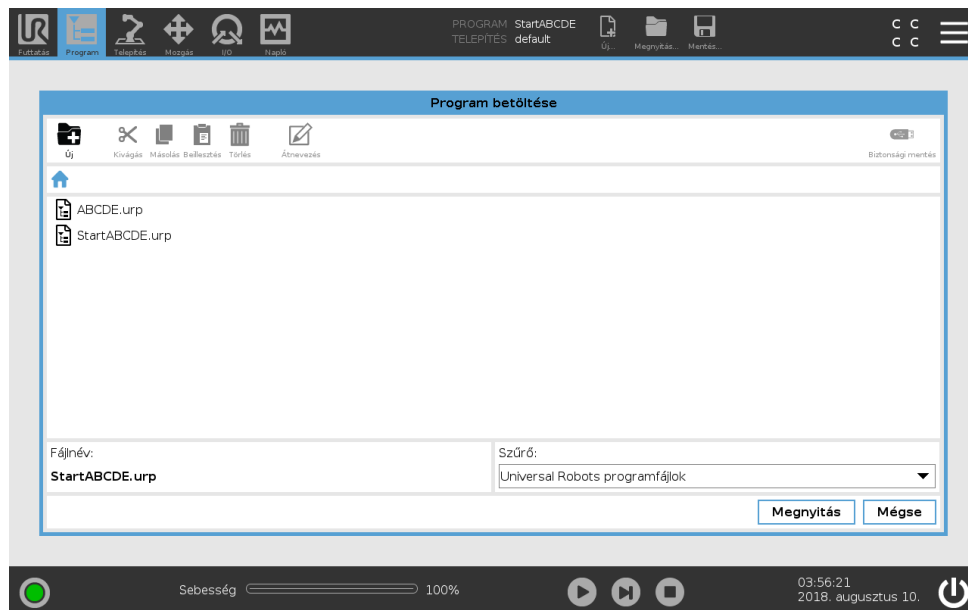
A **Mentés...** három opciót ajánl. A betöltött/létrehozott programtól/telepítőfájltól függően:

**Mind mentése** az aktuális Program és telepítőfájl azonnali mentéséhez anélkül, hogy a rendszer felszólítaná más helyre vagy más névvel való mentésre. Megjegyzés: Ha nem végzett módosításokat a Program vagy Telepítőfájl esetében, akkor a Mind mentése... gomb inaktíván jelenik meg.

**Program mentése másként...** az új Program nevének és helyének megváltoztatásához. Megjegyzés: az aktuális Telepítőfájl is mentésre kerül a meglévő névvel és hellyel.

**Telepítőfájl mentése másként...** az új Telepítőfájl nevének és helyének megváltoztatásához. Megjegyzés: az aktuális Program is mentésre kerül a meglévő névvel és hellyel.

## 20.4 Fájkezelő



Ez a kép bemutatja a Betöltés képernyőt, amely az alábbi gombokat tartalmazza:

**Breadcrumb Path** A breadcrumb pálya a jelen helyhez vezető pályák listáját mutatja meg. Egy mappanevet választva a breadcrumbban, a betöltés párbeszédablak megváltozik arra a könyvtárra, és megjeleníti a fájlkiválasztási területen.

**Fájlkiválasztási terület** Érintsen meg egy fájlnevet, hogy megnyissa. A mappákat a nevük fél másodpercig való megnyomásával választják ki.

**Fájlszűrő** Meghatározhatja a mutatott fájl típusokat. A Biztonságimásolat-fájlok kiválasztása után ezen a területen megjelenik a 10 legutóbb mentett programverzió, ahol az '.old0' a legújabb, a '.old9' pedig a legrégebbi.

**Fájlnév** A kiválasztott fájl látható itt. Fájl mentésekor használja a szövegmezőt a fájlnev kézzel történő megadásához.

**Művelet gombok** A művelet sáv több gombot tartalmaz, amely lehetővé teszi, hogy kezelje a fájlokat.

A 'Biztonsági mentés' művelet a művelet sáv jobb oldalán támogatja a jelenleg kiválasztott fájlok és mappák biztonsági mentését a helyre és egy USB-meghajtóra. A 'Biztonsági mentés' művelet csak akkor engedélyezett, amikor egy külső adathordozó van csatlakoztatva az USB portba.

