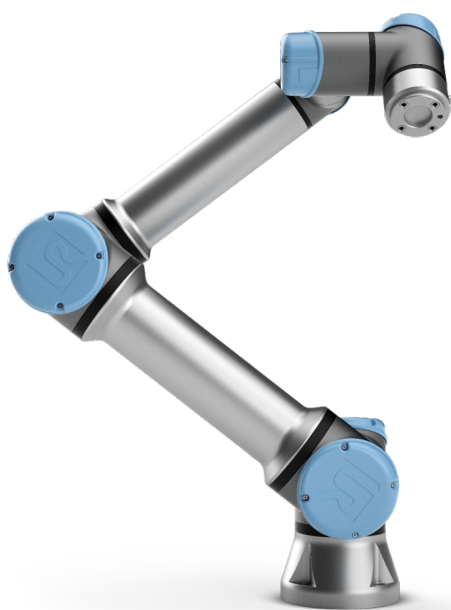




UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series
Руководство пользователя



UR5e

Перевод оригинальных инструкций (ru)



UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series
Руководство пользователя

UR5e

Версия 5.1.0

Перевод оригинальных инструкций (ru)

Информация, содержащаяся в настоящем документе, является собственностью Universal Robots A/S и не может воспроизводиться полностью или частично без предварительного письменного разрешения компании Universal Robots A/S. Содержащаяся здесь информация может изменяться без уведомления и не должна рассматриваться как обязательство со стороны Universal Robots A/S. Данное руководство периодически пересматривается и изменяется.

Компания Universal Robots A/S не несет ответственность за любые ошибки или опущения в данном документе.

Авторское право © 2009–2018 Universal Robots A/S

Логотип Universal Robots является зарегистрированным товарным знаком Universal Robots A/S.

Contents

Введение	ix
Содержимое комплекта поставки	ix
Важное примечание о безопасности	x
Порядок использования настоящего руководства	x
Источники дополнительной информации	x
URCaps	xi
 I Руководство по установке оборудования	 I-1
1 Безопасность	I-3
1.1 Введение	I-3
1.2 Действительность и ответственность	I-3
1.3 Ограничение ответственности	I-4
1.4 Знаки предупреждения в настоящем руководстве	I-4
1.5 Предостережения и предупреждения общего характера	I-5
1.6 Предусмотренное применение	I-8
1.7 Оценка риска	I-8
1.8 Предварительная оценка	I-10
1.9 Аварийный останов	I-11
1.10 Перемещение без питания приводов	I-11
2 Функции и интерфейсы безопасности	I-13
2.1 Введение	I-13
2.2 Категории останова	I-14
2.3 Функции безопасности	I-14
2.4 Функция безопасности	I-17
2.5 Режимы	I-18
3 Транспортировка	I-21
4 Механический интерфейс	I-23
4.1 Введение	I-23
4.2 Рабочая зона робота	I-23
4.3 Монтаж	I-23
4.4 Максимальная разрешенная полезная нагрузка	I-27
5 Электрический интерфейс	I-29
5.1 Введение	I-29
5.1.1 Кронштейн блока управления	I-29
5.2 Ethernet	I-29
5.3 Электрические предостережения и предупреждения	I-30
5.4 Входы и выходы контроллера	I-33

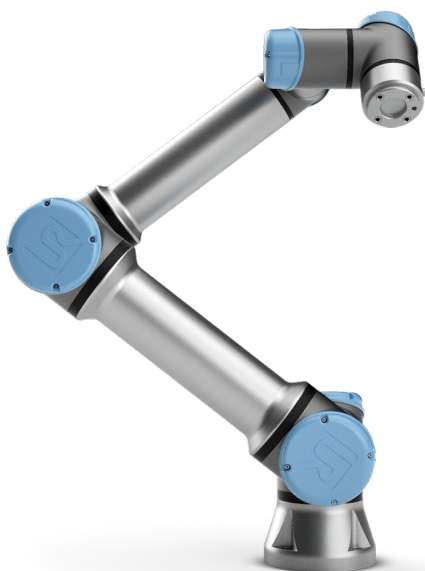
5.4.1	Общие требования ко всем цифровым входам/выходам	I-34
5.4.2	Входы и выходы системы безопасности	I-35
5.4.3	Цифровые входы/выходы общего назначения	I-39
5.4.4	Цифровой вход с подключением кнопки	I-40
5.4.5	Обмен данными с другими устройствами или ПЛК	I-40
5.4.6	Аналоговые входы/выходы общего назначения	I-41
5.4.7	Удаленное включение и отключение	I-42
5.5	Подключение к электрической сети	I-43
5.6	Подключение робота	I-45
5.7	Входы и выходы инструмента	I-46
5.7.1	Цифровые выходы инструмента	I-47
5.7.2	Цифровые входы инструмента	I-48
5.7.3	Аналоговый вход инструмента	I-48
5.7.4	Входы и выходы связи инструмента	I-49
6	Обслуживание и ремонт	I-51
6.1	Инструкции по безопасности	I-51
7	Утилизация и окружающая среда	I-53
8	Сертификаты	I-55
8.1	Сторонняя сертификация	I-55
8.2	Сторонняя сертификация поставщика	I-55
8.3	Сертификат испытаний, проведенных изготовителем	I-56
8.4	Декларации в соответствии с директивами ЕС	I-56
9	Гарантии	I-57
9.1	Гарантия на изделие	I-57
9.2	Отказ от ответственности	I-57
A	Время и расстояние остановки	I-59
B	Декларации и сертификаты	I-63
B.1	CE/EU Declaration of Incorporation (original)	I-63
B.2	Декларация CE/EU о соответствии компонентов (перевод оригинала)	I-65
B.3	Сертификат системы безопасности	I-67
B.4	China RoHS	I-69
B.5	Сертификат климатических испытаний	I-70
B.6	Сертификат испытаний на ЭМС	I-71
C	Применимые стандарты	I-73
D	Технические характеристики	I-79
II	Руководство PolyScope	II-1
10	Введение	II-3
10.1	Базовые знания о PolyScope	II-3
10.1.1	Значки/вкладки верхнего колонтитула	II-3

10.1.2	Кнопки нижнего колонтитула	II-4
10.2	Экран «Начало работы»	II-5
11	Быстрый запуск	II-7
11.1	Базовые знания о манипуляторе робота	II-7
11.1.1	Установка манипулятора робота и блока управления	II-8
11.1.2	Включение и выключение блока управления	II-8
11.1.3	Включение и выключение манипулятора робота	II-8
11.1.4	Инициализация манипулятора робота	II-9
11.2	Быстрый запуск системы	II-10
12	Выбор рабочего режима	II-11
12.1	Рабочие режимы	II-11
12.2	3-позиционное устройство включения	II-13
12.2.1	Ручное управление на высокой скорости	II-13
13	Конфигурация безопасности	II-15
13.1	Базовые знания о настройках безопасности	II-15
13.1.1	Доступ к конфигурации безопасности	II-15
13.1.2	Установка пароля системы безопасности	II-16
13.1.3	Изменение конфигурации безопасности	II-16
13.1.4	Применение новой конфигурации безопасности	II-17
13.1.5	Контрольная сумма безопасности	II-17
13.2	Настройки меню безопасности	II-17
13.2.1	Пределы робота	II-17
13.2.2	Режимы безопасности	II-19
13.2.3	Отклонения	II-20
13.2.4	Пределы для сочленения	II-20
13.2.5	Плоскости	II-21
13.2.6	Положение инструмента	II-24
13.2.7	Направление инструмента	II-25
13.2.8	В/В	II-27
13.2.9	Аппаратное обеспечение	II-29
14	Вкладка «Выполнить»	II-31
14.1	Программа	II-31
14.2	Переменные	II-31
14.3	Возраст робота	II-32
14.4	Переместить робота в положение	II-32
15	Вкладка «Программа»	II-35
15.1	Дерево программ	II-35
15.1.1	Индикация выполнения программы	II-36
15.1.2	Кнопка Поиск	II-36
15.1.3	Панель инструментов дерева программ	II-36
15.1.4	Пустой узел	II-37
15.2	Вкладка «Команды»	II-38
15.3	Вкладка «Графика»	II-39

15.4	Вкладка «Переменные»	II-40
15.5	Базовые узлы программы	II-41
15.5.1	Перемещение	II-41
15.5.2	Ожидание	II-50
15.5.3	Установить	II-51
15.5.4	Всплывающее окно	II-52
15.5.5	Останов	II-52
15.5.6	Комментарий	II-53
15.5.7	Папка	II-53
15.6	Расширенные узлы программы	II-54
15.6.1	Цикл	II-54
15.6.2	Подпрограмма	II-55
15.6.3	Назначение	II-56
15.6.4	Если	II-56
15.6.5	Сценарий	II-57
15.6.6	Событие	II-58
15.6.7	Поток	II-58
15.6.8	Переключатель	II-59
15.6.9	Таймер	II-60
15.7	Шаблоны	II-60
15.7.1	Платформа	II-60
15.7.2	Поиск	II-62
15.7.3	Усилие	II-65
15.7.4	Отслеживание конвейера	II-68
15.8	Первая программа	II-68
16	Вкладка «Установка»	II-71
16.1	Общее	II-71
16.1.1	Конфигурация ЦТИ	II-71
16.1.2	Монтаж	II-74
16.1.3	Настройка ввода-вывода	II-75
16.1.4	Тип сигнала ввода-вывода	II-76
16.1.5	Назначение пользовательских имен	II-76
16.1.6	Входные/выходные действия и управление на вкладке Ввод-вывод	II-76
16.1.7	Отслеживание конвейера	II-77
16.1.8	Переменные	II-78
16.1.9	Запуск	II-79
16.1.10	Инструмент	II-81
16.1.11	Плавный переход между режимами безопасности	II-81
16.2	Безопасность	II-82
16.3	Детали	II-82
16.3.1	Использование функции	II-83
16.3.2	Добавить точку	II-84
16.3.3	Добавление линии	II-84
16.3.4	Плоскость	II-85
16.3.5	Пример: Ручное обновление детали для настройки программы	II-86
16.3.6	Пример: Динамическое обновление положения детали	II-86

16.4	Fieldbus	II-88
16.4.1	Настройка ввода-вывода MODBUS	II-88
16.4.2	Ethernet/IP	II-91
17	Вкладка «Переместить»	II-93
17.1	Перемещение инструмента	II-93
17.2	Робот	II-93
17.3	Положение инструмента	II-94
17.3.1	Меню изменения положения	II-94
17.4	Положение сочленения	II-96
17.5	Главная	II-97
17.6	Свободный привод	II-97
18	Вкладка «Ввод-вывод»	II-99
18.1	Робот	II-99
18.2	MODBUS	II-100
18.2.1	Входы	II-100
18.2.2	Выходы	II-100
19	Вкладка «Журнал»	II-101
19.1	Показания	II-101
19.2	Нагрузка на сочленение	II-101
19.3	Журнал	II-101
19.4	Сохранение отчетов об ошибках	II-102
20	Менеджер программ и установок	II-103
20.1	Открыть...	II-103
20.2	Новый...	II-104
20.3	Сохранить...	II-105
20.4	Диспетчер файлов	II-106
21	Меню «Гамбургер»	II-107
21.1	Справка	II-107
21.2	О программе	II-107
21.3	Настройки	II-107
21.3.1	Параметры	II-107
21.3.2	Пароль	II-108
21.3.3	Система	II-108
	Глоссарий	II-111
	Алфавитный указатель	II-113

Введение



Поздравляем с приобретением нового робота Universal Robots e-Series, UR5e.

Робот можно запрограммировать для перемещения инструмента и связи с другими машинами посредством электрических сигналов. Робот представляет собой манипулятор, состоящий из штампованных алюминиевых трубок и сочленений. С помощью нашего патентованного интерфейса для программирования PolyScore можно легко запрограммировать робота для перемещения инструмента по заданной траектории.

С шестью сочленениями и широким диапазоном подвижности, манипуляторы роботов для совместной работы Universal Robots e-Series разработаны для имитации диапазона движения человеческой руки. С помощью нашего патентованного интерфейса для программирования PolyScore можно легко запрограммировать робота для перемещения инструмента и связи с другими машинами с помощью электрических сигналов. Рисунок 1 содержит основные компоненты манипулятора робота и может использоваться в качестве ориентира во всем остальном руководстве.

Авторское право © 2009–2018 Universal Robots A/S. Все права защищены.

Содержимое комплекта поставки

При заказе робота вы получаете две коробки. В одной находится манипулятор робота, в другой:

- блок управления и подвесной пульт обучения
- кронштейн для установки блока управления
- кронштейн для установки подвесного пульта обучения

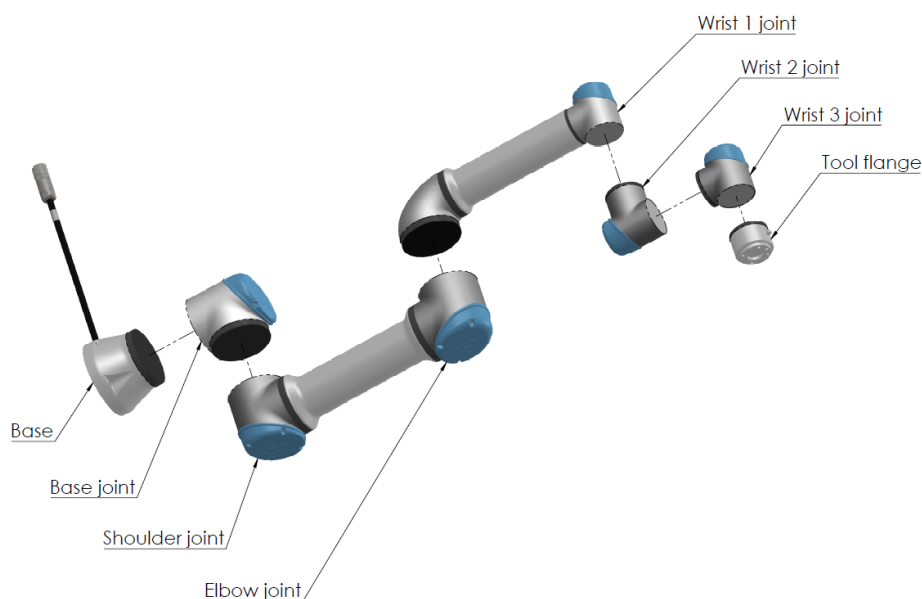


Figure 1: Сочленения, основание и фланец для подсоединения инструмента манипулятора робота.

- ключ для открытия блока управления
- сетевой кабель или кабель питания, совместимый с вашим регионом
- настоящее руководство

Важное примечание о безопасности

Робот представляет собой частично укомплектованное оборудование (см. 8.4), поэтому для каждой установки робота требуется провести оценку безопасности. Необходимо соблюдать все инструкции по безопасности, приведенные в разделе 1.

Порядок использования настоящего руководства

Настоящее руководство содержит указания по установке и программированию робота. Руководство разделено на две части:

Руководство по установке оборудования: Механическая и электрическая установка робота.

Руководство PolyScore: Программирование робота.

Настоящее руководство предназначено для интегратора, обладающего базовыми знаниями в области механики и электрооборудования, а также знакомому с элементарными основами программирования.

Источники дополнительной информации

На сайте поддержки (<http://www.universal-robots.com/support>) можно найти:

- версии настоящего руководства на других языках

- Руководство PolyScope
- Руководство по обслуживанию с указаниями по поиску и устранению неполадок, обслуживанию и ремонту
- Руководство по сценариям для опытных пользователей

URCaps

Веб-сайт URCaps (<http://www.universal-robots.com/plus/>) представляет собой интернет-салон, в котором предложена передовая продукция для конфигурации применения робота UR. В одном месте можно найти все, что может вам понадобиться — от концевых исполнительных органов и принадлежностей до камер и программного обеспечения. Вся продукция проверена и одобрена для интеграции с роботами UR, и обеспечивает простую настройку, надежную работу, удобную эксплуатацию и простоту программирования. Вы также можете воспользоваться сайтом, чтобы стать частью программы разработчиков URCaps, и получить доступ к нашей новой платформе программного обеспечения, которая позволяет создавать более удобные для пользователя продукты для роботов UR.

Part I

Руководство по установке оборудования

1 Безопасность

1.1 Введение

В данной главе содержится важная информация по безопасности, которую должен прочитать и понять сборщик роботов Universal Robots e-Series, прежде чем робот будет включен в первый раз.

Первые два подраздела в этой главе содержат общую информацию. В последующие подразделы включены специфические инженерные данные, позволяющие настроить и запрограммировать робота. В главе 2 описываются и определяются связанные с безопасностью функции, чрезвычайно важные для совместных приложений.

Инструкции и указания, приведенные в главе 2 и в разделе 1.7, особенно важны.

Очень важно соблюдать все указания и принципы сборки, которые содержатся в других главах и частях настоящего руководства.

Особое внимание следует уделить информации, отмеченной знаками предупреждений.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Universal Robots не несет ответственности в случае каких-либо повреждений, изменений или модификаций робота (блока управления манипулятором и/или подвешенного пульта обучения). Universal Robots не несет ответственности за любой ущерб, причиненный роботу или другому оборудованию, вызванный ошибками программирования или неполадками робота.

1.2 Действительность и ответственность

Информация в настоящем руководстве не содержит сведений о проектировании, установке и эксплуатации полного решения робота и не содержит информации обо всем периферийном оборудовании, влияющим на безопасность полной системы. Проектирование и установка полной системы должны быть выполнены в соответствии с требованиями безопасности стандартов и нормативно-правовых актов страны установки робота.

Сборщики роботов UR несут ответственность за соблюдение всех применимых законов и нормативно-правовых актов по безопасности соответствующей страны и устранение каких-либо значительных угроз полного решения робота. Они включают в себя без ограничений:

- проведение оценки риска для всей системы робота;
- установка связи с другими устройствами и дополнительными предохранительными устройствами, необходимость которых определена при оценке риска;
- установка надлежащих параметров безопасности в программном обеспечении;
- запрет изменения пользователем мер безопасности;
- проверка корректности проектирования и установки полной системы робота;

- разработка инструкций по эксплуатации;
- установка робота с наличием соответствующих знаков и контактной информации сборщика;
- комплект всей технической документации; в том числе оценка риска и данное руководство.

1.3 Ограничение ответственности

Любая информация о безопасности в настоящем руководстве не должна рассматриваться в качестве гарантии UR, что промышленный манипулятор не нанесет травмы или не причинит ущерба даже при соблюдении всех инструкций по безопасности.

1.4 Знаки предупреждения в настоящем руководстве

Символы ниже обозначают уровни опасности, используемые в настоящем руководстве. Такие же предупреждающие знаки используются на продукте.



ОПАСНОСТЬ:

Данный знак обозначает неминуемо опасную ситуацию, связанную с электричеством, которая может привести к смерти или серьезным травмам в случае ее сохранения.



ОПАСНОСТЬ:

Данный знак обозначает неминуемо опасную ситуацию, которая может привести к смерти или серьезным травмам в случае ее сохранения.



ВНИМАНИЕ:

Данный знак обозначает потенциально опасную ситуацию, связанную с электричеством, которая может привести к смерти или серьезному повреждению оборудования в случае ее сохранения.



ВНИМАНИЕ:

Данный знак обозначает потенциально опасную ситуацию, которая может привести к смерти или серьезному повреждению оборудования в случае ее сохранения.



ВНИМАНИЕ:

Данный знак обозначает потенциально опасную горячую поверхность, касание которой может привести к травме.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Данный знак обозначает ситуацию, которая может привести к повреждению оборудования в случае ее сохранения.

1.5 Предостережения и предупреждения общего характера

В данном разделе приведены некоторые предостережения и предупреждения общего характера, которые повторно приведены или разъяснены в различных местах данного руководства. В данном руководстве также содержатся прочие предостережения и предупреждения.

**ОПАСНОСТЬ:**

Убедитесь в том, что робот и все электрическое оборудование установлено в соответствии с требованиями и предупреждениями, приведенными в главах 4 и 5.


ВНИМАНИЕ:

1. Убедитесь, что манипулятор робота и инструмент/концевой исполнительный орган надежно и безопасно закреплены.
2. Убедитесь в наличии достаточного места для свободной работы манипулятора робота.
3. Убедитесь, что меры безопасности и/или параметры конфигурации безопасности робота были установлены для защиты программистов, операторов и сторонних наблюдателей, как определено в оценке риска.
4. Запрещается носить свободную одежду или ювелирные изделия при работе с роботом. Убедитесь в том, что длинные волосы собраны назад при работе с роботом.
5. Запрещается использовать поврежденного робота, например, если крышки сочленений ослабли, сломаны или сняты.
6. При поступлении сообщения от программного обеспечения об ошибке необходимо сразу же нажать аварийный останов, записать условия, вызвавшие ошибку, найти соответствующие коды ошибок в экране журнала и обратиться к поставщику.
7. Запрещается подключать предохранительные устройства к стандартным входам/выходам. Разрешается использование только входы/выходы безопасности.
8. Убедитесь в использовании корректных параметров монтажа (например, угол монтажа робота, масса в ЦТИ, смещение ЦТИ, конфигурация безопасности). Выполняйте загрузку установочного файла вместе с программой.
9. Функция свободного привода должна использоваться только при наличии соответствующей возможности в результате проведения оценки риска.
10. Инструмент/концевые исполнительные органы или препятствия не должны иметь острых граней или зон защемления.
11. Необходимо предупредить всех людей, чтобы их головы и лица находились вне зоны досягаемости робота, который работает или готовится к началу работы.
12. Остерегайтесь перемещения робота при использовании подвешенного пульта обучения.
13. Если в ходе оценки рисков определена зона безопасности робота, запрещается входить внутрь нее или касаться робота при работе системы.

13. Сочетание различных устройств может увеличивать уровень опасностей или создавать новые опасности. Требуется всегда проводить оценку риска всей системы. В зависимости от оценки риска могут применяться различные уровни функциональной безопасности; в случае необходимости обеспечения различных уровней производительности в части безопасности и аварийного останова следует выбирать наибольшее значение уровня производительности. Следует всегда знакомиться с руководствами каждой единицы оборудования в системе.
14. Запрещается вносить изменения в робота. Любые изменения могут привести к появлению опасностей, не предусмотренных сборщиком. Все разрешенные повторные сборки должны проводиться в соответствии с последними редакциями соответствующих руководств по обслуживанию.
15. В случае приобретения робота с дополнительным блоком (например, интерфейсом euromar67) обратитесь к соответствующему руководству для получения информации о таком блоке.
16. Убедитесь, что пользователи робота осведомлены о расположении кнопки(-ок) аварийного останова и о методах активации аварийного останова в внештатных ситуациях.

**ВНИМАНИЕ:**

1. Робот и его блок управления нагреваются во время работы. Запрещается выполнять работы или касаться робота в процессе работы или сразу же после завершения работы, так как длительный контакт может вызвать дискомфорт. Перед тем, как начать работу с роботом или прикоснуться к нему, вы можете проверить температуру на экране журнала или позволить ему охладиться, оставив его выключенным на один час.
2. Запрещается касаться компонентов, расположенных за внутренним кожухом блока управления.


ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

1. В случае сочетания или совместной работы робота с другими устройствами, имеющими возможность повредить робота, настоятельно рекомендуется выполнить проверку всех функций и программы робота отдельно.
2. Запрещается подвергать робота постоянному воздействию магнитных полей. Очень сильные магнитные поля могут повредить робота.

1.6 Предусмотренное применение

Роботы UR являются промышленными роботами и предназначены для работы с инструментами/концевыми исполнительными органами или неподвижным оборудованием или для обработки или перемещения компонентов или продуктов. Подробные сведения об условиях окружающей среды для работы робота приведены в приложениях B и D.

Роботы UR снабжены особыми функциями безопасности, созданными с целью обеспечения совместной работы и возможностью работы робота без наличия ограждений совместно с человеком.

Совместная работа возможна только в неопасных случаях, в которых весь рабочий процесс, включая инструмент/концевой исполнительный орган, заготовку, препятствия и прочее оборудование не представляет значительных угроз по результатам оценки риска конкретного решения.

Любое использование или применение, которое является отклонением от предусмотренного применения, считается недопустимым использованием. Они включают в себя без ограничений:

- использование в потенциально взрывоопасных условиях;
- использование в медицинских и жизненно важных целях;
- использование перед выполнением оценки риска;
- использование вне пределов заявленных спецификаций;
- использование в качестве вспомогательного средства для подъема;
- эксплуатация вне разрешенных значений рабочих параметров.

1.7 Оценка риска

Одной из самых важных обязанностей интегратора является проведение оценки риска. Во многих странах это является законодательным требованием. Робот представляет собой частично укомплектованное оборудование, поскольку безопасность установки робота зависит от способа его интеграции (например, наличие инструмента/концевого исполнительного органа, препятствий и иных устройств).

Сборщику рекомендуется воспользоваться ISO 12100 и ISO 10218-2 для проведения оценки риска. Кроме того сборщик может использовать технические характеристики ISO/TS 15066 как дополнительное руководство.

При оценке риска, проводимой сборщиком, должны быть рассмотрены все рабочие задачи на протяжении всего времени срока службы программного приложения робота, включая, помимо прочего:

- обучение робота во время настройки роботизированной установки и подготовки ее к работе;
- поиск и устранение неисправностей;
- нормальная работа установленного робота.

Перед включением манипулятора робота в первый раз должна проводиться оценка рисков. Часть оценки рисков, проведенной сборщиком, предназначена для надлежащих настроек конфигурации безопасности, а также необходимости для дополнительных кнопок аварийного останова и/или других защитных мер, необходимых для выполнения конкретного программного приложения робота.

Определение правильных параметров конфигурации безопасности является особенно важной частью при подготовке к работе совместных программных приложений робота. Подробные сведения см. в главе 2 и части II.

Некоторые функции, связанные с безопасностью, специально разработаны для совместных программных приложений робота. Эти функции настраиваются, хотя параметры конфигурации безопасности имеют особенно важное значение для устранения конкретных рисков при оценке рисков, проводимых сборщиком:

- Ограничение усилий и мощности: Используется для уменьшения зажимных сил и давлений, оказываемых роботом в направлении движения в случае столкновений между роботом и оператором.
- Ограничение момента: Используется для сокращения высокой переходной энергии и ударных сил между роботом и оператором путем уменьшения скорости робота.
- Ограничение положения сочленения, локтя и инструмента/концевого исполнительного органа: Особенно используются для уменьшения рисков, связанных с определенными частями тела. Например, во избежание движений по направлению к голове и шее.
- Ограничение ориентации инструмента/концевого исполнительного органа: В частности, используются для уменьшения рисков, связанных с определенными зонами и характеристиками инструмента/концевого исполнительного органа и заготовки. Например, во избежание острых краев, направленных в сторону к оператору.
- Ограничение скорости: Особенно используется для обеспечения низкой скорости манипулятора робота.

Сборщик системы должен предотвращать несанкционированный доступ к конфигурации безопасности. Для этого следует использовать, например, защиту паролем.

Необходимо провести оценку риска совместного программного приложения робота для контактов, которые являются преднамеренными и/или обусловлены обоснованно прогнозируемым недопустимым использованием. Эта оценка должна учитывать:

- степень серьезности отдельных потенциальных столкновений;
- вероятность возникновения отдельных потенциальных столкновений;
- возможность избежать отдельных потенциальных столкновений.

Если робот установлен в не совместном программном приложении робота, где опасности не могут быть в достаточной степени устранены или риски не могут быть достаточно уменьшены путем использования встроенных функций, связанных с безопасностью (например, при использовании опасного инструмента/концевого исполнительного органа), то оценка рисков, выполняемая сборщиком системы, должна включать необходимость добавления дополнительных мер защиты (например, использование устройства для защиты сборщика во время настройки и программирования).

Компания Universal Robots определяет список возможных значительных опасных ситуаций, приведенный далее, на которые должен обратить внимание сборщик.

Примечание: В каждой отдельной установке могут присутствовать и другие значительные опасные ситуации.

1. Порезы кожи об острые края и острые концы инструмента/концевого исполнительного органа и разъема для инструмента/концевого исполнительного органа.
2. Порезы кожи об острые края и острые концы препятствий вблизи траектории перемещения робота.
3. Ушибы в результате контакта с роботом.
4. Растяжения и переломы в результате падения тяжелого груза при нахождении на твердой поверхности.
5. Последствия ненадежного закрепления болтов, удерживающих манипулятор или инструмент/концевой исполнительный орган робота.
6. Предметы, выпадающие из инструмента/концевого исполнительного органа, например, по причине недостаточного зажима или перебоев в питании.
7. Ошибки, вызванные различием кнопок аварийного останова на разных машинах.
8. Ошибки из-за несанкционированного изменения в параметрах конфигурации безопасности.

Сведения о времени и расстояниях останова приведены в главе 2 и приложении А.

1.8 Предварительная оценка

Следующие тесты необходимо выполнять перед первым использованием робота или после внесения изменений. Убедитесь, что все входы и выходы безопасности соединены надлежащим образом. Убедитесь, что все входы и выходы безопасности находятся в исправном состоянии, в том числе устройства, общие для нескольких станков и роботов. Выполните следующие действия:

- Убедитесь, что кнопки аварийного останова и входные сигналы останавливают робота и задействуют тормоза.
- Убедитесь, что вход предохранительного останова останавливает движение робота. Если настроена функция предохранительного сброса, то проверьте, что ее необходимо активировать перед продолжением движения робота.
- Проверьте экран инициализации, чтобы убедиться, что ограниченный режим может переключить с безопасного режим на ограниченный режим.
- Убедитесь, что рабочий режим переключает рабочие режимы, см. значок в верхнем правом углу пользовательского интерфейса.

- Убедитесь, что необходимо нажать 3-позиционное устройство включения, чтобы включить управление движениями в ручном режиме, и робот работает с пониженной скоростью.
- Убедитесь, что выходы аварийного останова системы способны перевести всю систему в безопасное состояние.
- Убедитесь, что система, которая подключена к выходу ВкРобот перемещаетсяВъ, выходу ВкРобот не останавливаетсяВъ, выходу ВкОграниченный режимВъ или выходу ВкНе ограниченный режимВъ, может определить изменения выхода

1.9 Аварийный останов

Кнопка аварийного останова позволяет мгновенно остановить любое движение робота.

Примечание: Согласно стандартам IEC 60204-1 и ISO 13850, устройства аварийного останова не являются предохранительными. Они представляют собой дополнительные защитные меры и не предусмотрены для предотвращения травм.

Оценка риска системы робота должна содержать заключение о необходимости подключения дополнительных кнопок аварийного останова. Кнопки аварийного останова должны соответствовать требованиям стандарта IEC 60947-5-5 (см. раздел 5.4.2).

1.10 Перемещение без питания приводов

В редких случаях экстренных ситуаций, вы можете использовать принудительный обратный ход для движения сочленения/сочленений робота в том случае, если подача питания на робота невозможна или нежелательна.

Чтобы использовать принудительный обратный ход, на манипулятор робота нужно с силой нажать или потянуть, чтобы сдвинуть сочленение. Тормоз каждого сочленения оснащен фрикционной муфтой, обеспечивающей движение при высоком крутящем моменте.



ВНИМАНИЕ:

- Ручное перемещение манипулятора робота используется в экстренных случаях и может привести к повреждению сочленений робота.

2 Функции и интерфейсы безопасности

2.1 Введение

Роботы Universal Robots e-Series оснащены различными встроенными функциями безопасности, а также входами/выходами безопасности, цифровыми и аналоговыми сигналами управления и дополнительными устройствами защиты. Каждая функция и вход/выход безопасности построены согласно EN ISO13849-1:2008 (сертификаты см. в главе 8) с уровнем производительности d (ПЛУ), используя архитектуру категории 3.

Конфигурацию функций, входов и выходов, безопасности в пользовательском интерфейсе, смотрите в главе 13 в части II. Порядок подключения предохранительных устройств к входу/выходу см. в главе 5.



ПРИМЕЧАНИЕ:

1. Использование и конфигурация функций и интерфейсов безопасности может происходить только после процедур оценки рисков каждого применения робота. (см. главу 1 раздел 1.7)
2. В случае обнаружения роботом неисправности или нарушения в системе безопасности (например, в результате обрыва одного из проводов в цепи аварийного останова или нарушения пределов безопасности) происходит останов категории 0.
3. В рамках оценки рисков применения робота следует принять во внимание время останова


ОПАСНОСТЬ:

1. Использование параметров конфигурации безопасности, которые отличаются от параметров, определенных оценкой рисков может привести к опасностям, которые неустранимы в достаточной степени, или к рискам, которые недостаточно снижены
2. Убедитесь, что инструменты и захваты подсоединены надлежащим способом, чтобы при нарушения подачи питания не возникла опасность
3. Соблюдайте осторожность при использовании напряжение 12 В, так как при ошибке программиста напряжение может быть изменено на 24 В, что приведет к повреждению оборудования и может вызвать возгорание
4. Концевой исполнительный орган не защищен системой безопасности UR. Не контролируется функционирование концевого исполнительного органа и/или соединительного кабеля

2.2 Категории останова

В зависимости от обстоятельств робот может задействовать три заданных типа категорий останова согласно требованиям IEC 60204-1. Данные категории описаны в следующей таблице.

Категория останова	Описание
0	Остановить работа посредством незамедлительного отключения питания.
1	Остановить работа в нормальном и управляемом режиме. Отключить питание после полной остановки работа.
2	*Остановить работа, не отключая подачу питания на приводы и сохраняя траекторию. Подача питания на приводу сохраняется после остановки работа.

Примечание: *Останов категории 2 роботов Universal Robots подробно описаны в качестве останов SS1 или SS2 согласно IEC 61800-5-2.

2.3 Функции безопасности

Функции безопасности роботов Universal Robots, перечисленные в таблице ниже, расположены в работе, но предназначены для управления системы работа, например, работа с установленным инструментом/концевым исполнительным органом. Функции безопасности работа используются для снижения рисков системы работа, которые определены при оценке рисков. Положение

и скорость относительно основания робота.

Функция безопасности	Описание
Предел положения сочленения	Устанавливает верхний и нижний пределы для допустимого положения сочленений.
Предел скорости сочленения	Устанавливает верхний предел скорости сочленения.
Безопасные плоскости	Определяет плоскости в пространстве, которые ограничивают положение робота. Плоскости безопасности ограничивают только инструмент/концевой исполнительный орган или инструмент/концевой исполнительный орган с локтем.
Ориентация инструмента	Определяет допустимые пределы ориентации инструмента.
Предел скорости	Ограничивает максимальную скорость робота. Скорость ограничена на локте, на фланце для соединения инструмента/концевого исполнительного органа и в центре пользовательского положения инструмента/концевого исполнительного органа.
Предел усилия	Ограничивает максимальное усилие инструмента, которое инструмент/концевой исполнительный орган и локоть робота прилагает при зажатии. Усилие ограничено на фланце для подсоединения локтя, на инструменте/концевом исполнительном органе и в центре пользовательского положения инструмента/концевого исполнительного органа.
Предел момента	Ограничивает максимальный момент робота.
Предел мощности	Ограничивает механическую работу робота.
Предел времени останова	Ограничивает максимальное время, которое требуется роботу для останова после запуска защитного останова.
Предел расстояния останова	Ограничивает максимальное расстояние, которое проходит робот после запуска защитного останова.

Робот также оснащен следующими входами безопасности:

Вход безопасности	Описание
Кнопка аварийного останова	Выполнение останова категории 1 с одновременным информированием другого оборудования от выхода Аварийного останова системы, если задано значение данного выхода.
Аварийный останов робота	Выполнение останова категории 1 через вход блока управления с одновременным информированием другого оборудования от выхода Аварийного останова системы, если задано значение данного выхода.
Аварийный останов системы	Выполнение останова категории 1 только робота.
Предохранительный останов	Выполнение останова категории 2.
Предохранительный сброс	Возобновление из состояния Предохранительного останова в случае срабатывания границы на входе предохранительного сброса.
Ограниченный режим	Переход системы безопасности к использованию ограничений Ограниченного режима.
3-позиционное устройство включения	Запускает Предохранительный останов, если устройство включения полностью сжато или полностью отпущено. В таком случае входы устройства являются высокого уровня.
Рабочий режим	Режим для переключения при необходимости. Примечание: требуется при использовании 3-позиционного устройства включения.

Для взаимодействия с другим оборудованием робот оснащен следующими выходами безопасности:

Выход безопасности	Описание
Аварийный останов системы	При низком логическом значении данного сигнала вход аварийного останова робота имеет низкое логическое значение или нажата кнопка аварийного останова.
Робот перемещается	Пока данный сигнал логически высокий, ни сочленение, ни робот не может переместиться более чем на 0,1 рад.
Робот не останавливается	Высокое логическое значение при остановленном роботе или в процессе его останова из-за аварийного или предохранительного останова. В противном случае логический уровень будет низким.
Ограниченный режим	Низкий логический уровень при нахождении системы безопасности в Ограниченном режиме.
Неограниченный режим	Низкий логический уровень при нахождении системы безопасности не в Ограниченном режиме.

Все входы/выходы безопасности являются двухканальными, то есть они безопасны при низком значении (например, аварийный останов активен при низком сигнале).

2.4 Функция безопасности

Система безопасности задействована, если нарушен предел безопасности или запущен аварийный или предохранительный останов.

Реакция системы безопасности:

Срабатывание	Реакция
Аварийный останов	Категория останова 1.
Предохранительный останов	Категория останова 2.
Нарушение предела	Категория останова 0.
Обнаружение неисправности	Категория останова 0.

При выполнении оценки рисков применения необходимо принять во внимание движение робота после запуска останова. Для упрощения данного процесса можно использовать функции безопасности Предел времени останова и Предел расстояния останова. Данные функции безопасности динамично снижают скорость движения робота, чтобы робота можно было остановить в заданных пределах. Крайне важно учесть, что пределы положения сочленений, плоскости безопасности и пределы ориентации инструмента/концевого исполнительного органа принимают во внимание предполагаемый ход расстояния останова, например, скорость движения робота снизится до достижения предела.

Функциональную безопасность можно кратко описать следующим образом:

Функция безопасности	Допуск	Уровень производительности	Категория
Аварийный останов	—	d	3
Предохранительный останов	—	d	3
Предел положения сочленения	5 °	d	3
Предел скорости сочленения	1,15 °/с	d	3
Безопасные плоскости	40 мм	d	3
Ориентация инструмента	3 °	d	3
Предел скорости	50 мм/с	d	3
Предел усилия	25 Н	d	3
Предел момента	3 кгм/с	d	3
Предел мощности	10 Вт	d	3
Предел времени останова	50 мс	d	3
Предел расстояния останова	40 мм	d	3


ВНИМАНИЕ:

Существуют два исключения в работе функции ограничения усилия, на которые следует обратить внимание при проектировании использования робота (рис. 2.1). В процессе вытяжения робота, эффект коленчатого сочленения может стать причиной образования больших усилий в радиальном направлении (от основания) при низкой скорости. Аналогичным образом, короткий рычаг манипулятора, в случае, когда инструмент/концевой исполнительный орган расположен близко к основанию и перемещается вокруг основания, может стать причиной образования больших усилий при низкой скорости. Избежать рисков защемления возможно путем удаления препятствий из данных зон, изменением расположения робота или использованием сочетания плоскостей безопасности и пределов сочленений для устранения опасности, путем предотвращения перемещения робота в данную область его рабочей зоны.


ВНИМАНИЕ:

Если робот используется в ручных приложениях (с управлением рукой) с линейными перемещениями, совместное ограничение скорости должно быть установлено на макс. 250 мм/с для инструмента/концевого исполнительного органа и локтя, если оценка риска показывает, что более высокие скорости являются приемлемыми. Это предотвратит быстрые перемещения локтя робота вблизи сингулярностей.

2.5 Режимы

Нормальный и ограниченный режимы Система безопасности имеет два настраиваемых режима: Нормальный и Ограниченный режимы. Возможно выполнить настройку пределов безопасности для каждого из данных двух режимов. Ограниченный режим активен в случае расположения инструмента/концевого исполнительного органа робота с краю ограниченного режима Ограниченного режима при срабатывании или в случае его активации настраиваемым входом.

Использование плоскости для срабатывания ограниченного режима: Когда робот перемещается со стороны ограниченного режима плоскости срабатывания обратно на сторону обычного режима, возле плоскости срабатывания присутствует участок в 20 мм, где допускаются пределы как обычного, так и ограниченного режима. Это предотвращает кратковременное срабатывание режима безопасности, если робот находится рядом с пределом.

Использование входа для срабатывания ограниченного режима: Когда используется вход (для запуска или останова ограниченного режима), может пройти до 500 мс, пока не будут применены предельные значение нового режима. Это может произойти при переходе из ограниченного режима в обычный ИЛИ при переходе из обычного режима в ограниченный. Это позволяет роботу адаптировать, например, скорость к новым пределам безопасности.

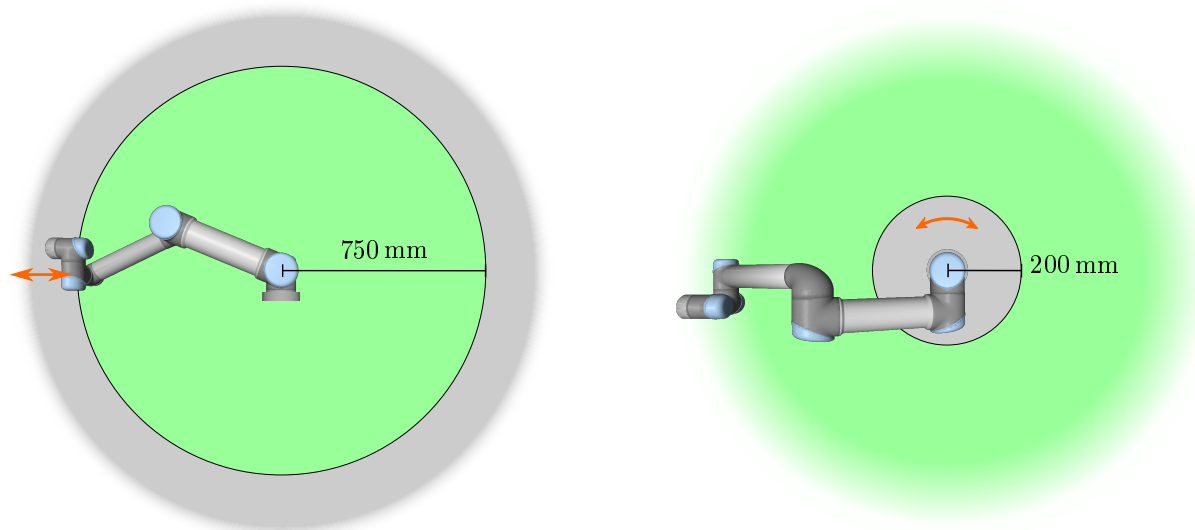


Figure 2.1: Определенным рабочим зонам должно быть уделено особое внимание относительно угроз защемления, связанных с физическими свойствами манипулятора робота. Одна зона (слева) отведена под радиальные перемещения, при которых запястье 1 сочленения находится на расстоянии менее 750 мм от основания робота. Другая зона (справа) находится в пределах 200 мм от основания робота в случае перемещения по касательной.

Режим восстановления При нарушении предела безопасности необходимо выполнить перезапуск системы безопасности. Если в момент запуска система находится вне пределов безопасности (например, за пределами предела положения сочленения), выполняется переход в особый режим восстановления. В режиме восстановления запуск программ робота не поддерживается, при этом возможно выполнение возврата манипулятора робота в диапазон пределов с помощью режима Свободного привода или вкладки Перемещение в PolyScore (см. часть II Руководство PolyScore). Ниже приведены пределы безопасности в режиме восстановления:

Функция безопасности	Предел
Предел скорости сочленения	30 °/с
Предел скорости	250 мм/с
Предел усилия	100 Н
Предел момента	10 кг м/с
Предел мощности	80 Вт

В случае нарушения данных пределов система безопасности выполнит останов категории 0.



ВНИМАНИЕ:

Обратите внимание, что пределы для положения сочленения, плоскостей безопасности и ориентации инструмента/концевого исполнительного органа в режиме восстановления отключены. Необходимо соблюдать меры предосторожности при возврате манипулятора робота в диапазон пределов.

3 Транспортировка

Робот и блок управления поставляются калиброванным комплектом. Не разделяйте их, так как потребуются повторная калибровка.

Транспортировку робота необходимо производить только в оригинальной упаковке. Необходимо хранить упаковочный материал в сухом месте, если вы в дальнейшем хотите переместить робота.

При транспортировке робота из упаковки в место установки держите одновременно обе трубы манипулятора робота. Зафиксируйте робота до окончательной затяжки всех болтов крепления в основании робота.

Поднимите блок управления за его рукоятку.



ВНИМАНИЕ:

1. Не допускайте чрезмерной нагрузки на спину или иные части тела при подъеме оборудования. Воспользуйтесь соответствующим оборудованием для подъема. Необходимо соблюдать требования региональных и национальных положений по подъему. Universal Robots не несет ответственности за какой-либо ущерб, возникший в результате перевозки оборудования.
2. Монтаж робота необходимо производить в соответствии с указаниями по монтажу в главе 4.

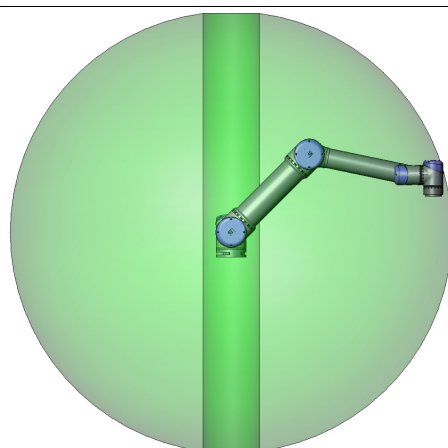
4 Механический интерфейс

4.1 Введение

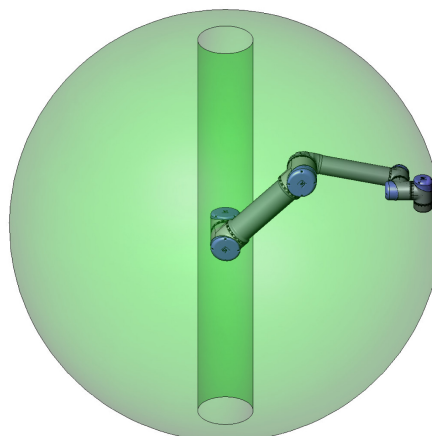
В данной главе приводятся базовые знания, необходимые для монтажа деталей робототехнической системы. Требуется соблюдение инструкций по электромонтажу, содержащихся в разделе 5.

4.2 Рабочая зона робота

Рабочая зона UR5e робота достигает 850 мм от точки сочленения с основанием. При выборе места для монтажа робота необходимо учесть цилиндрическое пространство непосредственно над и непосредственно под основанием робота. Избегайте слишком близкого приближения инструмента к цилиндрическому пространству, поскольку это приводит к быстрому перемещению сочленений даже в случае перемещения инструмента с медленной скоростью, что в свою очередь снижает производительность робота и усложняет выполнение оценки рисков.



Спереди



Под углом

4.3 Монтаж

Манипулятор робота Для монтажа робота используются четыре болта класса прочности 8.8 M8 и четыре отверстия для монтажа 8.5 mm в основании робота. Болты должны быть затянуты с моментом затяжки 20 N m.

Для точного расположения манипулятора робота воспользуйтесь двумя отверстиями Ø8, установив в них штифты. Примечание. В качестве дополнения вы можете приобрести точный контршаблон основания. На рис. 4.1 показаны точки, в которых требуется просверлить отверстия для установки винтов.

Монтаж робота необходимо производить на прочной свободной от вибраций поверхности, способной выдержать момент не менее чем в десять раз превышающий максимальный крутящий момент основания и вес, не менее чем в пять раз превышающий вес манипулятора робота. Если робот установлен на линейной оси или движущейся платформе, то ускорение

движения основания установки должно быть очень низким. Высокое ускорение может привести к аварийному останову робота.



ОПАСНОСТЬ:

Убедитесь, что манипулятор робота надежно и безопасно закреплен. Неустойчивая установка может привести к травмам или повреждениям.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

Проводите работы по монтажу робота в условиях согласно классу защиты от внешних воздействий. Запрещается эксплуатация робота в условиях, которые не соответствуют классу защиты робота (IP54), подвесного пульта обучения (IP54) и блока управления (IP44)

Инструмент Во фланце робота для подсоединения инструмента имеются четыре отверстия с резьбой М6 для установки инструмента робота. Болты М6 должны быть затянуты с моментом затяжки 8 Нм, класс прочности 8.8. Для точного расположения инструмента используйте штифт в Ø6 отверстиях. На рис. 4.2 показаны габариты фланца для подсоединения инструмента и схема расположения отверстий на нем. Рекомендуется использовать овальное отверстие с радиальным расположением, чтобы избежать чрезмерного напряжения на штифт, удерживая точное положение.



ОПАСНОСТЬ:

1. Убедитесь, что инструмент надежно и безопасно закреплен.
2. Убедитесь в том, что конструкция инструмента не может создать опасную ситуацию путем неожиданного отпускания детали.

Блок управления Блок управления можно повесить на стену или разместить на земле. Для обеспечения циркуляции воздуха с каждой стороны блока управления необходимо оставить свободное пространство шириной 50 мм.

Подвесной пульт обучения Подвесной пульт обучения можно повесить на стену или на блок управления. Убедитесь, что кабель не создает опасности споткнуться.

Примечание: вы можете приобрести дополнительные кронштейны для монтажа блока управления и подвесного пульта обучения.