# 21 Hamburger menü

## 21.1 Súly

Az összes, a PolyScope képességeket alkotó elem meghatározását megtalálhatja.

1. A **Fejléc** jobb sarkában koppintson a **Hamburger** menüre, és válassza a **Súly** pontot.
2. Koppintson a megjelenő piros kérdőjelek egyikére, hogy meghatározza a kívánt elemet.
3. Az elem meghatározása képernyő jobb felső sarkában koppintson a piros X-re, hogy ki lépjen a Súlyból.

## 21.2 Névjegy

Megjelenítheti a verzióra és jogi részekre vonatkozó adatokat.

1. Koppintson a **Hamburger** menüre, és válassza a **Névjegy** pontot.
2. Koppintson az adatok megjelenítéséhez vagy a **Verzió** vagy a **Jogi részek** pontra.
3. Koppintson a Bezárás pontra, hogy visszatérjen a képernyőjére.

## 21.3 Beállítások

### A PolyScope beállítások személyre szabása

1. A Fejlécen érintse meg a Hamburger menüt és válassza a **Beállítások** pontot.
2. Balra, a Beállítások képernyő művelet menüjében válasszon egy tételt, melyet személyre szeretne szabni. Megjegyzés: Ha egy működési mód jelszavát beállították a művelet menüben, akkor a **Rendszer** csak a programozó számára elérhető.
3. A jobb alján koppintson az **Alkalmaz és újraindítás** pontra a módosítások végrehajtásához.
4. A bal alján koppintson a **Kilépés** pontra, hogy bezárja a Beállítások képernyőt módosítások nélkül.

### Sebességcsúszka elrejtése

A Futtatás lap képernyőn alján található Sebességcsúszka lehetővé teszi, hogy a kezelő módosítsa a futó Program sebességét.

1. A Fejlécen érintse meg a Hamburger menükont, és válassza a **Beállítások** pontot.
2. A Preferenciák alatt érintse meg a **Futtatás képernyőt**.
3. Jelölje meg a jelölőnégyzetet, hogy megmutassa vagy elrejtse a **Sebességcsúszkát**.

### 21.3.1 Preferenciák

#### Nyelv

Módosíthatja a PolyScope nyelvét és mértékegységét (metrikus vagy birodalmi).

**Idő**

Beállíthatja a PolyScope-on megjelenő aktuális időt (formátum: 12 vagy 24 óra).

---

**21.3.2 Jelszó**
**Mód**

A működési mód jelszó megakadályozza a robot beállításainak engedély nélküli módosítását, mivel a PolyScope-on kétféle felhasználói szerepet hoz létre: Automatikus és Kézi. Amikor beállítja a működési mód jelszavát, a programok vagy telepítőfájlok csak kézi módban hozhatók létre és tölthetők be. Bármikor, amikor belép a kézi módba, a PolyScope kéri a jelszót, melyet korábban beállított ezen a képernyőn.

---

**Biztonság**

A Biztonsági jelszó megakadályozza a Biztonsági beállítások engedély nélküli módosítását.

---

**21.3.3 Rendszer**
**Frissítés**

Rákereshet frissítésekre, hogy ellenőrizze a robot szoftverének naprakészességét.

1. Balra, a Beállítások képernyő művelet menüjében válassza a **Rendszert**
2. A **Robot szoftverének frissítése** mezőben koppintson a **Keresés** pontra.
3. A **Leírás** mezőben nézze meg, hogy találhatóak-e frissítések.
4. Válassza ki a kívánt frissítés(ek)e)t és nyomja meg a **Frissítés** gombot a telepítéshez.

---

**Hálózat**

Konfigurálhatja a robot csatlakozását hálózathoz, ha a három elérhető hálózati módszer közül egyet kiválaszt:

- DHCP
- Statikus-cím
- Letiltott hálózat (ha nem kívánja, hogy a robot csatlakozzon hálózathoz)

A kiválasztott hálózati módszertől függően konfigurálja a hálózati beállításait:

- IP-cím
- Alhálózati maszk
- Alapértelmezett átjáró
- Preferált DNS kiszolgáló
- Alternatív DNS kiszolgáló

Megjegyzés: A módosítások alkalmazásához nyomja meg az **Alkalmaz** gombot.