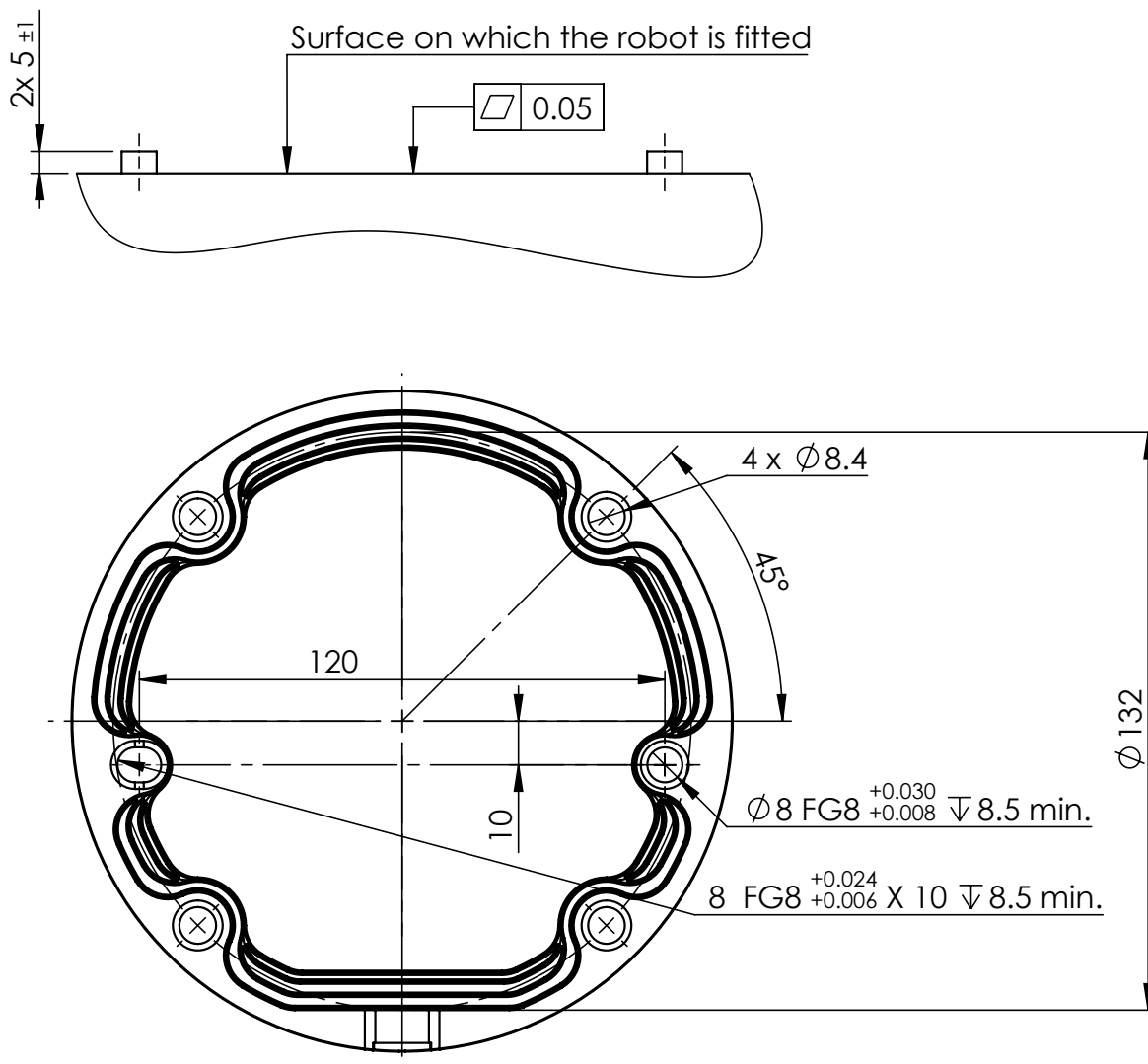


Figure 4.1: Отверстия для монтажа робота. Используются четыре M8 болта. Все измерения приведены в мм.

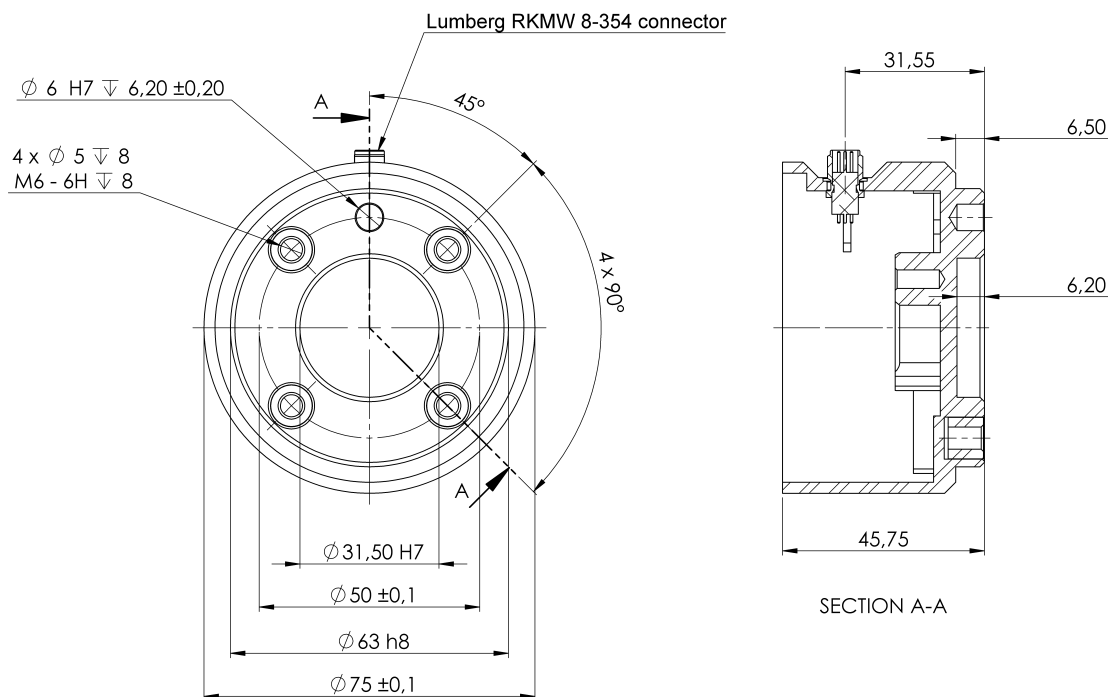


Figure 4.2: Фланец для подсоединения инструмента (ISO 9409-1-50-4-M6) находится в том месте, где установлен наконечник робота. Все измерения приведены в мм.



ОПАСНОСТЬ:

1. Убедитесь, что блок управления, подвесной пульт обучения и кабели не контактируют с водой. Влага в блоке управления может привести к смертельной травме.
2. Условия расположения подвесного пульта обучения (IP54) и блока управления (IP44) должны соответствовать их классу защиты.

4.4 Максимальная разрешенная полезная нагрузка

Максимально допустимая полезная нагрузка манипулятора робота зависит от смещения центра тяжести, см. рисунок 4.3. Смещение центра тяжести определяется как расстояние между центром выходного фланца инструмента и центром тяжести добавленной полезной нагрузки.

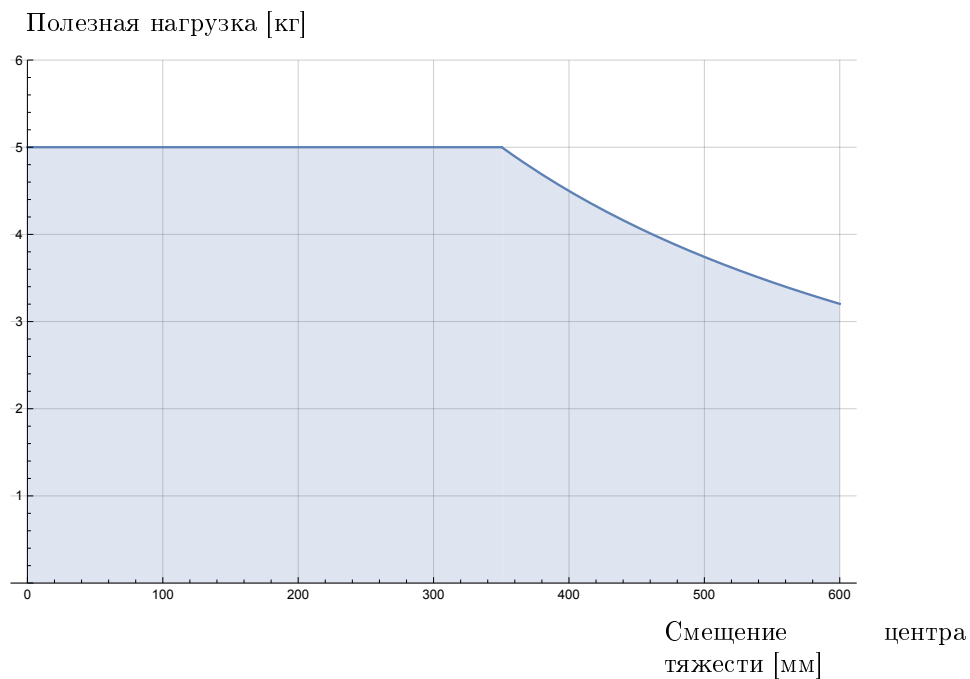


Figure 4.3: Соотношение между максимально допустимой полезной нагрузкой и смещением центра тяжести.

5 Электрический интерфейс

5.1 Введение

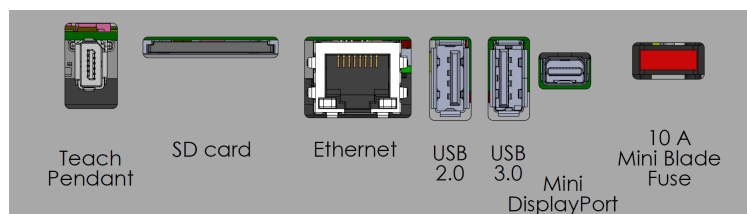
В данном разделе содержится описание групп электрических интерфейсов манипулятора робота и блока управления. Примеры приведены для большинства типов сигналов входа/выхода. Термин вход/выход относится к цифровым и аналоговым сигналам управления, поступающим из групп электрического интерфейса и передающимся в интерфейс.

- Подключение к электрической сети
- Подключение робота
- Входы и выходы контроллера
- Входы и выходы инструмента
- Ethernet

5.1.1 Кронштейн блока управления

С нижней стороны групп интерфейса входа и выхода находится скоба с портами для подключения дополнительных устройств (см. рисунок ниже). Основание блока управления имеет отверстие с крышкой для простого подключения (см. 5.2).

Функция Mini Displayport поддерживает мониторы с портом Displayport и требует наличия активного преобразователя MiniDisplay в DVI или HDMI для подключения мониторов с помощью интерфейса DVI/HDMI. Пассивные преобразователи не работают с портами DVI/HDMI.



Примечание: Предохранитель типа Mini должен иметь маркировку UL с максимальным номинальным током: 10 A и минимальное номинальное напряжение: 32 В

5.2 Ethernet

Интерфейс Ethernet может использоваться со следующими протоколами:

- MODBUS, EtherNet/IP и PROFINET (см. часть II).
- Удаленный доступ и управление.

Для подсоединения кабеля Ethernet через отверстие в основании блока управления и подключения его в Ethernet-порт с нижней стороны скобы.

Замените крышку в основании блока управления соответствующим кабельным вводом, чтобы подсоединить кабель с Ethernet-портом.



Электрические требования приведены в таблице ниже.

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Скорость обмена данными	10	-	1000	Мб/с

5.3 Электрические предостережения и предупреждения

Соблюдайте следующие предостережения во время работы со всеми перечисленными группами электрическими интерфейсами, а также после проектирования и установки программного приложения робота.

**ОПАСНОСТЬ:**

1. Для подключения сигналов безопасности к ПЛК допускается использовать только системы защиты на базе ПЛК с подходящим уровнем безопасности. Нарушение данного предупреждения может привести к серьезным травмам или смерти, поскольку возможна отмена срабатывания функции безопасности. Сигналы безопасности интерфейса требуется отделять от обычных сигналов ввода-вывода интерфейса.
2. Для каждого сигнала безопасности предусмотрено резервирование (два независимых канала). Каналы должны быть разделены, что позволит избежать ситуации, когда одна неисправность приводит к отказу функции безопасности.
3. Некоторые входы/выходы блока управления могут быть настроены в качестве обычных входов/выходов и входов/выходов безопасности. Полностью ознакомьтесь с разделом 5.4.


ОПАСНОСТЬ:

1. Убедитесь в том, что все оборудование, незащищенное от воздействия воды, остается в сухости. При проникновении воды в изделие отключите все питание и установите предупредительные маркировки, затем обратитесь за помощью в местную обслуживающую организацию Universal Robots.
2. Используйте только оригинальные кабели, входящие в комплект поставки робота. Не используйте робота в случаях возможного изгиба кабеля. В случае необходимости использования более длинных или гибких кабелей обратитесь к местному поставщику товаров Universal Robots.
3. Отрицательные соединения считаются соединениями электрического заземления (GND) и подключаются к корпусу робота и блока управления. Все упомянутые разъемы заземления предназначены только для питания и передачи сигналов. Для защитного заземления допускается использовать только винтовое соединение размером М6, отмеченное символами заземления, внутри блока управления. Номинальный ток проводника заземления должен быть не менее наивысшего номинального тока системы.
4. Соблюдайте осторожность при подключении кабелей интерфейса к входам/выходам робота. Металлическая пластина снизу предназначена для кабелей интерфейса и разъемов. Удалите пластину перед сверлением отверстий. Удалите стружку перед повторной установкой пластины. Необходимо использовать надлежащую резьбу сальника кабельного входа.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

1. Робот прошел испытания на соответствие международным стандартам ИЕС на электромагнитную совместимость (ЭМС). Сигналы помех, уровень которых превышает заданный в соответствующих стандартах ИЕС, может привести к неожиданному поведению робота. Сигналы чрезвычайно высокого уровня или чрезмерной интенсивности могут привести к необратимым повреждениям робота. Проблемы с ЭМС обычно возникают в сварочных процессах и сопровождаются сообщениями об ошибках в журнале. Universal Robots не несет ответственности за какие-либо повреждения, вызванные проблемами ЭМС.
2. Длина кабелей, идущих от блока управления к другим устройствам или заводскому оборудованию, не должна превышать 30 м, если не проводились дополнительные испытания.

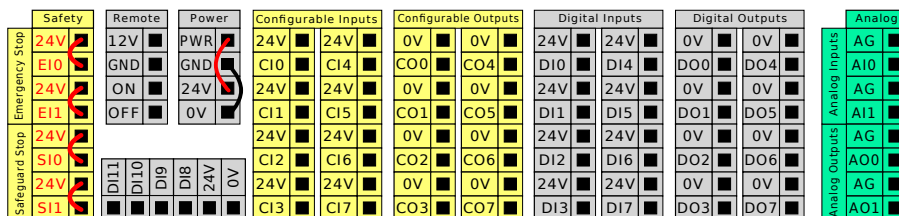
**ПРИМЕЧАНИЕ:**

По умолчанию приведены значения постоянного напряжения и тока, если не указано иное.

5.4 Входы и выходы контроллера

Входы и выходы внутри блока управления могут быть использованы для подключения оборудования различного назначения, в том числе пневматические реле, ПЛК и кнопка аварийного останова.

На рисунке ниже показано расположение групп электрического интерфейса внутри блока управления.



Примечание: Горизонтальный блок цифрового входа (DI8-DI11), показан ниже, можно использовать для квадратурной кодировки отслеживания конвейера (см. 5.4.1) для входных сигналов такого типа.



Необходимо соблюдать и поддерживать обозначения цветовой схемы, перечисленные ниже.

Желтые с красным текстом	Специальные сигналы безопасности
Желтые с черным текстом	Настраиваемые в качестве безопасных
Серые с черным текстом	Цифровые входы/выходы общего назначения
Зеленый с черным текстом	Аналоговые входы/выходы общего назначения

В графическом пользовательском интерфейсе возможно настроить настраиваемые входы/выходы в качестве входов/выходов безопасности или входов/выходов общего назначения (см. часть II).

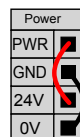
5.4.1 Общие требования ко всем цифровым входам/выходам

В данном разделе содержатся электрические требования к следующим 24-вольтным цифровым входам/выходам блока управления.

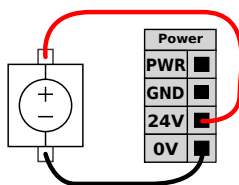
- Входы/выходы безопасности.
- Настраиваемые входы/выходы.
- Входы/выходы общего назначения.

Установите робота в соответствии с электротехническими требованиями. Данные требования применимы ко всем трем входам.

Настройка блока контактов питания (Power) позволяет обеспечить питание цифровых входов/выходов от внутреннего источника питания 24 В или от внешнего источника питания. Данный блок состоит из четырех контактов. Напряжение двух верхних контактов (ПИТ и ЗАЗЕМ) 24 В, источник массы — внутренний источник питания 24 В. Два нижних контакта (24 В и 0 В) блока — входы 24 В для питания входов/выходов. В конфигурации по умолчанию используется внутренний источник питания, см. ниже.



Примечание: Если требуется использование больших значений тока, подключите внешний источник питания, как показано ниже.



Электрические требования для внешних и внутренних источников питания приведены ниже.

Клеммы	Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Внутренний источник питания 24 В					
[ПИТ - ЗАЗЕМ]	Напряжение	23	24	25	В
[ПИТ - ЗАЗЕМ]	Текущий	0	-	2	А
Требования к внешнему источнику питания 24 В					
[24 В - 0 В]	Напряжение	20	24	29	В
[24 В - 0 В]	Текущий	0	-	6	А

Цифровые входы/выходы соответствуют требованиям IEC 61131-2. Электрические требования приведены ниже.

Клеммы	Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Цифровые выходы					
[COx / DOx]	Ток*	0	-	1	А
[COx / DOx]	Падение напряжения	0	-	0,5	В
[COx / DOx]	Утечка тока	0	-	0,1	мА
[COx / DOx]	Функция	-	PNP	-	Тип
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1 А	-	Тип
Цифровые входы					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Напряжение	-3	-	30	В
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Область отключения	-3	-	5	В
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Область включения	11	-	30	В
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Ток (11-30 В)	2	-	15	мА
[EIx/SIx/CIx/DIx]	Функция	-	PNP +	-	Тип
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	Тип

*Для резистивных или индуктивных нагрузок не более одного часа.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Настраиваемыми являются входы/выходы, которые настраиваются в качестве обычных или безопасных. Такие контакты обозначены желтым цветом с черным текстом.

5.4.2 Входы и выходы системы безопасности

В данном разделе содержится описание специальный вход безопасности (желтый контакт с красным текстом) и настраиваемых входов/выходов (желтые контакты с черным текстом) в режиме входов/выходов безопасности. См. общие требования ко всем цифровым входам/выходам в разделе 5.4.1.

Предохранительные устройства и оборудование должны быть установлены в соответствии с инструкциями по безопасности и результатам оценки риска (см. раздел 1).

Все входы/выходы безопасности используются попарно (контакты с резервированием), что означает использование двух контактов для таких функций. Одна неисправность не приведет к отказу функции безопасности.

Используются два типа постоянных входов безопасности:

- Аварийный останов робота только для оборудования аварийного останова
- Предохранительный останов для другого защитного оборудования безопасности.

Функциональные отличия приведены ниже.

	Аварийный останов	Предохранительный останов
Робот прекращает движение	Да	Да
Выполнение программы	Приостанавливается	Приостанавливается
Питание робота	Отключено	Вкл.
Сброс	Вручную	Ручной или автоматический
Частота использования	Редко	При каждом цикле или редко
Повторная инициализация	Только отпускание тормоза	Нет
Категория останова (IEC 60204-1)	1	2
Уровень производительности функции мониторинга (ISO 13849-1)	ПЛУ	ПЛУ

Используйте настраиваемые входы/выходы для настройки дополнительных возможностей безопасности, например, выхода аварийного останова. Настройка ряда настраиваемых входов/выходов для использования функций безопасности осуществляется с помощью графического интерфейса (см. часть II).



ОПАСНОСТЬ:

1. Для подключения сигналов безопасности к ПЛК допускается использовать только системы защиты на базе ПЛК с подходящим уровнем безопасности. Нарушение данного предупреждения может привести к серьезным травмам или смерти, поскольку возможна отмена срабатывания функции безопасности. Сигналы безопасности интерфейса требуется отделять от обычных сигналов ввода-вывода интерфейса.
2. Для всех входов/выходов безопасности предусмотрено резервирование (два независимых канала). Каналы должны быть разделены, что позволит избежать ситуации, когда одна неисправность приводит к отказу функции безопасности.
3. Проверка работы функций безопасности должна быть выполнена до запуска робота в эксплуатацию. Необходимо проводить регулярную проверку функций безопасности.
4. Установка робота должна соответствовать данным требованиям. Нарушение данного положения может привести к серьезным травмам или смерти, поскольку возможна отмена срабатывания функции безопасности.

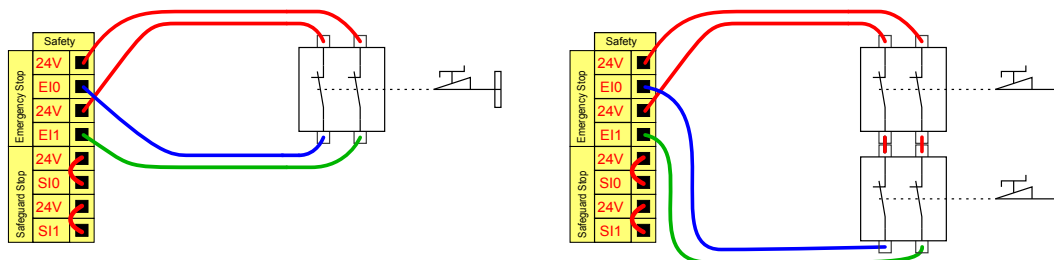
Конфигурация безопасности по умолчанию

Робот поставляется с конфигурацией по умолчанию, которая допускает его эксплуатацию без дополнительных предохранительных устройств, см. рисунок ниже.

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

Подключение кнопок аварийного останова

В большинстве случаев использования робота требуется подключить одну или несколько дополнительных кнопок аварийного останова. На рисунке ниже показано, как можно подключить одну или несколько кнопок аварийного останова.

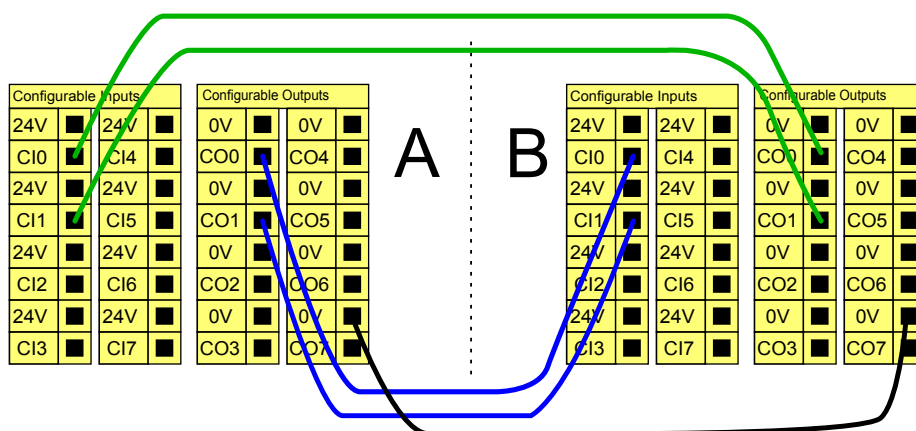


Совместное использование аварийного останова на нескольких устройствах

Возможно настроить совместную функцию аварийного останова робота и другого оборудования посредством настройки следующих функций входа/выхода через графический интерфейс. Вход аварийного останова робота не должен быть использован для совместного использования. В случае необходимости подключения более двух роботов UR или других устройств управление сигналами аварийного останова должно осуществляться устройством аварийной защиты на базе ПЛК.

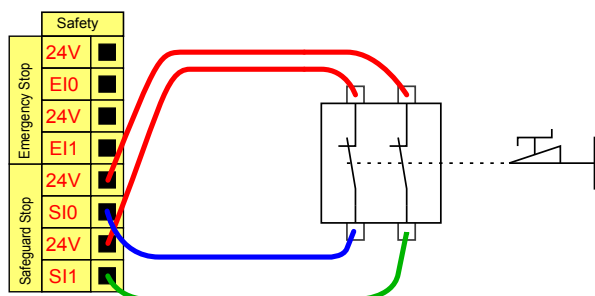
- Пара настраиваемых входов: Внешний аварийный останов.
- Пара настраиваемых выходов: Аварийный останов системы.

На рисунке ниже показано совместное использование двумя роботами UR функций аварийного останова. В данном примере используются настраиваемые входы/выходы CI0-CI1 и CO0-CO1.



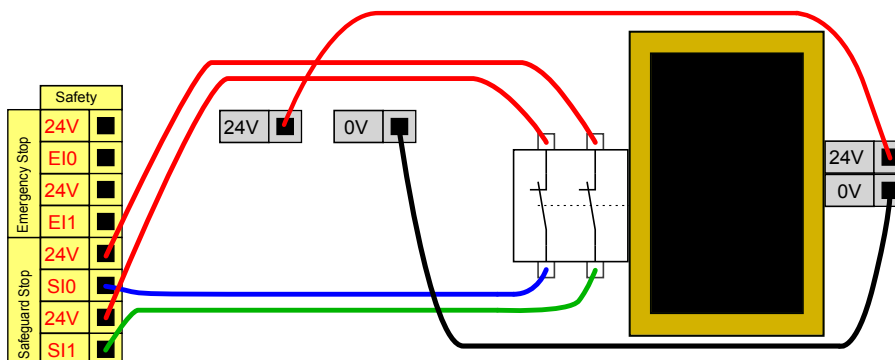
Предохранительный останов с автоматическим возобновлением работы

Примером базового предохранительного устройства останова является переключатель двери, который обеспечивает остановку робота при открытии двери (см. рисунок ниже).



Данная конфигурация предназначена только для использования в случаях, когда оператор не сможет пройти сквозь дверь и закрыть ее за собой. Настраиваемые входы/выходы используются для настройки кнопки сброса, расположенной за дверью, для повторной активации движения робота.

Другим примером использования автоматического возобновления работы является использование предохранительного коврика или безопасного лазерного сканера (см. ниже).

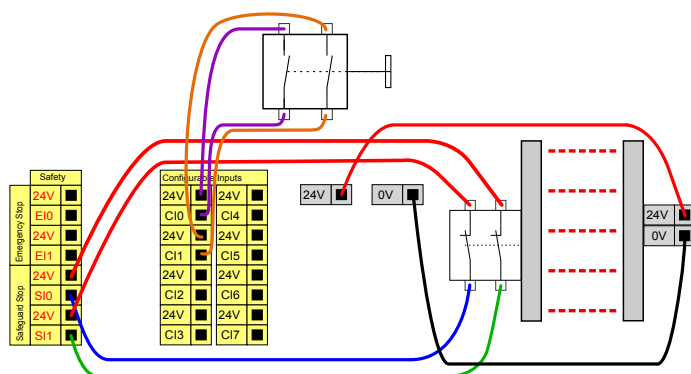


ОПАСНОСТЬ:

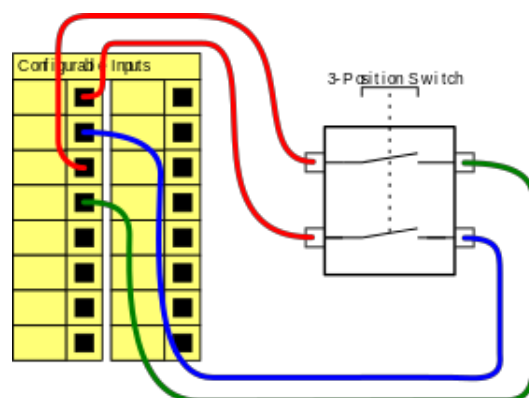
1. Автоматическое возобновление движения робота происходит при повторной подаче сигнала. Использование данной конфигурации запрещено, если повторная подача предохранительного сигнала возможна внутри периметра безопасности.

Предохранительный останов с использованием кнопки сброса

Если предохранительный интерфейс используется для обмена данными со световой защитной завесой, то требуется активация функции сброса за пределами периметра безопасности. Кнопка сброса должна быть двухканального типа. В данном примере, входом/выходом, настроенным на выполнение функции сброса, является СИ0-СИ1 (см. ниже).

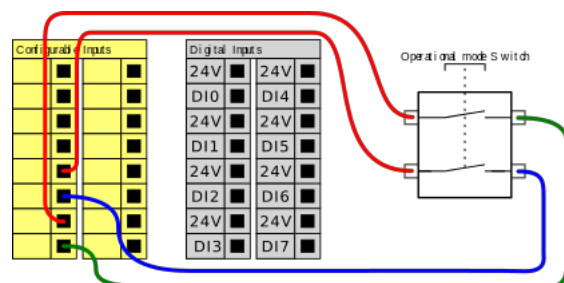


На рисунке ниже показан способ подключения трехпозиционного устройства включения. См. раздел 12.2, чтобы узнать больше о трехпозиционном устройстве включения.



Система безопасности Universal Robots не поддерживает работы с несколькими трехпозиционными устройствами включения.

На рисунке ниже показан переключатель режима работы. См. раздел 12.1, чтобы узнать больше о режимах работы.



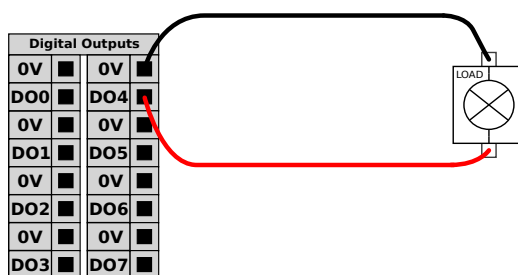
В данном разделе содержится описание входов/выходов общего назначения 24 В (серые контакты) и настраиваемых входов/выходов (желтые контакты с черным текстом) не в

режиме входов/выходов безопасности. Необходимо ознакомиться с общими требованиями в разделе 5.4.1.

Входы/выходы общего назначения могут использоваться для непосредственного управления различным оборудованием, например, пневматическим реле или для обмена данными с иными системами ПЛК. Возможно автоматическое отключение всех цифровых выходов при остановке выполнения программы, см. часть II. В этом режиме сигнал вывода всегда будет низким, если программа не выполняется. Примеры приведены в последующих подразделах. В данных примерах используются обычные цифровые выходы, однако также возможно использование настраиваемых выходов в случае, если они не настроены на выполнение функций безопасности.

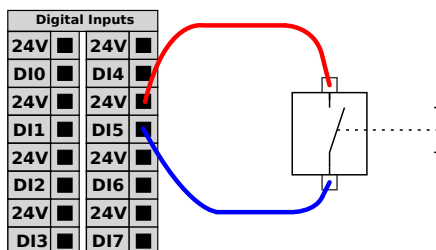
Нагрузка с управлением по цифровому выходу

В данном примере отображено управление нагрузки по цифровому выходу после подключения.



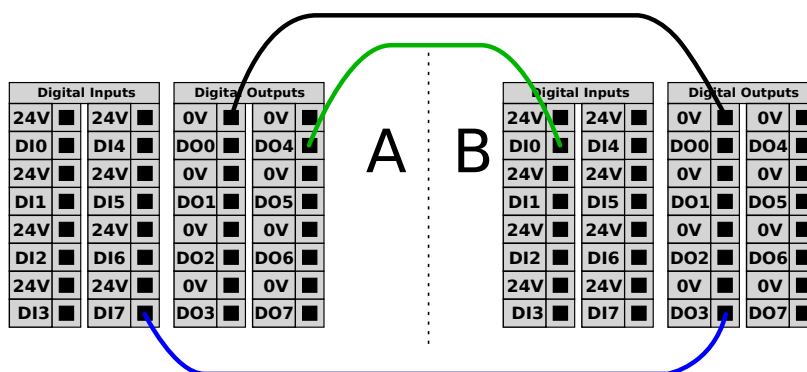
5.4.4 Цифровой вход с подключением кнопки

Данный пример показывает подключение обычной кнопки к цифровому входу.



5.4.5 Обмен данными с другими устройствами или ПЛК

Цифровые входы/выходы могут использоваться для обмена данными с другим оборудованием при наличии общего контакта ЗАЗЕМ (0 В) и использования устройством технологии PNP, см. ниже.



5.4.6 Аналоговые входы/выходы общего назначения

Для подключения аналогового интерфейса предназначен зеленый контакт. Он используется для установки или измерения напряжения (0-10 В) или тока (4-20 мА) к и от другого оборудования.

Для получения наивысшей точности рекомендуется выполнить следующие действия.

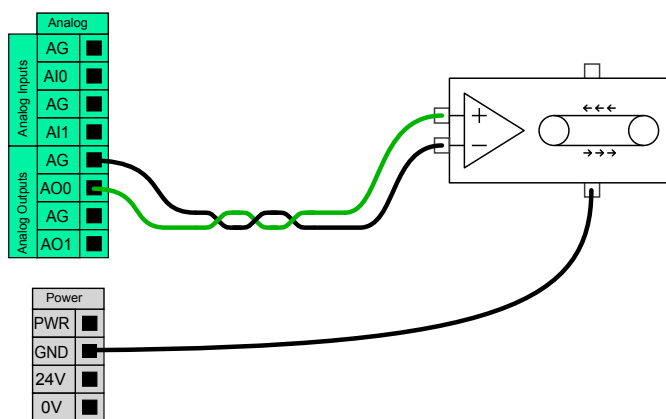
- Используйте контакт AG, ближайший к входу/выходу. Паре необходимо совместно использовать фильтр общего режима.
- Необходимо использовать общее заземление (0 В) для оборудования и блока управления. Аналоговые входы/выходы не имеют гальванической изоляции от блока управления.
- Необходимо использовать экранированный кабель или кабель с витыми парами. Необходимо подключить экран к контакту заземления (GND) клеммы питания Power.
- Используйте оборудование, работающее в режиме тока. Сигналы тока менее подвержены помехам.

В графическом интерфейсе можно выбрать режим ввода (см. часть II). Электрические требования приведены ниже.

Клеммы	Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Аналоговый вход в режиме тока					
[AIx - AG]	Текущий	4	-	20	мА
[AIx - AG]	Сопротивление	-	20	-	ом
[AIx - AG]	Разрешение	-	12	-	бит
Аналоговый вход в режиме напряжения					
[AIx - AG]	Напряжение	0	-	10	В
[AIx - AG]	Сопротивление	-	10	-	кОм
[AIx - AG]	Разрешение	-	12	-	бит
Аналоговый выход в режиме тока					
[AOx - AG]	Текущий	4	-	20	мА
[AOx - AG]	Напряжение	0	-	24	В
[AOx - AG]	Разрешение	-	12	-	бит
Аналоговый выход в режиме напряжения					
[AOx - AG]	Напряжение	0	-	10	В
[AOx - AG]	Текущий	-20	-	20	мА
[AOx - AG]	Сопротивление	-	1	-	ом
[AOx - AG]	Разрешение	-	12	-	бит

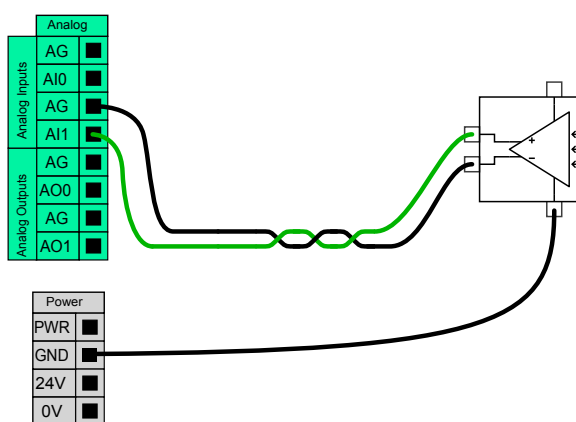
Использование аналогового выхода

Данный пример показывает управление лентой конвейера с использованием аналогового входа управления скоростью.



Использование аналогового входа

Данный пример показывает подключение аналогового датчика.



5.4.7 Удаленное включение и отключение

Используйте функцию удаленного включения/отключения, чтобы включать и выключать блок управления без использования подвесного пульта обучения. Данная функция используется в следующих случаях:

- В случае недоступности подвесного пульта обучения.
- В случае необходимости полного управления системой ПЛК.
- В случае необходимости одновременного включения или отключения нескольких роботов.

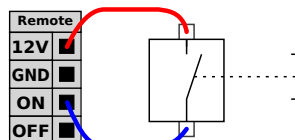
Функция удаленного включения/отключения оснащена небольшим дополнительным контактом питания 12 В, который остается активным при отключенном блоке управления. Вход ВКЛ предназначен только для краткосрочной активации и работает так же, как и кнопка Питание. Вход ВЫКЛ можно удерживать по мере необходимости. Электрические требования приведены ниже. Примечание: Используйте программную функцию, чтобы автоматически загружать и запускать программы (см. часть II).

5.5 Подключение к электрической сети

Клеммы	Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
[12 В - ЗАЗЕМ]	Напряжение	10	12	13	В
[12 В - ЗАЗЕМ]	Текущий	-	-	100	мА
[ВКЛ - ВЫКЛ]	Неактивное напряжение	0	-	0,5	В
[ВКЛ - ВЫКЛ]	Активное напряжение	5	-	12	В
[ВКЛ - ВЫКЛ]	Входной ток	-	1	-	мА
[ВКЛ.]	Период активации	200	-	600	мс

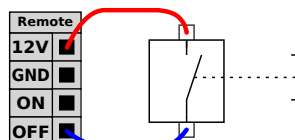
Кнопка удаленного включения

В данном примере показано соединение кнопки удаленного включения.



Кнопка удаленного выключения

В данном примере показано соединение кнопки удаленного выключения.



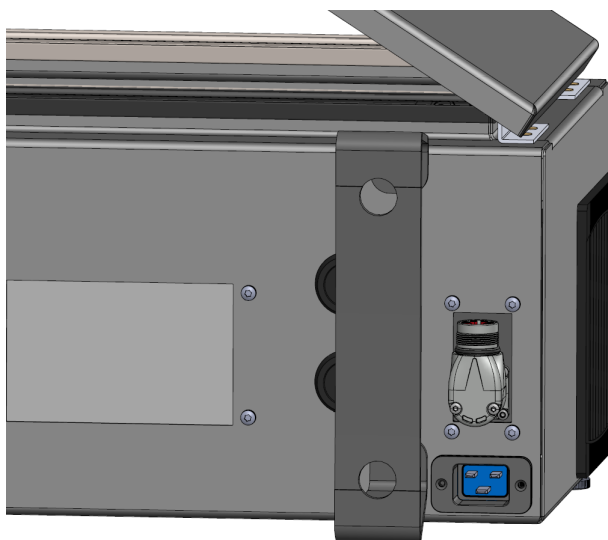
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

Не нажимайте и удерживайте вход ВКЛ или кнопку питания, так как это выключит блок управления без сохранения открытых файлов. Используйте только вход ВЫКЛ для управления удаленным выключением, поскольку данный сигнал позволяет блоку управления выполнить сохранение открытых файлов и корректно завершить работу.

5.5 Подключение к электрической сети

Силовой кабель от блока управления оснащен стандартным штекселем IEC на конце. Подключите использующийся в вашей стране штексель или кабель к штекселю стандарта IEC.

Чтобы подключить питание к роботу необходимо подключить блок управления к источнику питания через стандартный штексель IEC C20, расположенный в нижней части блока управления, с использованием соответствующего кабеля IEC C19 (см. рисунок ниже).



Питание от сети оснащено следующими элементами:

- Заземляющее соединение
- Главный предохранитель
- Устройство защитного отключения

Для удобной блокировки и пломбирования питания на период обслуживания рекомендуется установить основной выключатель питания всего оборудования робототехнической системы. Электрические требования приведены в таблице ниже.

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Входное напряжение	100	-	265	Напряжение перем. тока
Внешний предохранитель сети (@ 100-200 В)	8	-	16	А
Внешний предохранитель сети (@ 200-265 В)	8	-	16	А
Частота входного сигнала	47	-	63	Гц
Резервное питание	-	-	<1,5	Вт
Номинальная рабочая мощность	90	150	325	Вт

**ОПАСНОСТЬ:**

1. Убедитесь в том, что электрическое заземление робота выполнено корректно. Воспользуйтесь неиспользованными болтами со знаками заземления внутри блока управления для создания единого заземления для всего оборудования системы. Номинальный ток проводника заземления должен быть не менее наивысшего номинального тока системы.
2. Убедитесь, что вход питания блока управления защищен устройством защитного отключения (УЗО) и исправным предохранителем.
3. Заблокируйте и опломбируйте источники питания для полной установки робота во время обслуживания. От другого оборудования не должно поступать питание на вводы/выводы робота при заблокированной системе.
4. Убедитесь в том, что все кабели к блоку управления подключены корректно перед включением его питания. Всегда используйте оригинальный шнур питания.

5.6 Подключение робота

Подключите и закрепите кабель от робота к разъему в нижней части блока управления (см. рисунок ниже). Перед включением манипулятора робота дважды поверните разъем, чтобы убедиться в том, что кабель надежно закреплен.

Поверните разъем вправо, чтобы облегчить блокировку кабеля после подключения.

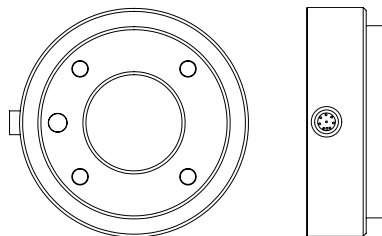



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

1. Запрещается отключать кабель робота при включенном манипуляторе робота.
2. Запрещается удлинять или вносить изменения в оригинальный кабель.

5.7 Входы и выходы инструмента

Рядом с фланцем для подсоединения инструмента на запястье № 3 находятся восьми-штыревой разъем, подающий питание и сигналы управления на различные захваты и датчики, которые можно установить на робота. Lumberg KKMV 8-354 является подходящим промышленным кабелем. Каждый из восьми жил внутри кабеля имеют различные цвета, которые соответствуют различным функциям.



С помощью этого разъема подается питание и сигналы управления на захваты и датчики, которыми оснащен инструмент робота. Перечисленные кабели перечисленные ниже подходят для использования:

- Lumberg RKMV 8-354.

Восемь жил внутри кабеля имеют различные цвета, которые предназначены для различных функций. См. таблицу ниже:

Цвет	Сигнал	Описание
Красный	ЗАЗЕМ	Заземление
Серый	ПИТ	0 В/12 В/24 В
Синий	DO0	Цифровые выходы 0
Розовый	DO1	Цифровые выходы 1
Желтый	DI0	Цифровые входы 0
Зеленый	DI1	Цифровые входы 1
Белый	AI2 / RS485+	Аналоговый вход 2 или RS485+
Коричневый	AI3 / RS485-	Аналоговый вход 3 или RS485-

Установите значение внутреннего источника питания 0 В, 12 В или 24 В во вкладке ВкВвод-выводВъ в графическом интерфейсе (см. часть II). Электрические требования приведены ниже:

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Напряжение питания в режиме 24 В	23,5	24	24,8	В
Напряжение питания в режиме 12 В	11,5	12	12,5	В
Ток питания в обоих режимах*	-	600	2000**	мА

5.7 Входы и выходы инструмента

*Настоятельно рекомендуется использовать защитный диод для индуктивных нагрузок

**2000 мА не дольше 1 секунды. Максимальное число рабочих циклов: 10%. Среднее значение тока не может превышать 600 мА

В последующих разделах описаны различные входы/выходы инструмента.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Фланец для подключения инструмента подключается к контакту GND (так же, как и красный провод).

5.7.1 Цифровые выходы инструмента

Цифровые выходы реализованы по схеме NPN. Если цифровой выход используется, на контакт заземления направляется соответствующее соединение, а после отключения выхода соответствующее соединение разрывается (с открытым коллектором/с открытым стоком). Электрические требования приведены ниже:

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Напряжение в разомкнутом состоянии	-0,5	-	26	В
Напряжение при нагрузке по току 1 А	-	0,08	0,09	В
Величина тока при нагрузке	0	600	1000	мА
Сила тока по контакту GND	0	600	3000*	мА

*3000 мА не дольше 1 секунды. Максимальное число рабочих циклов: 10%. Среднее значение тока не может превышать 600 мА

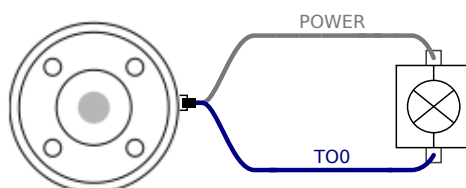


ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

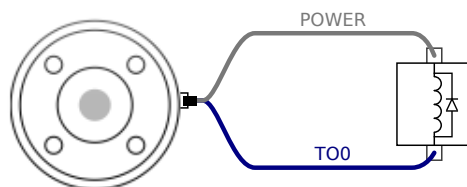
1. Цифровые выходы в инструменте не имеют ограничений по току. Отклонение от указанных данных может привести к неустранимым повреждениям.

Использование цифровых выходов инструмента

В этом примере показано включение нагрузки, используя внутренний источник питания 12 В или 24 В. Значение напряжения на выходе необходимо определить во вкладка ВкВвод-выводВъ. Между контактом POWER и кожухом/заземлением всегда есть напряжение, даже если нагрузка выключена.



Рекомендуется использовать защитный диод для индуктивных нагрузок, как показано ниже.



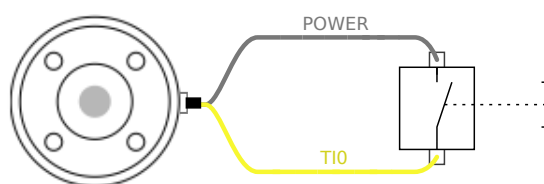
5.7.2 Цифровые входы инструмента

Цифровые входы реализованы по схеме PNP с использованием маломощных согласующих резисторов. Это означает, что сигнал дифференциального входа всегда будет низким. Электрические требования приведены ниже.

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Входное напряжение	-0,5	-	26	В
Низкий логический уровень напряжения	-	-	2,0	В
Высокий логический уровень напряжения	5,5	-	-	В
Входное сопротивление	-	47k	-	Ω

Использование цифровых входов инструмента

В данном примере показано соединение обычной кнопки.



5.7.3 Аналоговый вход инструмента

Аналоговый вход является недифференциальными и может быть переведен в режим тока (0-10 В) или напряжения (4-20 мА) во вкладке ВкВвод-выводВъ (см. часть II). Электрические требования приведены ниже.

Параметр	Мин.	Тип	Макс.	ЕИ
Входное напряжение в режиме напряжения	-0,5	-	26	В
Входное сопротивление в диапазоне от 0 В до 10 В	-	10,7	-	kΩ
Разрешение	-	12	-	бит
Входное напряжение в режиме тока	-0,5	-	5,0	В
Входной ток в режиме тока	-2,5	-	25	мА
Входное сопротивление в диапазоне от 4 мА до 20 мА	-	182	188	Ω
Разрешение	-	12	-	бит

В следующих подразделах приведены два примера использования аналоговых входов.

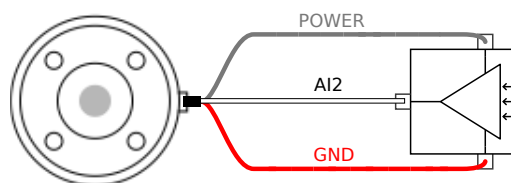
**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

1. У аналоговых входов отсутствует защита от перенапряжения в режиме тока. Превышение пределов, заданных в технических требованиях, может привести к необратимым повреждениям входа.

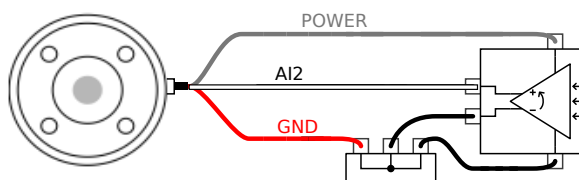
Использование аналоговых выходов инструмента, недифференциальные

В данном примере показано соединение аналогового датчика с недифференциальным выходом. Выходной сигнал датчика может быть в режиме тока или напряжения, до тех пор пока режима ввода этого аналогового сигнала установлено такое же значение во вкладке ВкВвод-выводВъ.

Примечание: Вы можете убедиться, что датчик с выходом для напряжения может вызывать внутреннее сопротивление инструмента, в противном случае измерение будет недействительным.

**Использование аналоговых выходов инструмента, дифференциальные**

В данном примере показано соединение аналогового датчика с дифференциальным выходом. Соединение отрицательного компонента выхода к контакту заземлению (0 В), которое работает так же, как и недифференциальный датчик.

**5.7.4 Входы и выходы связи инструмента**

- Запрос сигнала Сигналы RS485 используют внутреннее защитное смещение. Если установленное устройство не поддерживает данную защиту от отказов, то смещение сигнала необходимо выполнить в установленном устройстве или добавить подтягивающий к питанию резистор к RS485+ и подтягивающий к земле резистор к RS485-.
- Задержка Задержка сообщений, отправленных из разъема инструмента, может составлять от 2 до 4 мс с момента, как сообщение составлено на ПК, до запуска сообщения на RS485. Буфер хранит данные, отправленные на разъем инструмента, пока линия не вернется в состояние бездействия. Как только получено 1000 данных, сообщение записано на устройстве.

Скорость двоичной передачи	9,6 кб, 19,2 кб, 38,4 кб, 57,6 кб, 115,2 кб, 1 М, 2 М, 5 М
Стоповые биты	1, 2
Четность	Нет, нечетная, четная

6 Обслуживание и ремонт

Техническое обслуживание и ремонт должны выполняться в соответствии со всеми инструкциями по безопасности настоящего руководства.

Техническое обслуживание, калибровка и ремонт должны выполняться в соответствии с последними версиями руководств по обслуживанию, приведенных на веб-сайте поддержки <http://www.universal-robots.com/support>.

Ремонт должен выполняться только уполномоченными системными интеграторами или Universal Robots.

Возврат всех деталей в Universal Robots должен выполняться в соответствии с руководством по обслуживанию.