---

**URCaps**

Kezelheti a meglévő **URCaps**-eket vagy telepíthet újat a robotjában.

1. A Fejlécen nyomja meg a Hamburger menüt, és válassza a **Beállítások** pontot.
2. A Rendszer alatt válassza a **URCaps** pontot.

### 21.3 Beállítások

3. Nyomja meg a **+** lapot, válassza ki a **.urcap** fájlt, és nyomja meg a **Megnyitást** Megjegyzés: Az új URCap további részleteiért válassza ki az **Aktív URCaps** mezőben. További információk alább jelennek meg az alábbi **URCap információk** mezőben.
4. Ha a URCap telepítésével kívánja folytatni, nyomja meg az **Újraindítás** pontot. E lépés után a URCap telepítve van, és használatra készen áll.
5. Telepített URCap kizárásához válassza ki az Aktív URCaps-ek közül, és nyomja meg a **-**, majd az **Újraindítás** gombot, hogy a módosítások életbe lépjenek.

#### Távvezérlés

Egy robot állhat helyi vezérlés (a Tanító függelékről vezérelve) alatt vagy távvezérlés alatt (kívülről vezérelve).

<b>A helyi vezérlés nem engedélyezi</b>	<b>A távvezérlés nem engedélyezi</b>
a bekapcsolást és a fék kioldását a hálózaton át küldve a robotnak	a robot mozgatását a Mozgatás lapról
a robotprogramok és telepítőfájlok fogadását és végrehajtását a hálózaton át küldve a robotnak	az elindítást a programokban a Tanító függelékről
a programok automatikus elindítását bootoláskor, digitális bemenetekről vezérelve	programok és telepítőfájlok betöltését a Tanító függelékről
az automatikus fékkiengedést bootoláskor, digitális bemenetekről vezérelve	Freedrive
a programok elindítását digitális bemenetekről vezérelve	

Alapértelmezésként a robot vezérlése hálózat vagy digitális bemenet segítségével korlátozott. A Távvezérlés engedélyezése és kiválasztása funkció eltávolítja ezt a korlátozást. Engedélyezheti a távvezérlést, ha a robot Helyi vezérlés profilját (PolyScope vezérlés) bekapcsolja, amely lehetővé teszi a futó programok teljes vezérlését és az elvégzendő parancssorok végrehajtását távolról.

Megjegyzés: Engedélyezheti a Távvezérlés funkciót a Beállításokban, hogy a Távoli módot és a Helyi módot elérje a profilban.

1. A Fejlécen nyomja meg a Hamburger menüt, és válassza a **Beállítások** pontot.
2. A Rendszer alatt válassza ki a **Távvezérlést**.
3. Nyomja meg az **Engedélyez** gombot, hogy elérhető legyen a Távvezérlés funkció. A PolyScope aktív marad. Megjegyzés: A Távvezérlés engedélyezése nem azonnal indítja el a funkciót. Lehetővé teszi, hogy Helyi vezérlésről Távvezérlésre kapcsoljon át.
4. A profil menüben válassza a **Távvezérlés** pontot a PolyScope módosításához. Megjegyzés: Visszatérhet a Helyi vezérléshez, ha visszakapcsol a profil menübe vagy kiválasztja a Kezelőt vagy Programozót, ha jelszó van meghatározva.



## MEGJEGYZÉS:

- Habár a Távezérlés korlátozza a PolyScopeban a műveleteket, még mindig figyelheti a robot állapotát.
- Amikor egy robotrendszert Távezérlés módban kapcsolják ki, akkor Távezérlés módban indul el.