6.1 Инструкции по безопасности

После проведения обслуживания или ремонтных работ необходимо провести проверки для обеспечения требуемого уровня безопасности. Эти проверки должны соблюдать действующие национальные или региональные нормативно-правовые акты по безопасности. Также необходимо выполнить проверку работоспособности всех функций безопасности.

Целью проведения обслуживания или ремонтных работ является поддержание работоспособности системы или, в случае возникновения неисправности, возврат системы в работоспособное состояние. Ремонтные работы включают в себя поиск и устранение неполадок в дополнение к проведению самих ремонтных работ.

При выполнении работ с манипулятором робота или блоком управления необходимо соблюдать указанные ниже процедуры и меры безопасности.


ОПАСНОСТЬ:

1. Не изменяйте параметры конфигурации безопасности системы (например, предел усилия). Описание конфигурации безопасности содержится в руководстве PolyScore. В случае изменения каких-либо параметров безопасности, вся система робота должна считаться новой, что означает необходимость повтора процесса согласования общей безопасности, включая оценку риска.
2. Неисправные компоненты необходимо заменять новыми компонентами с теми же артикулами или аналогами, одобренными Universal Robots для данной цели.
3. После завершения работы сразу же выполните включение отключенных мер безопасности.
4. Выполняйте документирование всех проводящихся ремонтных работ и сохраняйте документацию в техническом паспорте системы робота.


ОПАСНОСТЬ:

1. Отсоедините силовой кабель от нижней части блока управления для полного обесточивания. Обесточьте какие-либо другие источники энергии, подключенные к манипулятору робота или блоку управления. Примите необходимые меры предосторожности для предотвращения включения питания системы иными лицами на период ремонта.
2. Перед повторным включением питания системы проверьте заземление.
3. В случае разбора компонентов манипулятора робота или блока управления ознакомьтесь с требованиями к защите от статического электричества.
4. Запрещается разбирать источники питания в блоке управления. В данных источниках питания может сохраняться высокое напряжение (до 600 В) в течение нескольких часов после отключения блока управления.
5. Избегайте попадания воды и пыли в манипулятор робота или блок управления.

7 Утилизация и окружающая среда

Universal Robots e-Series должна проводиться в соответствии с применимыми национальными законами, нормативно-правовыми актами и стандартами.

Universal Robots e-Series осуществляется с ограниченным использованием опасных веществ в соответствии с европейской директивой RoHS 2011/65/EU. Данные вещества включают в себя ртуть, кадмий, свинец, хром VI, полиброминированные бифенилы и многобромистые дифениловые эфиры.

Расходы по утилизации и обработке электронных отходов роботов Universal Robots e-Series, реализация которых осуществляется на рынке Дании, предоплачены в системе ответственности датских производителей компанией Universal Robots A/S. Импортёры в страны, на которые распространяется действие Европейской директивы WEEE 2012/19/EU, должны самостоятельно выполнить регистрацию в национальном реестре WEEE их стран. Сумма расходов, как правило, составляет менее 1 евро на каждого робота. Список национальных реестров приведен здесь: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

На роботе расположены следующие знаки для обозначения его соответствия вышеприведенным нормативным положениям:



8 Сертификаты

В данной главе содержатся сертификаты и декларации для данного продукта.

8.1 Сторонняя сертификация

Сторонняя сертификация является добровольной. Однако для обеспечения наилучших возможностей для интеграторов роботов UR принимает решение о сертификации роботов в следующих авторитетных испытательных организациях:



TÜV NORD

Universal Robots e-Series подтверждена TÜV NORD, уполномоченным органом в соответствии с директивой о механическом оборудовании 2006/42/EC в ЕС. Копия сертификата о безопасности TÜV NORD находится в приложении В.



DELTA

Проверка эффективности роботов UR Universal Robots e-Series проведена DELTA. Сертификат об электромагнитной совместимости (EMC) и сертификат климатических испытаний находятся в приложении В.



CHINA RoHS

Роботы Universal Robots e-Series соответствуют методам управления CHINA RoHS, направленных на ограничение загрязнения, вызываемого электронными информационными продуктами.

8.2 Сторонняя сертификация поставщика



Окружающая среда

Как указывают наши поставщики, транспортные поддоны роботов Universal Robots e-Series соответствуют датским требованиям ISMPM-15 к производству древесного упаковочного материала и обозначены в соответствии с данной схемой.

8.3 Сертификат испытаний, проведенных изготовителем



UR

Universal Robots e-Series постоянно подвергаются внутренним испытаниям и процедурам тестирования конца строки. Процедуры испытаний UR постоянно подвергаются проверке и улучшению.

8.4 Декларации в соответствии с директивами ЕС

Хотя, в основном, они относятся к Европе, некоторые страны признают и/или требуют наличие деклараций ЕС. Европейские директивы доступны на официальном веб-сайте: <http://eur-lex.europa.eu>.

Роботы UR сертифицированы в соответствии со следующими директивами.

2006/42/ЕС — Директива о механическом оборудовании (MD)

В соответствии с Директивой о механическом оборудовании 2006/42/ЕС, роботы Universal Robots e-Series представляют собой частично укомплектованное оборудование, поскольку знак CE не ставится на частично укомплектованное оборудование.

В случае если робот UR используется в работе с пестицидами, обязательно обратите внимание на присутствие директивы 2009/127/ЕС. Декларация о соответствии компонентов согласно 2006/42/ЕС, приложение II 1.В., приведена в приложении В.

2006/95/ЕС — Директива по низковольтным устройствам (LVD)

2004/108/ЕС — Электромагнитная совместимость (EMC)

2011/65/EU — Ограничение по использованию опасных веществ в электрическом и электронном оборудовании (RoHS)

2012/19/EU — Отходы электрического и электронного оборудования (WEEE)

В Декларации о соответствии компонентов в приложении В перечислены декларации о соответствии вышеуказанным директивам.

Знак CE ставится в соответствии с директивами о маркировке знаком CE, приведенным выше. Информацию об отходах электрического и электронного оборудования см. в разделе 7.

Сведения о стандартах, используемых при разработке робота, см. в приложении С.

9 Гарантии

9.1 Гарантия на изделие

С сохранением права на подачу иска по претензиям, которые могут возникнуть у пользователя (заказчика) к дилеру или продавцу, заказчику предоставляется гарантия производителя на условиях, изложенных далее.

В случае обнаружения дефектов нового устройства и его компонентов, вызванных производственным браком и/или некачественными материалами в течение 12 месяцев с момента введения устройства в эксплуатацию (не более 15 месяцев с момента поставки), компания Universal Robots предоставит необходимые запасные части (для замены которых пользователь (заказчик) обязуется предоставить рабочее время) и либо заменит деталь аналогичной с учетом всех возможных ее усовершенствований, либо отремонтирует упомянутую деталь. Гарантия не распространяется на дефекты устройства, возникшие в результате неправильного обращения и/или пренебрежения информацией, содержащейся в руководствах пользователя. Гарантия не распространяется на работы, выполняемые официальным дилером или заказчиком самостоятельно (например, установка, настройка конфигурации, загрузка программного обеспечения). Для предоставления гарантийного обслуживания в качестве доказательства покупки необходимо предъявить чек, на котором указана дата приобретения. Гарантийные претензии необходимо направить в течение двух месяцев с момента обнаружения гарантийной неисправности. Устройства и их компоненты, подлежащие замене и возвращенные в компанию Universal Robots, переходят в собственность компании Universal Robots. Все прочие претензии, возникшие в результате или в связи с использованием устройства, исключаются из действия настоящей гарантии. Положения настоящей гарантии никоим образом не ограничивают и не исключают законные права Потребителя, а также ответственность производителя за смерть или полученные травмы в результате халатности. Срок действия гарантии не подлежит продлению в связи с услугами, оказанными в соответствии с положениями настоящей гарантии. Если заказчиком не выполнены условия гарантийного обслуживания, компания Universal Robots оставляет за собой право потребовать у заказчика оплату предоставленной замены или ремонта. Вышеизложенные положения не вносят изменений в бремя доказательства ущерба, причиненного заказчику. В случае обнаружения дефектов устройства компания Universal Robots не несет ответственности за любые косвенные, непредвиденные или косвенные убытки, убытки, определяемые особыми обстоятельствами, в том числе упущенную выгоду, утрату эксплуатационных качеств, производственные потери или повреждение другого производственного оборудования.

В случае обнаружения дефектов устройства компания Universal Robots не несет ответственности за любые повреждения или убытки, возникшие в результате этих дефектов, например, производственные потери или повреждение другого производственного оборудования.

9.2 Отказ от ответственности

Компания Universal Robots непрерывно работает над повышением надежности и производительности своих изделий, поэтому оставляет за собой право обновлять изделия без предварительного уведомления. Компанией Universal Robots приложены все возможные усилия по обеспечению



точности и правильности содержания данного руководства, однако компания не несет ответственности за возможные ошибки или неполноту информации.

А Время и расстояние остановки



ПРИМЕЧАНИЕ:

Возможно установить пользовательское максимальное время и расстояние остановки. См. 2.1 и 13.2. В случае использования пользовательских настроек скорость программы динамически регулируется, чтобы соответствовать выбранным предельным значениям.

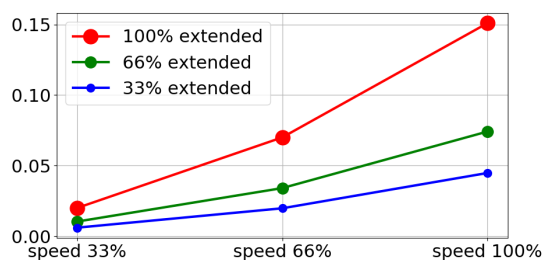
Графические данные для Сочленения 0 (основание), Сочленения 1 (плечо) и Сочленения 2 (локоть) действительны для времени останова и расстояния останова:

- Категория 0
- Категория 1
- Категория 2

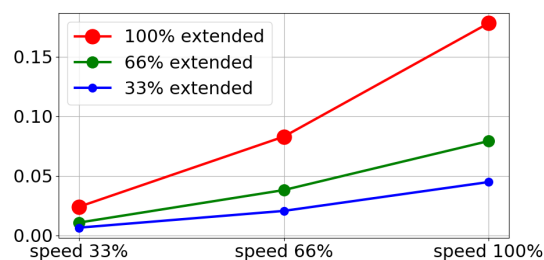
Примечание: Данные значения предоставлены для наихудшего развития событий; ваши значения могут отличаться от представленных.

Испытание Сочленения 0 проводилось с использованием горизонтального движения, где ось вращения была перпендикулярна основанию.

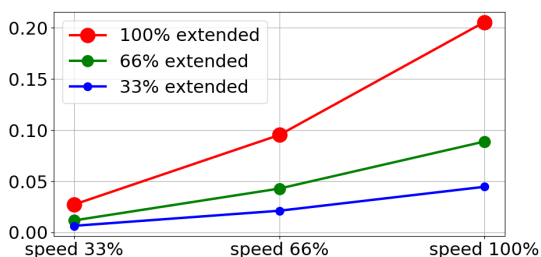
Во время испытаний Сочленения 1 и Сочленения 2 робот следовал вертикальной траектории, где ось вращения была параллельна земле, и останов производился при движении робота вниз.



(a) Расстояние останова в метрах при 33% от максимальной полезной нагрузки

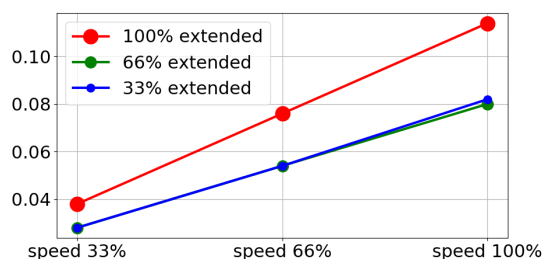


(b) Расстояние останова в метрах при 66% от максимальной полезной нагрузки

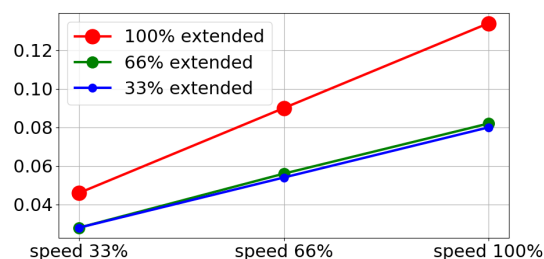


(c) Расстояние останова в метрах при максимальной полезной нагрузке

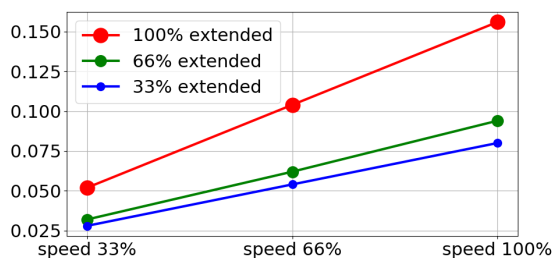
Figure A.1: Расстояние останова для сочленения 0 (ОСНОВАНИЕ)



(a) Время останова в секундах при 33% от максимальной полезной нагрузки

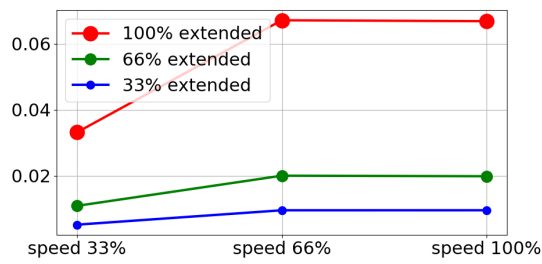


(b) Время останова в секундах при 66% от максимальной полезной нагрузки

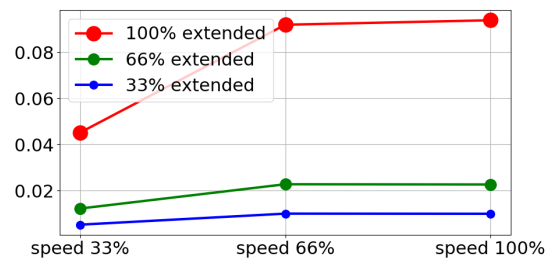


(c) Время останова в секундах при максимальной полезной нагрузке

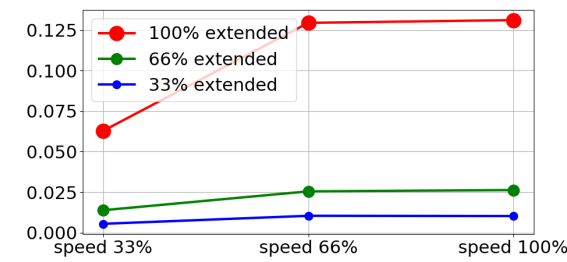
Figure A.2: Время останова для сочленения 0 (ОСНОВАНИЕ)



(a) Расстояние останова в метрах при 33% от максимальной полезной нагрузки

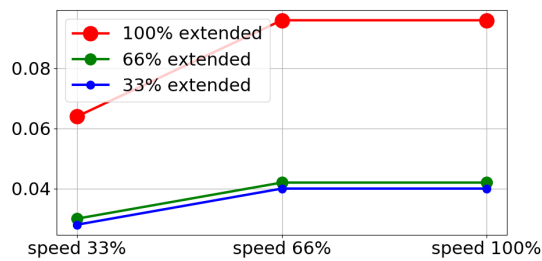


(b) Расстояние останова в метрах при 66% от максимальной полезной нагрузки

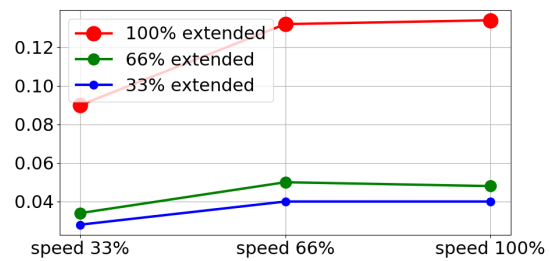


(c) Расстояние останова в метрах при максимальной полезной нагрузке

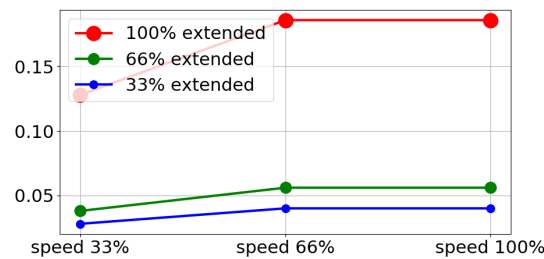
Figure A.3: Расстояние останова для сочленения 1 (ПЛЕЧО)



(a) Время останова в секундах при 33% от максимальной полезной нагрузки

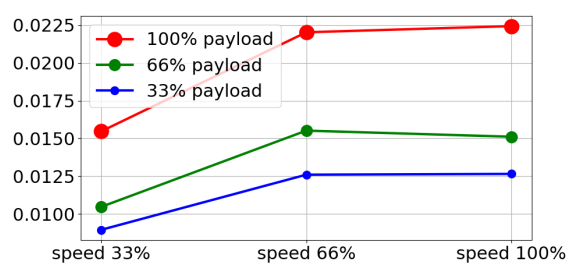


(b) Время останова в секундах при 66% от максимальной полезной нагрузки

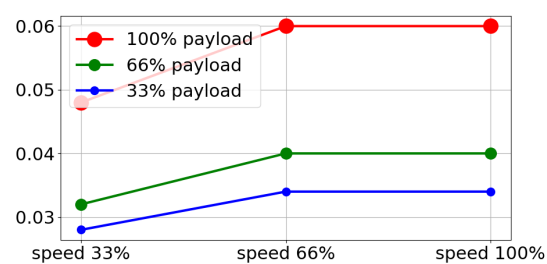


(c) Время останова в секундах при максимальной полезной нагрузке

Figure A.4: Время останова для сочленения 1 (ПЛЕЧО)



(a) Расстояние останова в метрах при любой полезной нагрузке



(b) Время останова в секундах при любой полезной нагрузке

Figure A.5: Расстояние и время останова для сочленения 2 (ЛОКОТЬ)

В Декларации и сертификаты

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.
It is Declared That the Above Products Fulfil the Following Directives as Detailed Below: 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. II. Low-voltage Directive 2014/35/EU — Reference the LVD and the harmonized standards used below. III. EMC Directive 2014/30/EU — Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.		



Reference 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 TÜV Nord Certificate 44 207 14097607 (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13849-1:2015 TÜV Nord Certificate 44 780 14097610 (I) EN ISO 13849-2:2012	(I) EN ISO 13850:2015 (I) EN 1037:1995+A1:2008 (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	(II) EN 60664-1:2007 (II) EN 60947-5-5:1997/ A11:2013 (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



В.2 Декларация CE/EU о соответствии компонентов (перевод оригинала)

Производитель:		Лицо в Сообществе, уполномоченное составлять технический файл:
	Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Дания Телефон: +45 8993 8989	Дэвид Брандт (David Brandt) Технический руководитель, RD Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
Описание и определение частично укомплектованного оборудования:		
	Изделие и функция: Модель: Серийный номер:	Промышленный робот (многоосевой манипулятор с контроллером и подвесным пультом обучения). Функция зависит от укомплектованного оборудования (с концевым исполнительным органом и предусмотренным применением). UR3e, UR5e, UR10e (e-Series) Начиная с 2018500000 и выше Действует с 1 апреля 2018 г.
	Внедрение:	Роботы Universal Robots e-series (UR3e, UR5e, и UR10e) должны вводиться в эксплуатацию только после внедрения в укомплектованное оборудование (систему роботов, ячейку или применение), которое соответствует требованиям директивы о механическом оборудовании и другим применимым директивам.
Заявляется, что приведенные выше изделия соответствуют следующим директивам следующим образом: I. Директивой о механическом оборудовании 2006/42/ЕС — Следующие основные требования были выполнены: 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. Заявляется что соответствующая техническая документация была составлена в соответствии с частью В приложения VII директивы о механическом оборудовании. II. Директива по низковольтным устройствам 2014/35/EU — См. LVD и согласованные стандарты, приведенные ниже. III. Директива по электромагнитной совместимости 2014/30/EU — См. директиву по электромагнитной совместимости и согласованные стандарты, приведенные ниже.		



См. используемые согласованные стандарты, указанные в пункте 7(2)

директив MD и LV и пункте 6 директивы по электромагнитной совместимости:

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

Ссылка на прочие использованные технические стандарты и спецификации:

(I) ISO 9409-1:20047	(III) IEC 60068-2-27:2008	(II) IEC 61784-3:2010 [SIL2]
(I) ISO/TS 15066 при соответствующих условиях	(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	

Изготовитель или его уполномоченный представитель должен передать соответствующую информацию о частично укомплектованном оборудовании в ответ на обоснованный запрос представителей государственной власти.

Утверждение полной системы обеспечения качества (ISO 9001) уполномоченным органом Bureau Veritas, сертификат DK008850.

Odense Denmark, 25 June 2018

Name:

Position/ Title

Roberta Nelson Shea

Global Technical Compliance Officer

В.3 Сертификат системы безопасности



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
(Details s. Anlage 1)
Description of product
(Details see Annex 1)

Industrial robot UR10e, UR5e and UR3e



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
TUV 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



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 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
O: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in all of the homogeneous materials for this part is below the limit requirement in SJ/T11363-2006. O: 表示该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T 11363-2006规定的限量要求以下。 X: Indicates that this toxic or hazardous substance contained in at least one of the homogeneous materials used for this part is above the limit requirement in SJ/T11363-2006. X: 表示该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T 11363-2006规定的限量要求。 (企业可在此处，根据实际情况对上表中打“X”的技术原因进行进一步说明。) Items below are wear-out items and therefore can have useful lives less than environmental use period: 下列项目是损耗品,因而它们的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 Refer to product manual for detailed conditions of use. 详细使用情况请阅读产品手册。 Universal Robots encourages that all Electronic Information Products be recycled but does not assume responsibility or liability. Universal Robots 鼓励回收再利用所有的电子信息产品, 但 Universal Robots 不负任何责任或义务						

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

В.5 Сертификат климатических испытаний

Climatic and mechanical assessment


Client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark	Force Technology project no. 117-32120
Product identification 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.	
Force Technology report(s) DELTA project no. 117-28266, DANAK-19/18069 DELTA project no. 117-28086, DANAK-19/17068	
Other document(s)	
Conclusion 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 ² /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	
Date Hørsholm, 25 August 2017	Assessor  Andreas Wendelboe Højsgaard M.Sc.Eng.

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

В.6 Сертификат испытаний на ЭМС



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

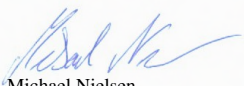
EMC Directive 2014/30/EU, Article 6
EN 61326-3-1:2008 Industrial locations SIL 2
EN/(IEC) 61000-6-1:2007
EN/(IEC) 61000-6-2:2005
EN/(IEC) 61000-6-3:2007+A1
EN/(IEC) 61000-6-4:2007+A1
EN/(IEC) 61000-3-2:2014
EN/(IEC) 61000-3-3:2013

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.

**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

Hørsholm, 15 August 2017



Michael Nielsen
Specialist, Product Compliance

20aocctest-uk-j

С Применимые стандарты

В данном разделе описаны соответствующие стандарты, используемые в процессе разработки манипулятора робота и блока управления. В случае если номер Европейской директивы указан в скобках, это означает, что стандарт согласован в соответствии с такой Директивой.

Стандарт не является законом. Стандарт представляет собой документ, разработанный заинтересованными участниками внутри данной отрасли, который определяет стандартные требования к безопасности и производительности для продукта или группы продуктов.

Сокращения означают следующее:

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

Соответствие следующим стандартам гарантируется только в случае соблюдения всех инструкций по сборке и безопасности, а также указаний настоящего руководства.

ISO 13849-1:2006 [ПЛУ]

ISO 13849-1:2015 [ПЛУ]

ISO 13849-2:2012

EN ISO 13849-1:2008 (E) [ПЛУ – 2006/42/EC]

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

Safety of machinery – Safety-related parts of control systems

Part 1: General principles for design

Part 2: Validation

В соответствии с требованиями данных стандартов, система управления безопасностью разработана в качестве Уровня производительности d (ПЛУ).

ISO 13850:2006 [Останов категории 1]

ISO 13850:2015 [Останов категории 1]

EN ISO 13850:2008 (E) [Категория останова 1 - 2006/42/EC]

EN ISO 13850:2015 [Категория останова 1 - 2006/42/EC]

Safety of machinery – Emergency stop – Principles for design

В соответствии с требованиями данного стандарта функция аварийного останова разработана в

качестве останова категории 1. Останов категории 1 представляет собой контролируемый останов, который осуществляется с помощью питания электродвигателей для останова с последующим отключением питания после останова.

ISO 12100:2010

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

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

Оценка роботов UR произведена в соответствии с принципами данного стандарта.

ISO 10218-1:2011

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

Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots

Part 1: Robots

Данный стандарт предназначен для изготовителя роботов, не сборщика. Вторая часть (ISO 10218-2) предназначена для сборщиков роботов, поскольку в ней содержится информация об установке и разработке решений для применения робота.

ANSI/RIA R15.06-2012

Industrial Robots and Robot Systems – Safety Requirements

Данный американский стандарт представляет собой стандарты ISO ISO 10218-1 и ISO 10218-2, объединенные в один документ. Язык изменен с британского английского на американский английский, однако содержимое документа сохранено.

Обратите внимание, что вторая часть (ISO 10218-2) данного стандарта предназначена для сборщиков системы робота, не Universal Robots.

CAN/CSA-Z434-14

Industrial Robots and Robot Systems – General Safety Requirements

Данный канадский стандарт представляет собой стандарты ISO ISO 10218-1 (см. выше) и -2, объединенные в один документ. CSA добавил дополнительные требования к пользователю робототехнической системы. Некоторые из данных требований должны быть адресованы сборщикам роботов.

Обратите внимание, что вторая часть (ISO 10218-2) данного стандарта предназначена для сборщиков системы робота, не Universal Robots.

IEC 61000-6-2:2005

IEC 61000-6-4/A1:2010

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

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

Electromagnetic compatibility (EMC)

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

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

Данные стандарты содержат требования к электрическим и электромагнитным помехам. Соответствие требованиям данных стандартов гарантирует эффективную работу роботов UR в промышленных средах и отсутствие создания помех другому оборудованию.

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

Данный стандарт содержит расширенные требования к обеспечению ЭМС для функций безопасности. Соответствие требованиям данных стандартов гарантирует безопасность роботов UR даже если другое оборудование превышает пределы ЭМС, заданные в стандартах IEC 61000.

IEC 61131-2:2007 (E)

EN 61131-2:2007 [2004/108/EC]

Programmable controllers

Part 2: Equipment requirements and tests

Обычные и безопасные входы/выходы 24 В разработаны в соответствии с требованиями данного стандарта с целью обеспечения надежного обмена данным с другими системами ПЛК.

ISO 14118:2000 (E)

EN 1037/A1:2008 [2006/42/EC]

Safety of machinery – Prevention of unexpected start-up

Данные стандарты весьма схожи между собой. Они определяют принципы безопасности для избежания неожиданного запуска в результате непреднамеренного включения питания во время обслуживания или ремонта, результатом которого является непреднамеренная подача команд запуска.

IEC 60947-5-5/A1:2005

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

Low-voltage switchgear and controlgear

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

Действие непосредственного открытия и механизм безопасной блокировки кнопки аварийного останова соответствуют требованиям данного стандарта.

IEC 60529:2013

EN 60529/A2:2013

Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

В данном стандарте содержатся требования к классу защиты корпуса для защиты от попадания воды и пыли. Роботы UR разработаны и имеют присвоенную классификацию степени защиты в соответствии с данным стандартом, см. табличку на роботе.

IEC 60320-1/A1:2007

IEC 60320-1:2015

EN 60320-1/A1:2007 [2006/95/EC]

EN 60320-1:2015

Appliance couplers for household and similar general purposes

Part 1: General requirements

Силовой кабель соответствует данному стандарту.

ISO 9409-1:2004 [Тип 50-4-M6]

Manipulating industrial robots – Mechanical interfaces

Part 1: Plates

Фланец для подсоединения инструмента роботов UR соответствует типу 50-4-M6 данного стандарта.

Конструкция инструментов робота также должна соответствовать данному стандарту для обеспечения корректной установки.

ISO 13732-1:2006

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

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

Part 1: Hot surfaces

Конструкция UR позволяет ограничивать температуру поверхности эргономичным диапазоном значений, указанном в данном стандарте.

IEC 61140/A1:2004

EN 61140/A1:2006 [2006/95/EC]

Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment

Конструкция роботов UR соответствует требованиям данного стандарта и обеспечивает защиту от поражения электрическим током. Подключение к защитному заземлению является обязательным в соответствии с Руководство по установке оборудования.

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

Испытания роботов UR выполнены в соответствии с методами испытаний, указанными в данных стандартах.

IEC 61784-3:2010

EN 61784-3:2010 [SIL 2]

Industrial communication networks – Profiles

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

В данных стандартах содержатся требования к безопасным шинам обмена данными.

IEC 60204-1/A1:2008

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

Safety of machinery – Electrical equipment of machines

Part 1: General requirements

Применены общие принципы данных стандартов.

IEC 60664-1:2007

IEC 60664-5:2007

EN 60664-1:2007 [2006/95/EC]

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

Электрическое оборудование роботов UR разработано в соответствии с данным стандартом.

EUROMAP 67:2015, V1.11

Electrical Interface between Injection Molding Machine and Handling Device / Robot

Роботы оборудованы блоком для подключения дополнительных устройств E67 для обмена данными с литейными машинами, соответствующими требованиям данного стандарта.

D Технические характеристики

Тип робота	UR5e
Вес	20.7 kg / 45.7 lb
Максимальная разрешенная полезная нагрузка (см. раздел 4.4)	5 kg / 11 lb
Охват	850 mm / 33.5 in
Диапазоны сочленений	$\pm 360^\circ$ для других сочленений
Скорость	Сочленения: Макс. $180^\circ/\text{s}$. Инструмент: Прибл. 1 m/s / Прибл. 39.4 in/s .
Частота обновления системы	500 Hz
Точность силомоментного датчика	4 N
Стабильность позиционирования	$\pm 0.03 \text{ mm}$ / $\pm 0.0011 \text{ in}$ (1.1 mils)
Площадь у основания	$\varnothing 149 \text{ mm}$ / 5.9 in
Степени свободы	6 вращающихся сочленений
Размер блока управления (Ш × В × Г)	460 mm × 445 mm × 260 mm / 18.2 in × 17.6 in × 10.3 in
Порты ввода-вывода блока управления	16 цифровых входов, 16 цифровых выходов, 2 аналоговых входа, 2 аналоговых выхода
Порты ввода-вывода инструмента	2 цифровых входов, 2 цифровых выходов, 2 аналоговых входов
Связь инструмента	RS 485
Ввод/вывод питания	24 V 2 A в блоке управления и 12 V/24 V 600 mA инструменте
Обмен данными	TCP/IP, 1000 Мбит: IEEE 802.3ab, 1000BASE-T Разъем Ethernet, Modbus TCP & Адаптер EtherNet/IP, Profinet
Программирование	Графический пользовательский интерфейс PolyScope с 12-дюймовым сенсорным экраном
Шумность	Robot Arm: Less than 65dB(A) Control Box: Less than 50dB(A)
Классификация защиты	IP54
Классификация чистых помещений	Манипулятор робота: класс 5 ISO Блок управления: класс 6 ISO
Энергопотребление	Прибл. 250 W при использовании типичной программы
Совместная работа	17 улучшенных функций безопасности. В соответствии с: EN ISO 13849-1:2008, PLd, Кат.3 и EN ISO 10218-1:2011, пункт 5.10.5
Материалы	Алюминий, ПП-пластик
Температура	Робот может работать при диапазоне температур окружающей среды в $-5-50^\circ\text{C}$
Электропитание	100-240 VAC, 47-440 Hz
Проводка	Кабель между роботом и блоком управления (6 m / 236 in) Кабель между сенсорным экраном и блоком управления (4.5 m / 177 in)

Part II

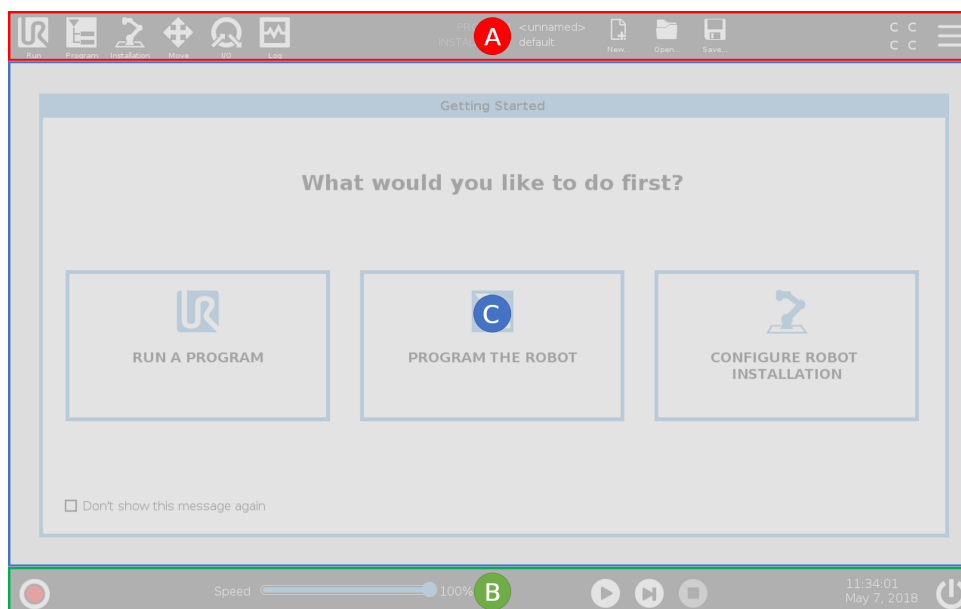
Руководство PolyScope

10 Введение

10.1 Базовые знания о PolyScore

PolyScore или пользовательский интерфейс робота представляет собой сенсорный экран на панели подвесного пульта обучения. Это графический интерфейс пользователя, позволяющий управлять манипулятором робота и блоком управления, а также выполнять и создавать программы робота. PolyScore состоит из трех зон:

- А : Верхний колонтитул со вкладками/значками, открывающими пользователю интерактивные окна.
- В : Нижний колонтитул с кнопками для управления загруженной(-ыми) программой(-ами).
- С : Окно с полями для администрирования и контроля действия робота.



Примечание: Во время запуска может появиться диалоговое окно ВкНевозможно продолжитьВн. Чтобы включить робота, необходимо выбрать Перейти к экрану инициализации.

10.1.1 Значки/вкладки верхнего колонтитула



Выполнить – это простой способ управления роботом с помощью предварительно записанных программ.



Программа создает и/или изменяет программы робота.



Установка конфигурирует настройки манипулятора робота и внешнего оборудования, например, их монтаж и безопасность.



Переместить контролирует и/или регулирует движение робота.



В/В контролирует и задает входные/выходные сигналы в режиме реального времени, поступающие в блок управления и из него.



Журнал показывает состояние робота, а также все предупреждения и сообщения об ошибках.



Менеджер программ и установок выбирает и отображает активную программу и установку (см. 20.4).
Примечание: ВкПуть файлаВъ, ВкСоздатьВъ, ВкОткрытьВъ и ВкСохранитьВъ составляют ВкМенеджер программ и установокВъ.



Создать... создает новую программу или установку.



Открыть... открывает предварительно сохраненную программу или установку.



Сохранить... сохраняет программу, установку или обе одновременно.

Примечание. Значки автоматического и ручного режимов отображаются в верхнем колонтитуле, только если задан пароль рабочего режима.



Автоматический указывает на то, что на роботе загружена автоматическая среда. Щелкните по значку для перехода в ручную среду.



Ручной указывает на то, что на роботе загружена ручная среда. Щелкните по значку для перехода в автоматическую среду.



Контрольная сумма показывает активную конфигурацию безопасности.

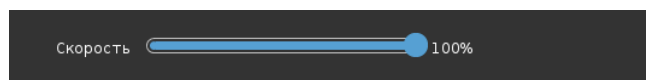


Меню Гамбургер открывает доступ к разделам PolyScope ВкСправкаВъ, ВкО программеВъ и ВкНастройкиВъ.

10.1.2 Кнопки нижнего колонтитула



Инициализировать администрирует состояние робота. Если КРАСНЫЙ, нажмите, чтобы перевести робота в рабочее состояние.



Ползунок скорости

в реальном времени отображает относительную скорость движения манипулятора робота с учетом настроек безопасности.

Примечание. ВкВоспроизвестиВњ, ВкОстановитьВњ и ВкЗапуститьВњ составляют ВкАвтоперемещениеВњ.



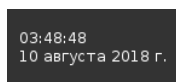
Воспроизвести запускает программу, загруженную на робота в данный момент.



Шаг позволяет отрабатывать программу пошагово.



Остановить останавливает программу, загруженную на робота в данный момент.

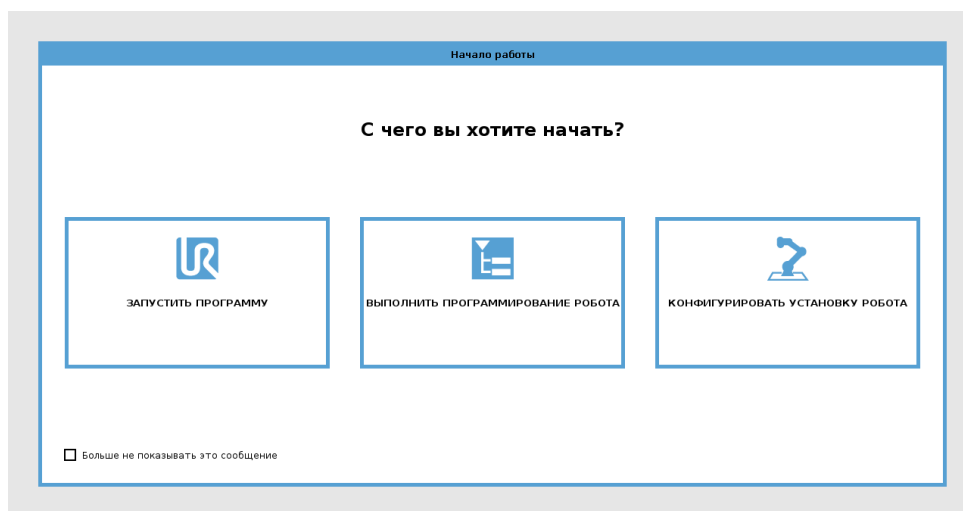


Часы отображают текущее время и дату.



Завершение работы позволяет выключить робота или выполнить его перезапуск.

10.2 Экран ВкНачало работыВњ



Запустить программу, запрограммировать робота или сконфигурировать установку робота.

Примечание. Если вы включаете питание впервые и появляется диалоговое окно ВкНевозможно продолжитьВњ, вы можете Перейти в экран инициализации или выбрать Не сейчас, чтобы остаться в экране начала работы.

11 Быстрый запуск

11.1 Базовые знания о манипуляторе робота

Манипулятор Universal Robot представляет собой манипулятор, состоящий из трубок и сочленений. PolyScore используется для координации движений этих сочленений, перемещения робота и позиционирования его инструмента в нужное место за исключением области непосредственно над и под основанием.

Основание – здесь смонтирован робот.

Shoulder and Elbow выполняют движения большой амплитуды.

Запястья 1 и 2 выполняют движения малой амплитуды.

Запястье 3 здесь присоединяется инструмент робота.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Перед первым запуском робота уполномоченный сборщик робота UR обязан:

1. Прочсть и понять информацию о безопасности, приведенную в разделе Руководство по установке оборудования.
2. Задать параметры конфигурации безопасности, определенные на основании оценки рисков (см. раздел 13).

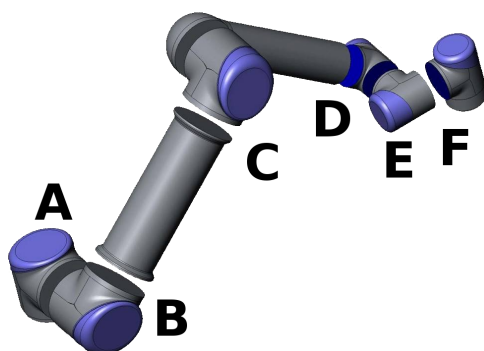


Figure 11.1: Сочленения робота. A: Основание, B: Плечевое сочленение, C: Локтевое сочленение и D, E, F: Запястье 1, 2, 3

11.1.1 Установка манипулятора робота и блока управления

PolyScore можно использовать после включения манипулятора робота и блока управления.

1. Извлеките манипулятор робота и блок управления из упаковки.
2. Установите манипулятор робота на прочной и безвибрационной поверхности.
3. Поместите блок управления на опору робота.
4. Подсоедините кабель к роботу и блоку управления.
5. Подключите блок управления к сетевому штепселю.



ОПАСНОСТЬ:

Опасность опрокидывания. Если робот не закреплен надежно на прочной поверхности, это может привести к его падению и нанести травмы.

Подробные инструкции по установке см. в Руководство по установке оборудования.

11.1.2 Включение и выключение блока управления

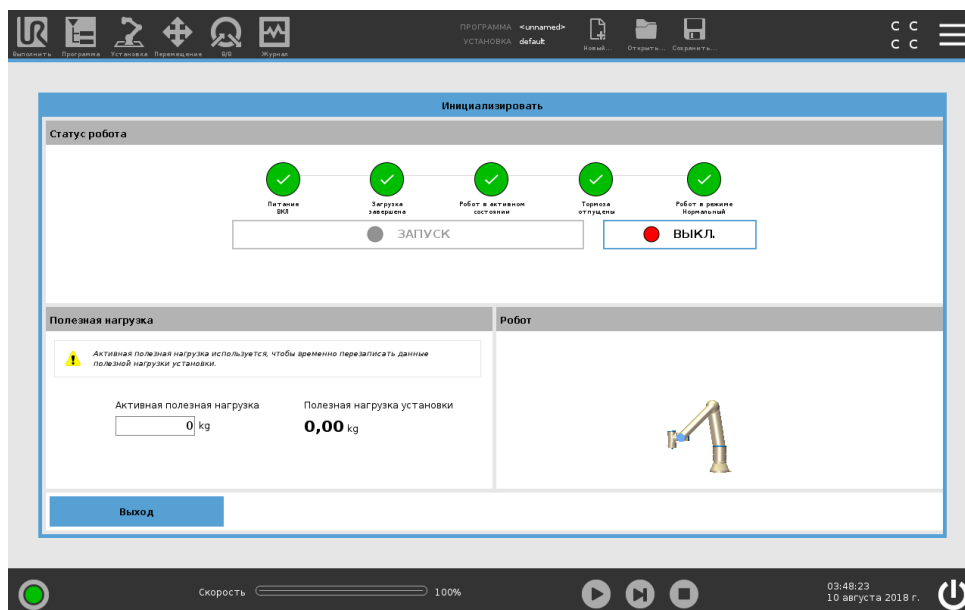
Блок управления, в основном, содержит физические электрические входы/выходы, соединяющие манипулятор робота, подвесной пульт обучения и периферийное оборудование. Чтобы обеспечить подачу питания на манипулятор робота, необходимо включить блок управления.

1. С правой стороны подвесного пульта обучения нажмите кнопку питания, чтобы включить блок управления.
2. Дождитесь появления текста установленной операционной системы и кнопок.
3. Если открывается диалоговое окно ВкНевозможно продолжитьВъ, выберите Перейти к экрану инициализации, чтобы открыть окно ВкИнициализировать роботаВъ.

11.1.3 Включение и выключение манипулятора робота

В нижней левой части экрана значок Инициализировать отображает состояние манипулятора робота с помощью цветов:

- Красный цвет Манипулятор робота находится в состоянии останова.
- Желтый цвет Питание манипулятора робота включено, но он не готов к работе.
- Зеленый цвет Питание манипулятора робота включено и он готов к работе.



Примечание: Запуск манипулятора робота сопровождается звуковым сигналом и легкими движениями по мере отпущения тормозов сочленений.

11.1.4 Инициализация манипулятора робота



ОПАСНОСТЬ:

Всегда проверяйте корректность активной нагрузки и установки перед запуском манипулятора робота. Если данные параметры неверны, то манипулятор робота и блок управления будут функционировать некорректно и могут представлять опасность для людей или оборудования.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

Следите за тем, чтобы манипулятор робота не соприкасался с объектом (например, столом), поскольку столкновение манипулятора робота с препятствием можно повредить редуктор сочленения.

Запуск робота:

1. Нажмите кнопку ВкОКВъ с зеленым светодиодным индикатором, чтобы начать процесс инициализации. Светодиодный индикатор сменится на желтый, что указывает на то, что питание включено, а манипулятор робота находится в состоянии Бездействие.
 2. Нажмите кнопку ВкЗАПУСКВъ, чтобы отпустить тормоза.
 3. Нажмите кнопку ВкВЫКЛВъ с красным светодиодом, чтобы отключить манипулятор робота.
- После запуска PolyScore необходимо один раз нажать кнопку ВкВКЛВъ для включения питания манипулятора робота. Затем состояние изменится на желтое, что указывает на то, что питание включено, а манипулятор робота находится в состоянии бездействия. Бездействие.

- Когда манипулятор робота находится в состоянии Бездействие, нажмите кнопку ВкЗАПУСКВъ, чтобы привести в действие манипулятор робота. Одновременно осуществляется сравнение данных датчика и настроенного монтажа манипулятора робота. В случае обнаружения расхождения (с отклонением 30°), кнопка становится недоступна и под ней отображается сообщение об ошибке. В случае успешного завершения процесса проверки монтажа, касание кнопки ВкЗАПУСКВъ приводит к отпусканию тормозов всех сочленений и манипулятор робота становится доступным для работы.

11.2 Быстрый запуск системы

Перед использованием PolyScore убедитесь, что манипулятор робота и блок управления правильно установлены.

1. На Подвесном пульте обучения нажмите кнопку аварийного останова.
2. На подвесном пульте обучения нажмите кнопку питания и дайте системе выполнить запуск и вывести текст на экран PolyScore.
3. На сенсорном экране появляется всплывающее окно, указывающее на то, что система готова и робот требует инициализации.
4. Во всплывающем диалоговом окне коснитесь кнопки, чтобы открыть окно инициализации.
5. Когда откроется диалоговое окно Подтверждение примененной конфигурации безопасности, нажмите кнопку Подтвердить конфигурацию безопасности, чтобы применить исходный набор параметров безопасности. Их необходимо скорректировать на основании оценки рисков.
6. Разблокируйте кнопку аварийного останова, чтобы изменить состояние робота с Выполнен аварийный останов на Выключение.
7. Выйдите из зоны досягаемости (рабочей зоны) робота.
8. В окне Инициализировать робота коснитесь кнопки ВКЛ. и подождите изменения состояния робота на Бездействие.
9. В поле Текущая полезная нагрузка убедитесь в правильности массы полезной нагрузки и выбранного крепления. В случае обнаружения расхождений между выбранным монтажом и данными датчика будет выведено оповещение.
10. В окне Инициализировать робота коснитесь кнопки Запустить, чтобы робот деблокировал тормозную систему.
Примечание. Робот вибрирует и издает звуки щелчков, указывая на готовность к программированию



ПРИМЕЧАНИЕ:

Информацию о программировании робота можно получить на домашней странице Universal Robots Academy по адресу www.universal-robots.com/academy/

12 Выбор рабочего режима

12.1 Рабочие режимы

Рабочие режимы становятся доступны после того, как вы выполните конфигурацию 3-позиционного устройства включения или зададите пароль.

Автоматический режим Если он активен, робот может выполнять только предварительно определенные задачи. Вкладка перемещения и режим свободного привода недоступны. Вы не можете изменять или сохранять программы и установки.

Ручной режим Если он активен, то вы можете запрограммировать робота при помощи вкладки перемещения, режима свободного привода и ползунка скорости. Вы можете изменять или сохранять программы и установки.

Рабочий режим	Ручной	Автоматический
Свободный привод	х	*
Перемещение робота стрелками на вкладке перемещения	х	*
Ползунок скорости	х	х**
Редактирование & сохранение программ & установка	х	
Выполнение программ	Пониженная скорость*	х

*Только при сконфигурированном 3-позиционном устройстве включения

** Через установку можно указать доступность/видимость ползунка скорости в окне ВкВыполнить



ПРИМЕЧАНИЕ:

- Робот Universal Robots не оснащен 3-позиционным устройством включения. Если оценка рисков требует наличия устройства, то оно должно быть прикреплено перед использованием робота.
- Если конфигурация 3-позиционного устройства не выполнена, то режим свободного привода и вкладка перемещения будут доступны. Скорость в ручном режиме не снижается.


ВНИМАНИЕ:

- Все функционирование всех приостановленных предохранителей должно быть полностью восстановлено перед тем, как выбрать автоматический режим.
- Там, где это возможно, ручной режим работы должен использоваться только если все присутствующие лица находятся за пределами безопасного пространства.
- Устройство, используемое для переключения робота в рабочий режим, должно находиться за пределами безопасного пространства.
- Пользователю запрещается входить в безопасное пространство, когда робот находится в автоматическом режиме.

В следующих подразделах описаны три метода конфигурации выбора рабочего режима. Каждый метод исключает остальные, что означает, что использование одного метода отключает остальные два.

Использование безопасного ввода рабочего режима

1. Во вкладке ВкУстановкаВнь, выберите ВкВходы/выходы безопасностиВнь.
2. Настройте ввод рабочего режима. Опция для его конфигурирования будет появляться в спадающем меню сразу, как только будет сконфигурирован вход 3-позиционного устройства включения.
3. Робот будет находиться в автоматическом режиме при низком логическом уровне входа рабочего режима и в ручном режиме при высоком логическом уровне.


ПРИМЕЧАНИЕ:

- Механический выбор режима, при наличии, должен полностью соответствовать ISO 10218-1: пункт 5.7.1 для выбора.
- Перед определением рабочего входа следует определить 3-позиционное устройство включения.

С помощью PolyScore

1. Находясь в PolyScore, выберите рабочий режим.
2. Чтобы переключаться между режимами, выбирайте значки профилей в верхнем колонтитуле.

См. 21.3.2 за дополнительной информацией о настройке пароля PolyScore.

Примечание. PolyScore автоматически переключается в ручной режим при включении конфигурации входов/выходов безопасности с 3-позиционным устройством включения.

С помощью панельного сервера

1. Подключитесь к панельному серверу.
2. Используйте команды Задать рабочий режим.
 - Задать автоматический рабочий режим
 - Задать ручной рабочий режим
 - Сбросить рабочий режим

См. <http://universal-robots.com/support/> за подробной информацией об использовании панельного сервера.

12.2 3-позиционное устройство включения

Когда 3-позиционное устройство включения сконфигурировано, а рабочим режимом выбран ручной режим, робота можно перемещать только нажатием 3-позиционного устройства включения.

Когда рабочий режим находится в автоматическом режиме, 3-позиционное устройство включения не действует.



ПРИМЕЧАНИЕ:

3-позиционное устройство включения, его действие, рабочие характеристики и эксплуатация должны полностью соответствовать ISO 10218-1: пункт 5.8.3 для использующегося устройства.

12.2.1 Ручное управление на высокой скорости

При низком логическом уровне на входе, робот находится в режиме предохранительного останова. Ползунок скорости устанавливается в начальное значение, соответствующее 250 мм/с, которое может быть постепенно увеличено для достижения более высокой скорости. Ползунок скорости сбрасывается до низкого значения всегда, когда вход 3-позиционного устройства включения переходит от низкого до высокого уровня.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Используйте пределы безопасности сочленений (см. 13.2.4) или плоскости безопасности (см. 13.2.5) для ограничения пространства, в котором робот может двигаться при ручном управлении на высокой скорости.

13 Конфигурация безопасности

13.1 Базовые знания о настройках безопасности

В этом разделе описана процедура доступа к настройкам безопасности робота. В нем представлены элементы, которые помогут настроить конфигурацию безопасности робота.



ОПАСНОСТЬ:

Перед конфигурацией настроек безопасности робота сборщик обязан выполнить оценку риска, чтобы гарантировать безопасность персонала и оборудования вокруг робота. Оценка риска – это анализ всех рабочих процедур на протяжении всего срока службы робота, который проводится с целью применения правильных настроек конфигурации безопасности (см. Руководство по установке оборудования). Согласно оценке риска сборщиком требуется выполнить следующее:

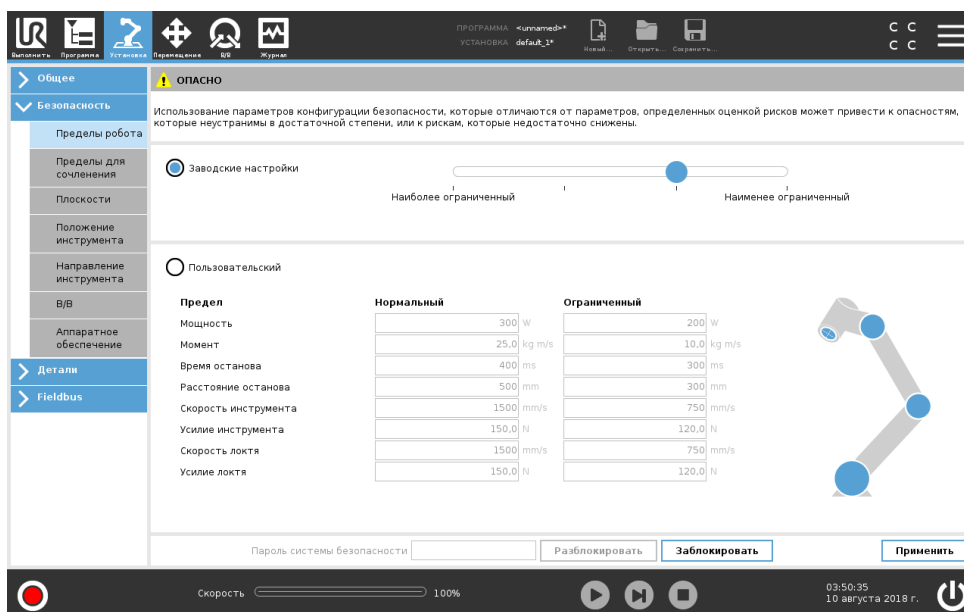
1. Сборщик системы должен не допускать неуполномоченных лиц к изменению конфигурации безопасности. Для этого следует использовать, например, защиту паролем.
2. Использовать и конфигурировать функций, связанных с безопасностью, а также интерфейсов в соответствии с определенным применением робота (см. Руководство по установке оборудования).
3. Настройки конфигурации безопасности для регулировки и обучения до первого включения манипулятора робота.
4. Все настройки конфигурации безопасности доступны в этом окне и его вкладках.
5. Сборщик должен удостовериться в том, что все изменения настроек конфигурации безопасности выполняются в соответствии с оценкой риска.

13.1.1 Доступ к конфигурации безопасности

Примечание. Настройки безопасности защищены паролем, и их можно сконфигурировать только после того, как пароль задан и впоследствии используется.

1. В верхнем колонтитуле PolyScore нажмите на значок Установка.
2. С левой стороны экрана, в меню действий, нажмите Безопасность.
3. Убедитесь, что отображается окно Пределы робота, но настройки недоступны.
4. Если Пароль системы безопасности предварительно задан, введите пароль и нажмите Разблокировать, чтобы получить доступ к настройкам. Примечание. После деблокировки настроек безопасности все настройки активны.

5. Нажмите вкладку **Заблокировать** или выйдите из меню **ВкБезопасностьВн**, чтобы снова заблокировать все настройки безопасности.



Дополнительную информацию о системе безопасности см. в Руководстве по установке оборудования.

13.1.2 Установка пароля системы безопасности

Чтобы деблокировать все настройки безопасности, составляющие конфигурацию безопасности, необходимо задать пароль.

Примечание. Если пароль системы безопасности отсутствует, появляется запрос на его установку.

1. В правом углу верхнего колонтитула PolyScore нажмите на меню Гамбургер и выберите **Настройки**.
2. С левой стороны экрана, в синем меню, нажмите **Пароль** и выберите **Безопасность**.
3. В поле **Новый пароль** введите пароль.
4. Теперь в поле **Подтвердите новый пароль** введите тот же пароль и нажмите **Применить**.
5. Внизу слева на синем меню нажмите **Выход**, чтобы вернуться к предыдущему окну.

Примечание. Вы можете нажать на вкладку **Заблокировать**, чтобы заблокировать все настройки безопасности или просто перейти к окну за пределами меню **ВкБезопасностьВн**.

Пароль системы безопасности

13.1.3 Изменение конфигурации безопасности

Изменения в настройках конфигурации безопасности должна соответствовать оценке риска, проведенной сборщиком (см. Руководство по установке оборудования).

Рекомендованная процедура:

1. Убедитесь, что изменения соответствуют оценке рисков, выполненной сборщиком.
2. Отрегулируйте настройки безопасности до соответствующего уровня, определенному оценкой рисков, выполненной сборщиком.
3. Убедитесь, что применены настройки.
4. Добавьте следующий текст в руководство оператора:

ВкПеред началом работы вблизи робота, убедитесь в том, что конфигурация безопасности соответствует ожидаемой. Для этого, к примеру, проверьте, не изменилась ли контрольная сумма в правом верхнем углу PolyScore.Въ

13.1.4 Применение новой конфигурации безопасности

Во время внесения изменений в конфигурацию робот выключен. Изменения вступают в силу только после нажатия кнопки Применить. Робота невозможно снова включить, пока не будет нажата кнопка Применить и перезапустить или Отменить изменения. Первый вариант позволяет зрительно проверить конфигурацию безопасности робота, которая по соображениям безопасности отображается во всплывающем окне в единицах СИ. По окончании зрительной проверки можно Подтвердить конфигурацию безопасности, и изменения автоматически сохранятся как часть текущей установки робота.

13.1.5 Контрольная сумма безопасности



Значок контрольной суммы безопасности отображает применяемую конфигурацию безопасности робота и читается сверху вниз и слева направо, например, VF4B. Различный текст и/или цвет указывает на изменения в применимой конфигурации.

Примечание.

- Контрольная сумма безопасности меняется только при изменении настроек функций безопасности так как только настройки безопасности задают контрольную сумму безопасности.
- Вы должны применить свои изменения конфигурации безопасности, чтобы они отображались в контрольной сумме безопасности.

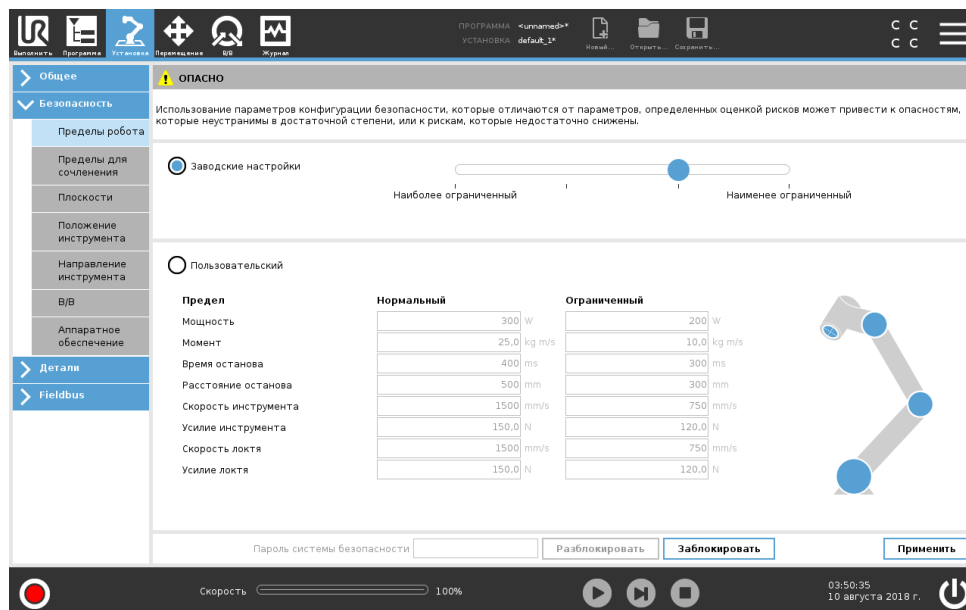
13.2 Настройки меню безопасности

В этом разделе описаны настройки меню безопасности, которые составляют конфигурацию безопасности робота.

13.2.1 Пределы робота

Пределы робота позволяют ограничить основные движения робота. Окно ВкПределы роботаВъ предлагает два варианта конфигурации: Заводские настройки и Пользовательские.

- В заводских настройках можно использовать ползунок для выбора предварительно заданных настроек безопасности. Значения в таблице обновляются, отображая предварительно заданные значения, в диапазоне от Наиболее ограниченные до Наименее ограниченные. **Примечание.** Значения на ползунке являются лишь рекомендательными и не должны заменять тщательную оценку рисков.



- В разделе ВкПользовательскиеВв можно задать пределы для работы робота и контролировать соответствующие допуски.

Мощность ограничивает максимальную механическую работу, которую производит робот в среде.

Примечание: этот предел считает полезную нагрузку частью робота, а не среды.

Момент ограничивает максимальный момент робота.

Время останова ограничивает максимальное время, которое требуется роботу для остановки, например, при задействовании аварийного останова.

Расстояние останова ограничивает максимальное расстояние, которое инструмент или локоть робота могут пройти во время остановки.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Ограничение времени и расстояния остановки влияет на общую скорость робота. Например, если задано время остановки 300 мс, максимальная скорость робота ограничена так, чтобы он мог остановиться за 300 мс.

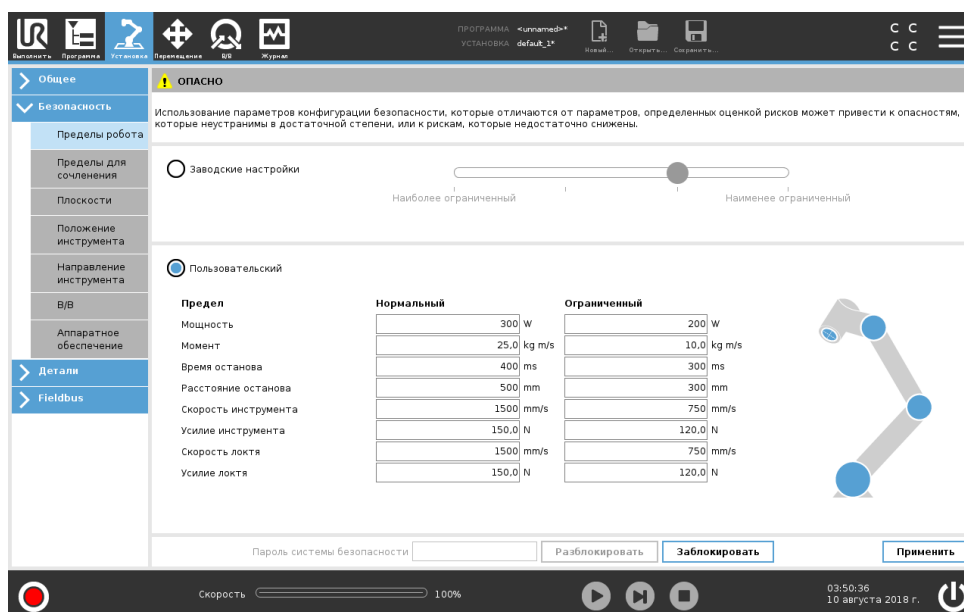
Скорость инструмента ограничивает максимальную скорость инструмента.

Усилие инструмента ограничивает максимальное усилие инструмента, которое инструмент робота прилагает при зажатии.

Скорость локтя ограничивает максимальную скорость локтя.

Усилие локтя ограничивает максимальное усилие, которое может прилагать локоть к своей среде.

Скорость и усилие инструмента ограничены фланцем для подсоединения инструмента и центром двух заданных пользователем положений инструмента, см. 13.2.6.

**ПРИМЕЧАНИЕ:**

Все пределы робота можно вернуть на Заводские настройки, чтобы сбросить их на значения по умолчанию.

13.2.2 Режимы безопасности

В обычных условиях (например, при отсутствии активного защитного останова) система безопасности работает в одном из режимов безопасности, каждый из которых имеет соответствующий набор пределов безопасности:

Обычный режим – режим безопасности, активный по умолчанию

Ограниченный режим активен в случае расположения Центральной точки инструмента (ЦТИ) робота за пределами плоскости Ограниченного режима при срабатывании (см. 13.2.5), или в случае его активации настраиваемым входом (см. 13.2.8)

Режим восстановления активизируется в случае нарушения предела безопасности из активного набора пределов, манипулятор робота выполняет останов категории 0. Если при включении манипулятора робота он уже находится в положении, нарушающим активный предел или границу безопасности, его запуск происходит в режиме Восстановления. Это позволяет вернуть манипулятор робота в границы пределов. В режиме восстановления перемещение манипулятора робота ограничено фиксированным набором пределов, которые пользователь не может настраивать. Подробнее о пределах режима восстановления см. Руководство по установке оборудования.

**ВНИМАНИЕ:**

В режиме восстановления отключены пределы для положения сочленения, положения инструмента и ориентации инструмента, поэтому следует соблюдать предосторожность при возврате манипулятора робота в границы пределов.

Меню ВкКонфигурация безопасностиВъ позволяют пользователю установить отдельные наборы пределов безопасности для обычного и ограниченного режимов. Пределы скорости и момента ограниченного режима для инструмента и сочленений должны быть более строгими, чем для обычного режима.

13.2.3 Отклонения

В конфигурации безопасности указываются пределы системы безопасности. Система безопасности получает значения из полей ввода и определяет нарушение данных значений, если какое-либо из них превышено. Контроллер робота пытается предотвратить какие-либо нарушения путем защитного останова или снижения скорости. Это означает, что программа может не быть способна выполнять движения близко к пределу.



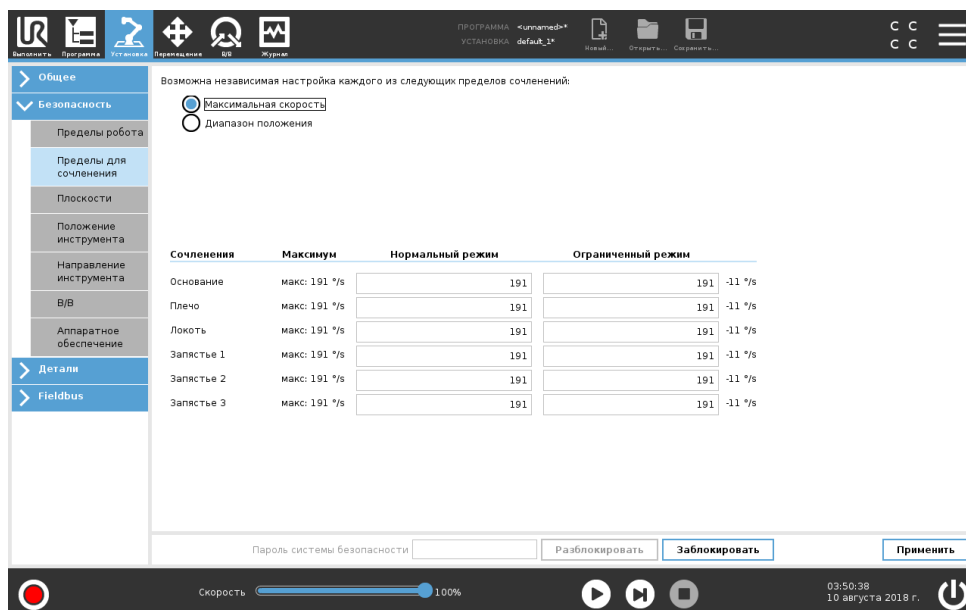
ВНИМАНИЕ:

Допуски зависят от версии программного обеспечения. Обновление программного обеспечения может привести к изменению допусков. Список изменений в версии ПО приведен в заметках к выпуску.

13.2.4 Пределы для сочленения

Пределы для сочленения позволяют ограничивать отдельные движения сочленений робота в пространстве обобщенных координат, т. е. вращательное положение и скорость вращения сочленения. Существует два варианта пределов для сочленения: Максимальная скорость и диапазон положения.

1. Максимальная скорость определяет максимальную угловую скорость каждого сочленения.
2. Диапазон положения определяет диапазон положений для каждого сочленения. В этом случае поля ввода для ограниченного режима также отключены, если отсутствует плоскость безопасности или конфигурируемый набор входных сигналов для ее срабатывания. Этот предел позволяет безопасной программируемой оси ограничивать робота.



13.2.5 Плоскости



ПРИМЕЧАНИЕ:

Конфигурация плоскостей полностью основана на объектах. Поэтому мы рекомендуем создать и проименовать все объекты перед изменением конфигурации безопасности, так как робот выключен после деблокировки вкладки ВкБезопасностьВн и движение робота не возможно.

Плоскости безопасности ограничивают рабочую зону робота. Вы можете задать до восьми плоскостей безопасности, ограничив инструмент и локоть робота. Вы также можете ограничить движения локтя для каждой плоскости безопасности и отключить ограничение, отменив выбор флажка. Перед конфигурированием плоскостей безопасности необходимо задать объект в установке робота (см. 16.1.3). Затем объект можно скопировать в окно безопасной плоскости и сконфигурировать.



ВНИМАНИЕ:

Установка плоскостей безопасности только создает пределы для заданных сфер инструмента и локтя, а не общие пределы для манипулятора робота. Это означает, что установка плоскости безопасности не гарантирует, что на другие компоненты манипулятора робота будут распространяться такое же ограничение.

Режимы

Каждую плоскость можно сконфигурировать с ограничительными режимами с помощью нижеперечисленных значков.

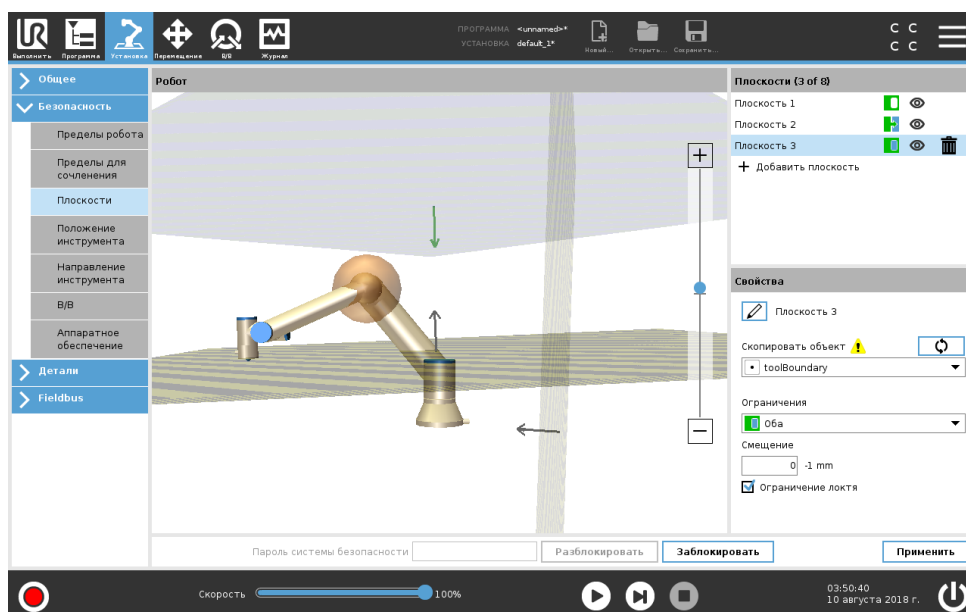
Отключено Плоскость безопасности всегда неактивна в этом состоянии.

-  **Нормальный** В случае нахождения системы безопасности в нормальном режиме, нормальная плоскость активна и выступает в качестве строгого предела положения.
-  **Ограниченный** В случае нахождения системы безопасности в ограниченном режиме, плоскость ограниченного режима активна и выступает в качестве строгого предела положения.
-  **Нормальный и ограниченный** В случае нахождения системы безопасности в нормальном или ограниченном режимах, плоскость нормального и ограниченного режима активна и выступает в качестве строгого предела положения.
-  **Ограниченный режим при срабатывании** Плоскость безопасности переводит систему безопасности в ограниченный режим, если инструмент или локоть робота выходит за ее пределы.
-  **Показать** При нажатии этого значка плоскости безопасности отображаются на графике или скрываются с него.
-  **Удалить** Удаление созданной плоскости безопасности (примечание: для этого действия отсутствует возможность отмены/повтора команды, поэтому если плоскость удалена по ошибке, ее необходимо создать заново).
-  **Переименовать** При нажатии этого значка можно переименовать плоскость.

Конфигурация плоскостей безопасности

1. В верхнем колонтитуле PolyScore нажмите **Установка**.
2. Слева, в меню действий, нажмите на **ВкБезопасностьВн** и выберите **Плоскости**.
3. В верхней правой части окна, в поле **ВкПлоскостиВн**, нажмите **Добавить плоскость**.
4. В нижней правой части экрана, в поле **Свойства**, задайте **ВкИмяВн**, **ВкСкопировать объектВн** и **ВкОграниченияВн**. Примечание. В поле **Скопировать объект** доступны только **ВкНеопределенноВн** и **ВкОснованиеВн**. Сконфигурированную плоскость безопасности можно сбросить, выбрав **Неопределенно**.

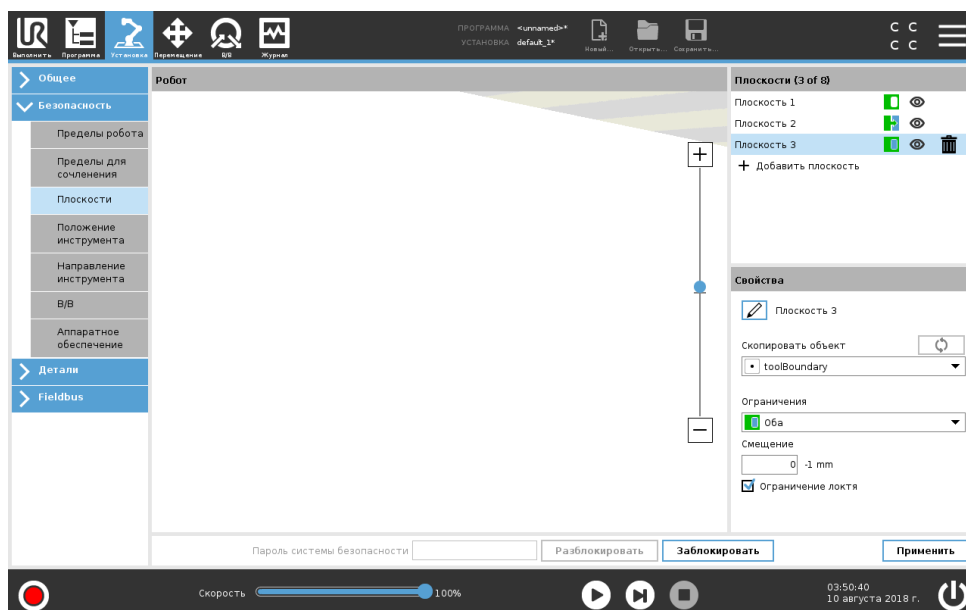
Если скопированный объект изменен в окне **ВкФункцииВн**, справа от текста **ВкСкопировать объектВн** появляется предупреждающий значок. Это означает, что объект находится вне синхронизации, т. е. информация в карте свойств не обновляется и не отражает изменений, которые могли быть внесены в объект.



Локоть

Можно задать ограничение локтя, чтобы не допустить прохождения локтевого сочленения робота через любую из заданных плоскостей. Чтобы разрешить прохождение через плоскости, отмените ВкОграничение локтяВь.

Цветовая кодировка



Серый Плоскость сконфигурирована, но отключена (A)

Желтый и черный Нормальная плоскость (B)

Синий и зеленый Плоскость срабатывания (C)

Черная стрелка Сторона плоскости, с которой разрешается располагаться инструменту и/или локтю (для нормальных плоскостей)

Зеленая стрелка Сторона плоскости, с которой разрешается располагаться инструменту и/или локтю (для плоскостей срабатывания)

Серая стрелка Сторона плоскости, с которой разрешается располагаться инструменту и/или локтю (для отключенных плоскостей)

Свободный привод робота

Если робот подходит близко к определенным пределам, находясь в режиме свободного привода (см. 17.6), оператор может почувствовать отталкивающую силу, исходящую от робота.

13.2.6 Положение инструмента

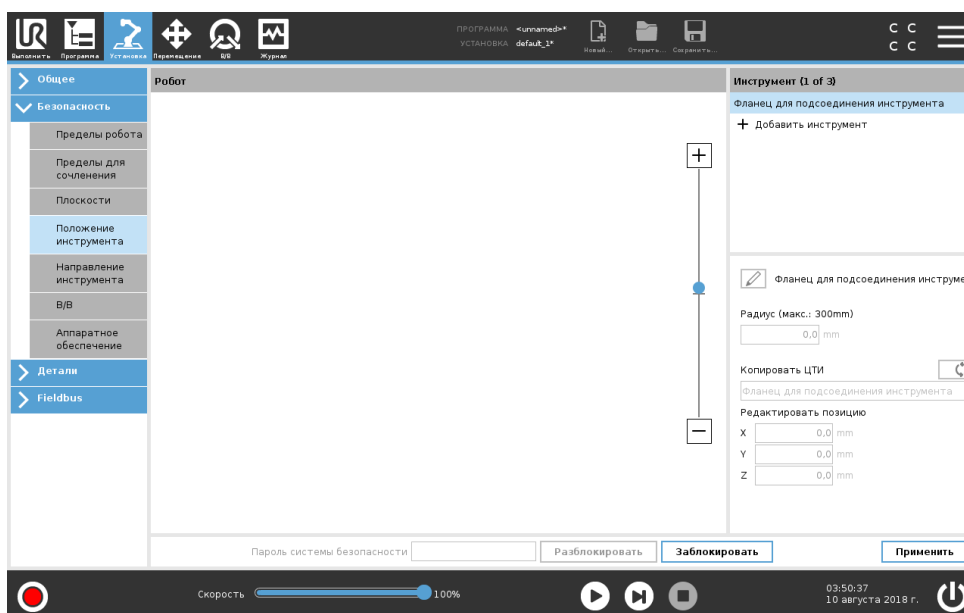
На экране Положение инструмента можно задавать больше контролируемых ограничений для инструментов и/или принадлежностей, расположенных на конце манипулятора робота.

Робот позволяет визуализировать изменения.

Инструмент позволяет задавать и конфигурировать макс. два инструмента.

Инструмент_1 является инструментом по умолчанию со значениями $x=0,0$, $y=0,0$, $z=0,0$ и радиусом $=0,0$. Эти значения представляют собой фланец для подсоединения инструмента. Примечание.

- В поле ВкКопировать ЦТИВн также можно выбрать Фланец для подсоединения инструмента, после чего значения инструмента будут сброшены на 0.
- На фланце для подсоединения инструмента задается сфера по умолчанию.



Для заданных пользователем инструментов можно изменить следующие параметры:

Радиус – изменение радиуса всей сферы. Радиус учитывается при использовании плоскостей безопасности. Если точка на сфере проходит плоскость срабатывания в ограниченном режиме, робот переключается в Ограниченный режим. Система безопасности предотвращает прохождение любой точки сферы через плоскость безопасности (см. 13.2.5).

Положение – изменение положение инструмента относительно фланца для подсоединения инструмента робота. Положение учитывается функциями безопасности для скорости инструмента, усилия инструмента, расстояния останова и плоскостей безопасности.

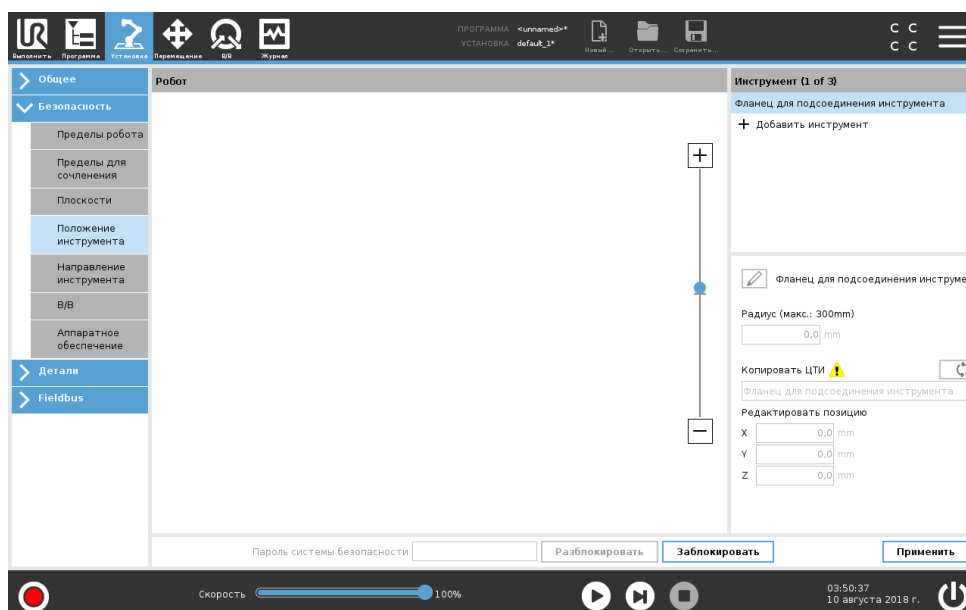
Существующую центральную точку инструмента можно использовать как основание для определения новых положений инструмента. Копия существующей ЦТИ, предварительно заданной в меню ВкОбщееВъ в окне ЦТИ, доступна в меню ВкПоложение инструментаВъ, в раскрывающемся списке ВкКопировать ЦТИВъ.

При редактировании и корректировке значений в полях ввода редактирование позиции имя ЦТИ в раскрывающемся меню изменяется на пользовательская, указывая на то, что скопированная ЦТИ и фактический предел ввода различаются. Оригинальная ЦТИ остается доступна в раскрывающемся меню, и ее снова можно выбрать, чтобы вернуть значения к оригинальной позиции. Выбор в раскрывающемся меню копии ЦТИ не влияет на имя инструмента.

После внесения изменений в окно положения инструмента, если вы захотите изменить скопированную ЦТИ в окне конфигурации ЦТИ, справа от текста ВкСкопировать функциюВъ появляется предупреждающий значок. Это означает, что ЦТИ находится вне синхронизации, т. е. информация в поле свойств не обновляется и не отражает изменений, которые могли быть внесены в ЦТИ. ЦТИ можно синхронизировать, нажав на значок синхронизации (см. 16.1.1).

Примечание: ЦТИ не нужно синхронизировать для успешного определения и использования инструмента.

Инструмент можно переименовать, нажав на кнопку с карандашом рядом с отображаемым именем инструмента. Также можно задать радиус в разрешенном диапазоне 0 – 300 мм. Предел отображается на графической плоскости в виде точки или сферы в зависимости от размера радиуса.



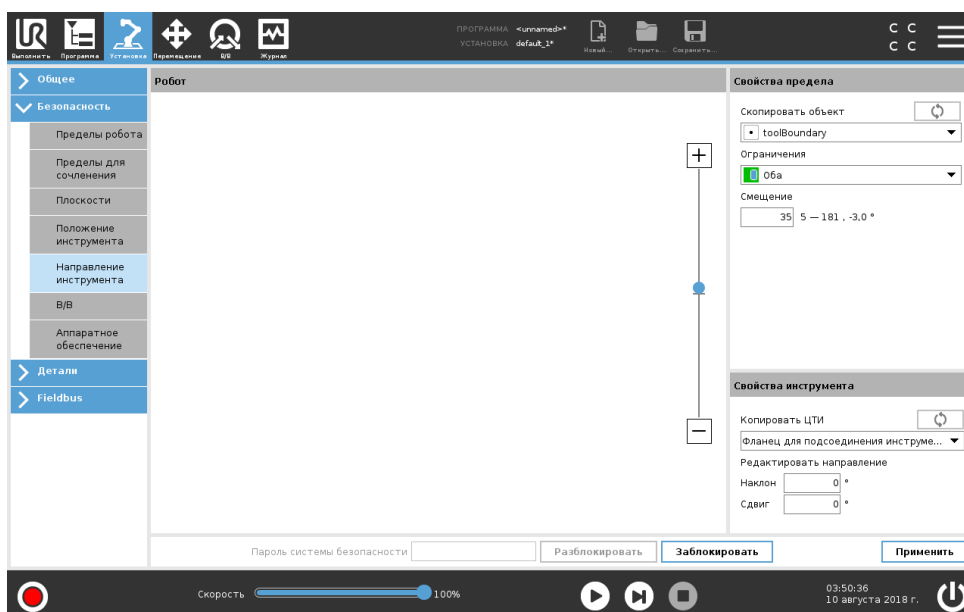
13.2.7 Направление инструмента

Экран направления инструмента можно использовать для ограничения угла наведения инструмента. Предел определяется сектором, который имеет фиксированную ориентацию относительно основания манипулятора робота. По мере перемещения манипулятора робота направление инструмента ограничено, так что он остается в пределах заданного сектора. Направление инструмента по умолчанию совпадает с осью Z выходного фланца инструмента. Его можно изменить, применив углы наклона и сдвига.

Перед конфигурированием предела необходимо задать точку или плоскость в установке робота (см. 16.3). Затем объект можно скопировать и использовать его ось Z как центр сектора, определяющего предел.


ПРИМЕЧАНИЕ:

Конфигурация направления инструмента основана на объектах. Мы рекомендуем создать нужный(-ые) объект(-ы) до редактирования конфигурации безопасности, так как после деблокировки вкладки ВкБезопасностьВн манипулятор робота отключается, и задать новые объекты невозможно.


Свойства предела

Для предела направления инструмента можно сконфигурировать три свойства:

1. Центр сектора: Можно выбрать объект точки или плоскости из раскрывающегося меню, чтобы задать центр сектора. Ось Z выбранного объекта используется в качестве направления, вокруг которого выполняется центровка сектора.
2. Угол сектора: Вы можете определить, на сколько градусов робот может отклоняться от центра.

Отключенный предел направления инструмента не активен никогда



Нормальный предел направления инструмента активен, только если система безопасности находится в нормальном режиме.



Ограниченный предел направления инструмента активен, только если система безопасности находится в ограниченном режиме.



Нормальный & ограниченный предел направления инструмента активен, только если система безопасности находится в нормальном режиме, а также в ограниченном режиме.

Вы можете сбросить параметры до значений по умолчанию или отменить конфигурацию направления инструмента, вернув функцию копии в состояние ВкНеопределенноВн.

Свойства инструмента

По умолчанию инструмент указывает в том же направлении, что и ось Z выходного фланца инструмента. Это положение можно изменить путем ввода двух углов:

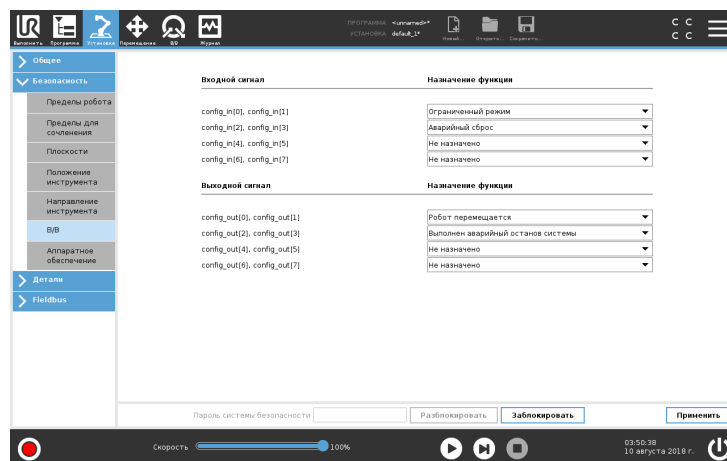
Угол наклона: Определяет размер наклона оси Z выходного фланца относительно оси X выходного фланца.

Угол сдвига: Определяет размер вращения наклоненной оси Z вокруг исходного положения оси Z выходного фланца.

В качестве альтернативы ось Z существующей ЦТИ можно скопировать, выбрав соответствующую ЦТИ из раскрывающегося меню.

13.2.8 В/В

Вводы-выводы разделены на входы и выходы и попарно размещены так, что каждая функция предоставляет категорию 3 и входы-выводы ПЛУ.



Входные сигналы

Для входных сигналов можно использовать следующие функции безопасности:

Аварийный останов системы Эта кнопка аварийного останова является альтернативой кнопке на подвесном пульте обучения и выполняет идентичную функцию, если устройство соответствует стандарту ISO 13850.

Ограниченный режим Все пределы безопасности можно применять в нормальном или ограниченном режиме (см. 13.2.2). При соответствующей конфигурации подача на входы низкого сигнала приводит к переходу системы безопасности в ограниченный режим. Манипулятор робота замедляется для соответствия требованиям набора пределов ограниченного режима. Система безопасности гарантирует, что робот окажется в пределах ограниченного режима менее чем за 0,5 с после задействования входа. Если манипулятор робота продолжает нарушать пределы ограниченного режима, то будет выполнен останов категории 0. Возврат в обычный режим осуществляется таким же образом. Примечание: плоскости безопасности также могут вызывать переход в ограниченный режим.

3-позиционное устройство включения Настройка входа безопасности 3-позиционного устройства включения позволяет задать вход безопасности рабочего режима. Будучи заданным, 3-позиционное устройство включения должно удерживаться для перемещения робота в ручном режиме.

Рабочий режим Будучи заданным, данный вход может использоваться для переключения между автоматическим режимом или ручным режимом (см. 12.1).

Предохранительный сброс Если сконфигурирован предохранительный останов, этот выход обеспечивает сохранение состояния предохранительного останова до задействования сброса. Манипулятор робота не будет перемещаться при нахождении в состоянии предохранительного останова.



ВНИМАНИЕ:

По умолчанию функция входа ВкПредохранительный сбросВъ настроена для входных контактов 0 и 1. Их отключение приведет к предохранительному останову манипулятора робота после того, как на вход сигнала ВкПредохранительного остановаВъ будет подано высокое значение. Другими словами, без входа ВкПредохранительного сбросаВъ входы ВкПредохранительного остановаВъ SI0 и SI1 (см. ВкРуководство по установке оборудованияВъ) полностью определяют активность состояния предохранительного останова.

Выходные сигналы

Для выходных сигналов можно задать следующие функции безопасности. Все сигналы переходят в низкий режим после завершения состояния, вызвавшего высокий режим сигналов:

Аварийный останов системы – низкий сигнал подается только при переходе системы безопасности в состояние ВкАварийного остановаВъ с помощью входа ВкАварийный останов роботаВъ или при нажатии кнопки ВкАварийный остановВъ. Во избежание блокировок низкий сигнал не будет подаваться, если состояние аварийного останова инициируется с помощью входа ВкАварийный останов системыВъ.

Робот перемещается – низкий сигнал, если робот перемещается, в ином случае высокий.

Робот не останавливается – высокий сигнал при остановленном роботе или в процессе его останова из-за аварийного или предохранительного останова. В противном случае логический уровень будет низким.

Ограниченный режим отправляет низкий сигнал при переходе манипулятора робота в ограниченный режим или в случае настройки входа безопасности на ограниченный режим и низкого значения сигнала. В противном случае подается высокий сигнал.

Неограниченный режим – данный режим является обратным ограниченному режиму, описанному выше.

**ПРИМЕЧАНИЕ:**

Любые внешние механизмы, получающие состояние аварийного останова от робота через выход ВкАварийный останов системыВъ, должны соответствовать требованиям стандарта ISO 13850. Это особенно необходимо в установках, где вход ВкАварийный останов роботаВъ подключен к внешнему устройству аварийного останова. В таких случаях выход аварийный останов системы будет иметь высокое значение после разблокировки внешнего устройства аварийного останова. Это означает, что состояние аварийного останова во внешних механизмах будет сброшено без ручного вмешательства со стороны оператора робота. Следовательно, для соответствия стандартам безопасности внешние механизмы требуют ручного вмешательства для возобновления работы.

13.2.9 Аппаратное обеспечение

Робота можно использовать, не прикрепляя подвесной пульт обучения. При снятии подвесного пульта обучения необходимо задать другой источник аварийного останова. Во избежание срабатывания сигнала нарушения безопасности необходимо указать, прикреплен ли подвесной пульт обучения.

Выбор доступного оборудования

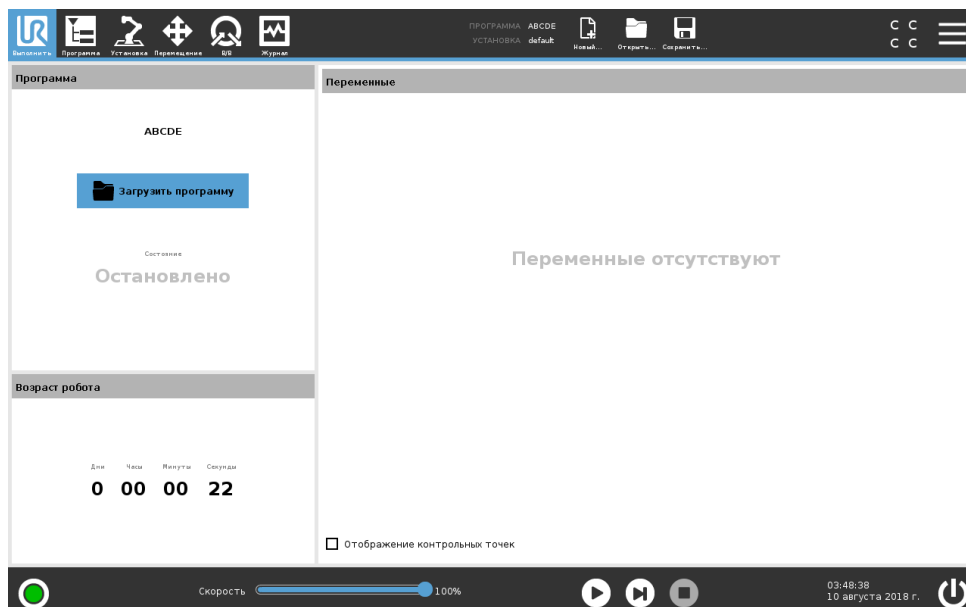
Робота можно использовать без PolyScore в качестве интерфейса программирования.

1. В верхнем колонтитуле нажмите Установка.
2. В меню действий слева нажмите Безопасность и выберите Аппаратное обеспечение.
3. Введите пароль системы безопасности и Разблокируйте экран.
4. Отмените выбор подвесного пульта обучения, чтобы использовать робота без интерфейса PolyScore.
5. Нажмите Сохранить и перезапустить, чтобы принять изменения.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Если подвесной пульт обучения снят или отсоединен от робота, то кнопка аварийного останова станет неактивной. Подвесной пульт обучения следует на достаточном расстоянии от робота.

14 Вкладка ВкВыполнитьВнь



Вкладка Выполнить обеспечивает очень простой способ управления манипулятором робота и блоком управления с помощью минимально возможного числа кнопок и параметров. Можно сочетать обычное управление с защитой программируемой части PolyScore с помощью пароля (см. 21.3.2), чтобы робот мог выполнять исключительно предварительно записанные программы.

В этом окне вы можете автоматически загружать и запускать по умолчанию программы по передаче внешнего сигнала по переходу кромки маркера (см. 16.1.9).

Примечание. Сочетание автоматической загрузки и запуска программы по умолчанию и автоматической инициализации при включении может использоваться, к примеру, для интеграции манипулятора робота с другим устройством.

14.1 Программа

Поле Программа отображает имя программы, загруженной на робота, и ее текущее состояние. Чтобы загрузить другую программу, нажмите вкладку Загрузить программу.

14.2 Переменные

В программе робота возможно использовать переменные для хранения и изменения различных значений во время выполнения программы. Программа поддерживает два вида переменных:

Установочные переменные Они могут использоваться несколькими программами, их имена и значения сохраняются при установке робота (см. 16.1.8). Установочные переменные сохраняют свои значения после перезагрузки робота и панели управления.

Регулярные программные переменные Данные переменные используются только в процессе работы программы и их значения будут утеряны после остановки программы.

Отображение контрольных точек В программе робота для хранения информации о контрольных точках используются переменные сценариев.

Установите флажок Отображение контрольных точек под Переменные для отображения переменных сценария в списке переменных.

Тип переменных

bool	Переменная логического типа, принимающая значение Истина либо Ложь.
int	Целое число в пределах от -2147483648 до 2147483647 (32 разряда).
float	Число с плавающей точкой (десятичное) (32 разряда).
string	Последовательность символов.
pose	Вектор, описывающий положение и ориентацию в прямоугольной системе. Он представляет собой сочетание вектора положения (x, y, z) и вектора вращения (rx, ry, rz) , представляющего ориентацию в виде $p[x, y, z, rx, ry, rz]$.
list	Последовательность переменных.

14.3 Возраст робота

Это поле показывает, сколько времени прошло с момента включения робота.

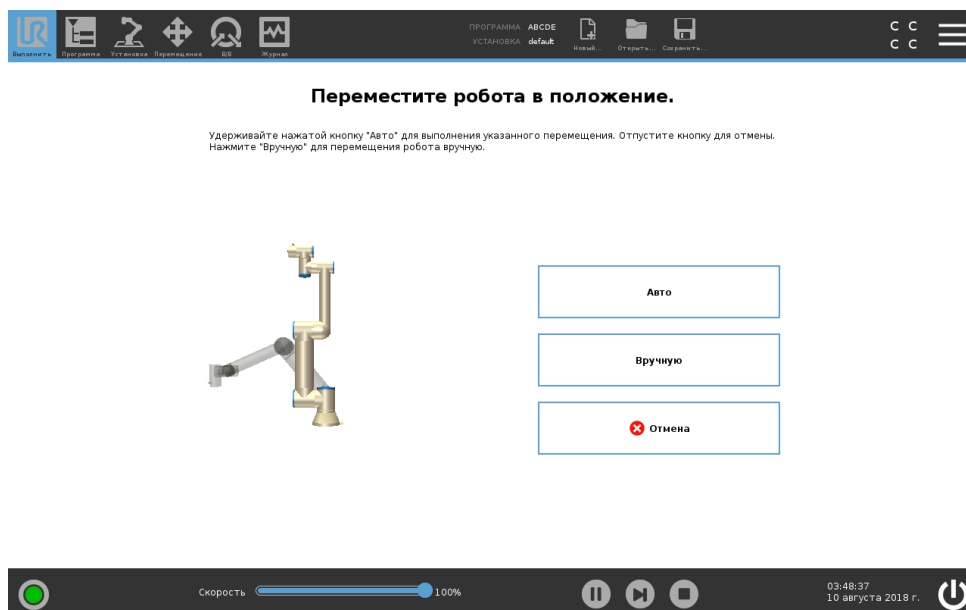
Примечание: числа в этом поле не связано со временем работы программы.

14.4 Переместить робота в положение

Экран Переместить робота в положение отображается при нажатии воспроизведения в нижнем колонтитуле. Используйте экран Переместить робота в положение, если манипулятор робота необходимо переместить в определенное начальное положение перед тем, как запустить программу, а также для перемещения манипулятора робота к контрольной точке при изменении программы.

В том случае, если экран Переместить робота в положение не может переместить манипулятор робота в начальное положение программы, манипулятор перемещается в положение первой контрольной точки дерева программ. Манипулятор робота может переместиться в неправильное положение если:

- ЦТИ, положение детали или положение контрольной точки первого перемещения изменяется во время выполнения программы до завершения первого перемещения.
- Первая контрольная точка находится внутри узла ВкЕслиВъ или ВкПереключениеВъ дерева программ.



Авто

Для перемещения манипулятора робота в исходное положение нажмите и удерживайте кнопку Авто.

Примечание: Чтобы остановить движение, отпустите кнопку в любое время.

Анимация

Анимация показывает движение манипулятора робота, которое он будет выполнять, пока удерживается нажатой вкладка Авто.