# Szójegyzék

- 0. leállítási kategória** A robot mozgása a robot áramellátásának azonnal megszüntetésével áll le. Ez nem kontrollált leállítás, ahol a robot eltérhet a programozott útvonaltól, mivel minden illesztést a lehető leggyorsabban megfékeznek. Ez a védő leállítás használatos, ha biztonsággal kapcsolatos határértéket haladnak meg vagy a vezérlőrendszer biztonsággal kapcsolatos részeiben fellépő hiba esetén. További információ: lásd ISO 13850 vagy IEC 60204-1.
- 1. leállítási kategória** A robot mozgása a robot számára elérhető áramellátással, hogy elérjék a megállítást, majd áramtalanítás, amikor elérték a megállítást. Kontrollált leállítás, ahol a robot a programozott útvonal mentén folytatja a mozgását. Az áramellátás akkor szűnik meg, amikor a robot megállt. További információ: lásd ISO 13850 vagy IEC 60204-1.
- 2. leállítási kategória** Kontrollált leállítás úgy, hogy a robot számára elérhető marad az áram. A biztonsággal kapcsolatos vezérlőrendszer figyel, hogy a robot a leállási helyzetben marad. További információ: lásd IEC 60204-1.
- 3. kategória** A *Kategória* kifejezés nem összetévesztendő a *Leállási kategória* kifejezéssel. A *Kategória* egy bizonyos *Teljesítményszint* esetén alapként használatos felépítés típusára utal. A 3. *kategóriájú* felépítés jelentős tulajdonsága az, hogy egyetlen hiba nem vezethet a biztonsági funkció elvesztéséhez. További információ: lásd ISO 13849-1.
- Teljesítményszint** A Teljesítményszint (PL) egy külön szint, amely a vezérlőrendszerek biztonsággal kapcsolatos részeinek képességeit határozza meg, hogy biztonsági funkciókat végezzenek előre látható körülmények között. A PLd a második legmagasabb megbízhatósági besorolás, amely azt jelenti, hogy a biztonsági funkció különösen megbízható. További információ: lásd ISO 13849-1.
- Diagnosztikai lefedés (DC)** a besorolt teljesítményszint eléréséhez végrehajtott diagnosztika hatékonyságának mértéke. További információ: lásd ISO 13849-1.
- MTTFd** A veszélyes hibáig eltelt átlagidő (MTTFd) az az érték, mely számításokon és teszteken alapul, melyeket a besorolt teljesítményszint eléréséhez használnak. További információ: lásd ISO 13849-1.
- Integrátor** Az integrátor olyan személy, aki a végleges robottelepítést tervezi. Az integrátor felel a végleges kockázatértékelés elkészítéséért, és neki kell biztosítania, hogy a végleges telepítés megfeleljen a helyi jogszabályoknak és rendeleteknek.
- Kockázatértékelés** A kockázatértékelés az összes kockázat azonosításának és megfelelő szintre történő csökkentésének átfogó folyamata. A kockázatértékelést dokumentálni kell. További információkért lásd: ISO 12100.
- Együttműködő robotalkalmazás** Az *együttműködő* kifejezés a kezelő és a robot közötti együttműködésre utal egy robotalkalmazásban. A pontos meghatározásokat és leírásokat lásd az ISO 10218-1 és ISO 10218-2 szabványokban.
- Biztonsági konfigurálás** A biztonsággal kapcsolatos funkciók és interfészek a biztonsági konfigurálási paraméterek segítségével konfigurálhatók. Ezeket a szoftver interfészén keresztül határozzák meg, lásd: II. rész.



# Tárgymutató

mód: Az automatikus ..... II-4

## A

AfterEnd ..... II-59  
Alap ..... I-55, II-7, II-42  
Alap funkció ..... II-80  
Auto ..... II-33, II-92  
Automatikus mód ..... II-11  
Automove ..... II-33

## B

Backdrive ..... II-93  
BeforeStart ..... II-59  
bemeneti jelekkel ..... II-27  
Beállítás ..... II-50, II-93  
Beállítások ..... II-103  
Biztonsági beállítások ..... I-3, II-15, II-104  
Biztonsági ellenőrzés összesítése ..... II-4  
Biztonsági ellenőrzőösszeg ..... II-17  
Biztonsági funkció ..... I-11  
Biztonsági funkciók ..... I-12  
Biztonsági I/O ..... I-11, I-14, I-30, I-32  
Biztonsági konfiguráció ..... II-15–II-17, II-20  
Biztonsági konfigurációk ..... I-8  
Biztonsági síkok ..... II-21, II-89  
Biztonsági utasítások ..... I-47  
Biztonsági visszaállítás ..... II-27