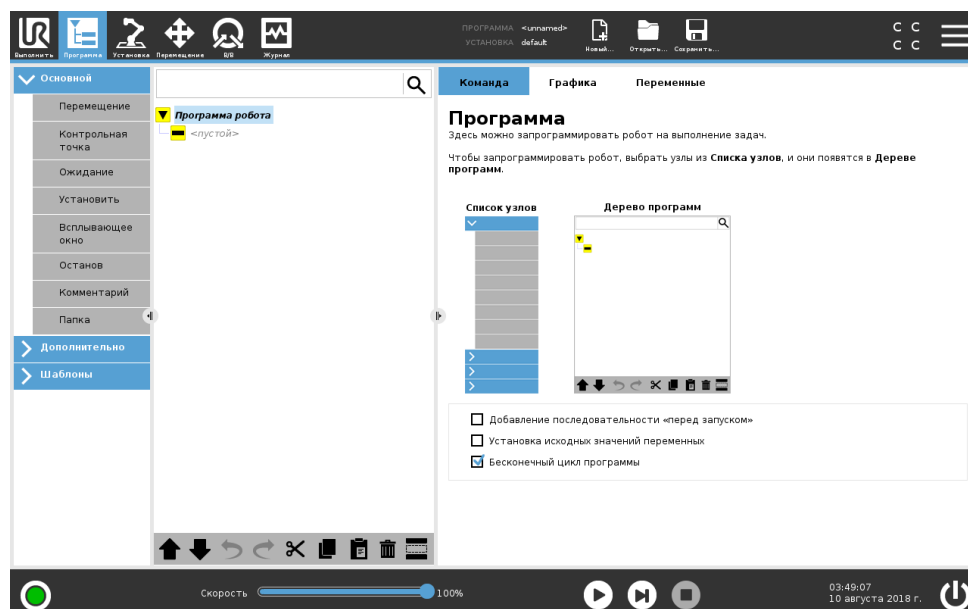
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:

1. Сравните анимацию с положением реального манипулятора робота и убедитесь, что манипулятор робота сможет безопасно выполнить это движение, не задев никакие препятствия.
2. Функция автоперемещения выполняет движения робота вдоль затененной траектории. Столкновение может привести к повреждению робота или другого оборудования.

Вручную

Нажмите кнопку Вручную, чтобы открыть окно со значками Перемещение, из которого можно вручную управлять движениями робота. Это необходимо только в случае, если вы не хотите выполнять движения, показанные в анимации.

15 Вкладка ВкПрограммаВнь



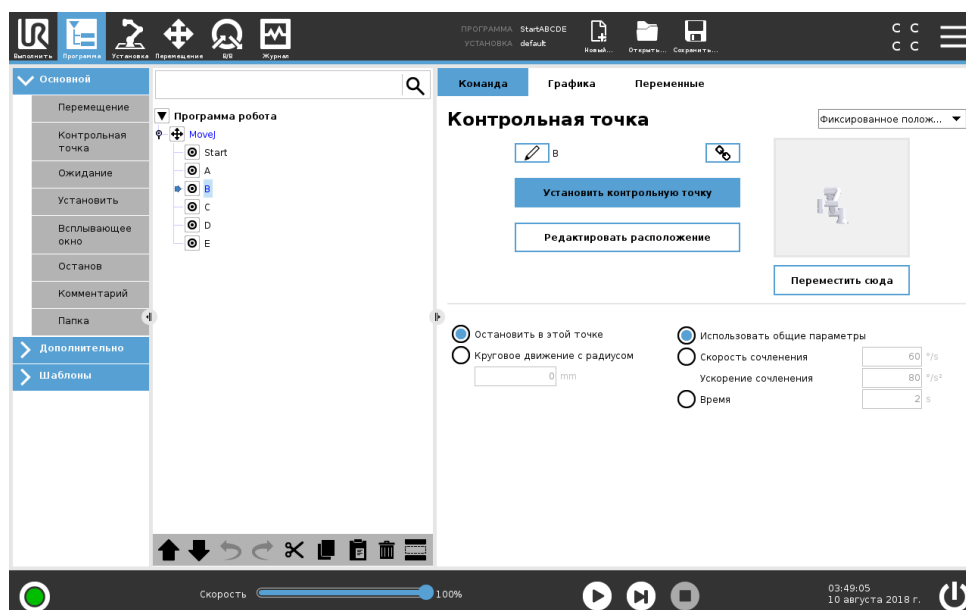
На вкладке ВкПрограммаВнь показана программа, редактируемая в данный момент.

15.1 Дерево программ

Дерево программ отображает программу в виде списка команд, называемых узлами программы. Название программы отображается непосредственно над списком команд. Справа от дерева программ отображается информация по выбранной команде. Вы можете добавлять команды из списка команд в разделе Основные щелчком по нужному типу команды. Вы можете добавлять расширенные команды из раздела Расширенные или шаблоны из раздела Шаблоны. Шаблоны создают дерево программ, которое уже готово к дальнейшей конфигурации.

В дереве программ выполняемая в данный момент команда выделяется, как описано в 15.1.1.

15.1.1 Индикация выполнения программы



Дерево программ содержит визуальные ориентиры, информирующие о команде, выполняемой контроллером робота в данный момент. Значок небольшого  индикатора отображается слева от значка команды, а имя выполняемой команды и других команд, для которых данная команда является подкомандой (обычно определяемая / значками команды) выделяется синим цветом. Это помогает пользователю в поиске выполняемой команды в дереве.

Например, при движении манипулятора робота в направлении контрольной точки соответствующая подкоманда контрольной точки обозначается значком  и ее имя вместе с названием команды Переместить (см. 15.5.1), к которой она принадлежит, отображается синим цветом.

В случае приостановки программы индикатор выполнения программы обозначает последнюю команду, которая находилась в процессе выполнения.

Щелчок кнопки со значком  под деревом программ приведет к переходу к команде, выполняемой в данный момент, или к последней выполненной команде в дереве. При щелчке по команде во время работы программы вкладка Команда будет содержать отображение информации, связанной с выбранной командой. Нажатие кнопки  снова приведет к постоянному отображению вкладкой Команда информации о текущих выполняемых командах.

15.1.2 Кнопка Поиск

Нажмите кнопку  для выполнения поиска текста по дереву программ. При выборе поиска можно вводить поисковый текст, а соответствующие программные узлы будут выделены желтым цветом. Кроме того, кнопки навигации доступны для перехода по результатам поиска. Для выхода из режима поиска нажмите значок .

15.1.3 Панель инструментов дерева программ

Для изменения дерева программ используйте панель инструментов в нижней части дерева программ.

Кнопки отмены/повтора команды

Кнопки  и  позволяют отменить или вернуть изменения в командах.

Движение вверх & вниз

Кнопки  и  позволяют изменить положение узла.

Вырезать

Кнопка  позволяет вырезать узел и применить его в другом действии (например, вставить его в другом месте в дереве программ).

Копировать

Кнопка  позволяет скопировать узел и применить его в другом действии (например, вставить его в другом месте в дереве программ).

Вставить

Кнопка  позволяет вставить узел, который вы заранее вырезали или скопировали.

Удалить

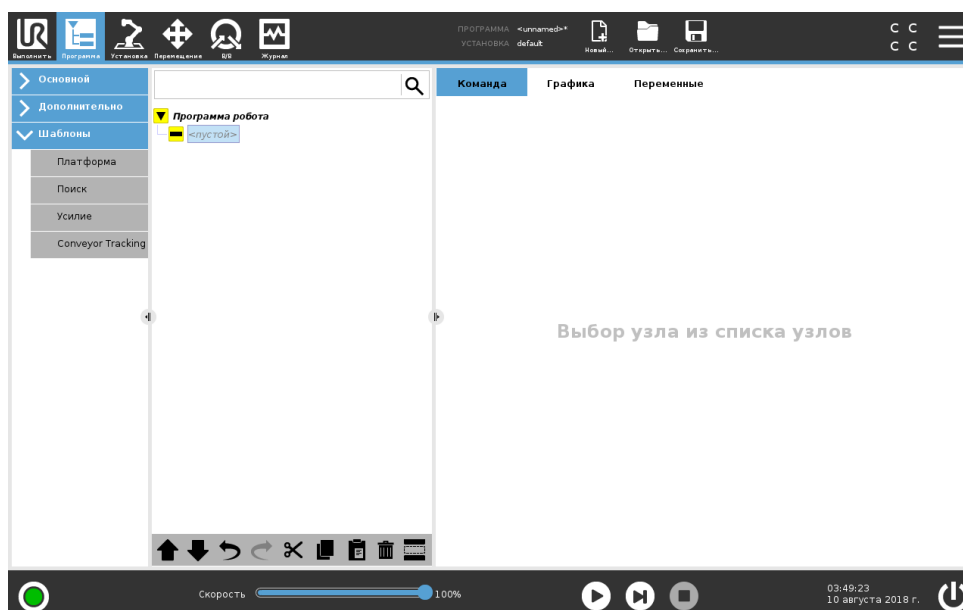
Нажмите кнопку , чтобы удалить узел из дерева программ.

Скрыть

Нажмите кнопку , чтобы скрыть определенные узлы в дереве программ.

Устраненные строки программы будут пропущены при выполнении программы. Устраненную строку в дальнейшем можно вернуть. Таким способом можно быстро внести изменения в программу, не разрушая ее первоначальное содержание.

15.1.4 Пустой узел

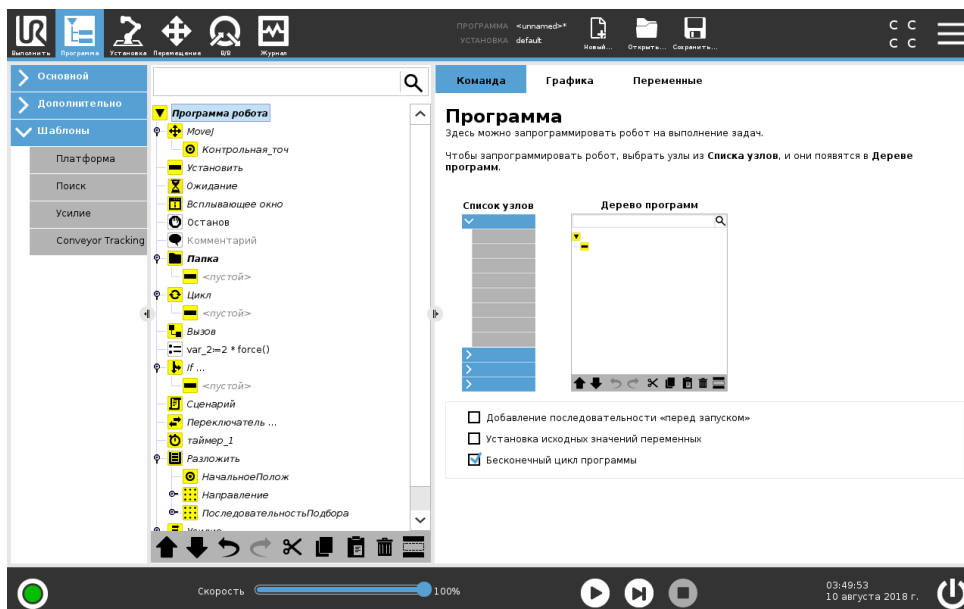


Узлы программы не могут быть пустыми. Чтобы программу можно было выполнить, все строки должны быть указаны и определены в дереве программ.

15.2 Вкладка ВкКомандыВнь

Перейдите во вкладка Команды, чтобы настроить каждый узел программы в дереве программ в нужном порядке, чтобы запустить программу. Отображаемая информация изменяется в зависимости от выбранного узла.

В поле вкладки ВкКомандыВнь находится дополнительные флажки, которые описаны в следующих подразделах.



Добавление последовательности Вкперед запускомВнь

Выберите данный флажок, чтобы добавить набор команды перед запуском программы.

Установка исходных значений переменных

Выберите данный флажок, чтобы установить значения переменных перед запуском программы (и любых потоков). Поле ВкЗначения начальных переменныхВнь заменяет поле вкладки ВкКомандыВнь, а поле ВкНач переменныеВнь отображается над деревом программ.

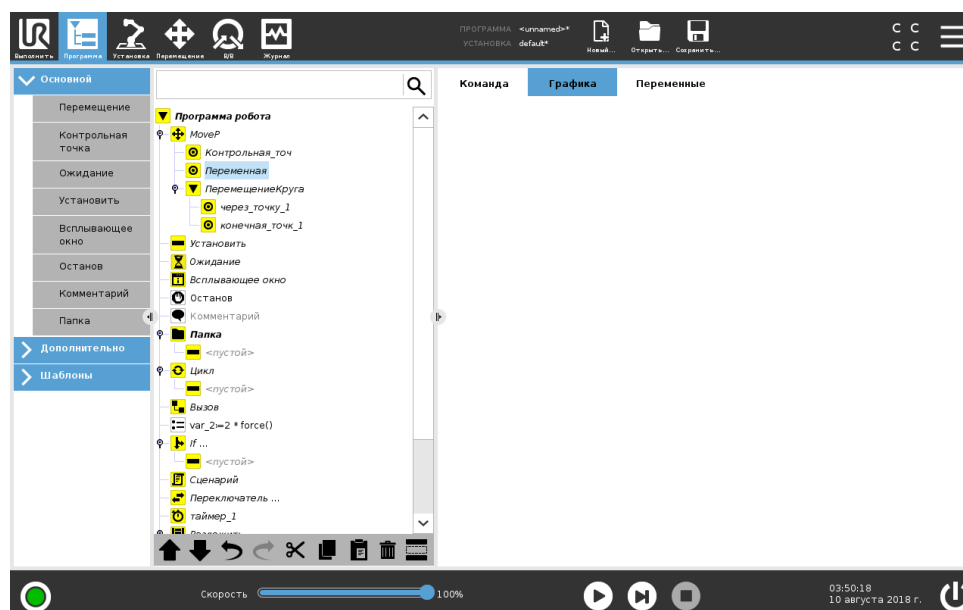
1. Выберите переменную в раскрывающемся списке или в поле выбора переменных.
2. Введите выражение для выбранной переменной. Данное выражение задает значение переменной во время запуска программы.
3. Вы можете выбрать флажок Использовать значение из предыдущего запуска, чтобы инициализировать переменную со значением из вкладки Переменные (см. 15.4). Это позволит сохранять значения переменных между запусками программы. Переменная получает свое значение из выражения после первого запуска программы, а также после очистки вкладки значений.

Чтобы удалить переменную из программы, необходимо указать для нее пустое имя (только пробел).

Бесконечный цикл программы

Выберите данный флажок, чтобы программ выполнялась без остановок.

15.3 Вкладка ВкГрафикаВнь



Графическое представление текущей программы робота. Траектория ЦТИ отображается в трехмерной модели, в которой сегменты движения показаны черным цветом, а сегменты круговых движений (переходы между сегментами движения) – зеленым. Зеленые точки обозначают положения ЦТИ в каждой контрольной точке программы. Трехмерное изображение манипулятора робота показывает текущее положение манипулятора робота, а затененные участки манипулятора робота показывают, по какой траектории манипулятор робота собирается перейти к контрольной точке, выбранной в левой части экрана.

Если текущее положение ЦТИ робота близко к пределам плоскости безопасности или плоскости срабатывания, или ориентация инструмента робота близка к пределу границы ориентации инструмента (см. 13.2.5) будет отображен ближайший трехмерный предел границ.

Примечание. При выполнении программы роботом, визуализация пределов границ будет отключена.

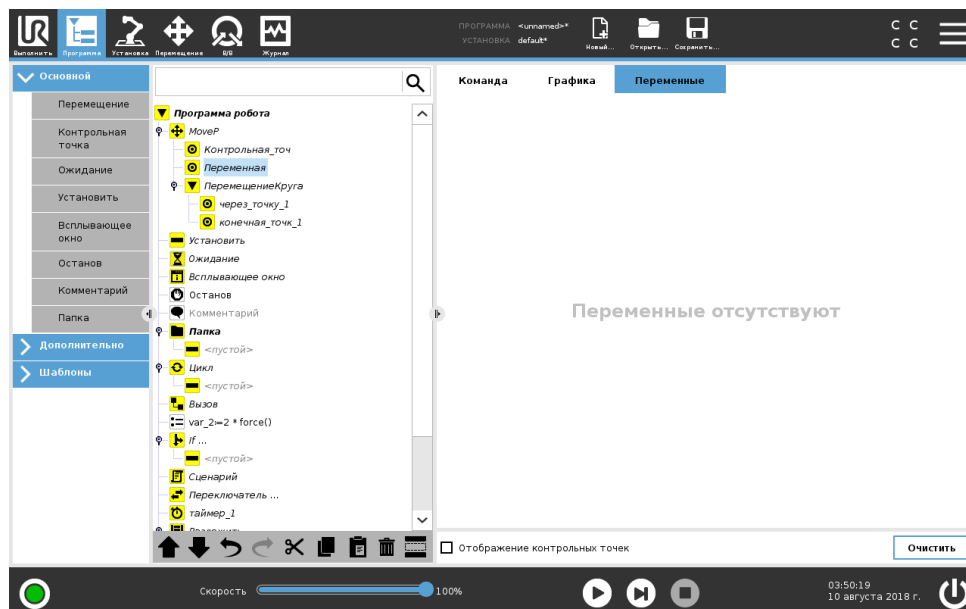
Пределы плоскости безопасности отображаются желтым и черным цветами с небольшой стрелкой, обозначающей перпендикуляр к плоскости — сторону плоскости, на которой разрешено позиционирование ЦТИ робота. Плоскости срабатывания отображаются синим и зеленым цветами с небольшой стрелкой, указывающей на часть плоскости, на которой активны пределы нормального режима (см. 13.2.2). Предел границы ориентации инструмента обозначается шаровым сектором с вектором, обозначающим текущую ориентацию инструмента робота. Внутренняя часть сектора является разрешенной областью ориентации инструмента (вектора).

Если целевой ЦТИ робота больше не находится вблизи предела, трехмерное представление перестает отображаться. Если ЦТИ нарушает или находится слишком близко к пределу границы, визуализация предела становится красного цвета.

Трехмерную модель можно увеличить и повернуть, чтобы выбрать более удобный угол обзора манипулятора робота. С помощью кнопок в правой верхней части экрана можно отключать различные графические компоненты трехмерной модели. Нажатие нижней кнопки переключает видимость ближайших пределов границ.

Показанные узлы движения зависят от выбранного узла программы. Если выбран узел Переместить, отобразится траектория движения, определенного этим перемещением. Если выбран узел Контрольная точка, на дисплее отобразятся следующие ~ 10 этапов перемещения.

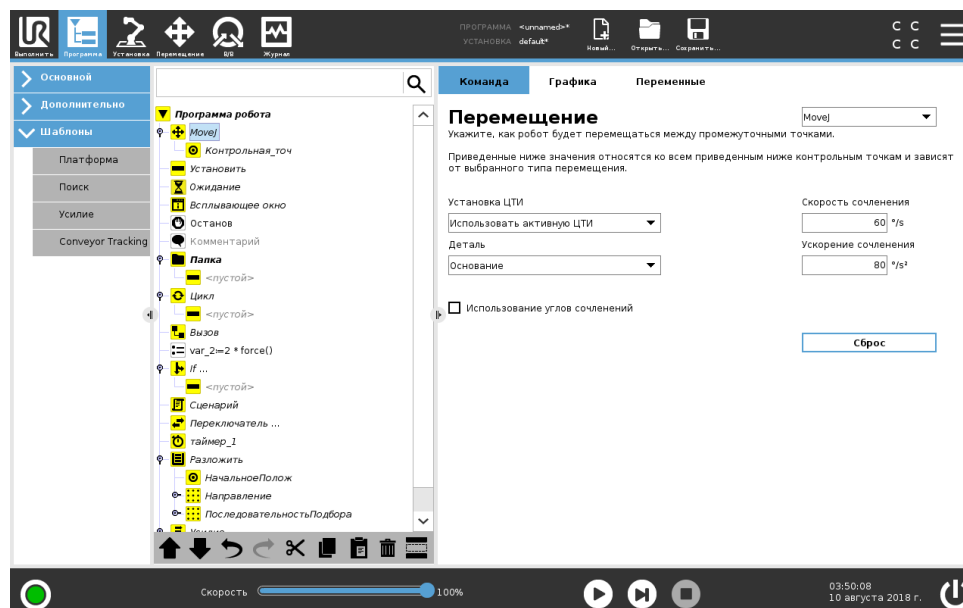
15.4 Вкладка ВкПеременныеВъ



На вкладке Переменные отображаются актуальные значения переменных в выполняемой программе, а также хранится список переменных и их значений между выполнениями программы. Она отображается только когда задана информация для отображения на ней. Сортировка переменных осуществляется по их именам, в алфавитном порядке. Имена переменных при отображении на экране содержат не более 50 символов, а значения переменных — не более 500 символов. Если параметр ВкОтображение контрольных точекВъ включен, переменные контрольных точек будут отображаться в списке.

15.5 Базовые узлы программы

15.5.1 Перемещение



Команда Переместить используется для управления движением робота с помощью ключевых контрольных точек. Контрольные точки должны быть включены в команду Переместить. Команда ВкПереместитьВъ определяет ускорение и скорость перемещения манипулятора робота между этими контрольными точками.

Типы движений

Вы можете выбрать один из трех типов движения: MoveJ, MoveL и MoveP. Описание каждого типа движения приводится ниже.

- moveJ используется для выполнения движений, которые рассчитаны в зоне сочленений манипулятора робота. Сочленения настроены на одновременное завершение перемещения. При таком типе движения траектория инструмента имеет форму кривой. Для этого типа движений используются такие общие параметры, как максимальная скорость сочленения и ускорение сочленения, указанные в / и /² соответственно. Если требуется, чтобы манипулятор робота быстро перемещался между контрольными точками независимо от траектории инструмента между этими контрольными точками, рекомендуется выбрать этот тип движений.
- moveL используется для линейного перемещения центральной точки инструмента (ЦТИ) между контрольными точками. Это означает, что каждое сочленение выполняет более сложное движение, чтобы инструмент оставался на прямой траектории. Для этого типа движений можно задать такие общие параметры, как требуемая скорость инструмента и ускорение инструмента, указанные в / и /² соответственно, а также деталь.
- moveP используется для линейного перемещения инструмента с постоянной скоростью при выполнении круговых движений и предназначен для выполнения ряда операций обработки, например нанесения клея или распыления. Величина радиуса круговых движений по умолчанию является общим значением для всех контрольных точек. Чем меньше значение, тем более острым будет угол поворота траектории, тогда как

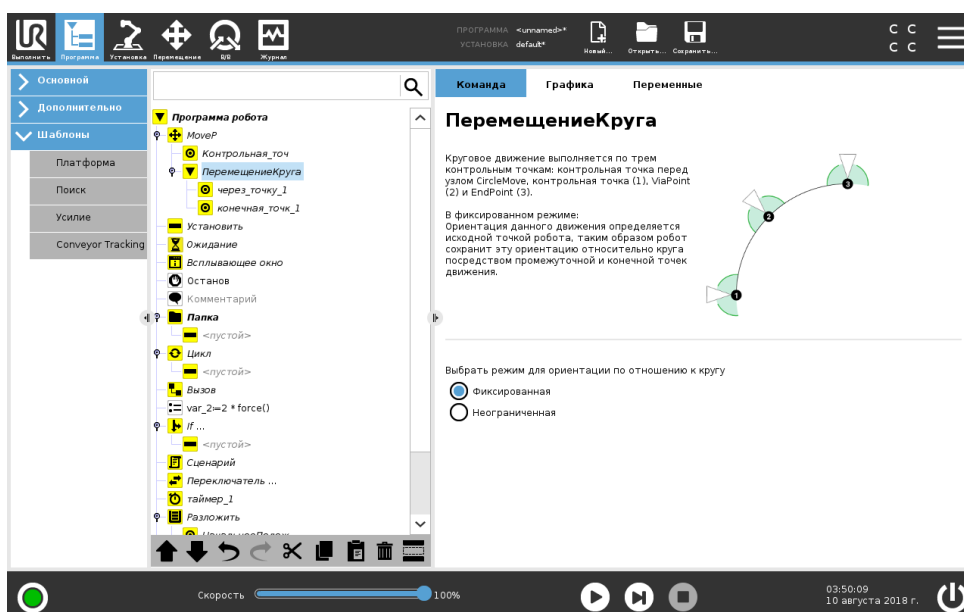
при более высоком значении траектория будет плавней. При движении манипулятора робота по контрольным точкам с постоянной скоростью блок управления роботом не может ждать операции ввода-вывода или действия оператора. При этом движение манипулятора робота может быть прервано или произойдет защитный останов.

- Возможно добавление переменной Circle move к moveP для совершения кругового движения. Робот начинает движение из своего текущего положения или исходной точки, проходит точку ViaPoint, указанную на дуге окружности, и точку EndPoint, которой завершается круговое движение.

Режим используется для расчета ориентации инструмента посредством дуги окружности.

Режим бывает:

- Фиксированный: только исходная точка используется для определения ориентации инструмента
- Неограниченный: исходная точка преобразовывается в точку EndPoint, чтобы определить ориентацию инструмента



Общие параметры

Общие параметры в правом нижнем углу экрана Переместить применяются к движению от предыдущей позиции манипулятора робота к первой контрольной точке по команде, а оттуда к каждой из следующих точек. Настройки команды ВкПереместитьВъ не применяются к траектории, идущей из последней контрольной точки, заданной командой ВкПереместитьВъ.

Выбор ЦТИ

Способ движения робота между контрольными точками настраивается в зависимости от выбранной ЦТИ: пользовательская ЦТИ или активная ЦТИ. Функция Игнорировать активную ЦТИ позволяет данному движению меняться относительно фланца инструмента.

Установка ЦТИ для движения

1. Перейдите на экран вкладка ВкПрограммаВъ, чтобы установить ЦТИ, которую будет использовать контрольные точки.

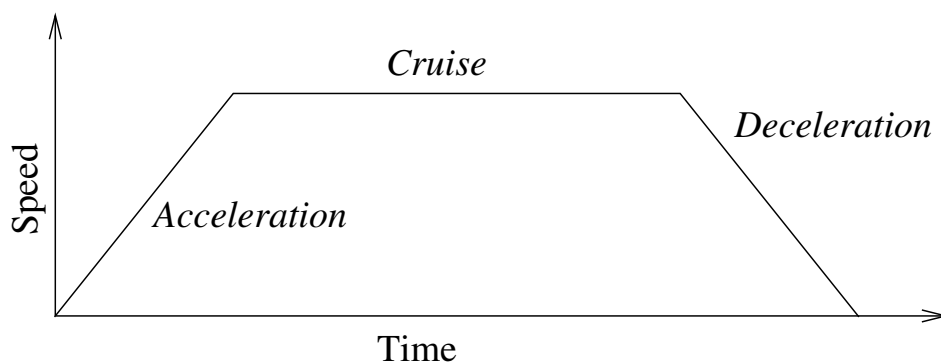


Figure 15.1: Профиль скорости движения. Кривая разделена на три сегмента: ускорение, перемещение и замедление. Уровень фазы перемещения задается настройкой скорости движения, а крутизна фаз ускорения и замедления задается параметром ускорения.

2. В разделе ВкКомандаВъ в раскрывающемся меню с правой стороны выберите тип движения.
3. В разделе ВкДвижениеВъ выберите параметр в раскрывающемся меню Установить ЦТИ.
4. Выберите функцию Использовать активная ЦТИ или выберите пользовательскую ЦТИ. Также можно выбрать Игнорировать активную ЦТИ.

Выбор детали

Зоны деталей, в которых будут находиться контрольные точки команды ВкПереместитьВъ при указании этих контрольных точек (см. раздел 16.3). Это означает, что при установке контрольной точки программа запомнит координаты инструмента в зоне выбранной детали. Существует ряд обстоятельств, требующих особого разъяснения:

Относительные контрольные точки Выбранная деталь не влияет на относительные контрольные точки. Относительное движение всегда выполняется относительно ориентации Основания.

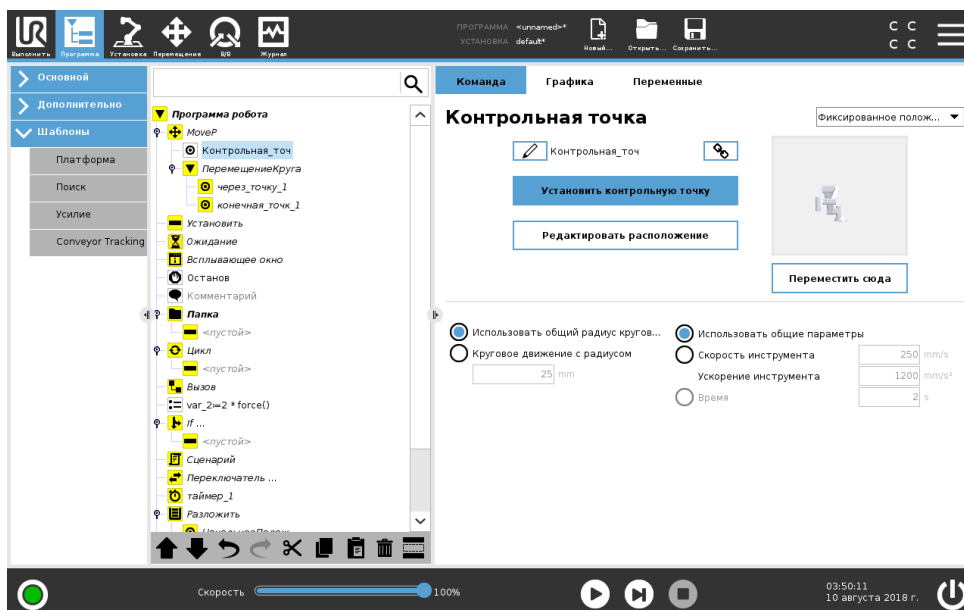
Переменные контрольные точки При перемещении манипулятора робота в переменную контрольную точку выполняется расчет центральной точки инструмента (ЦТИ) в виде координат переменной в системе координат выбранной детали. По этой причине движение манипулятора робота к переменной контрольной точке будет изменяться при выборе другой детали.

Переменная детали Вы можете изменить положение детали во время выполнения программы, назначив положение к соответствующей переменной.

Использование углов сочленений

В качестве альтернативы для трехмерного положения можно установить флажок рядом с функцией Использование углов сочленения при использовании MoveJ для определения контрольных точек при помощи углов сочленений робота. Если функция Использование углов сочленения включена, ЦТИ и опции детали недоступны. Контрольные точки, определенные с помощью функции Использование углов сочленения, не регулируются при передачи программы между роботами.

Фиксированная контрольная точка



Точка на траектории робота. Контрольные точки – это самая важная часть программы манипулятора робота. Они указывают роботу, где он должен находиться. Для программирования контрольной точки с фиксированным положением необходимо физически переместить манипулятор робота в это положение.

Обучение контрольных точек

Обучение — это термин, который используется для внесения в память робота положения ЦТИ по отношению к детали для конкретного применения. Для обучения контрольной точки следуйте инструкциям ниже:

1. Во вкладке ВкПрограммаВнь добавьте Узел перемещения.
2. В узле перемещения воспользуйтесь раскрывающимся меню Установить ЦТИ для установки ЦТИ.
3. В узле перемещения воспользуйтесь раскрывающимся меню Деталь для выбора детали.
4. В узле перемещения воспользуйтесь Режимом обучения или Подталкиванием робота в необходимое положение.

Использование контрольных точек

Использование контрольных точек означает применение внесенного в память соотношения между деталью и ЦТИ в конкретной ситуации. Соотношение между деталью и ЦТИ, примененное к выбранной детали, позволяет достигнуть необходимого расположения ЦТИ. После этого робот вычисляет расположение таким образом, чтобы текущая активная ЦТИ достигла положения ЦТИ. Для использования контрольных точек следуйте инструкциям ниже:

1. Воспользуйтесь существующей контрольной точкой в узле перемещения или добавьте контрольную точку в другой узел перемещения (например, скопируйте и вставьте или воспользуйтесь кнопкой ВкСсылкаВнь на контрольной точке).

2. Установите необходимую ЦТИ.
3. Установите необходимую деталь.

Установка контрольной точки

Названия контрольных точек

Контрольные точки автоматически получают уникальное название. Имя может быть изменено пользователем. Нажатием значка звена можно связать контрольные точки и выполнить обмен информацией о положении. Другая информация о контрольной точке, например, радиус кругового движения, скорость и ускорение инструмента/сочленения, настраивается отдельно для каждой контрольной точки, даже если они уже связаны.

Круговое движение

Круговое движение позволяет роботу плавно перемещаться между двумя точками траектории без остановок в контрольной точке между ними.

Пример Рассмотрим операцию захвата и перемещения в качестве примера (см. рисунок 15.2), где робот в настоящий момент находится в контрольной точке 1 (WP_1) и должен выполнить захват объекта в контрольной точке 3 (WP_3). Во избежание столкновений с объектом и другими препятствиями (O) робот должен двигаться к WP_3 в направлении из контрольной точки 2 (WP_2). Таким образом, три контрольные точки участвуют в создании пути, удовлетворяющего требованиям.

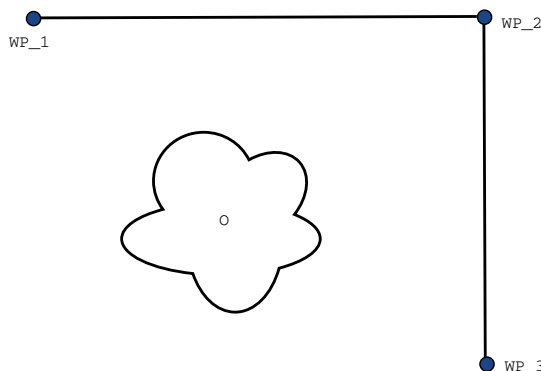


Figure 15.2: WP_1: начальное положение, WP_2: промежуточная точка, WP_3: положение захвата, O: препятствие.

Без изменения других настроек робот будет останавливаться в каждой контрольной точке перед тем, как продолжить движение. Для данной задачи остановка в WP_2 не является оптимальным вариантом, поскольку для плавного поворота потребовалось бы меньше времени и энергии с соблюдением всех требований. Допускается даже то, что робот не доходит полностью до WP_2, поскольку переход от первой точки траектории ко второй происходит вблизи данного положения.

Остановка в WP_2 может быть отменена за счет настройки кругового движения для контрольной точки, что позволит роботу рассчитать плавный переход к следующей точке траектории. Основным параметром кругового движения является радиус. Если робот находится в пределах радиуса круговых движений для контрольной точки, то он может начать круговое

движение и отклониться от исходного маршрута. Это позволит роботу осуществлять более быстрые и плавные перемещения, поскольку ему не нужно замедляться и повторно ускоряться.

Параметры круговых движений Помимо контрольных точек на траекторию круговых движений влияет несколько параметров (см. рисунок 15.3):

- радиус круговых движений (r)
- начальная и конечная скорость робота (в положении $p1$ и $p2$ соответственно)
- время движения (например, установка определенного времени для траектории повлияет на начальную/конечную скорость робота)
- виды траекторий для кругового движения от и к (MoveL, MoveJ)

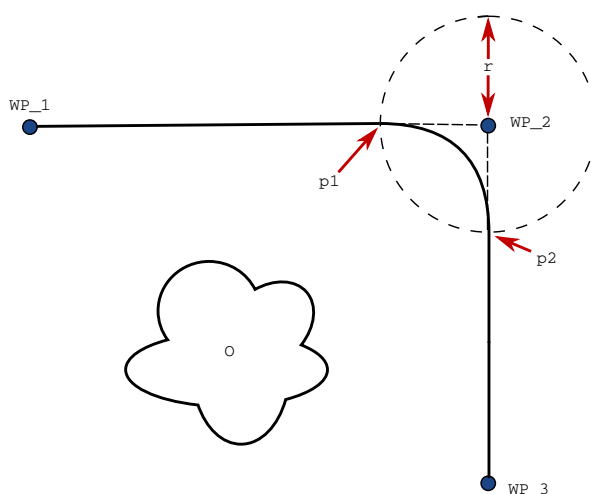


Figure 15.3: Круговое движение вокруг WP_2 с радиусом r , начальное положение для кругового движения в $p1$ и конечное положение для кругового движения в $p2$. O – препятствие.

Если задан радиус круговых движений, то траектория движения манипулятора робота плавно обогнет контрольную точку, не давая манипулятору робота остановиться в ней.

Круговые движения не могут пересекаться, поэтому не удастся установить радиус круговых движений, который будет пересекаться с радиусом круговых движений предыдущей и следующей контрольной точки, как показано на рисунке 15.4.

Условные траектории круговых движений На траекторию круговых движений влияет контрольная точка, для которой задан радиус круговых движений, а также следующая точка в дереве программы. То есть в программе на рисунке 15.5 на круговое движение вокруг WP_1 влияет WP_2. Такая последовательность становится более очевидной при круговом движении вокруг WP_2 в данном примере. Существует два возможных конечных положения, поэтому робот должен проанализировать текущее значение цифрового входа [1] уже в начале выполнения круговых движений, чтобы определить следующую контрольную точку для круговых движений. Это означает, что условие Если...тогда (или другие необходимые операторы для определения следующей контрольной точки, например, переменных контрольных точек) анализируется перед тем, как робот фактически достигнет WP_2, что в определенной

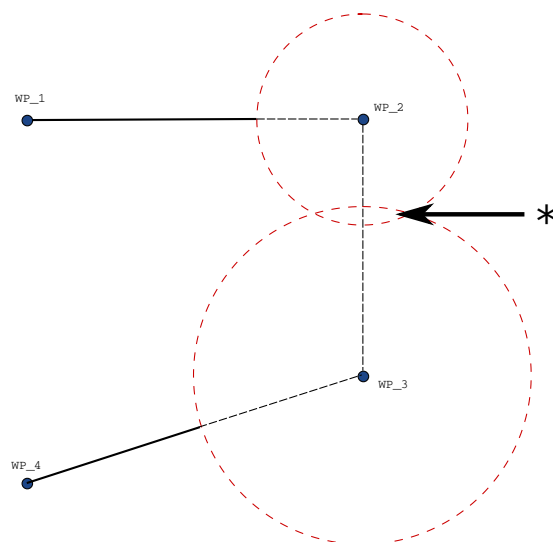


Figure 15.4: Перекрывание радиуса кругового движения не допускается (*).

степени является алогичным, если рассматривать запрограммированную последовательность. Если контрольная точка является точкой останова и сопровождается условиями для определения следующей контрольной точки (например, команда I/O), то выполнение условия происходит, когда манипулятор робота останавливается в этой контрольной точке.

```

MoveL
  WP_I
  WP_1 (круговое движение)
  WP_2 (круговое движение)
  если (цифровой_вход [1]) тогда
    WP_F_1
  иначе
    WP_F_2

```

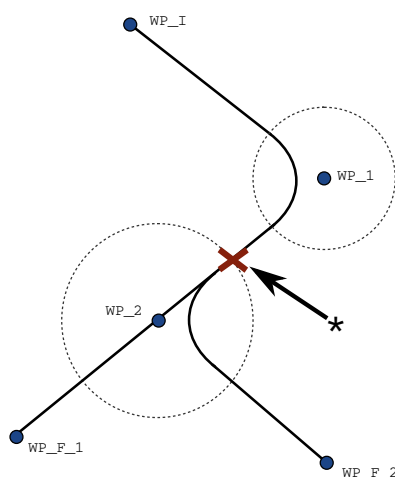


Figure 15.5: WP_I является начальной контрольной точкой и возможны две конечных контрольных точки WP_F_1 и WP_F_2 в зависимости от условия. Условие если анализируется, когда манипулятор робота начинает второе круговое движение (*).

Траектории круговых движений В зависимости от типа перемещения (MoveL, MoveJ, или MoveP) создаются разные траектории круговых движений.

- Круговое движение при перемещении MoveP При перемещении MoveP траектория кругового движения следует дуге с постоянной скоростью. Траектория кругового

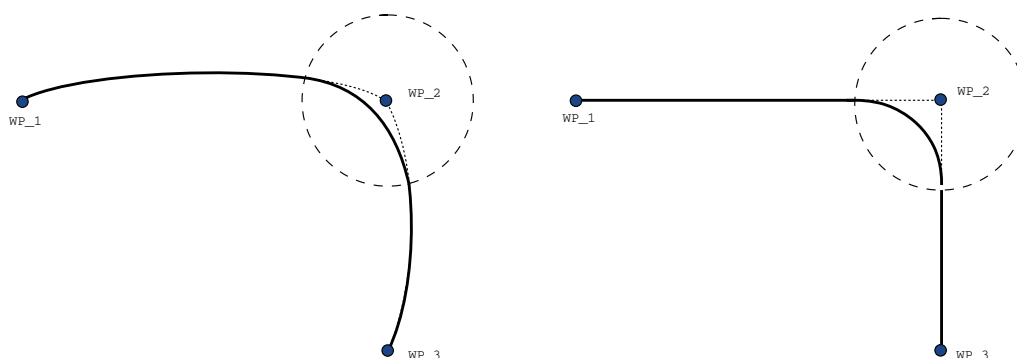
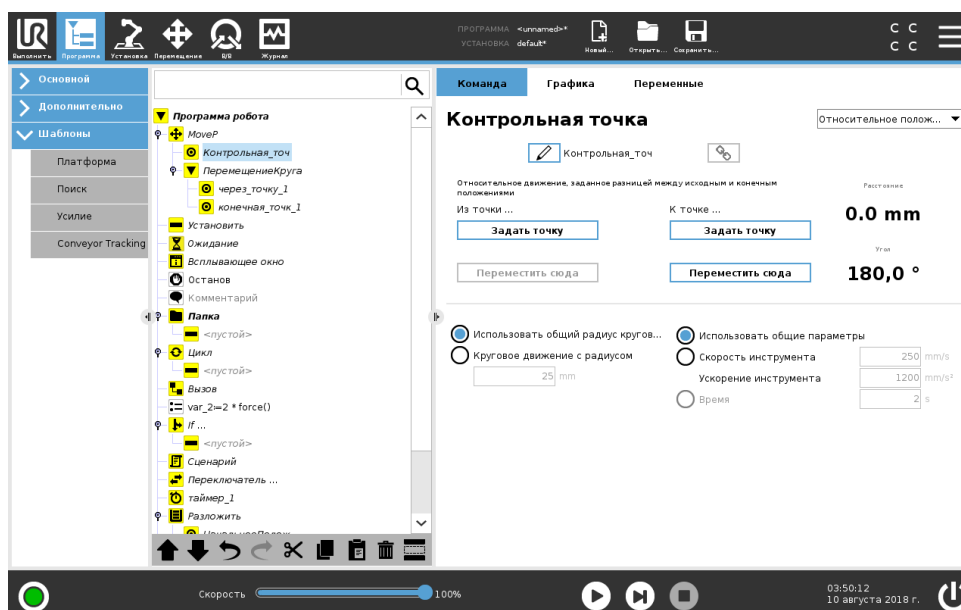


Figure 15.6: Сравнение перемещения и кругового движения в пространстве обобщенных координат (MoveJ) и в пространстве декартовых координат (MoveL).

движения представляет собой плавную интерполяцию между двумя траекториями. Перемещение MoveJ или MoveL можно преобразовать в траекторию кругового движения MoveP. В данном случае робот использует круговое движение по дуге MoveP и интерполирует скорость двух перемещений. Нельзя преобразовать перемещение MoveP в круговое движение MoveJ или MoveL. Вместо этого последняя контрольная точка перемещения MoveP считается точкой остановки без кругового движения. Выполнение кругового движения невозможно, если две траектории находятся под углом, близким к 180 градусам (в обратном направлении) по отношению друг к другу, поскольку это создает дугу малого радиуса, которой робот не может следовать с постоянной скоростью. Это приводит к исключению на этапе выполнения программы, что можно исправить путем регулировки контрольных точек, чтобы угол был менее острым.

- Круговые движения, включающие MoveJ Круговые движения MoveJ представляют собой плавное движение по дуге в зоне сочленения. Это касается круговых движений из MoveJ в MoveJ, из MoveJ в MoveL и из MoveL в MoveJ. Круговые движения обладают более плавными и быстрыми траекториями, чем перемещения без кругового движения (см. Рисунок 15.6). Если для установки профиля скорости используется скорость и ускорение, круговое движение остается в пределах радиуса кругового движения на протяжении кругового движения. Если вместо скорости и ускорения для установки профиля скорости обоих движений используется время, это может привести к избыточному перемещению, при котором траектория выходит за пределы радиуса кругового движения. Это может произойти в случае большого различия между временем двух траекторий.
- Круговое движение при перемещении MoveL При перемещении MoveL траектория кругового движения следует дуге с постоянной скоростью. Траектория кругового движения представляет собой плавную интерполяцию между двумя траекториями. Во избежание чрезмерного ускорения робот может замедлиться при движении по траектории, прежде чем следовать по дуге (например, если угол между двумя траекториями близок к 180 градусам).

Относительная контрольная точка

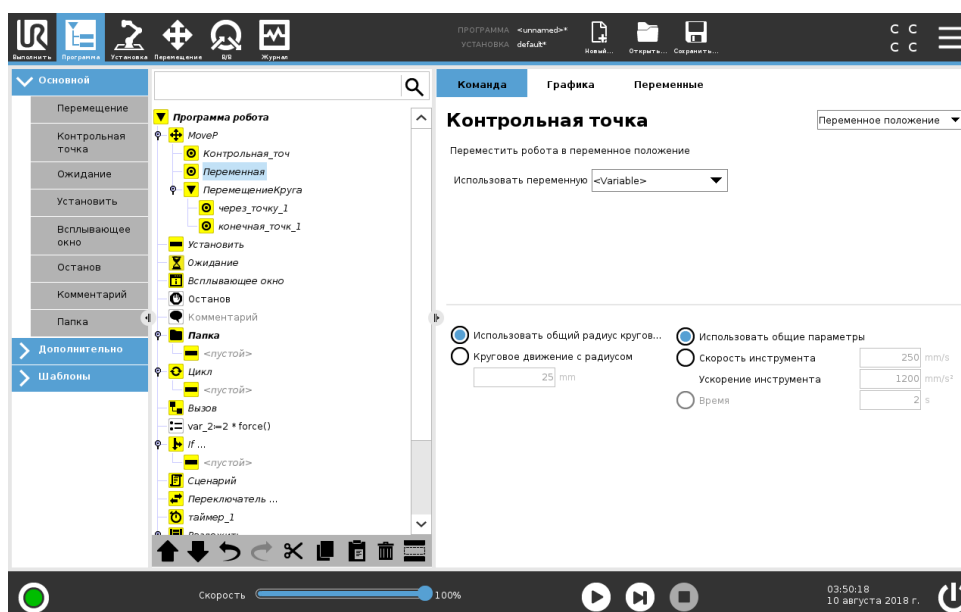


Контрольная точка, положение которой задано относительно предыдущего положения манипулятор робота, например Вкна два сантиметра левееВнь. Относительное положение определяется разностью между двумя заданными положениями (слева или справа).

Примечание. При использовании нескольких относительных положений подряд манипулятор робота может выйти из своей рабочей зоны.

В данном случае под расстоянием понимается расстояние в прямоугольной системе координат между ЦТИ в двух положениях. Угол показывает, насколько изменяется ориентация ЦТИ между этими двумя положениями. Более точное описание изменения ориентации дает длина вектора вращения.

Переменная контрольная точка:



Контрольная точка, положение которой задано переменной, в данном случае — `calculated_pos`. Переменная должна обозначать положение, например, `var=p[0.5,0.0,0.0,3.14,0.0,0.0]`. Первые три значения — это оси `x,y,z`, а последние три — ориентация, заданная в виде вектора вращения, заданного вектором `gx,gy,gz`. Длина оси — это угол в радианах, на который будет выполнен поворот, а сам вектор представляет собой ось, вокруг которой будет идти вращение. Положение всегда дается относительно контрольной рамы или в системе координат, которая определяется выбранной деталью. Если радиус кругового движения установлен фиксированную контрольную точку и контрольные точки обрабатываются и становятся переменными или если радиус кругового движения установлен на переменную контрольную точку, в таком случае радиус кругового движения не может быть проверен на перекрытие (см. 15.5.1). Если при запуске программы радиус кругового движения перекрывается с точкой, робот пропустит перемещение и перейдет к следующему.

Например, чтобы сместить робота на 20 по оси `Z` инструмента::

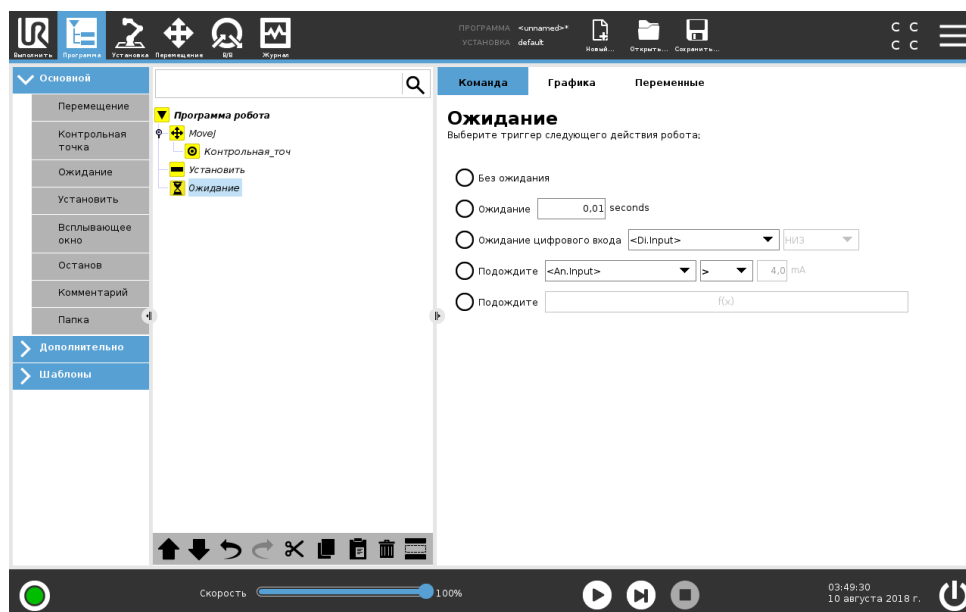
```
var_1=p[0,0,0.02,0,0,0]
```

Movel

Waypoint_1 (положение переменной):

Использовать переменную=`var_1`, Деталь=Инструмент

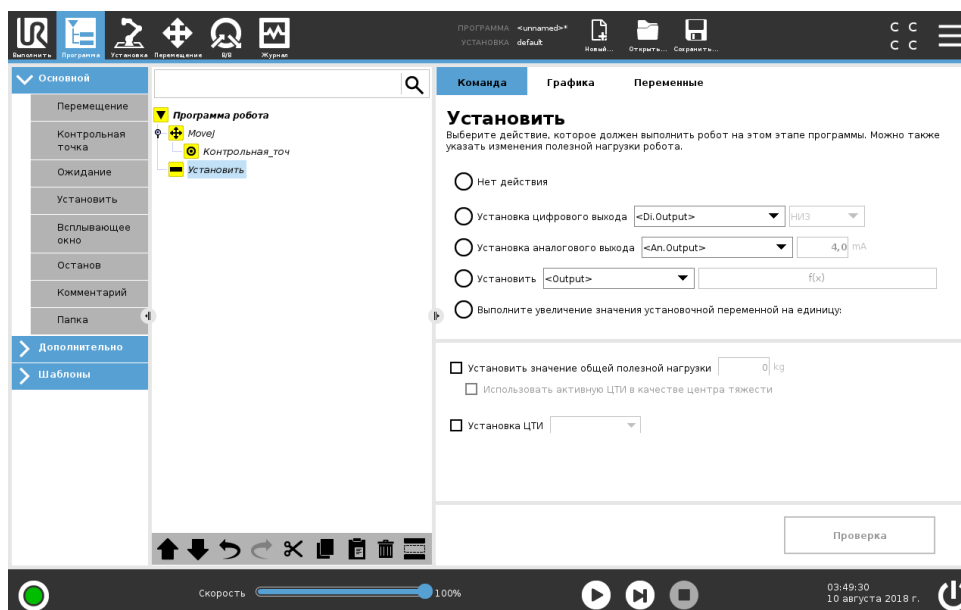
15.5.2 Ожидание



Ожидание приостанавливает сигнал входа/выхода или выражение в течение заданного количества времени. Если выбрано Без ожидания, ничего не происходит.

Примечание. Как только инструмент связи инструмента TCI включается, аналоговый вход инструмента становится недоступен для выбора и выражений Без ожидания (см. 16.1.10).

15.5.3 Установить

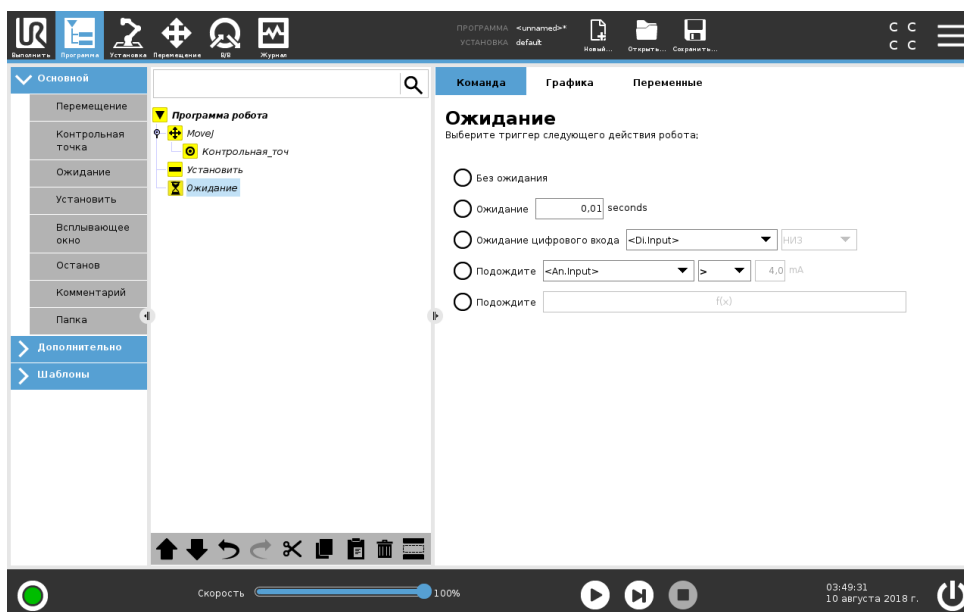


Установите для данного значения цифровые или аналоговые выходы.

Команда может также использоваться для установки полезной нагрузки манипулятора робота. Регулировка полезной нагрузки может быть необходима для предотвращения защитного останова робота, если вес, поднятый инструментом, отличается от ожидаемой полезной нагрузки. По умолчанию активная ЦТИ также используется в качестве центра тяжести. Если активная ЦТИ не должна использоваться в качестве центра тяжести, то отметка может быть снята.

Кроме того, активная ЦТИ может быть модифицирована с помощью команды Установить. Просто поставьте отметку в поле и выберите в меню одно из смещений ЦТИ. Если во время написания программы активная ЦТИ для конкретного движения известна, вы можете воспользоваться выбором ЦТИ, нажав на перемещение в ВкБазовомВъ меню слева (см. 15.5.1). Подробнее о конфигурировании названных ЦТИ (см. 16.1.1).

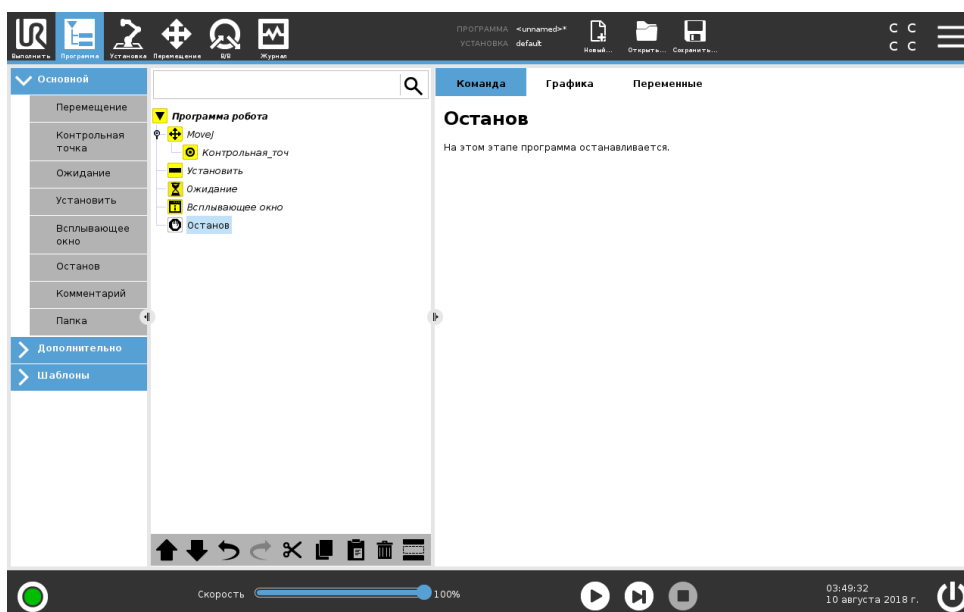
15.5.4 Всплывающее окно



Всплывающее окно – это сообщение, которое отображается на экране при достижении программой команды, отвечающей за его отображение. Стилль сообщения можно выбрать, а сам текст ввести с помощью экранной клавиатуры. Робот будет ожидать, пока пользователь/оператор нажмет кнопку ВкОКВъ под всплывающим окном, прежде чем продолжить выполнение программы. При выборе элемента ВкОстановить выполнение программыВъ программа робота будет остановлена при отображении этого всплывающего сообщения.

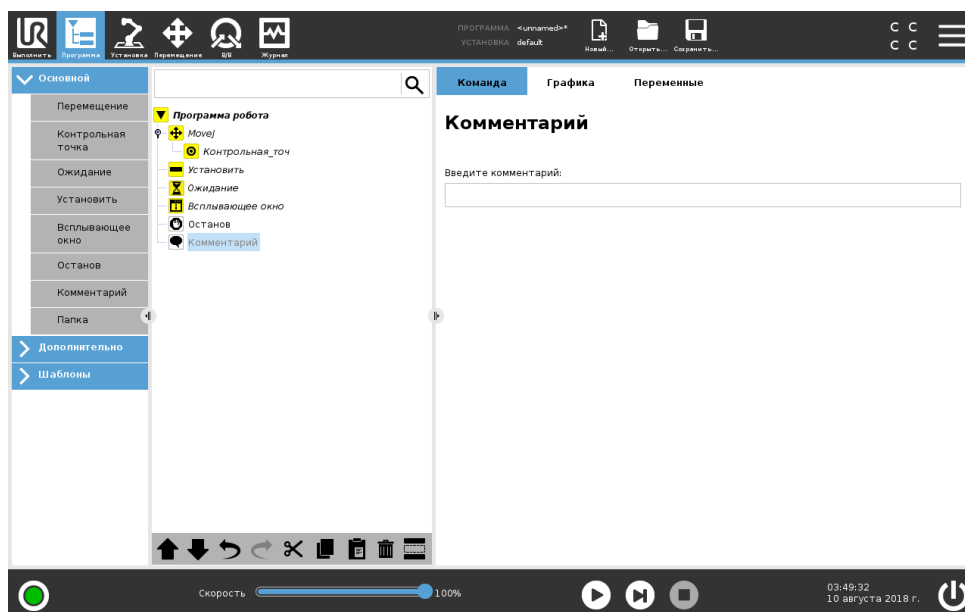
Примечание. Длина сообщений не может превышать 255 знаков.

15.5.5 Останов



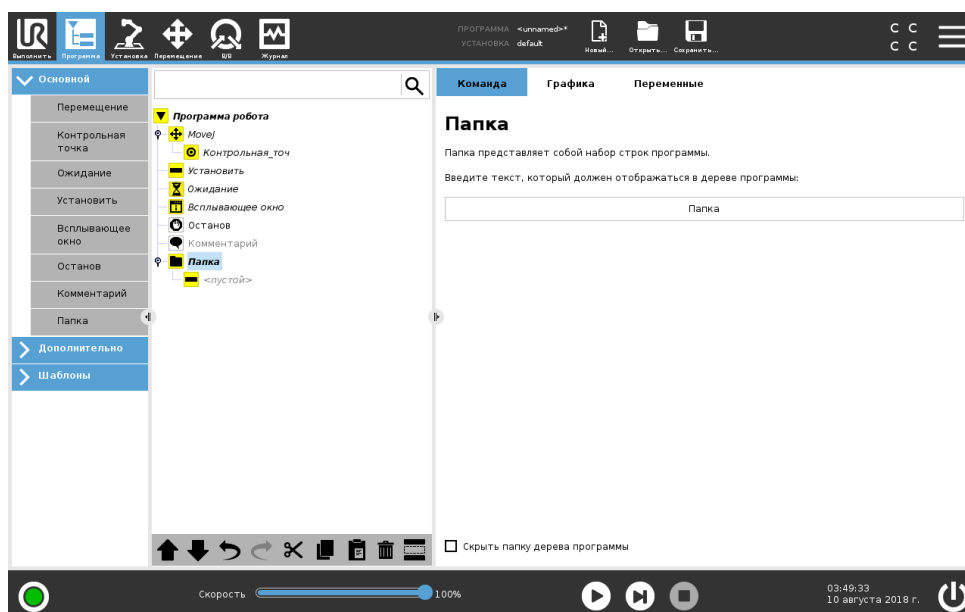
На этом этапе программа останавливается.

15.5.6 Комментарий



Дает возможность программисту добавить текстовую строку в программу. Эта строка текста не несет никакой функции при выполнении программы.

15.5.7 Папка

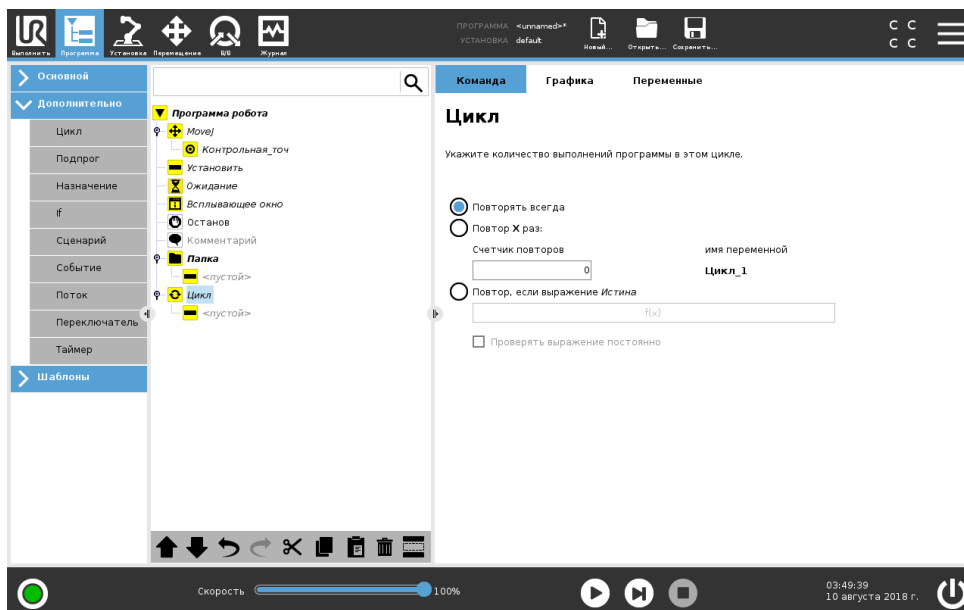


Папка используется для упорядочения и добавления меток для определенных частей программы, для наведения порядка в древе программ и для более удобного чтения программы и перемещения по ней.

Папки не влияют на программу и ее выполнение.

15.6 Расширенные узлы программы

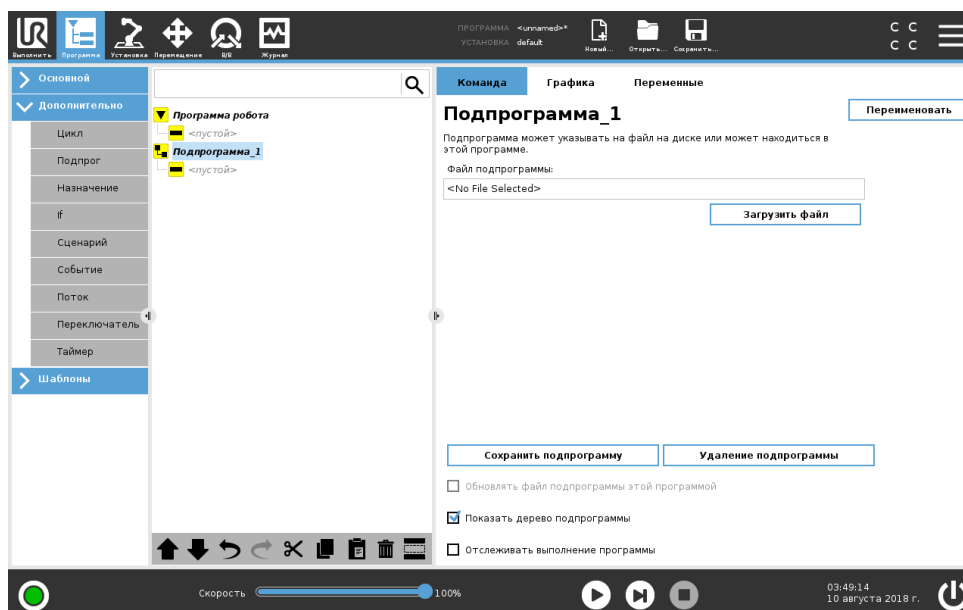
15.6.1 Цикл



Создает цикл ключевых команд программы. В зависимости от выбора ключевые команды программы будут заключены в бесконечный цикл, в цикл из определенного числа повторений или в цикл, действующий при истинном значении условия. При создании цикла из определенного числа повторений создается специальная переменная цикла (на рисунке выше имеет название loop_1), которую можно использовать в выражениях цикла. Эта переменная цикла может иметь значение от 0 до $N - 1$.

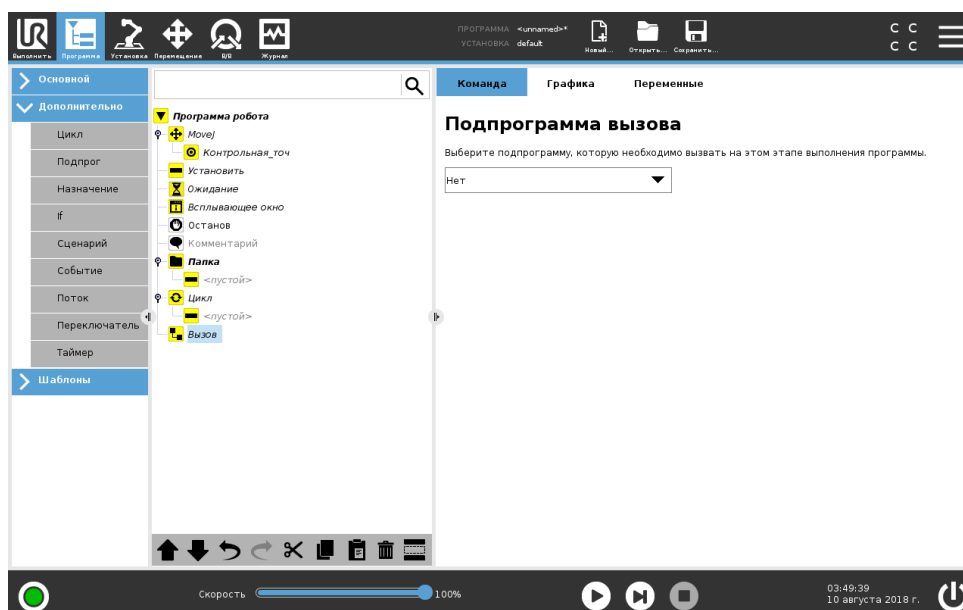
Если при создании цикла выражение используется в качестве условия завершения, в программном обеспечении PolyScore имеется параметр для непрерывной проверки этого выражения, что обеспечивает прерывание ВциклаВъ в любое время при его выполнении, а не только после каждого повторения.

15.6.2 Подпрограмма



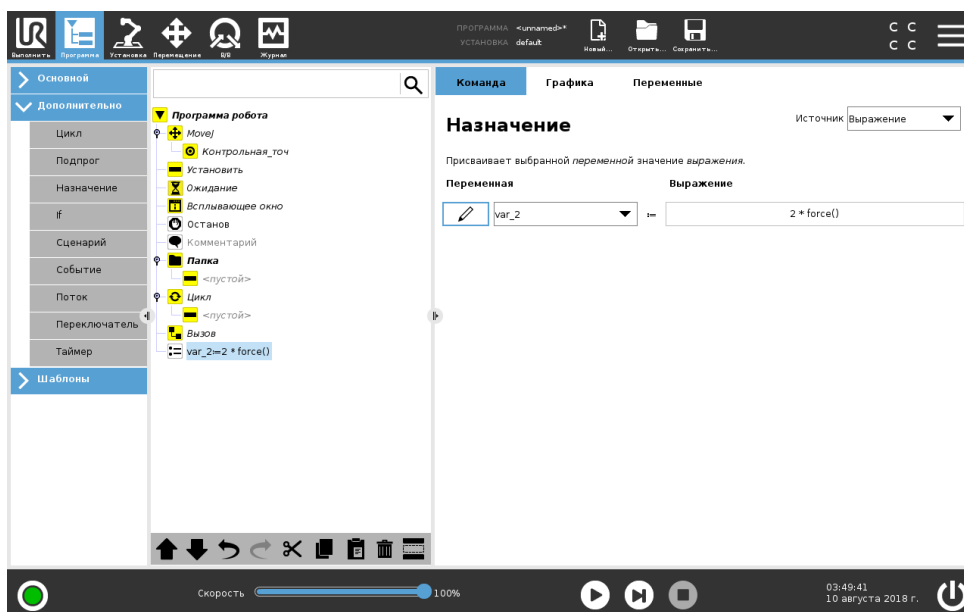
В подпрограмме можно хранить части программы, которые требуются в нескольких местах. Подпрограмма может быть отдельным файлом на диске, который можно скрыть для защиты от случайных изменений подпрограммы.

Вызов Подпрограмма



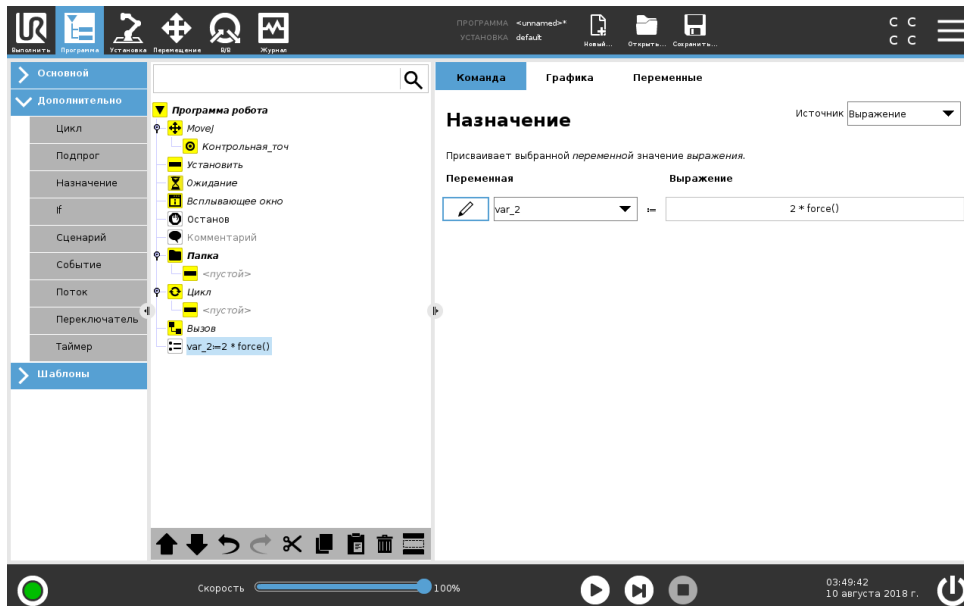
При вызове подпрограммы будут выполнены строки подпрограммы, а затем переход на следующую строку.

15.6.3 Назначение



Присвоение значений переменным. При назначении результат вычисления в правой части будет перенесен в переменную в левой части. Это можно использовать в комплексных программах.

15.6.4 Если

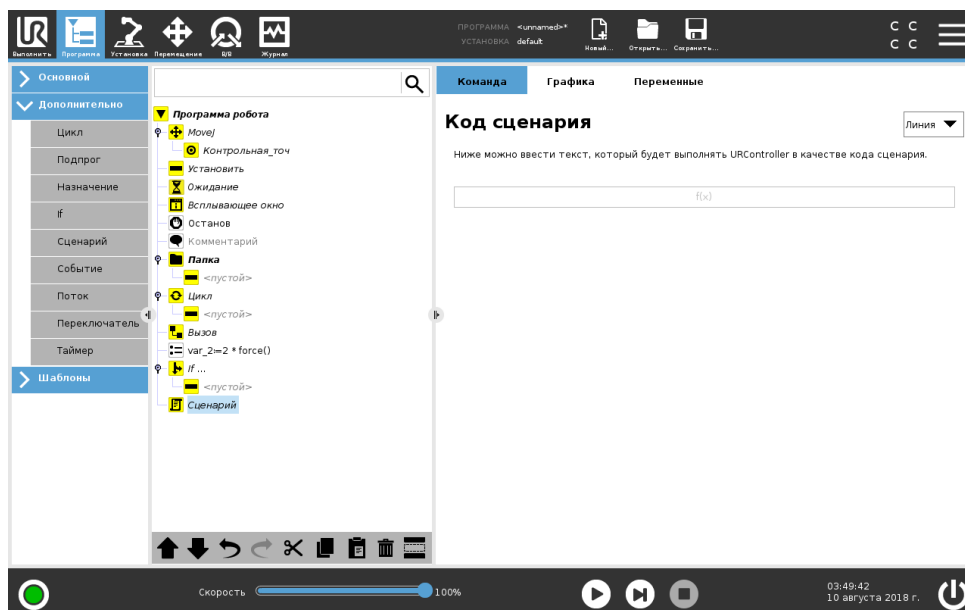


Используя конструкции команды если...иначе, можно изменить поведение робота, в зависимости от входных сигналов датчиков и значений переменных. Для описания условия, при котором робот следует выражениям данной команды Если, используйте редактор выражений. Если это условие будет определено как истинное, будут выполнены выражения данной команды Если.

Команда Если может содержать несколько выражений ВкИначеЕслиВъ, которые можно добавлять и удалять при помощи кнопок Добавить ИначеЕсли и Удалить ИначеЕсли. Команда Если может иметь только одно выражение Иначе.

Примечание. Вы можете выбрать флажок Проверять выражение постоянно, чтобы позволить проводить проверку условий команды Если и выражений ИначеЕсли во время выполнения строк, содержащихся в команде. Если выражение в команде Если после проверки окажется неверным, то дальше будет выполнена проверка выражений ИначеЕсли или Иначе.

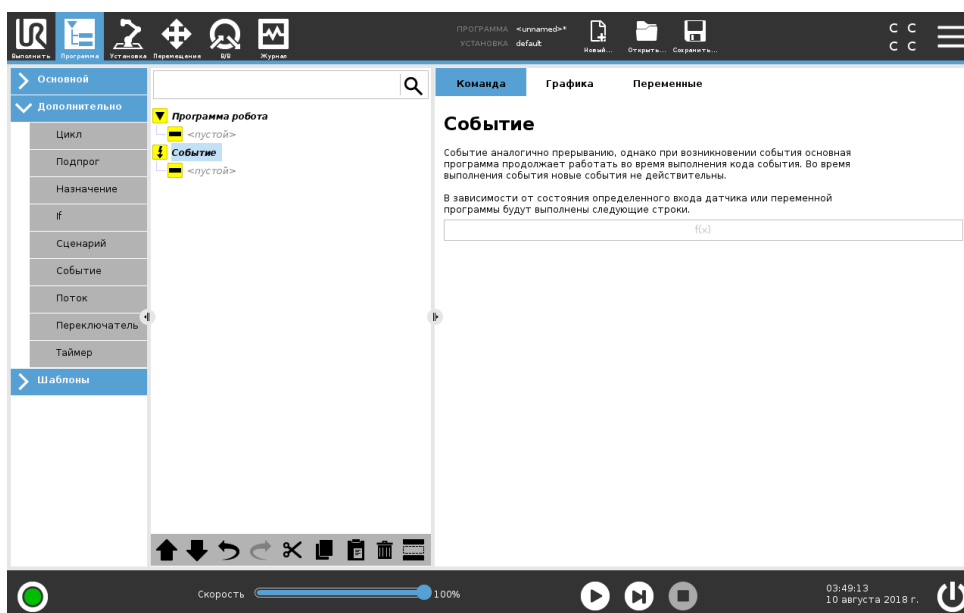
15.6.5 Сценарий



С помощью этой команды можно получить доступ к языку ключевого сценария в реальном времени, который выполняется контроллером робота. Она предназначена только для опытных пользователей, инструкции по ее использованию содержатся в руководстве по сценариям, расположенном на веб-сайте поддержки (<http://www.universal-robots.com/support>).

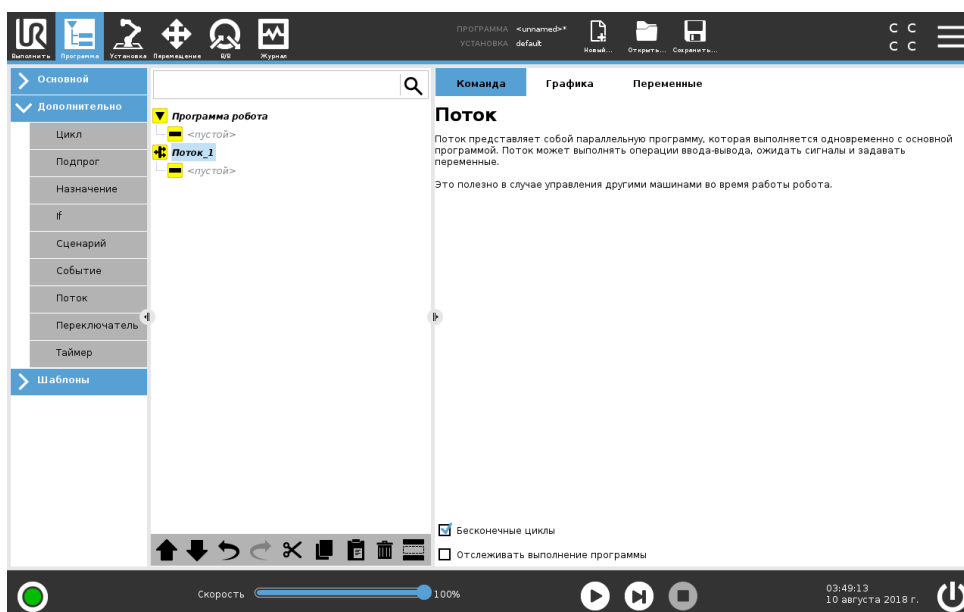
При выборе в верхнем левом углу параметра ВкФайлВъ можно создавать и изменять файлы программ сценариев. Это позволяет использовать длинные и сложные программы сценариев вместе с удобной функцией программирования программного обеспечения PolyScope.

15.6.6 Событие



Событие можно использовать для отслеживания входного сигнала, а также для выполнения определенного действия или установки переменной, если входной сигнал становится высоким. Например, если входной сигнал становится высоким, программа, управляемая событиями, может подождать 200 мс, а затем снова сделать его низким. Это может значительно упростить код программы в случае, если переключение на внешней машине происходит по переднему фронту импульса, а не по высокому уровню входного сигнала. События проверяются один раз каждый управляющий цикл (8 мс).

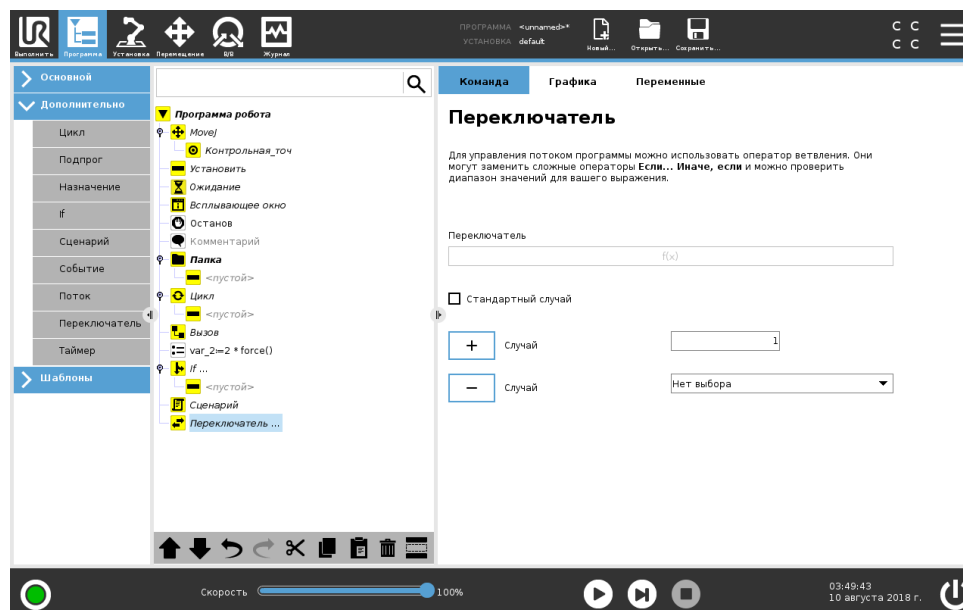
15.6.7 Поток



Поток—это процесс, выполняющийся параллельно с программой робота. Поток можно использовать для управления внешней машиной независимо от манипулятора робота. Поток

может взаимодействовать с программой робота с помощью переменных и выходных сигналов.

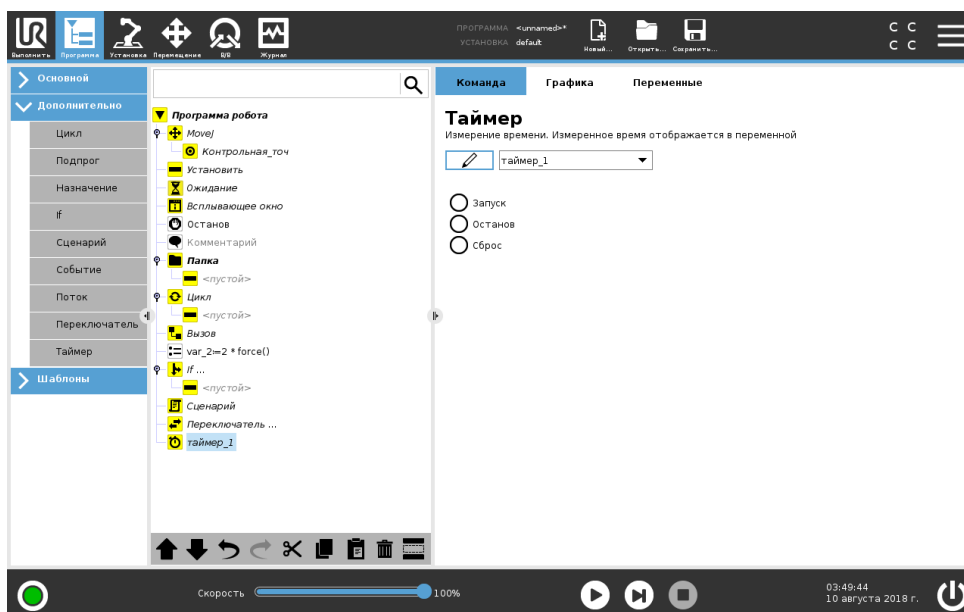
15.6.8 Переключатель



Конструкция Оператор ветвления может изменить направление движений робота, в зависимости от входных сигналов датчиков и значений переменных. Для описания основного условия и определения случаев, при которых робот должен перейти к выполнению дополнительных команд данного Переключателя используйте редактор выражений. Если будет определено, что это условие соответствует одному из данных случаев, строки в команде Случай будут выполняться. Если был указан Случай по умолчанию, то линии будут выполняться, только если не было найдено других соответствующих случаев.

Каждый Переключатель может содержать несколько команд Случаи и одну команду Случай по умолчанию. Выключатели могут иметь только один экземпляр определенных значений Случай. Случаи можно добавить с помощью кнопок на экране. Команду Случай можно удалить из экрана для этого переключателя.

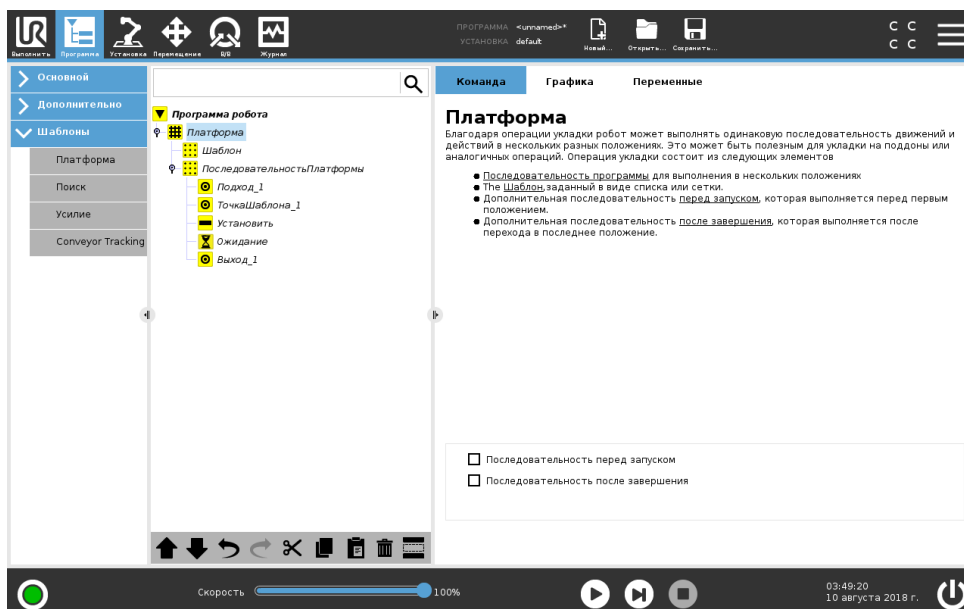
15.6.9 Таймер



Таймер измеряет время, необходимое для совершения определенными составляющими робота действий. Программная переменная

15.7 Шаблоны

15.7.1 Платформа



Операция Платформа позволяет выполнять последовательность движений в нескольких местах, заданных в качестве шаблона (см. 15.7.1.1). В каждой позиции шаблона последовательность движений будет выполняться относительно позиции шаблона.

Создание программы операции ВкПлатформаВн

Выполните следующие действия.

1. Определите шаблон.
2. Создайте Последовательность платформы для подбора и размещения в каждой отдельной точке. Эта последовательность описывает, что необходимо сделать в каждой позиции шаблона.
3. Для определения контрольных точек, которые должны соответствовать позициям шаблона, используйте переключатель на экране команд последовательности.

Последовательность платформы/Закрепляемая последовательность

В узле Последовательность платформы движения манипулятора робота выполняются относительно положения платформы. Последовательность выполняется таким образом, что манипулятор робота оказывается в позиции, заданной шаблоном в положении якоря/точке шаблона. Все остальные позиции будут перемещены в соответствии с этой позицией.

Не используйте команду Переместить внутри последовательности, так как ее не удастся соотнести с положением якоря.

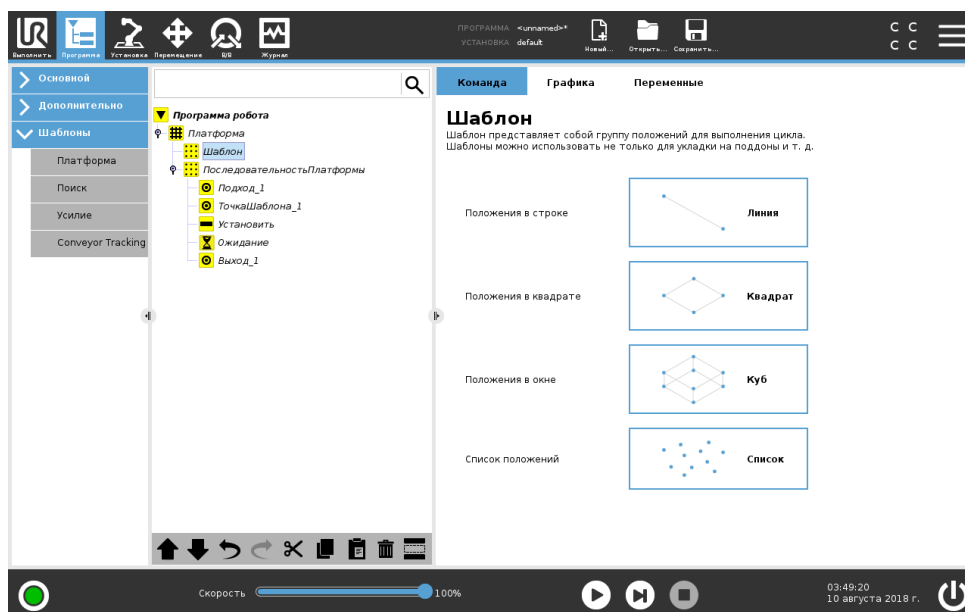
ВкПеред запускомВн

Дополнительная последовательность ПередЗапуском выполняется непосредственно перед запуском операции. Ее можно использовать для ожидания готовых сигналов.

ВкПосле окончанияВн

Дополнительная последовательность ПослеКонца выполняется после завершения операции. Ее можно использовать для отправки сигнала запуска конвейера, подготавливая место для следующей платформы.

15.7.1.1 Шаблон



Команду Шаблон можно использовать для циклического перехода между положениями в программе робота. Команда Шаблон соответствует одному положению при каждом выполнении.

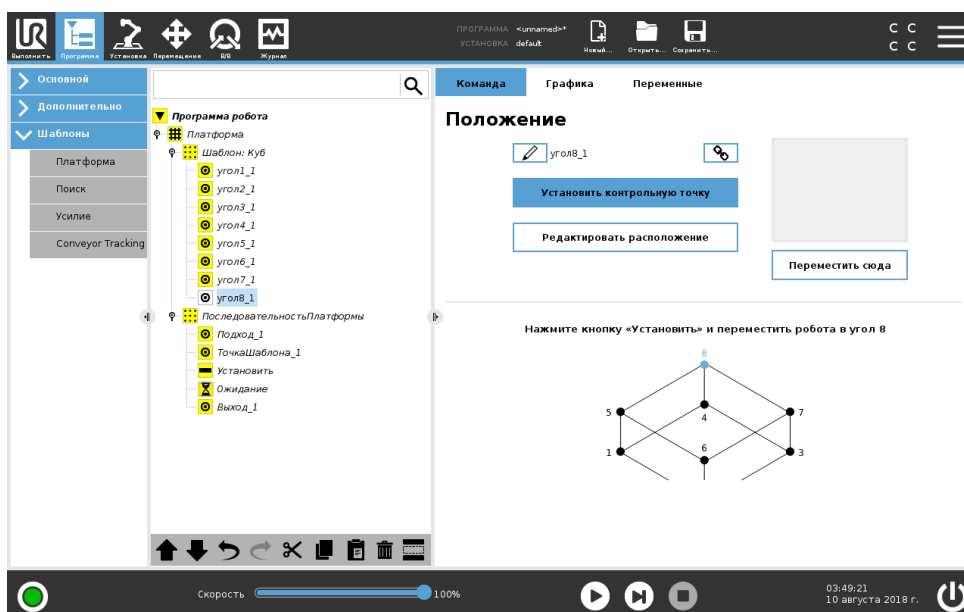
Можно задать один из четырех типов шаблона. Первые три, Линия, Квадрат или Куб можно использовать для положений в регулярном шаблоне. Правильные шаблоны определяются

числом характеристических точек, где эти точки определяют границы шаблона. Для типа Линия это две концевые точки, для типа Квадрат — три из четырех угловых точек, а для типа Куб это четыре из восьми угловых точек. Программист вводит число положений по каждому краю шаблона. Затем контроллер робота рассчитывает отдельные положения шаблона, пропорционально складывая векторы границ.

Если положения, которые требуется пройти, не укладываются в рамки правильного шаблона, можно выбрать параметр Список, в котором будет представлен список всех положений, указанных программистом. Таким образом можно реализовать любую компоновку положений.

Определение шаблона

При выборе шаблона Куб отобразится следующий экран.



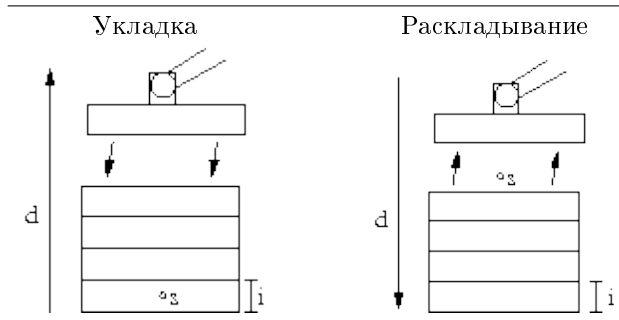
Для определения стороны куба в шаблоне Куб используются три вектора. Эти три вектора представлены четырьмя точками, где первый вектор выходит из точки один в точку два, второй вектор — из точки два в точку три, а третий вектор — из точки три в точку четыре. Каждый вектор разделяется на количество чисел интервалов. Определенная позиция в шаблоне рассчитывается путем простого пропорционального сложения векторов интервалов.

Действия для шаблонов Линия и Куб аналогичны.

При переходе между позициями шаблона используется контрпеременная. Имя переменной можно просмотреть на экране команды Шаблон. Переменная проходит через номера от 0 до $X * Y * Z - 1$, составляющие номера точек в шаблоне. Для управления переменной используются назначения, а саму переменную можно использовать в выражениях.

15.7.2 Поиск

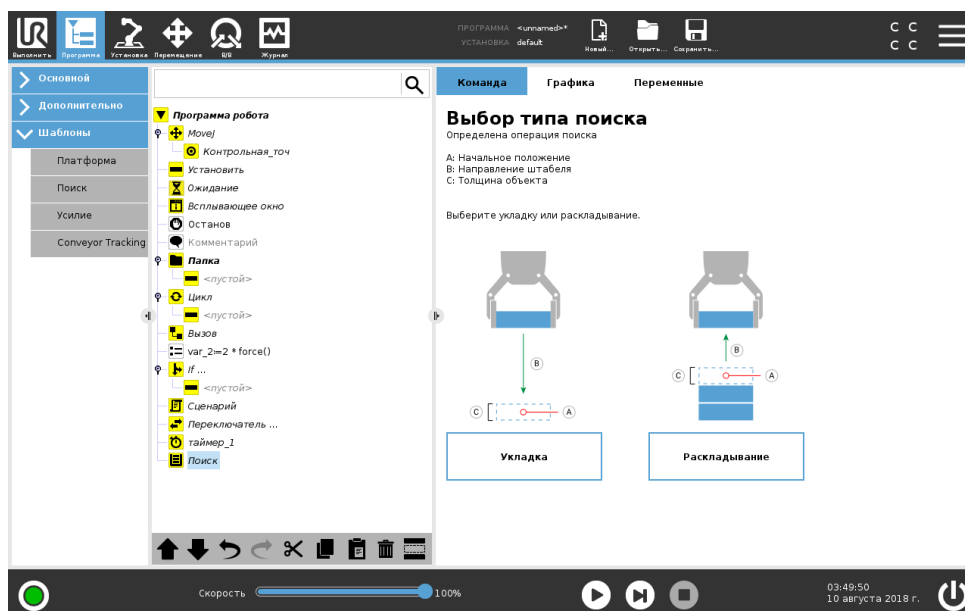
Функция поиска с помощью датчика определяет, достигнуто ли правильное положение, чтобы взять или положить объект. Датчиком может быть кнопочное реле, датчик давления или емкостный датчик. Эта функция предназначена для работы со штабелями объектов, содержащих объекты разной толщины, а также для случаев, когда для программы невозможно или слишком затруднительно определить точное положение объектов.



При программировании операции поиска для работы со штабелями необходимо определить начальную точку s , направление штабелирования d и толщину объектов в штабеле i .

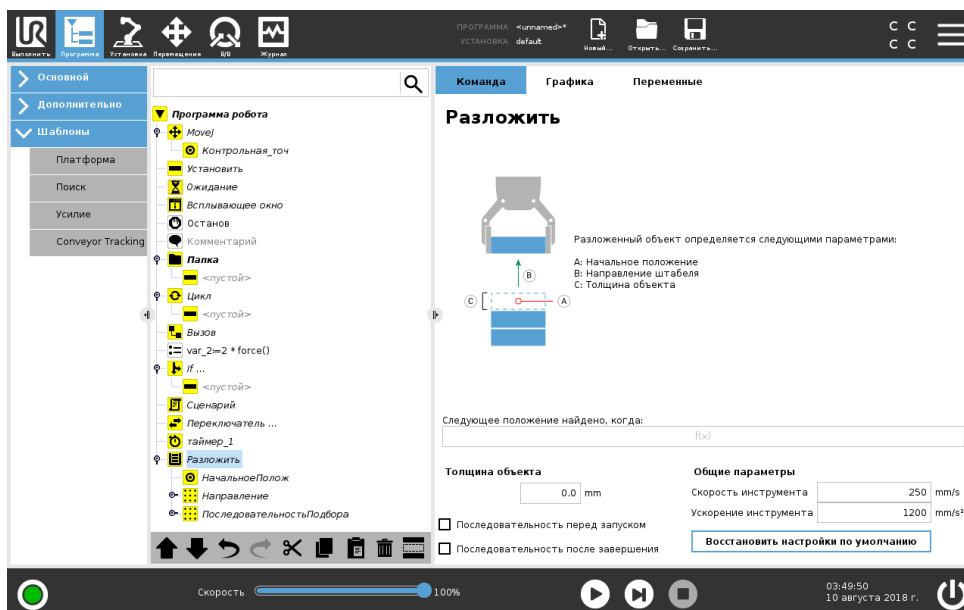
Кроме того, необходимо определить условие для достижения положения следующего штабеля, и особую последовательность программы, которая будет выполняться в каждом положении штабелирования. Необходимо также указать скорость и ускорение для движения, которое будет выполняться во время операции штабелирования.

Укладка



Во время укладки манипулятор робота перемещается в начальное положение, а затем движется в противоположном направлении, выполняя поиск следующего положения штабелирования. Обнаружив это положение, робот запоминает его и выполняет специальную последовательность. На следующем круге робот начинает поиск с запомненного положения с шагом, равным толщине объекта, в направлении укладки. Укладка завершается, когда высота штабеля превышает заданное число, или при подаче сигнала датчиком.