## C

Csukló ..... II-7  
Csökkentett ..... II-22  
Csökkentett eszköz irányának határértéke ..... II-26  
Csökkentett mód ..... I-16, II-19, II-24, II-26–II-28  
Csökkentett mód indítása ..... II-22

## D

Dobozmintázat ..... II-60  
Dőlési szög ..... II-26

## E

Egyszerű ..... II-64  
Elbow ..... II-7  
előugrás ..... II-51

Erő mód ..... II-63  
Eset váltása konstrukció ..... II-57  
Eszköz ..... II-23  
eszköz ereje ..... II-18  
Eszköz funkció ..... II-80  
Eszköz helyzete ..... II-23  
Eszköz I/O ..... I-42  
Eszköz iránya ..... II-25  
Eszközhelyzet ..... II-24  
Eszközirány ..... II-26  
Eszközkommunikációs interfész ..... II-78  
Eszközközpont pontja ..... II-42  
Eszközközpont ..... II-19, II-24, II-69, II-90  
eszközsebesség ..... II-18  
Ethernet ..... I-27, II-85  
EtherNet/IP ..... I-27, II-74, II-88

## F

Fejléc ..... II-3  
Figyelmeztető jelek ..... I-4  
Freedrive ..... I-17, II-11, II-23, II-65, II-73, II-74, II-80,  
II-92, II-93  
Funkció ..... II-80, II-90  
Funkció menü ..... II-64  
Funkciók ..... II-75  
Futtatás ..... II-31  
Futás ..... II-3  
Fájl útvonala ..... II-99

## G

Gyári előbeállítások ..... II-17

## H

Hamburger menü ..... II-4  
Helyreállítás mód ..... II-19  
Helyreállítás módba ..... I-17  
Helyzet ..... II-24  
Helyzet szerkesztése ..... II-24  
Helyzettartomány ..... II-20  
Horgonyhelyzet ..... II-59

## I

I/O ..... I-27, I-32, II-4, II-27, II-74, II-75, II-95  
Illesztések betöltése ..... II-97



Robot telepítőfájl konfigurálása .....	II-5
Robothatárértékek .....	II-17
Robotkar .... I-27, I-69, II-7, II-8, II-61–II-64, II-76, II-89, II-97	

## S

Sablonok .....	II-65
Sebességcsúszka .....	II-4
sebességcsúszka .....	II-11
Shoulder .....	II-7
Sormintázat .....	II-60
Sormintázat .....	II-60
Stop .....	II-5
Sugár .....	II-24
szabvány .....	I-69, I-70, I-72
Szerelőkonzol .....	ix
Szervizkönyv .....	x
Szokásos .....	II-18
Szállítószalag követése .....	I-30, II-65, II-75

## T

Tanító függelék .. ix, I-23, I-24, I-38, II-3, II-8, II-29, II-65, II-105	
Tartásszerkesztő .....	II-81, II-90
TCI .....	II-49
Telepítés .....	II-3
Telepítési változók .....	II-76
Telepítőfájl .....	II-77
telepítőfájl .....	II-99

Telepítőfájl létrehozása .....	II-100
teljesítmény .....	II-18
Teszt gomb .....	II-65
Távvezérlés .....	II-77, II-105
Törlés .....	II-22

## U

URCaps .....	xi, II-104
--------------	------------

## V

Vezérlődoboz .. ix, I-23, I-27, I-30, I-38, I-39, II-76, II-97	
vezérlődoboz .....	I-41, I-69, II-8, II-95
visszavezetés, Kényszerített .....	I-10
Váll és a .....	I-55
Változó funkció .....	II-42
Változó útpont .....	II-42
Változók .....	II-31, II-40
Várakozás .....	II-49

## ?

Általános célú I/O .....	I-30
Átmenet paramétereit .....	II-45
Átnevezés .....	II-22
Óra .....	II-5
Új... ..	II-4, II-99
Útpont .....	II-39, II-40, II-42–II-44, II-48, II-59
Útpontok .....	II-66