Раскладывание

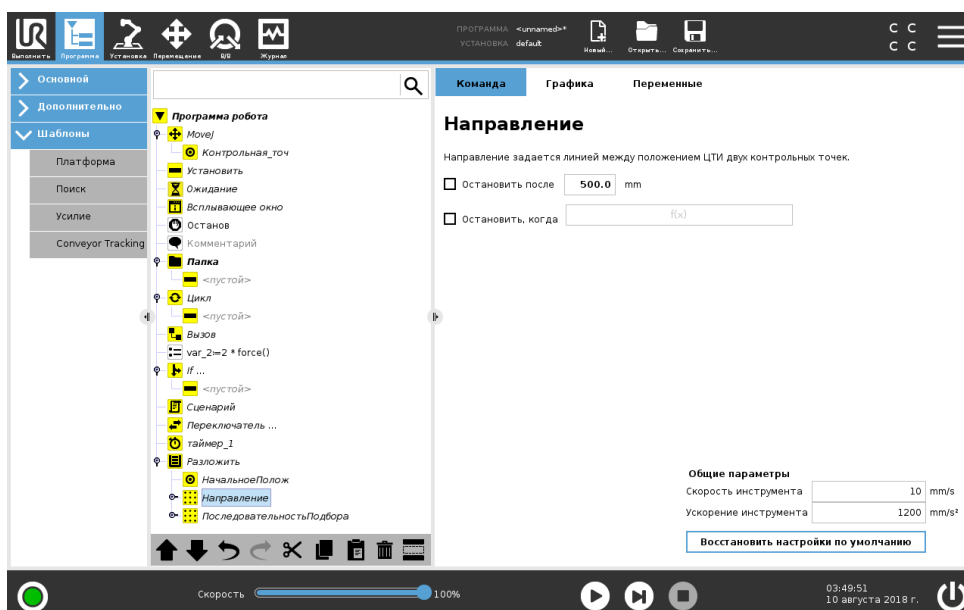


Во время раскладывания манипулятор робота перемещается в начальное положение в заданном направлении, выполняя поиск следующего объекта. Условие на экране определяет достижение следующего объекта. Обнаружив это положение, робот запоминает его и выполняет специальную последовательность. На следующем круге робот начинает поиск с запомненного положения с шагом, равным толщине объекта, в направлении укладки.

Начальное положение

Начальным положением называется точка, в которой начинается операция штабелирования. Если начальное положение не указано, штабелирование начинается в текущем положении манипулятора робота.

Направление



Направление задается двумя положениями и рассчитывается как разность положений от первой ЦТИ положений до второй ЦТИ положений.

Примечание. При расчете направления не учитывается ориентация точек.

Выражение следующего положения штабелирования

Манипулятор робота движется вдоль вектора направления, непрерывно проверяя, не достигнуто ли следующее положение штабелирования. Если выражение будет определено как истинное, выполняется специальная последовательность.

ВкПеред запускомВъ

Дополнительная последовательность ПередЗапуском выполняется непосредственно перед запуском операции. Ее можно использовать для ожидания готовых сигналов.

ВкПосле окончанияВъ

Дополнительная последовательность ПослеКонца выполняется после завершения операции. Ее можно использовать для отправки сигнала запуска конвейера, подготавливая место для следующего штабеля.

Последовательность подбора/размещения

Как и в случае с операцией платформы (15.7.1), в каждом положении штабелирования выполняется специальная последовательность программы.

15.7.3 Усилие

В рабочей зоне робота принудительный режим позволяет выполнить совмещение и приложить усилие по выбранным осям. Все движения манипулятора робота по команде Усилие будут выполняться в принудительном режиме. Если движение манипулятора робота выполняется в принудительном режиме, можно выбрать одну или несколько осей, по которым движения манипулятора робота будут совмещены. Манипулятор робота согласовывает свои движения с окружающей средой вдоль осей совмещения. Это означает, что манипулятор робота автоматически регулирует свое положение, чтобы создать требуемое усилие. Кроме того, манипулятор робота может самостоятельно приложить усилие к своей среде, например к обрабатываемой детали.

Принудительный режим можно использовать, когда фактическое положение ЦТИ вдоль предустановленной оси не имеет значения, но необходимо обеспечить заданное усилие вдоль этой оси. Например, если ЦТИ робота проходит через изогнутую поверхность, вдавливая или извлекает обрабатываемую деталь. В принудительном режиме также можно приложить определенный крутящий момент вокруг заданных осей.

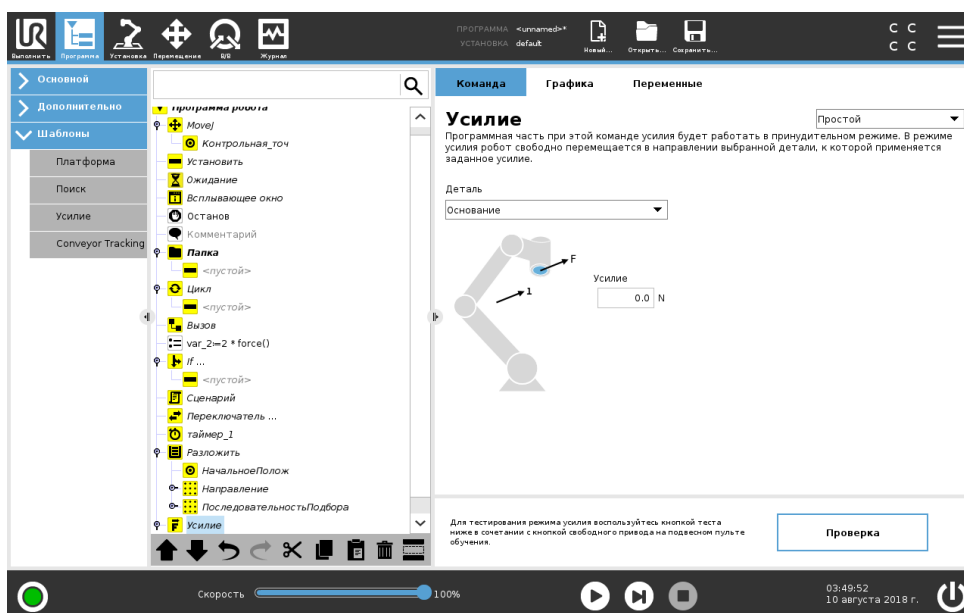
Примечание. Вдоль оси, на которой задано ненулевое усилие, не должно быть препятствий, так как манипулятор робота пытается ускорить свое движение вдоль этой оси.

Несмотря на то, что при выборе оси проводится ее совмещение, программа робота все равно пытается провести робота вдоль этой оси. Тем не менее, за счет управления усилием манипулятор робота может обеспечить требуемое усилие.



ВНИМАНИЕ:

1. Не допускайте резкого снижения скорости непосредственно перед переходом в принудительный режим.
2. Не допускайте резкого снижения скорости в принудительном режиме, поскольку это снизит точность управления скоростью.
3. Не допускайте движений, параллельных осям совмещения, до перехода в принудительный режим.



Выбор детали

В меню Деталь можно выбрать систему координат (оси), которые робот будет использовать при работе в принудительном режиме. В этом меню содержатся детали, определенные при установке (см. 16.3).

Тип режима усилия

Доступны четыре разных типа режима усилия, каждый из которых определяет способ интерпретации выбранной детали.

- Обычный: только одна ось будет совмещена в режиме усилия. Усилие вдоль этой оси можно будет отрегулировать. Требуемое усилие всегда будет прилагаться вдоль оси Z выбранной детали. Тем не менее, для деталей ВкЛинияВъ согласование будет выполняться вдоль оси Y.
- Рама: тип ВкРамаВъ дает более широкие возможности использования. Этот тип позволяет выбрать совмещение и усилие независимо по всем шести степеням свободы.
- Точка: при выборе типа ВкТочкаВъ в раме задачи создается ось Y в направлении от ЦТИ робота к начальной точке выбранной детали. Расстояние между ЦТИ робота и начальной точкой выбранной функции должно быть не меньше 10 мм. Обратите внимание, что рама задачи будет изменена во время выполнения по мере изменения

положения ЦТИ робота. Оси X и Z рамы задачи зависят от исходного положения выбранной детали.

- Движение: движение означает, что рама задачи будет меняться с направлением движения ЦТИ. Ось X рамы задачи будет являться проекцией направления движения ЦТИ на плоскости, образованной осями X и Y выбранной детали. Ось Y будет находиться перпендикулярно движению манипулятора робота, а плоскость X-Y — выбранной детали. Это может быть полезно при близком проходе вдоль сложного пути, где требуется приложить усилие перпендикулярно движению ЦТИ.

Примечание. Случаи, когда манипулятор робота не двигается: Если режим усилия выбран при неподвижном состоянии манипулятора робота, оси совмещения отсутствуют, пока скорость ЦТИ не будет выше нуля. Если в следующий раз в режиме усилия манипулятор робота снова будет находиться в неподвижном состоянии, ориентация рамы задачи будет совпадать с последним положением, когда скорость ЦТИ была выше нуля.

В случае последних трех типов фактическую раму задачи можно просмотреть во время выполнения на вкладке Графика (см. 15.3), если робот работает в принудительном режиме.

Выбор значения усилия

- Можно установить значение усилия или крутящего момента для осей совмещения, а манипулятор робота отрегулирует свое положение, чтобы создать требуемое усилие.
- Для несовместимых осей манипулятор робота будет следовать траектории, заданной программой.

Для параметров поступательного движения усилие задано в Ньютонах [Н], а для вращательных движение крутящий момент указан в Ньютон-метрах [Нм].



ПРИМЕЧАНИЕ:

Выполните следующее:

- Используйте функцию сценария `get_tcp_force()` в отдельном потоке, чтобы считать показание фактического усилия и крутящего момента.
- Отрегулируйте вектор гаечного ключа, если фактическое значение усилия и/или крутящего момента ниже требуемого.

Пределы скорости

Максимальная скорость, выраженная в прямоугольных координатах, может быть установлена для осей совмещения. В принудительном режиме робот перемещается с этой скоростью, пока не соприкоснется с каким-либо объектом.

Настройки тестового усилия

При включении и выключении кнопки Тест изменяется действие при нажатии кнопки свободного привода на задней стороне подвесного пульта обучения включение режима свободного привода или проверка команды усилия.

Если кнопка Тест включена, то при нажатии кнопки свободного привода на задней стороне подвешенного пульта обучения робот будет вести себя так, словно программа дошла до этой команды усилия, и, таким образом, можно будет проверить настройки до фактического запуска программы. Такая возможность особенно полезна при проверке правильности выбора совместимых осей и усилия. Одной рукой удерживайте ЦТИ робота, а другой нажмите кнопку свободного привода и проверьте, в каких направлениях манипулятор робота может двигаться, а в каких – нет. После закрытия этого экрана кнопка Тест автоматически выключится, а это означает, что кнопка свободного привода на задней стороне подвешенного пульта обучения снова будет использоваться для обычного режима свободного привода.

Примечание: Кнопка свободного привода будет действовать только при выборе допустимой функции для команды усилия.

15.7.4 Отслеживание конвейера

Робот может быть сконфигурирован для отслеживания движения конвейера. Функция ВкОтслеживание конвейераВъ задается во вкладке ВкУстановкаВъ. После правильной настройки робот подстраивает свои движения под движения конвейера. Настройка отслеживания конвейера (см раздел 16.1.7) предоставляет параметры для настройки робота на работу с кодовыми датчиками абсолютного положения и приращения (инкрементальные), а также с линейными и кольцевыми конвейерами. Узел программы ВкОтслеживание конвейераВъ доступен во вкладке ВкПрограммаВъ в разделе ВкШаблоныВъ. Все движения в рамках данного узла разрешены во время отслеживания конвейера, но они относятся к движению конвейерной ленты.

15.8 Первая программа

Программа является списком команд, который сообщает роботу что делать. Интерфейс PolyScore позволяет людям с небольшим опытом программирования настраивать работу робота. Для большинства задач программирование выполняется с использованием только сенсорной панели и не требует введения зашифрованных команд.

Движение инструмента является частью программы робота, которая обучает манипуляторы робота движениям. В интерфейсе PolyScore движения инструмента задаются с помощью нескольких контрольных точек. Сочетание контрольных точек формируют траекторию движения манипулятора робота. Чтобы задать контрольную точку с помощью вкладки ВкПереместитьВъ, нужно вручную переместить робота в определенное положение (обучить его), или рассчитать ее в программном обеспечении. Используйте вкладку ВкПереместитьВъ (см. 17), чтобы переместить манипулятор робота в нужное положение, или обучите положению, потянув манипулятор робота на место, удерживая кнопку ВкСвободный приводВъ верхней части подвешенного пульта обучения.

Помимо передвижения по контрольным точкам, программа может отправлять сигналы ввода-вывода на другие машины в определенных точках траектории пути робота, а также выполнять такие команды, как если...то и цикл на основе переменных и сигналов ввода-вывода.

Далее представлена простая программа, которая позволяет запущенному манипулятору робота передвигать между двумя контрольным точками.

1. В верхнем колонтитуле интерфейса PolyScore, меню ВкПуть файлаВъ, нажмите ВкСоздатьВъ и выберите ВкПрограммаВъ.

2. Под ВкОсновнойВнь, нажмите Контрольная точка, чтобы добавить контрольную точку в дерево программ. MoveJ по умолчанию также добавлено в дерево программ.
3. Выберите новую контрольную точку и нажмите Контрольная точка во вкладке ВкКомандыВнь.
4. На экране ВкПеремещение инструментаВнь переместите манипулятор робота при помощи стрелок движения.
Вы также можете переместить манипулятор робота, удерживая кнопку свободного привода и перетаскивая его в нужное положение.
5. Как только манипулятор робота будет находиться в положении, нажмите кнопку ОК и новая контрольная точка будет показана в качестве ВкКонтрольной точки_1Внь.
6. Выполните шаги 2–5, чтобы создать ВкКонтрольную точку_2 Внь.
7. Чтобы изменить порядок движений, выберите ВкКонтрольную точку_2Внь и нажмите стрелку ВкПереместить вверхВнь пока она не окажется над ВкКонтрольной точкой_1Внь.
8. Держитесь на безопасном расстоянии, удерживайте кнопку аварийного останова и нажмите кнопку Воспроизвести в нижнем колонтитуле интерфейса PolyScore, чтобы переместить манипулятор робота между ВкКонтрольной точкой_1Внь и ВкКонтрольной точкой_2 Внь. Поздравляем! Вы создали первую программу робота, по которой манипулятор робота перемещается между двумя заданными контрольными точками.

**ВНИМАНИЕ:**

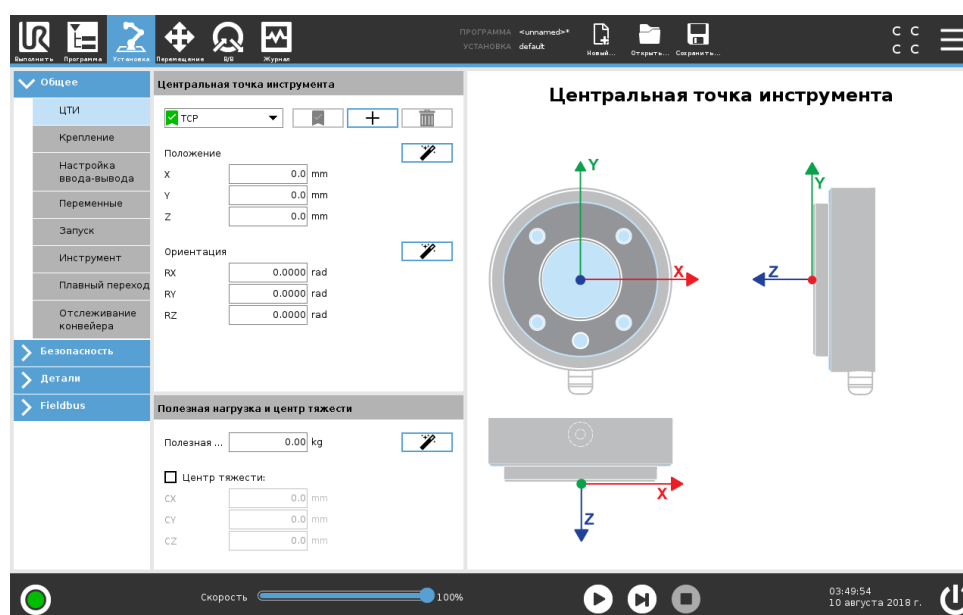
1. Не направляйте робота в самого себя или в другие объекты, которые могут причинить ущерб роботу.
2. Не пересекайте рабочую зону робота. Не помещайте пальцы в места, которые могут вызвать их защемление.
3. Данное руководство является руководством по быстрому запуску и его целью является продемонстрировать простоту использования робота UR. Оно предполагает наличие безопасной среды и очень аккуратного пользователя. Не увеличивайте скорость или ускорение выше значений по умолчанию. Всегда проводите оценку риска перед началом работы робота.

16 Вкладка ВкУстановкаВнь

16.1 Общее

Вкладка ВкУстановкаВнь дает вам возможность настроить параметры, которые влияют на общую производительность робота и PolyScore.

16.1.1 Конфигурация ЦТИ



Центральная точка инструмента (ЦТИ) является точкой на инструменте робота. Чтобы определить ЦТИ и присвоить ей название, перейдите во вкладку ВкУстановкаВнь на экране Настройка центральной точки инструмента (см. выше). Каждая ЦТИ содержит смещение и вращение относительно центра выходного фланца инструмента.

Если робот запрограммирован на возвращения к ранее сохраненной контрольной точке, то он переместит ЦТИ в положение и ориентацию, которые сохранены в контрольной точке.

Если робот запрограммирован для линейного движения, то ЦТИ перемещается линейно.

Координаты X, Y и Z указывают положение ЦТИ, тогда как координаты RX, RY и RZ указывают ее ориентацию. Если все значения равны нулю, то ЦТИ совпадает с центральной точкой на выходном фланце инструмента и принимает систему координат, изображенную на экрана.

Добавление, изменение и удаление ЦТИ

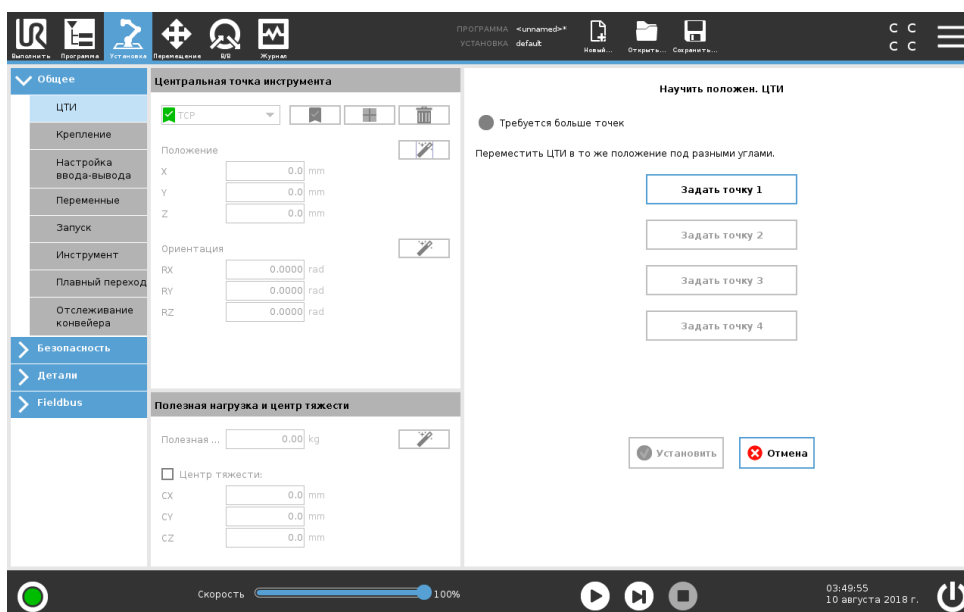
Для определения новой ЦТИ нажмите кнопку Создать. Созданная ЦТИ автоматически получает уникальное название и становится доступной на выбор в раскрывающемся меню. Перемещение и вращение выбранной ЦТИ могут быть изменены при нажатии соответствующих белых текстовых полей и вводе новых значений. Для удаления выбранной ЦТИ просто нажмите кнопку Удалить. Последняя оставшаяся ЦТИ не может быть удалена.

ЦТИ по умолчанию и активная

Существует одна ЦТИ, настроенная по умолчанию, которая обозначается зеленой галочкой слева от ее названия в раскрывающемся меню Доступные ЦТИ. Чтобы установить ЦТИ по умолчанию, выберите нужную ЦТИ и нажмите Установить по умолчанию.

Смещение ЦТИ предназначено в качестве активного, чтобы определить все линейные движения в пространстве системы декартовых координат. Данное смещение активной ЦТИ отображается во вкладке ВкГрафикиВъ (см. 15.3). Перед выполнением программы ЦТИ по умолчанию устанавливается в качестве активной ЦТИ. В программе любую из указанных ЦТИ можно установить в качестве активной для определенного движения робота (см. 15.5.1 и 15.5.3).

Обучение положению ЦТИ

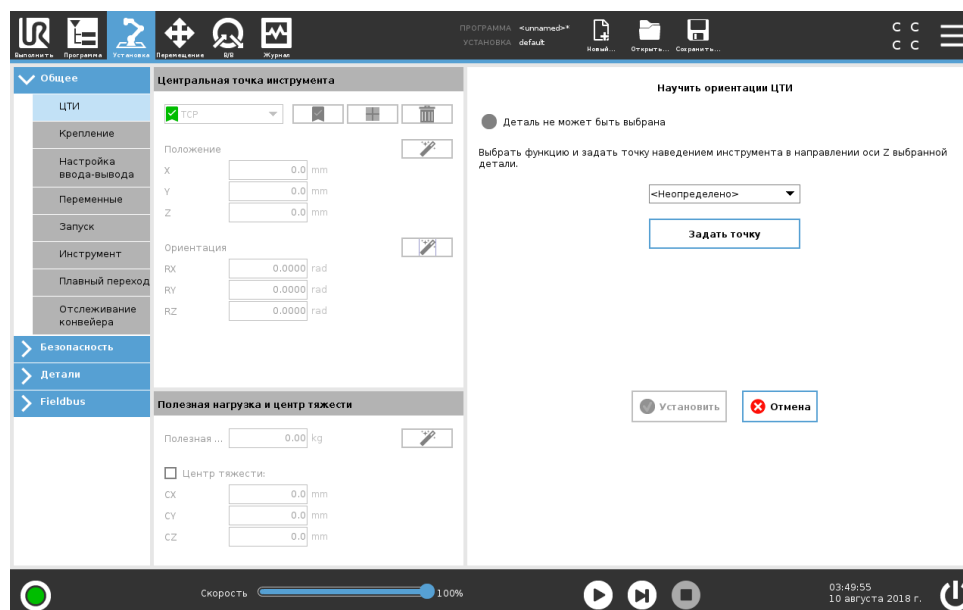


Координаты положения ЦТИ могут быть вычислены автоматически следующим образом:

1. Нажмите на Мастер положения ЦТИ.
2. Выберите фиксированную точку в рабочей области робота.
3. С помощью кнопок на правой стороне экрана переместите ЦТИ из по меньшей мере трех различных углов и сохраните соответствующие положения выходного фланца инструмента.
4. Нажмите кнопку Установить, чтобы применить проверенные координаты для соответствующей ЦТИ. Для правильного расчета данные о положении должны быть достаточно различаться. Если они не имеют достаточно различий, то световой индикатор состояния над кнопками изменить цвет на красный.

И хотя для определения правильной ЦТИ обычно достаточно три положения, для дополнительной проверки расчета может использоваться и четвертое положение. Качество каждой сохраненной точки по отношению к вычисляемой ЦТИ указывается зеленым, желтым или красным светодиодом на соответствующей кнопке.

Обучение ориентации ЦТИ



1. Нажмите на Мастер ориентации ЦТИ.
2. Из раскрывающегося списка выберите деталь. (См. 16.3) для дополнительной информации по определению новых деталей
3. Нажмите кнопку Установить точку и при помощи стрелок для перемещения инструмента сместить в положение, при котором ориентация инструмента и соответствующей ЦТИ совпадает с системой координат выбранной детали.
4. Проверьте ориентацию рассчитанной ЦТИ и примените ее на выбранную ЦТИ с помощью кнопки Установить.

Полезная нагрузка

Масса инструмента робота указывается в нижней части экрана. Чтобы сменить данный параметр, просто нажмите белое текстовое поле и введите новое значение массы. Данный параметр применяется ко всем определенным ЦТИ. Более подробную информацию о максимальной допустимой полезной нагрузке см. в руководстве по установке оборудования.

Расчет полезной нагрузки

Данная функция позволяет роботу помочь пользователю задать правильную полезную нагрузку и центр тяжести.

Использование ВкМастера расчета полезной нагрузкиВъ

1. Во вкладке ВкУстановкаВъ в разделе ВкОбщиеВъ выберите ЦТИ
2. На экране ЦТИ в разделе ВкПолезная нагрузка и центр тяжестиВъ нажмите Мастер полезной нагрузки и центра тяжести.
3. В окне ВкМастер расчета полезной нагрузкиВъ нажмите кнопку Далее
4. Выполните последующие действия, чтобы установить четыре положения.
Установка четырех положений требует перемещения манипулятора робота в четыре разных положения. Каждое положение измеряется. Отдельные измерения можно изменить нажатием соответствующего поля со значением центра тяжести и ввода новых значений.

5. По завершению измерений нажмите кнопку Завершить



ПРИМЕЧАНИЕ:

Для получения наилучших результатов расчета полезной нагрузки придерживайтесь следующих советов:

- Убедитесь, что четыре положения ЦТИ находятся в максимально разном расстоянии друг от друга
- Выполняйте измерения за короткий срок



ВНИМАНИЕ:

- Избегайте движений инструмента и/или добавленную полезную нагрузку до и во время расчета
- Монтаж и угол робота должны быть определены во время установки

Центр тяжести

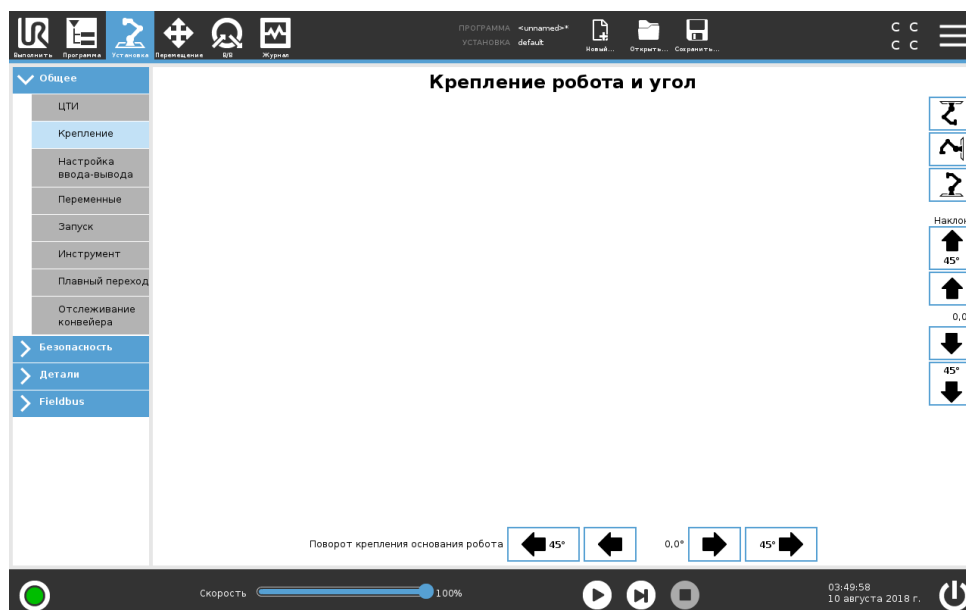
Центр тяжести инструмента указывается в полях CX, CY и CZ. Если не указано, то в качестве центр тяжести инструмента используется ЦТИ. Данный параметр применяется ко всем определенным ЦТИ.



ВНИМАНИЕ:

Используйте правильные параметры установки. Сохраняйте и загружайте установочные файлы вместе с программой.

16.1.2 Монтаж



Определение монтажа манипулятора робота необходим по двум причинам:

1. Создание правильного отображения манипулятора робота на экране.
2. Ввод в контроллер информации о направлении силы тяжести.

Расширенная динамическая модель обеспечивает плавное и точное перемещение манипулятора робота, а также она позволяет манипулятору робота удерживать себя в режиме свободного привода. По этой причине необходимо правильно установить манипулятор робота.



ВНИМАНИЕ:

Некорректный монтаж манипулятора робота может привести к частым защитным остановам и/или к перемещению манипулятора робота при нажатии кнопки Свободный привод.

Если манипулятор робота установлен на плоской поверхности (стол и пол), то не нужно менять значения на экране. Тем не менее, если манипулятор робота устанавливается на потолке, на стене или под углом, то параметры необходимо изменить при помощи кнопок.

Кнопки с правой стороны экрана предназначены для настройки угла монтажа манипулятора робота. Три верхние кнопки справа используются для выбора угла на потолке (180°), на стене (90°), на полу (0°). Кнопка Наклон позволяет установить произвольный угол.

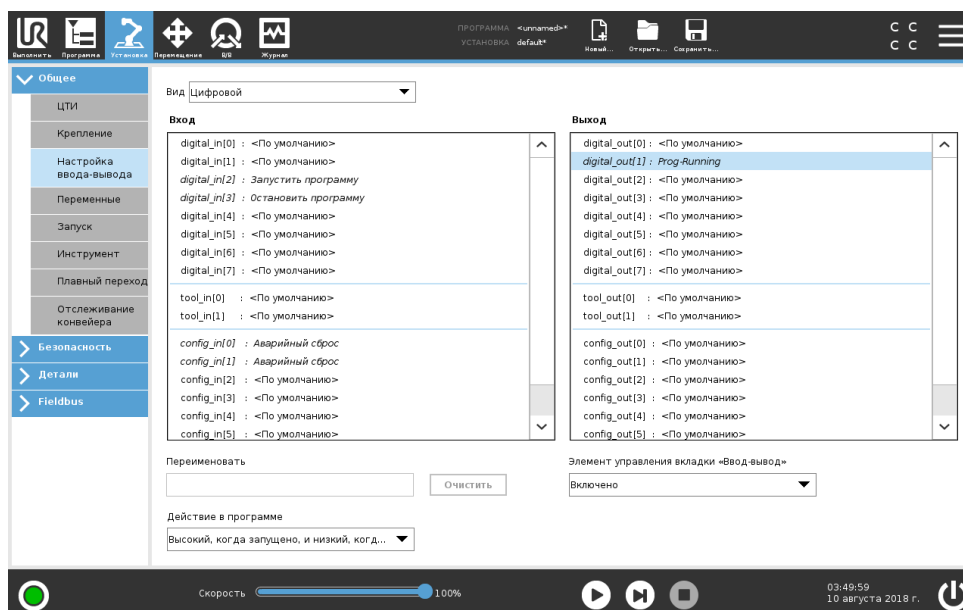
Кнопки в нижней части экрана используются для поворота манипулятора робота при монтаже в соответствии с фактической установкой.



ВНИМАНИЕ:

Используйте правильные параметры установки. Сохраняйте и загружайте установочные файлы вместе с программой.

16.1.3 Настройка ввода-вывода



На экране ВкНастройка ввода-выводаВъ пользователь может определить сигналы ввода-вывода и настроить действия при помощи элементов управления вкладки ВкВвод-выводВъ.

Примечание: При включенном Интерфейсе связи инструмента TCI (см. 16.1.10) аналоговый ввод инструмента становится недоступен.

Разделы Ввод и Вывод содержат следующие типы сигналов ввода-вывода:

- Цифровые стандартные общего назначения, настраиваемые и инструментальные
- Аналоговые стандартные общего назначения и инструментальные
- MODBUS
- Регистры общего назначения (логические, целочисленные и с плавающей точкой) Доступ к регистрам общего назначения может осуществляться посредством промышленной сети (например, Profinet и EtherNet/IP).

16.1.4 Тип сигнала ввода-вывода

Чтобы ограничить количество сигналов, перечисленных в разделах Ввод и Вывод, необходимо использовать выпадающее меню Вид в верхней части экрана для изменения отображаемого контента, основанного на типе сигнала.

16.1.5 Назначение пользовательских имен

Для более легкого запоминания назначения сигналов во время работы с роботом пользователи могут присвоить названия сигналам ввода и вывода.

1. Выберите нужный сигнал
2. Щелкните по текстовому полю в нижней части экрана, чтобы присвоить название.
3. Чтобы сбросить название на название по умолчанию, нажмите кнопку Очистить.

Регистр общего назначения должен иметь пользовательское название, чтобы он был доступен в программе (например, для команды Ожидание или условного выражения команды Если) Команды Ожидание и Если описываются в (15.5.2) и (15.6.4) соответственно. Именованные регистры общего назначения могут быть найдены в области выбора Ввод или Вывод на экране редактора выражений.

16.1.6 Входные/выходные действия и управление на вкладке Ввод-вывод

Входные действия Стандартные цифровые входные сигналы общего назначения и два цифровых входных сигнала инструмента, а также входные регистры общего назначения логического типа и настраиваемые входные сигналы, которые не используются для функций безопасности, (см. 2.1) могут быть настроены для выполнения действия. Доступные действия:

- Запустить текущую программу
- Остановить текущую программу
- Приостановить текущую программу

Кроме того можно настроить действие для включения и отключения режима свободного привода при высоком/низком входном сигнале. (схоже с использованием кнопки свободного привода с обратной стороны подвесного пульта обучения).

Выходные действия Выходной сигнал по умолчанию сохраняет значения после остановки выполнения программы. Данные цифровые выходы могут иметь действия выхода:

- Цифровой выход
- Выход инструмента
- Настраиваемый выход
- Выходной сигнал логического типа общего назначения
- Цифровой выход MODBUS
- Аналоговый выход (выход от максимального к минимальному)

Доступные действия:

Низкий, когда не запущено : Выход низкий, когда состояние программы ВкостановленоВъ или ВкприостановленоВъ.

Высокий, когда не запущено : Выход высокий, когда состояние программы ВкостановленоВъ или ВкприостановленоВъ.

Высокий, когда не запущено, и низкий, когда остановлено : Выход низкий, когда состояние программы ВкостановленоВъ или ВкприостановленоВъ и высокий во время работы.

Элемент управления вкладки ВкВвод-выводВъ Можно также указать возможность управления выходным сигналом на вкладке Ввод-вывод (только программисты или программисты и операторы) или ограничить изменение значения выходного сигнала только программой робота.

16.1.7 Отслеживание конвейера

При использовании конвейера робот может быть сконфигурирован для отслеживания его движения. Настройка отслеживания конвейера предоставляет опции для конфигурирования робота на работу с кодовыми датчиками абсолютного положения и приращения (инкрементальные), а также линейными и кольцевыми конвейерами.

Параметры конвейера

Инкрементальные кодовые датчики можно подключать к цифровым выходам от 0 до 3.

Декодирование цифровых сигналов выполняется на 40 кГц. С помощью квадратурного датчика положения (требующего двух входов) робот может определить скорость и направление конвейера. Если направление конвейера остается неизменным, то можно использовать одиночный вход для обнаружения Возрастающего, Спадающего или Возрастающего и спадающего фронта, который определяет скорость конвейера.

Абсолютные датчики можно подключить через сигнал MODBUS. Для этого требуется предварительная конфигурация цифрового регистра входов MODBUS в (раздел 16.4.1).

Линейные конвейеры

При выборе линейного конвейера характеристику линии необходимо настроить в части установки Характеристики для определения направления конвейера. Линейная деталь должна быть параллельна направлению конвейера, и там должно быть большое расстояние между двумя точками, определяющими линейную деталь. При обучении робота движению между двух точек выполняйте настройку линейной детали, поместив инструмент вплотную к стороне конвейера. Если направление характеристики линии обратно направлению движения конвейера, используйте кнопку Обратное направление.

Поле Такты на метр отображает количество тактов, которые кодовый датчик генерирует

во время перемещения конвейера на один метр.

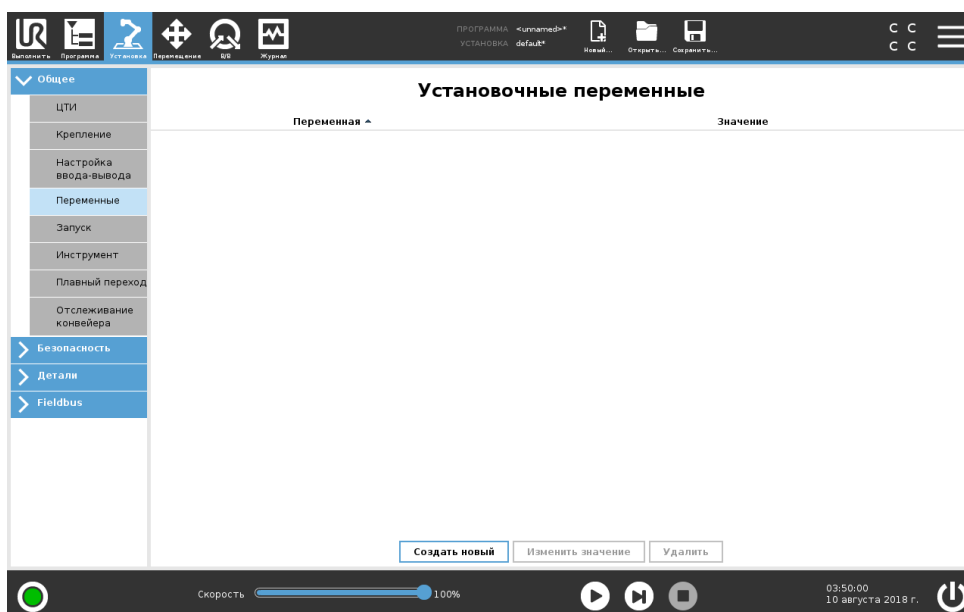
$$\text{Такты на метр} = \frac{\text{такты на оборот кодового датчика}}{2\pi \cdot \text{радиус диска кодового датчика [м]}} \quad (16.1)$$

Кольцевые конвейеры

Для отслеживания кольцевых конвейеров необходимо определить центральную точку конвейера.

1. Определите центральную точку в разделе Детали установки. Значение Такты на оборот должно быть количеством тактов, которые кодовый датчик генерирует, когда конвейер делает один полный оборот.
2. Выберите флажок Поворачивать инструмент вместе с конвейером, если ориентация инструмента должна соответствовать конвейеру (например, если инструмент находится перпендикулярно конвейеру, то он сохранит перпендикулярное положение во время движения).
3. Снимите флажок Поворачивать инструмент вместе с конвейером, если ориентация инструмента должна находиться под управлением траектории.

16.1.8 Переменные



Переменные, созданные на экране переменных, носят название ВкУстановочные переменныеВк и используются в качестве обычных переменных программы. Установочные переменные отличаются, поскольку они сохраняют свои значения даже в случае остановки и повторного запуска программы, а также после отключения и повторного включения манипулятора робота и/или блока управления. Их названия и значения сохраняются вместе с установкой, что позволяет использовать одну и ту же переменную в нескольких программах.

Создать новые установочные переменные

Имя	Значение
i_var_1	=

OK Отмена

После нажатия Создать отображается окно с предлагаемым именем новой переменной. Данное имя возможно изменить, ввод значения осуществляется касанием текстового поля.

Нажатие кнопки ОК может быть выполнено только если используемое имя свободно в данной установке.

Изменение значения установочной переменной возможно путем выделения переменной в списке и нажатием Изменить значение.

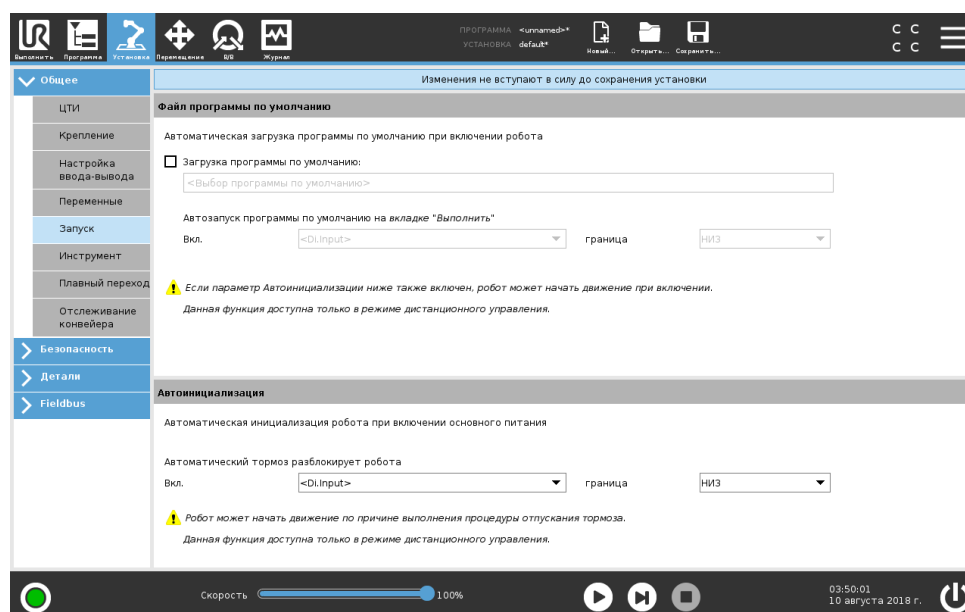
Для удаления переменной, выберите ее и нажмите кнопку Удалить.

После настройки установочных переменных необходимо сохранить установку, чтобы сохранить конфигурацию, (см. ??).

Установочные переменные и их значения автоматически сохраняются каждые 10 минут.

Если после загрузки программы или установки обнаружится одна или несколько программных и установочных переменных с одинаковыми названиями, пользователю предоставляется два варианта действий: использовать установочные переменные с совпадающими названиями вместо программных или выполнить автоматическое переименование конфликтующих переменных.

16.1.9 Запуск



Экран запуска содержит настройки для автоматической загрузки и запуска программы по умолчанию и для автоматической инициализации манипулятора робота во время включения.


ВНИМАНИЕ:

1. При выключенной автозагрузке, автозапуске и автоинициализации робот выполняет программу сразу после включения блока управления, если входные сигналы соответствуют заданному уровню сигнала. Например, переход кромки маркера к заданному уровню сигнала не требуется в данном случае.
2. Будьте осторожны если уровень сигнала установлен на **НИЗКИЙ** уровень. Входные сигналы по умолчанию низкие, что приводит к автоматическому выполнению программы без приведения в действие внешним сигналом.
3. Чтобы запустить программу с задействованным автозапуском и автоинициализацией, робот должен быть в режиме дистанционного управления.

Загрузка программы запуска

Программа по умолчанию загружается после включения блока управления. Кроме того, выполняется автоматическая загрузка программы по умолчанию при открытом экране Запустить программу (см. 14) и отсутствии загруженной программы.

Запуск программы запуска

Автоматический запуск программы по умолчанию выполняется с экрана Запустить программу. В случае загрузки программы по умолчанию и обнаружения передачи внешнего сигнала по переходу кромки маркера выполняется автоматический запуск программы по умолчанию. Во время запуска текущий уровень входных сигналов остается неопределенным. Выбор перехода, который соответствует уровню сигнала во время запуска, немедленно приводит в действие программу. Кроме того, выход из экрана Запустить программу или нажатие кнопки останова на панели инструментов отключает функцию автоматического запуска до повторного нажатия кнопки запуска.

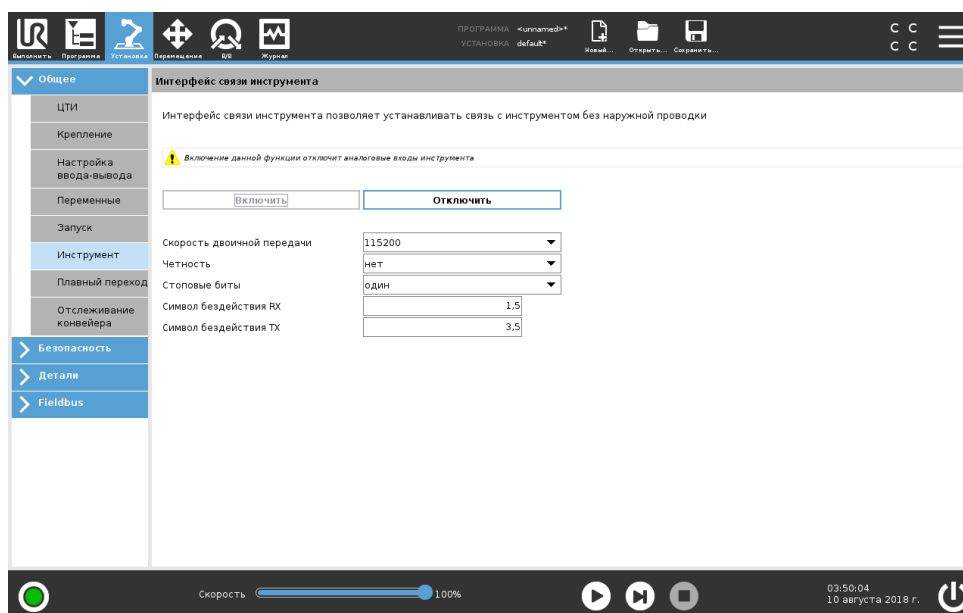
Автоматическая инициализация

Манипулятор робота проходит автоматическую инициализацию. При заданной передаче внешнего сигнала по переходу кромки маркера выполняется полная инициализация манипулятора робота независимо от отображаемого экрана.

Последней стадией инициализации является отпускание тормоза. Во время отпускания тормоза манипулятор робота выполняет небольшое движение и издает щелчки. Кроме того, если установленные параметры монтажа не соответствуют фактическому монтажу (согласно данными датчика), невозможно выполнить автоматическое отпускание тормозов. В таком случае необходимо выполнить инициализацию робота вручную через экран инициализации (см. ??).

Во время запуска текущий уровень входных сигналов остается неопределенным. Выбор перехода, который соответствует уровню сигнала во время запуска, немедленно приводит инициализацию манипулятора робота.

16.1.10 Инструмент



Интерфейс связи инструмента (ИСИ) активирует связь робота с установленным инструментом через аналоговый вход инструмента робота. Это исключает необходимость использования внешней проводки.

При включении Интерфейса связи инструмента все аналоговые входы инструмента становятся недоступными.

Включение интерфейса связи инструмента

1. На экране Polyscope нажмите кнопку **Включить**, чтобы изменить параметры скорости двоичной передачи, четности и стоповых битов.
2. В соответствующих раскрывающихся меню выберите подходящие значения. Вы можете изменить параметры функции **Передача** и **получение бездействия** в символах, нажав на текстовое поле и введя новое значение.
3. Нажмите кнопку **Отключить**, чтобы отключить ИСИ.

Примечание: Любые изменения в значениях мгновенно отправляются к инструменту. Если какие-либо значения установки отличаются от тех, которые инструмент использует, на экране отображается предупреждение.

Отключен аналоговый вход

При включении ИСИ аналоговый вход инструмента становится недоступным для **Настройки входа/выхода** установки и не отображается в списке входов. Аналоговый вход инструмента также недоступен для программ, а также параметры и выражения **Ожидания**.

В разделе **Вход инструмента** **Входа/выхода** вместо аналоговых значений отображаются параметры, полученные от устройства.

16.1.11 Плавный переход между режимами безопасности

При переключении между режимами безопасности во время событий (входные данные ограниченного режима, плоскости срабатывания в ограниченном режиме, предохранительный

останов, трехпозиционное устройство включения), манипулятор робота старается использовать 0,4 с для создания ВсплавногоВъ перехода. Поведение существующего применения не изменено, что соответствует ВжесткойВъ настройке. Новые файлы установки по умолчанию имеют ВсплавнуюВъ настройку.

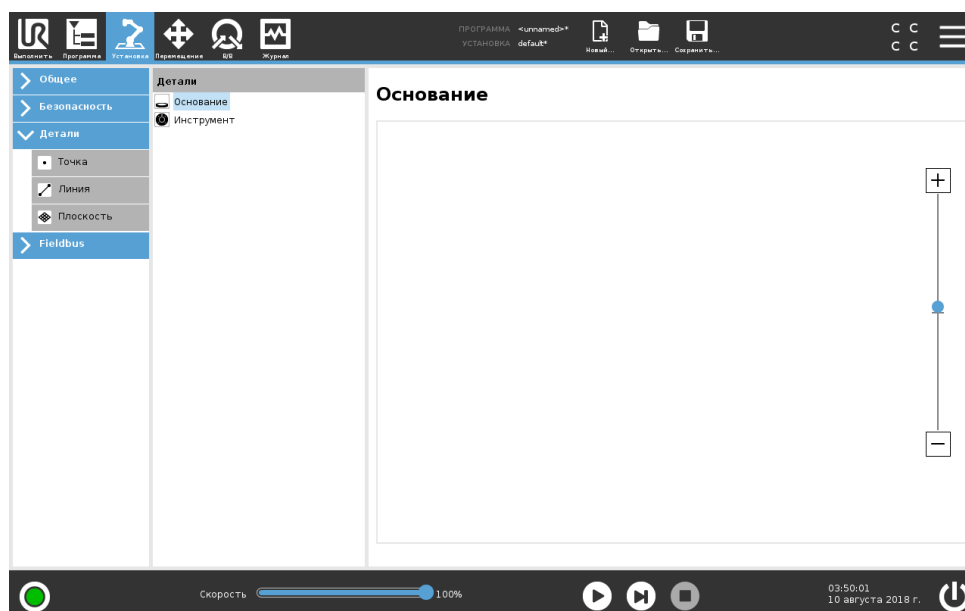
Регулировка настроек ускорения/замедления

1. В верхнем колонтитуле нажмите Установка.
2. В меню слева под Общее, выберите Плавный переход.
3. Для более высокого значения ускорения/замедления выберите Жесткий режим или выберите Плавный режим для более плавного, стандартного перехода.

16.2 Безопасность

См. раздел 13.

16.3 Детали



Деталь является отображением объекта, которому задается название для дальнейшего использования и позиция в шестимерном пространстве (положение и ориентация) относительно основания робота.

Некоторые вспомогательные части программы робота содержат движения, которые выполняются относительно конкретных объектов помимо основания манипулятора робота. К таким объектам относятся столы, другие машины, обрабатываемые детали, конвейеры, платформы, видеосистемы, заготовки или границы, которые находятся вокруг манипулятора робота. Робот всегда имеет две предварительно заданные детали. Положение каждой детали определяется конфигурацией манипулятора робота:

- Деталь основания определяется с помощью начальной точки в центре основания робота (см. рис. 16.1)

- Деталь инструмента определяется с помощью начальной точки в центре текущей ЦТИ (см. рис. 16.2)

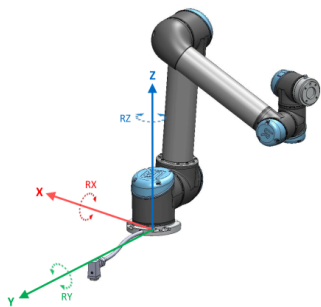


Figure 16.1: Деталь Основание

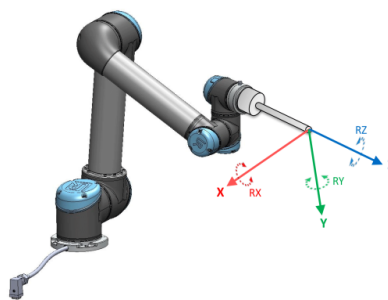


Figure 16.2: Деталь Инструмент (ЦТИ)

Пользовательские детали расположены согласно метода, который использует текущее положение ЦТИ в рабочей области. Это означает, что пользователи могут задавать методом обучения расположения деталей, используя режим свободного привода или толчковый режим для перемещения робота в необходимое положение.

Существует три разных стратегии (Точка, Линия и Плоскость) для определения положения детали. Выбор наилучшей стратегии для каждого случая зависит от типа используемого объекта и требований точности. В целом деталь, построенная на нескольких входных точках (Линия и Плоскость), предпочтительней, если это возможно для выбранного объекта. Для более точного определения направления линейного конвейера определите две точки Линии детали на максимально удаленном расстоянии. Точка детали также может быть использована для определения линейного конвейера, но пользователь должен направить ЦТИ в направлении движения конвейера.

Использование нескольких точек для определения положения стола означает, что ориентация основывается на положениях, а не на ориентации одной ЦТИ. Труднее определить ориентацию одной ЦТИ с высокой точностью.

Чтобы узнать больше о различных методах определения детали, см. (разделы: 16.3.2), (16.3.3) и (16.3.4).

16.3.1 Использование функции

Если в установке определена деталь, к ней можно обратиться из программы робота для связывания движений робота (например, команды MoveJ, MoveL и MoveP) с деталью (см. раздел 15.5.1). Это позволяет осуществить быструю адаптацию программы робота (например, при наличии нескольких роботизированных станций, при перемещении объекта во время выполнения программы или при постоянном перемещении объекта в пространстве). Благодаря настройке детали для объекта все перемещения в программе, связанные с объектом, соответственно изменяются. Чтобы найти другие примеры, см. (разделы 16.3.5) и (16.3.6).

Детали, настроенные как подвергаемые встряске, также являются полезными инструментами при ручном перемещении робота на вкладке Переместить (раздел 17) или на экране изменения положения (см. 17.3.1). Если деталь выбрана в качестве исходной, кнопки ВкПеремещение инструментаВъ для перемещения и вращения будут работать в выбранном пространстве детали (см. 17.3) и (17.1), считывая координаты ЦТИ. Например, если стол определен в качестве детали и выбран в качестве исходного во вкладке ВкПереместитьВъ, то стрелки

перемещения (вверх/вниз, левый/правый, вперед/назад) переместят робота в данном направлении относительно стола. Кроме того, координаты ЦТИ будут в рамках стола.

- В дереве деталей вы можете переименовать точку, линию или плоскость, нажав на кнопку с карандашом.
- В дереве деталей вы можете удалить точку, линию или плоскость, нажав на кнопку ВкУдалитьВъ.

Подвергается тряске

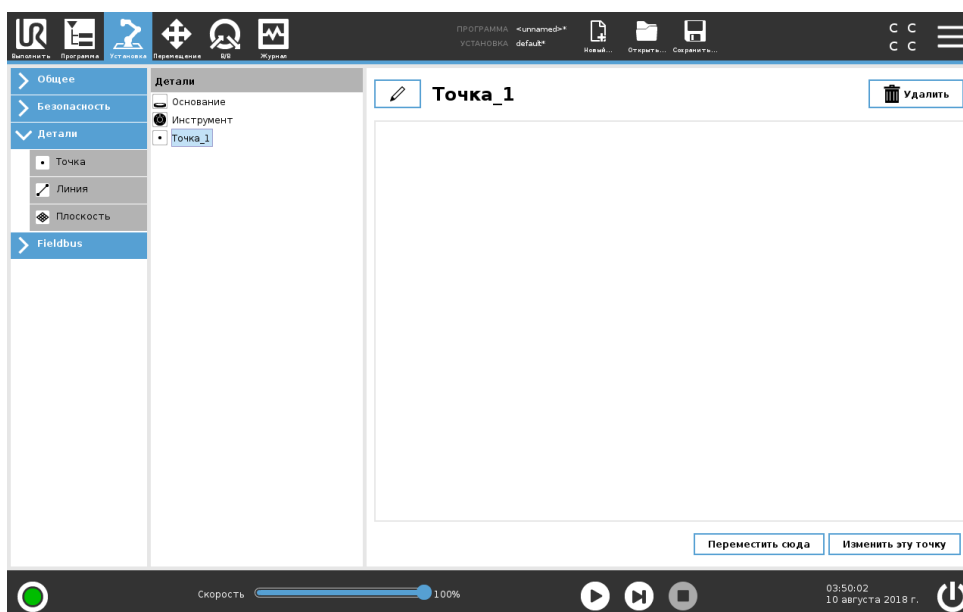
Укажите, должна ли выбранная деталь подвергаться встряске. Этот параметр определяет, будет ли данная деталь отображаться в меню деталей на экране Переместить.

Использование кнопки ВкПереместить робота сюдаВъ

Нажмите кнопку Переместить робота сюда, чтобы переместить манипулятор робота в направлении выбранной детали. В конце перемещения системы координат детали и ЦТИ совпадут.

16.3.2 Добавить точку

Нажмите кнопку Точка, чтобы добавить точку в установку. Точка определяет границы безопасности или глобальную исходную конфигурацию манипулятора робота. Положение точки определяется как положение и ориентация ЦТИ.



16.3.3 Добавление линии

Нажмите кнопку Линия, чтобы добавить линию в установку. Линия определяет траекторию движения робота. (например, при использовании функции отслеживания конвейера). Линия l определяется как ось между двумя точками детали p1 и p2, как показано на рисунке 16.3.

На рисунке 16.3 ось, идущая от первой точки ко второй точке, образует ось Y в системе координат линии. Ось Z определяется проекцией оси Z точки p1 на плоскость, перпендикулярную линии. Положение системы координат линии совпадает с положением точки p1.

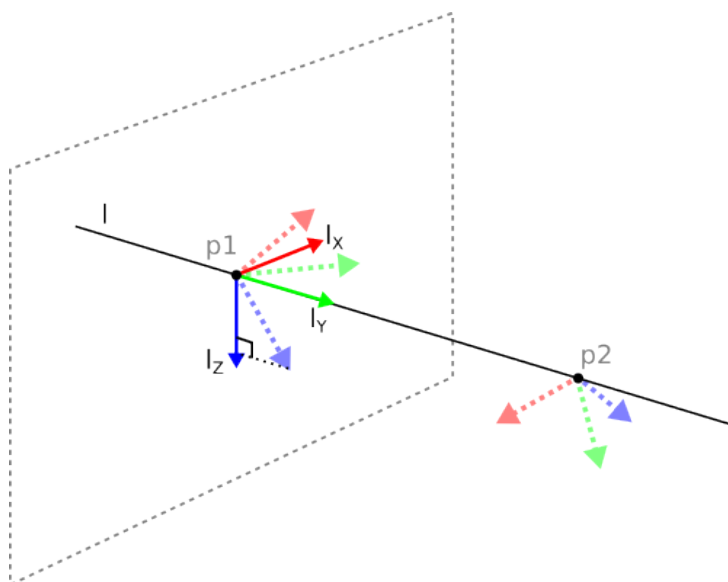
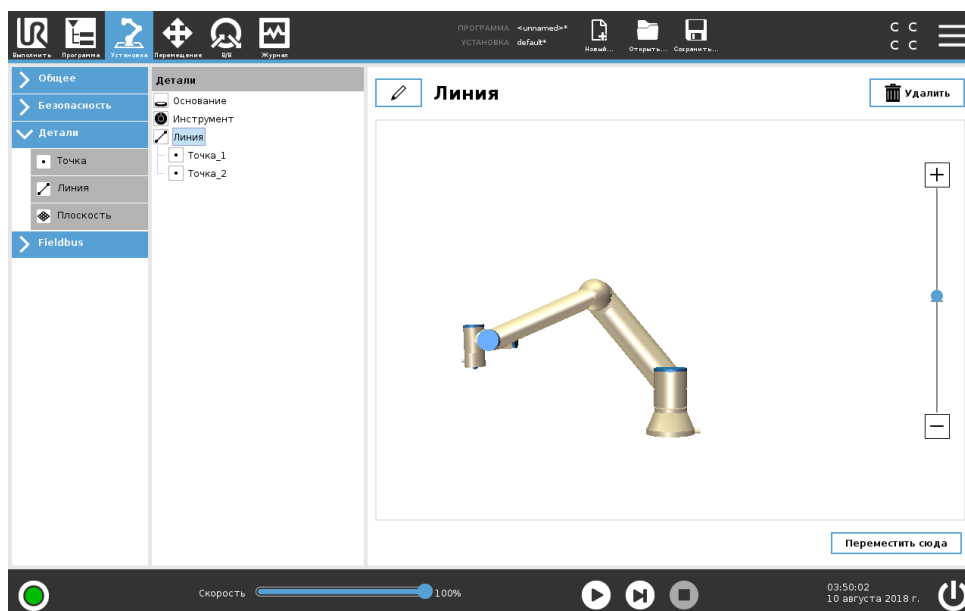


Figure 16.3: Определение линии детали



16.3.4 Плоскость

Выберите плоскость если требуется система координат с высокой степенью точности, например, при работе с видеосистемами или при выполнении движений относительно стола.

Добавление плоскости

1. В разделе ВкУстановкаВъ выберите раздел Детали.
2. В разделе ВкДеталиВъ нажмите кнопку Плоскость.

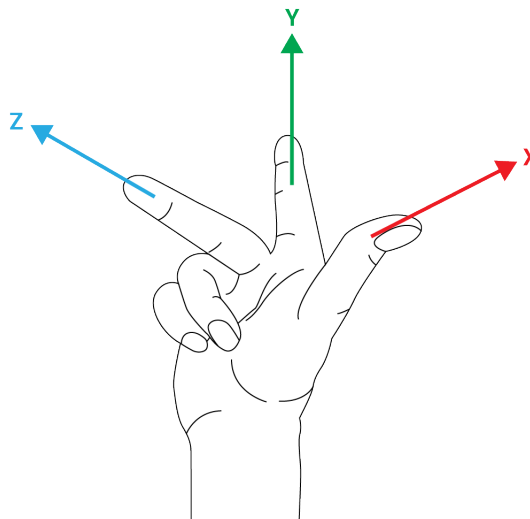
Настройка плоскости

После нажатия кнопки для создания новой плоскости на экране появится окно, которое поможет вам создать плоскость.

1. Выберите начальную точку

2. Переместите робота, чтобы задать направление положительной оси X плоскости
3. Переместите робота, чтобы задать направление положительной оси Y плоскости

Плоскость определяется правилом правой руки, то есть ось Z является векторным произведением осей X и Y , как показано ниже.



ПРИМЕЧАНИЕ:

Вы можете повторно настроить плоскость в противоположном направлении оси X , если вы хотите, чтобы обычное положение плоскости находилось в обратном направлении.

Чтобы изменить существующую плоскость, выберите плоскость и нажмите кнопку **ВкИзменить плоскостьВн**. Затем выполните настройку новой плоскости в том же окне.

16.3.5 Пример: Ручное обновление детали для настройки программы

Рассмотрите случай, где несколько частей программы робота связаны со столом. На рисунке 16.4 показано перемещение из контрольной точки $wr1$ в точку $wr4$.

Для применения требуется повторное использование программы при нескольких установках робота, если положение стола имеет незначительные отличия. Перемещение относительно стола является идентичным. Определив положение стола в качестве детали $P1$ в установке, программа с помощью команды **MoveL**, настроенная относительно плоскости, может быть легко задействована на дополнительных роботах посредством простого обновления фактического положения стола в установке.

Данная концепция применима ко множеству деталей для создания универсальной программы, которая может выполнять одну и ту же задачу во многих роботах, даже если установки имеют разные положения в рабочем пространстве.

16.3.6 Пример: Динамическое обновление положения детали

К примеру, схожий случай с перемещением робота по определенной траектории в верхней части стола для выполнения определенной задачи (см. 16.5).

Программа робота

```

MoveJ
  S1
MoveL # Деталь: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4

```

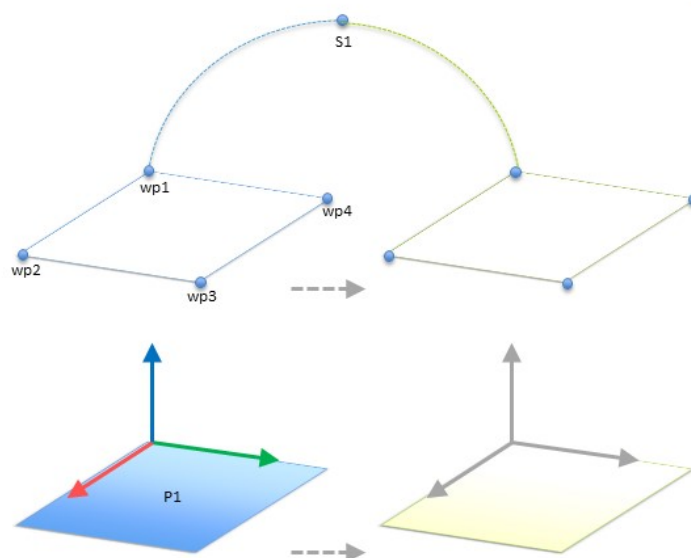


Figure 16.4: Простая программа с четырьмя контрольными точками по отношению к плоскости функции обновляется вручную посредством изменения функции

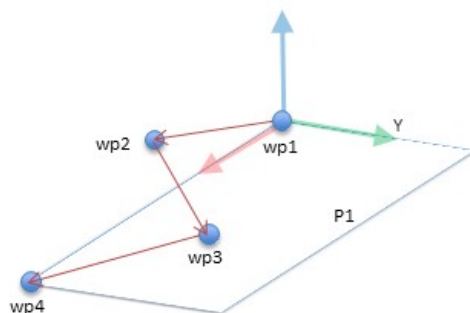


Figure 16.5: Команда MoveL с четырьмя контрольными точками относительно плоскости детали

Движение относительно детали P1 повторяется несколько раз, каждый раз со смещением o . В данном примере заданное смещение составляет 10 см в направлении Y (см. рисунок 16.6, смещения O1 и O2). Это достигается за счет использования, функций сценариев `pose_add()` или `pose_trans()` для управления переменной.

Программа робота

```

MoveJ
  wp1
y = 0,01
o = p[0,y,0,0,0,0]
P1_var = pose_trans(P1_var, o)
MoveL # Деталь: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4

```

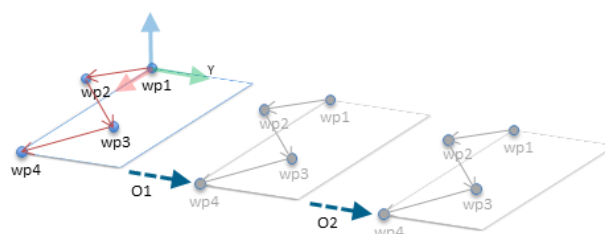


Figure 16.6: Применение смещения к плоскости детали

Можно переключать на другую деталь во время выполнения программы вместо добавления

смещения. Этот случай показан в примере ниже (см. рисунок 16.7), где исходная деталь для команды MoveL P1_var может переключаться между двумя плоскостями P1 и P2.

Программа робота

```
MoveJ
S1
если (цифровой_вход [0]) тогда
P1_var = P1
иначе
P1_var = P2
MoveL # Деталь: P1_var
wp1
wp2
wp3
wp4
```

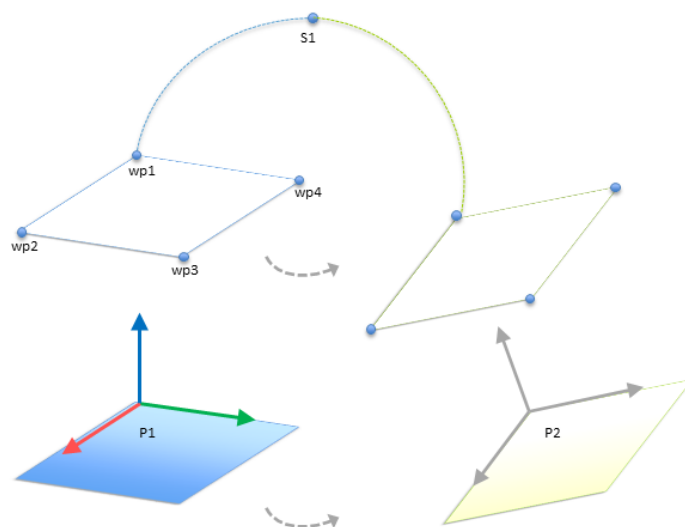
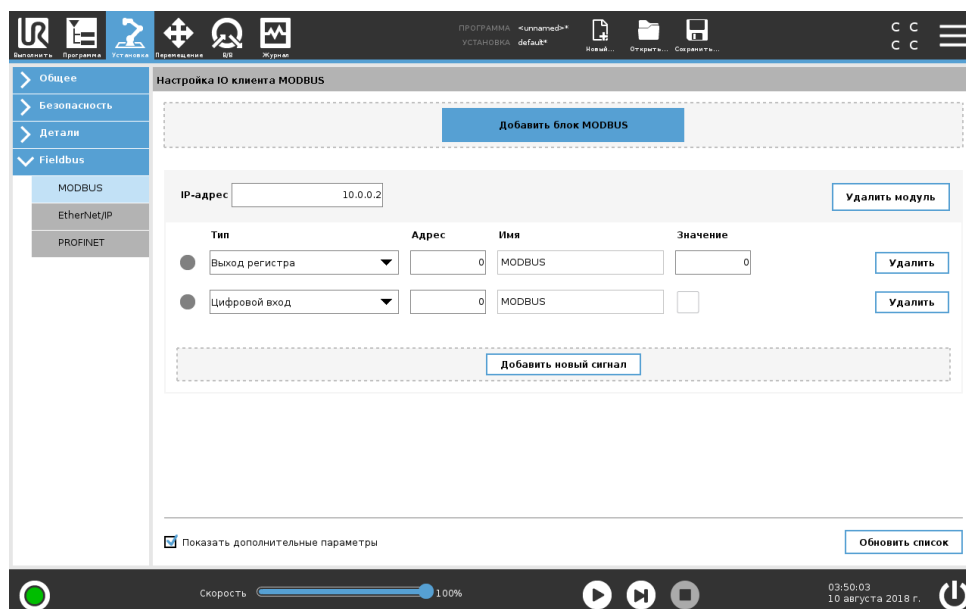


Figure 16.7: Переключение с одной плоскости детали на другую

16.4 Fieldbus

Здесь можно задать ряд сетевых протоколов промышленного компьютера, используемых для распределенного управления в режиме реального времени, которые принимает PolyScore: MODBUS и Ethernet/IP

16.4.1 Настройка ввода-вывода MODBUS



На этом экране можно настроить сигналы ввода-вывода клиента (мастера) MODBUS. Подключения к серверам MODBUS (или дополнительным устройствам) по заданным IP-адресам могут

быть созданы с использованием входных/выходных сигналов (регистровых или цифровых).
Имя каждого сигнала уникальное, что позволяет использовать их в программах.

Обновить

Нажмите данную кнопку для обновления всех подключений MODBUS. Обновление отключает и снова подключает все модули MODBUS. Вся статистика очищается.

Добавить модуль

Нажмите данную кнопку для добавления нового модуля MODBUS.

Удалить модуль

Нажмите данную кнопку, чтобы удалить модуль MODBUS и все сигналы, добавленные в этот модуль.

Установить IP-адрес модуля

В данном разделе отображается IP-адрес модуля MODBUS. Нажмите эту кнопку, чтобы изменить его.

Последовательный режим

Доступно, только если выбрано Показать дополнительные параметры (см. 16.4.1). Выбор этого флажка вынуждает клиента MODBUS дожидаться ответа, прежде чем отправлять следующий запрос. Это режим требуется для некоторых блоков промышленных шин. Включение данного параметра может помочь при наличии нескольких сигналов, а увеличение частоты запросов приводит к отключению сигнала. Обратите внимание, что фактическая частота сигнала может быть ниже запрашиваемой, когда в последовательном режиме определяется несколько сигналов. Фактическую частоту сигнала можно посмотреть в статистике сигнала (см. раздел 16.4.1). Индикатор сигнала становится желтым, если фактическая частота сигнала меньше половины значения, выбранного из раскрывающегося списка ВкЧастотаВнь.

Добавить сигнал

Нажмите данную кнопку для добавления нового сигнала к соответствующему модулю MODBUS.

Удалить сигнал

Нажмите данную кнопку для удаления сигнала MODBUS из соответствующего модуля MODBUS.

Установить тип сигнала

Выберите тип сигнала в раскрывающемся меню. Доступны следующие типы.

Цифровой вход Цифровой вход (катушка) — это однобитовая величина, которая считывается из модуля MODBUS на катушке, указанной в адресном поле сигнала. Используется код функции 0x02 (дискретные считывающие входы).

Цифровой выход Цифровой выход (катушка) — это однобитовая величина, которая может принимать высокое или низкое значение. Если пользователь не задал значение этого выхода, оно будет считываться из модуля MODBUS. Это означает, что используется код функции 0x01 (считывающих катушек). Если установка выхода осуществляется

программой робота или нажатием кнопки Задать значение сигнала, после этого будет использоваться код функции 0x05 (записывающая одновитковая катушка).

Вход регистра Вход регистра — это 16-битовая величина, которая считывается из адреса, указанного в адресном поле. Используется код функции 0x04 (считывающие входные регистры).

Выход регистра Выход регистра — это 16-битовая величина, которую может задать пользователь. Если значение данного регистра не задано, оно будет считываться из удаленного модуля MODBUS. Это означает, что используется код функции 0x03 (считывающие удерживающие регистры). Если установка выхода осуществляется программой робота или в поле Задать значение сигнала, после этого будет использоваться код функции 0x06 (записывающая одновитковая катушка) для установки значения удаленного модуля MODBUS.

Установить адрес сигнала

Данное поле отображает адрес на удаленном сервере MODBUS. С помощью экранного цифрового блока выберите другой адрес. Допустимые адреса зависят от производителя и конфигурации модуля MODBUS.

Установить имя сигнала

Установка имени сигнала осуществляется с использованием экранной клавиатуры. Данное имя используется при использовании сигнала в программах.

Значение сигнала

В этом поле показано текущее значение сигнала. Для сигналов регистра значение выражено целым числом без знака. Для сигналов выхода требуемое значение сигнала можно задать с помощью кнопки. Для выхода регистра значение, которое будет записано в модуль, также должно быть выражено целым числом без знака.

Состояние подключения для передачи сигнала

Этот значок показывает, можно ли выполнить правильное считывание/запись сигнала (зеленый), или от модуля получен неожиданный ответ либо модуль недоступен (серый). В случае получения в ответе MODBUS исключения, отображается код ответа. Список исключений ЦТИ MODBUS:

E1 НЕДОПУСТИМАЯ ФУНКЦИЯ (0x01) Код функции, полученный в запросе, является недопустимым действием для сервера (или дополнительного устройства).

E2 НЕДОПУСТИМЫЙ АДРЕС ДАННЫХ (0x02) Код функции, полученный в запросе, является недопустимым действием для сервера (или дополнительного устройства). Проверьте, что введенный адрес сигнала соответствует установке удаленного сервера MODBUS.

E3 НЕДОПУСТИМОЕ ЗНАЧЕНИЕ ДАННЫХ (0x03) Значение, содержащееся в поле данных запроса, является недопустимым действием для сервера (или дополнительного устройства). Проверьте, что введенное значение сигнала является корректным для соответствующего адреса удаленного сервера MODBUS.

E4 НЕИСПРАВНОСТЬ ДОПОЛНИТЕЛЬНОГО УСТРОЙСТВА (0x04) Произошла невозможная ошибка при попытке сервера (или дополнительного устройства) выполнить запрошенное действие.

Е5 ПОДТВЕРЖДЕНИЕ (0x05) Используется одновременно с отправкой команд к удаленному модулю MODBUS.

Е6 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ УСТРОЙСТВО ЗАНЯТО (0x06) Используется одновременно с отправкой команд к удаленному модулю MODBUS в случае, если сервер (или дополнительное устройство) в настоящий момент не отвечает.

Показать дополнительные параметры

С помощью этого флажка можно показать/скрыть дополнительные параметры каждого сигнала.

Дополнительные параметры

Частота обновления в этом меню можно изменить частоту обновления сигнала. Это означает частоту, с которой отправляются запросы в удаленный модуль MODBUS для считывания или записи значения сигнала. Если частота установлена на 0, то запросы MODBUS инициируются по запросу при помощи функций сценариев `modbus_get_signal_status`, `modbus_set_output_register` и `modbus_set_output_signal`.

Дополнительный адрес это текстовое поле можно использовать для установки дополнительного адреса для запросов в соответствии с определенным сигналом. Значение должно находиться в диапазоне 0-255, значение по умолчанию равно 255. В случае необходимости изменения данного значения, рекомендуется обратиться к руководству удаленного устройства MODBUS для проверки функциональности устройства при изменении дополнительного адреса.

Восстановить соединение с счетчиком Количество закрытий подключений ЦТИ и повторных подключений.

Статус подключения Статус подключения ЦТИ

Время ответа [мс] Время между отправкой запроса MODBUS и получением ответа – обновляется только при активном подключении.

Пакетные ошибки Modbus Количество полученных пакетов, содержащих ошибки (то есть недопустимая длина, отсутствующие данные, ошибка подключения ЦТИ).

Время ожидания Количество запросов MODBUS, оставшихся без ответа.

Ошибка запросов Количество пакетов, которые невозможно было отправить из-за недействительного состояния подключения.

Рабочая частота Средняя частота обновлений состояния сигнала клиента (мастера). Значение пересчитывается каждый раз, когда сигнал получает ответ от сервера (или дополнительного устройства).

Все счетчики считают до 65535, а затем откатываются обратно до 0.

16.4.2 Ethernet/IP

EtherNet/IP позволяет включить или выключить соединение робота с протоколом EtherNet/IP. Если выбрано Включить, можно выбрать действие, которое должна осуществлять программа при потере соединения со сканером EtherNet/IP. Варианты действий:

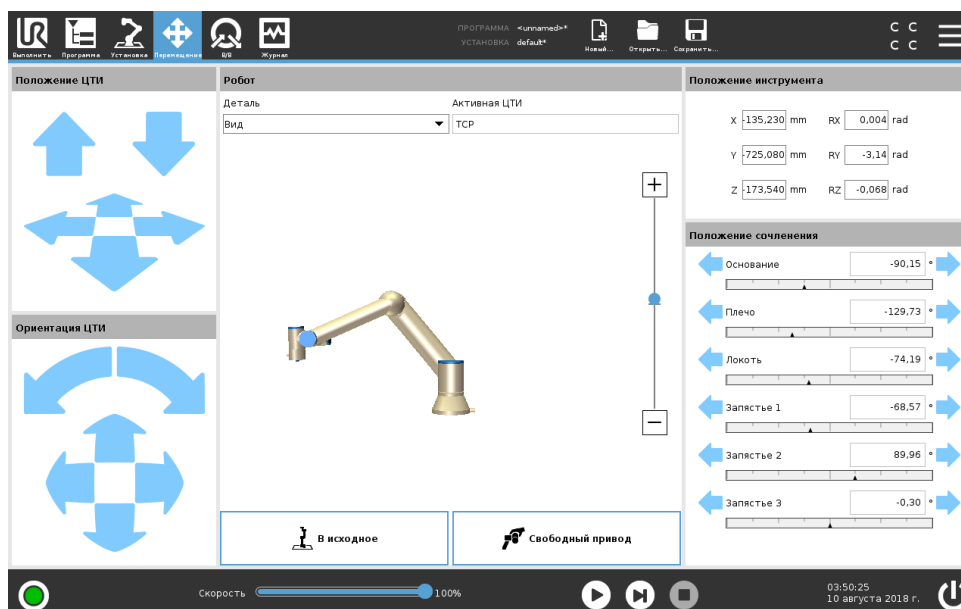
Нет: PolyScore игнорирует потерю соединения EtherNet/IP и продолжает обработку программы в стандартном режиме.

Пауза: PolyScore ставит текущую программу на паузу. Программа возобновит обработку с того места, где была остановлена.

Остановка: PolyScore останавливает текущую программу.

17 Вкладка ВкПереместитьВнь

На этом экране можно переместить (подтолкнуть) манипулятор робота напрямую, сдвинув или повернув инструмент робота или изменив положение сочленений по отдельности.



17.1 Перемещение инструмента

Нажмите и удерживайте любую стрелку Перемещение инструмента для движения манипулятора робота в определенном направлении.

- Стрелки перемещения (верхние) перемещают наконечник инструмента в указанном направлении.
- Стрелки поворота (нижние) изменяют ориентацию инструмента робота в указанном направлении. Точкой вращения является Центральная точка инструмента (ЦТИ) – это точка на конце манипулятора робота, которая является характеристической точкой инструмента робота. ЦТИ, обозначенная небольшим синим шаром.

17.2 Робот

Если текущее положение ЦТИ робота близко к пределам плоскости безопасности или плоскости срабатывания, или ориентация инструмента робота близка к пределу границы ориентации инструмента (см. 13.2.5) будет отображен ближайший трехмерный предел границ.

Примечание: при выполнении программы роботом визуализация пределов границ будет отключена.

Пределы плоскости безопасности отображаются желтым и черным цветами с небольшой стрелкой, обозначающей перпендикуляр к плоскости — сторону плоскости, на которой

разрешено позиционирование ЦТИ робота. Плоскости срабатывания отображаются синим и зеленым цветами с небольшой стрелкой, указывающей на часть плоскости, на которой активны пределы нормального режима (см. 13.2.2). Предел границы ориентации инструмента обозначается шаровым сектором с вектором, обозначающим текущую ориентацию инструмента робота. Внутренняя часть сектора является разрешенной областью ориентации инструмента (вектора).

Если ЦТИ робота больше не находится вблизи предела, трехмерное представление перестает отображаться. Если ЦТИ нарушает или находится слишком близко к пределу границы, визуализация предела становится красного цвета.

Объект

В верхнем левом углу поля Робот, под полем Объект, можно задать способ управления манипулятором робота относительно функций Вид, Основание или Инструмент.

Примечание. Чтобы удобнее управлять манипулятором робота, можно выбрать функцию Вид, затем использовать Стрелки поворота для изменения угла просмотра трехмерной модели так, чтобы он совпадал с видом реального манипулятора робота.

Активная ЦТИ

В правом верхнем углу поля Робот, под полем Активная ЦТИ, отображается имя активной в данный момент центральной точки инструмента (ЦТИ).

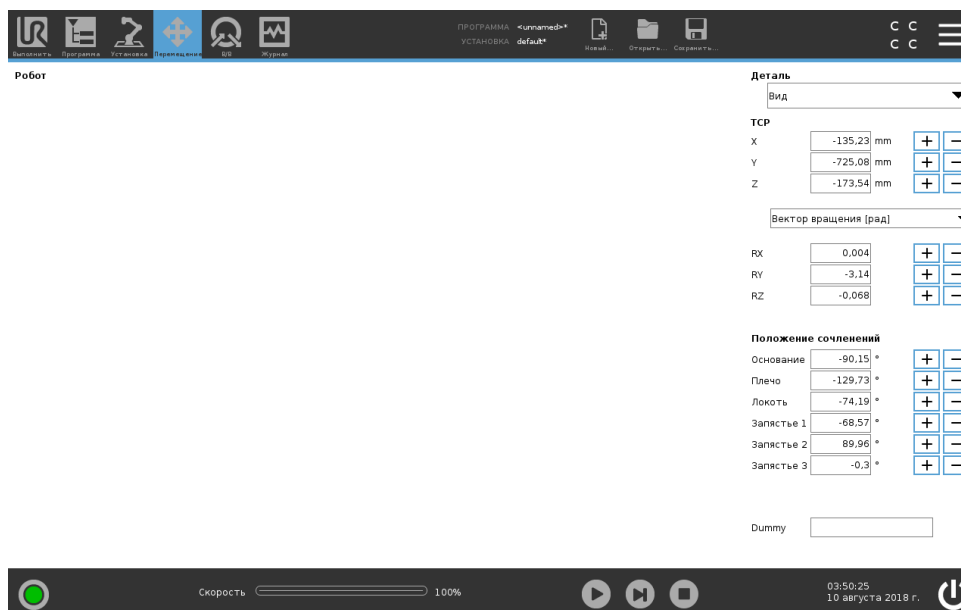
17.3 Положение инструмента

Текстовые поля показывают полные значения координат этой ЦТИ по отношению к выбранному объекту.

Примечание. Вы можете сконфигурировать несколько ЦТИ с именами (см. 16.1.1). Также можно нажать Редактировать расположение, чтобы открыть окно Изменение положения.

17.3.1 Меню изменения положения

В данном меню возможна установка целевых положений сочленений или целевого положения (положения и ориентации) инструмента робота. С помощью данного ВкофлайновогоВъ меню не осуществляется непосредственное управление манипулятором робота.



17.3.1.1 Робот

Текущее и заданное новое целевое положение манипулятора робота показаны в трехмерном графическом изображении. Трехмерное изображение манипулятора робота показывает текущее положение манипулятора робота, а ВкзатененныеВъ участки манипулятора робота показывают целевое положение манипулятора робота, определяемое заданными значениями в правой части экрана. Нажмите значок лупы, чтобы увеличить или уменьшить масштаб, или проведите пальцем по изображению, чтобы изменить вид.

Если заданное целевое положение ЦТИ робота близко к пределам плоскости безопасности или плоскости срабатывания, или ориентация инструмента робота близка к пределу границы ориентации инструмента (см. 13.2.5), будет отображен ближайший трехмерный предел границ.

Пределы плоскости безопасности отображаются желтым и черным цветами с небольшой стрелкой, обозначающей перпендикуляр к плоскости — сторону плоскости, на которой разрешено позиционирование ЦТИ робота. Плоскости срабатывания отображаются синим и зеленым цветами с небольшой стрелкой, указывающей на часть плоскости, на которой активны пределы нормального режима (см. 13.2.2). Предел границы ориентации инструмента обозначается шаровым сектором с вектором, обозначающим текущую ориентацию инструмента робота. Внутренняя часть сектора является разрешенной областью ориентации инструмента (вектора).

Если целевой ЦТИ робота больше не находится вблизи предела, трехмерное представление перестает отображаться. Если целевое ЦТИ нарушает или находится слишком близко к пределу границы, визуализация предела становится красного цвета.

17.3.1.2 Положение деталей и инструмента

В верхнем правом углу экрана находится поле для выбора детали. Поле выбора детали определяет соответствие детали и управления манипулятора робота

Ниже поля выбора отображается название текущей активной центральной точки инструмента (ЦТИ). Для получения дополнительной информации о настройке нескольких указанных ЦТИ см 16.1.1. Текстовые поля показывают полные значения координат этой ЦТИ по

отношению к выбранной детали. X, Y и Z управляют положением инструмента, RX, RY и RZ управляют ориентацией инструмента.

Меню, расположенное над полями RX, RY и RZ, предназначено для выбора способа отображения ориентации. Доступны следующие типы.

- Вектор вращения [рад] Ориентация представлена в качестве вектора вращения. Длина оси — это угол в радианах, на который будет выполнен поворот, а сам вектор представляет собой ось, вокруг которой будет идти вращение. Это - значение настройки по умолчанию.
- Вектор вращения [°] Ориентация представлена в качестве вектора вращения и длина вектора является значением угла поворота в градусах.
- RPY [рад] Углы крена, наклона и поворота по вертикальной оси (RPY) указаны в радианах. Матрица поворота RPY (поворот по осям X, Y, Z) представлена:

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

- RPY [°] Углы крена, наклона и поворота по вертикальной оси (RPY) указаны в градусах.

Изменение значений осуществляется нажатием по координатам. Нажатие кнопок + или - справа от поля позволяет увеличить или уменьшить текущее значение. Нажатие и удерживание кнопки приведет к непосредственному увеличению или уменьшению значения. Более длительное удерживание кнопки приведет к большему увеличению или уменьшению значения.

17.3.1.3 Положение сочленений

Управление положениями отдельных сочленений напрямую. Значение положения каждого сочленения может находиться в диапазоне от -360° до $+360^\circ$, которые являются пределами сочленений. Изменение значений осуществляется нажатием по положениям сочленений. Нажатие кнопок + или - справа от поля позволяет увеличить или уменьшить текущее значение. Нажатие и удерживание кнопки приведет к непосредственному увеличению или уменьшению значения. Более длительное удерживание кнопки приведет к большему увеличению или уменьшению значения.

17.3.1.4 Кнопка ОК

Если данный экран был вызван из вкладки Переместить (см. 17), нажатие кнопки ОК приведет к возврату на вкладку Переместить, на которой робот переместится в заданную цель. Если последнее заданное значение являлось координатой инструмента, манипулятор робота переместится в целевое положение с помощью типа движения MoveL. Если последнее заданное значение являлось положением сочленения, манипулятор робота переместится в целевое положение с помощью типа движения MoveJ. Описание типов движений приведено в 15.5.1.

17.3.1.5 Кнопка ВкОтменаВъ

При нажатии кнопки Отмена экран будет закрыт, а все изменения отменены.

17.4 Положение сочленения

Поле Положение сочленения позволяет напрямую управлять отдельными сочленениями. Каждое сочленение движется в определенном диапазоне пределов от -360° до $+360^\circ$, обозначенном горизонтальной шкалой. Как только предел достигнут, дальнейшее движение

сочленения невозможно.

Примечание. Для сочленений можно сконфигурировать диапазон положений, отличный от диапазона по умолчанию (см. 13.2.4). Этот новый диапазон обозначает красной зоной внутри горизонтальной шкалы.

17.5 Главная

Нажмите на вкладку Главная для доступа к окну Переместить робота в положение; здесь, удерживая нажатой вкладку Авто, можно вернуть манипулятор робота в исходное положение (см. 14.4).

17.6 Свободный привод

Удерживайте нажатой вкладку Свободный привод, чтобы самостоятельно взять манипулятор робота и переместить его в нужное положение/позицию.

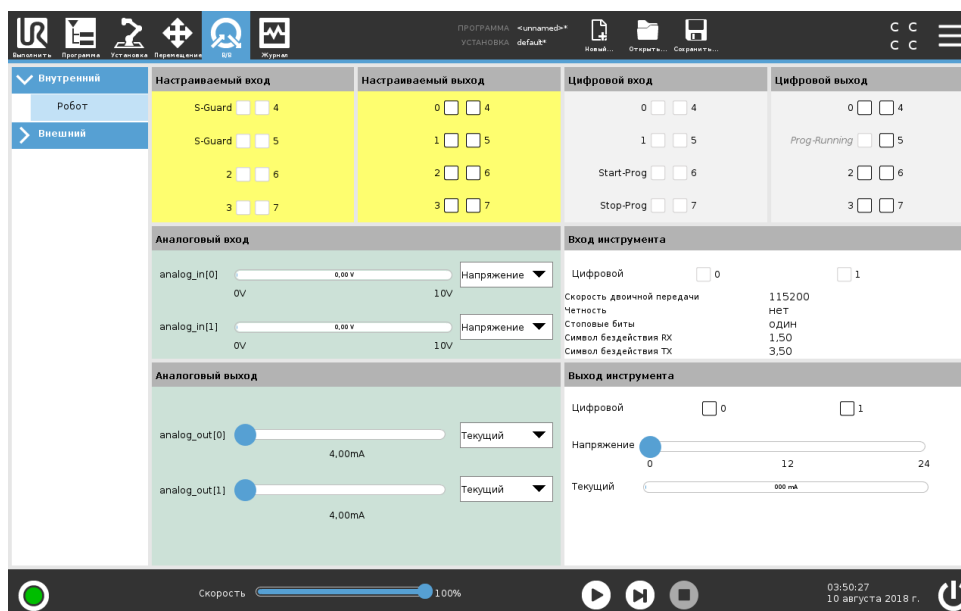


ВНИМАНИЕ:

1. Если во вкладке Настройки заданы неправильные настройки центра тяжести (см. 16.1.2) или манипулятор робота удерживает тяжелый груз, манипулятор может начать движение (падение) после нажатия вкладки Свободный привод. В этом случае просто снова отпустите вкладку Свободный привод.
2. Убедитесь в использовании корректных параметров монтажа (например, угол монтажа робота, вес ЦТИ, смещение ЦТИ). Выполняйте загрузку установочных файлов вместе с программой.
3. Перед нажатием вкладки Свободный привод убедитесь, что настройки центральной точки инструмента (ЦТИ) и параметры монтажа робота установлены корректно. Если данные параметры установлены некорректно, робот придет в движение при нажатии Свободный привод.
4. Функцию свободного привода (Сопротивление/Обратный проход) необходимо использовать только при наличии соответствующей возможности в результате проведения оценки риска. Инструменты или препятствия не должны иметь острых граней или зон защемления. Убедитесь, что работники находятся вне зоны досягаемости манипулятора робота.

18 Вкладка ВкВвод-выводВнь

18.1 Робот



На этом экране всегда можно проверить и задать сигналы ввода-вывода под напряжением, передаваемые блоку управления робота или получаемые от него. На экране отображается текущее состояние ввода-вывода, в том числе во время выполнения программы. При внесении изменений во время выполнения программы будет выполнена остановка программы. При остановке программы сохранятся состояния всех выходных сигналов. Частота обновления экрана составляет всего 10 Гц, поэтому очень быстрые сигналы могут отображаться неправильно. Возможно резервирование настраиваемых входов/выходов для специальных функций безопасности, содержащихся в разделе настройки конфигурации вводов-выводов системы безопасности установки (см. 13.2.8); имя зарезервированных вводов-выводов будет совпадать с именем по умолчанию используемой функции безопасности или имя может быть задано пользователем. Настраиваемые выходы, зарезервированные для функций безопасности, не являются переключаемыми и будут отображаться только в качестве индикаторов.

Электрические характеристики сигналов описаны в разделе 5.4.

Настройки аналогового домена Для аналоговых входов/выходов можно установить вывод тока [4–20 мА] или напряжения [0–10 В]. Эти настройки будут запомнены при сохранении программы на случай возможных перезапусков контроллера робота в будущем.

Интерфейс связи инструмента При включенном Интерфейсе связи инструмента TCI (см. 16.1.10), аналоговый ввод инструмента становится недоступен.

Примечание. На экране ввода-вывода поле Ввод инструмента изменяется как показано ниже.

Tool Input

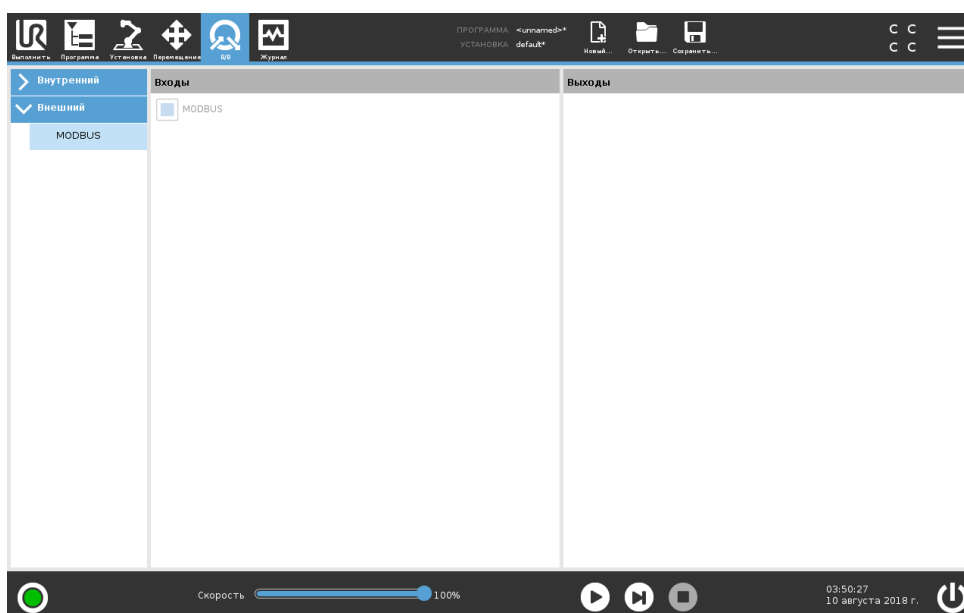
Digital ☐ 0 ☐ 1

Baud Rate	Parity	Stop Bits	RX Idle Chars	TX Idle Chars
115200	None	One	1.50	3.50

Values are displayed while Tool Communication Interface is enabled

18.2 MODBUS

На этом экране показаны цифровые сигналы ввода-вывода клиента MODBUS, заданные при установке. Если соединение с сигналом потеряно, соответствующая запись исчезает с экрана.



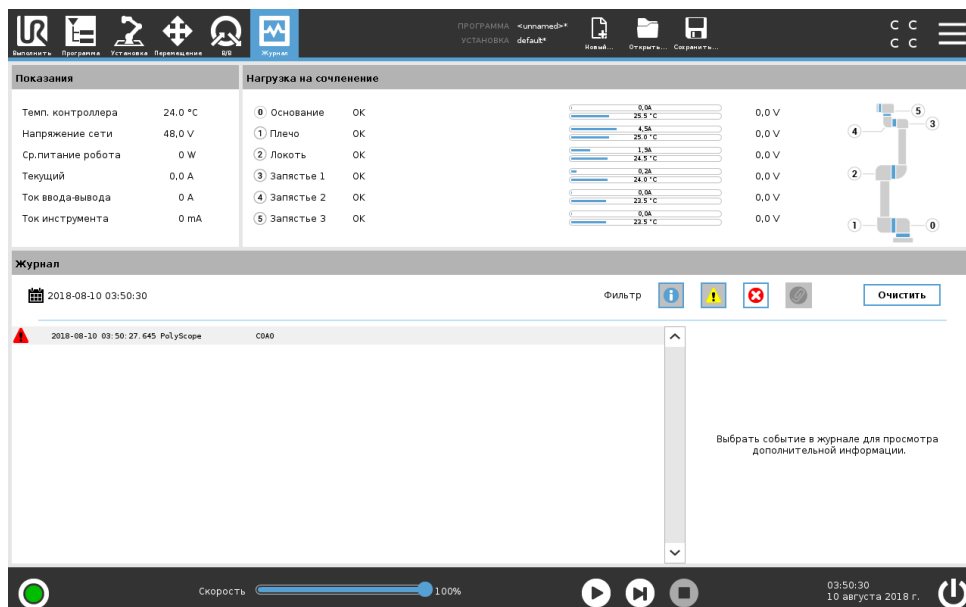
18.2.1 Входы

Просмотр состояния цифровых входов клиента MODBUS.

18.2.2 Выходы

Просмотр и изменение состояния цифровых выходов клиента MODBUS. Сигнал можно изменить, только если это разрешено настройкой во вкладке Ввод-вывод (см. 16.1.3).

19 Вкладка ВкЖурналВнь



19.1 Показания

В верхней половине экрана отображается состояние манипулятора робота и блока управления.

19.2 Нагрузка на сочленение

В левой стороне экрана отображается информация о блоке управления, а в правой стороне экрана отображается информация о сочленениях робота. Для каждого сочленения робота показана информация о температуре двигателя и электронных систем, нагрузке на сочленение и напряжении.

19.3 Журнал

Сообщения выводятся в нижней половине экрана. В первой колонке приведено описание серьезности ошибки. Во второй колонке приведено время поступления сообщений. В следующей колонке показан отправитель сообщения. В последнем столбце показано само сообщение. Возможно выполнить отбор сообщений, нажимая кнопки, которые соответствуют серьезности записи журнала. На рисунке выше приведен пример отображения ошибок и скрытия информационных сообщений и предупреждений. В некоторых сообщениях журнала может содержаться дополнительная информация, которую можно вывести, выбрав соответствующую запись журнала.

19.4 Сохранение отчетов об ошибках

При возникновении ошибки в PolyScore, создается запись о данной ошибке. Во вкладке ВкЖурналВъ можно отслеживать и/или экспортировать созданные отчеты на USB-накопитель (см. 19). Возможно отслеживать и экспортировать ошибки из следующего списка:

- Неисправность
- Внутреннее исключение PolyScore
- Защитный останов
- Необработанное исключение в URCap
- Запрет

Экспортированный отчет содержит программу пользователя, журнал событий, установку и список запущенных служб.

Отчет об ошибке

Подробный отчет о состоянии доступен при наличии значка бумажной скрепки на строчке журнала.

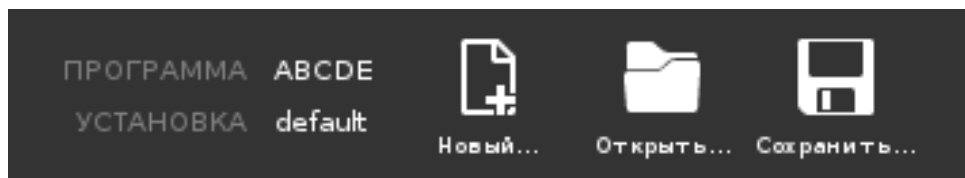
- Выберите строчку журнала и нажмите кнопку ВкСохранить отчетВъ, чтобы сохранить отчет на USB-накопитель.
- Отчет может быть сохранен при запущенной программе.



ПРИМЕЧАНИЕ:

При создании нового отчета, самый старый отчет удаляется. Сохраняются только 5 последних отчетов.

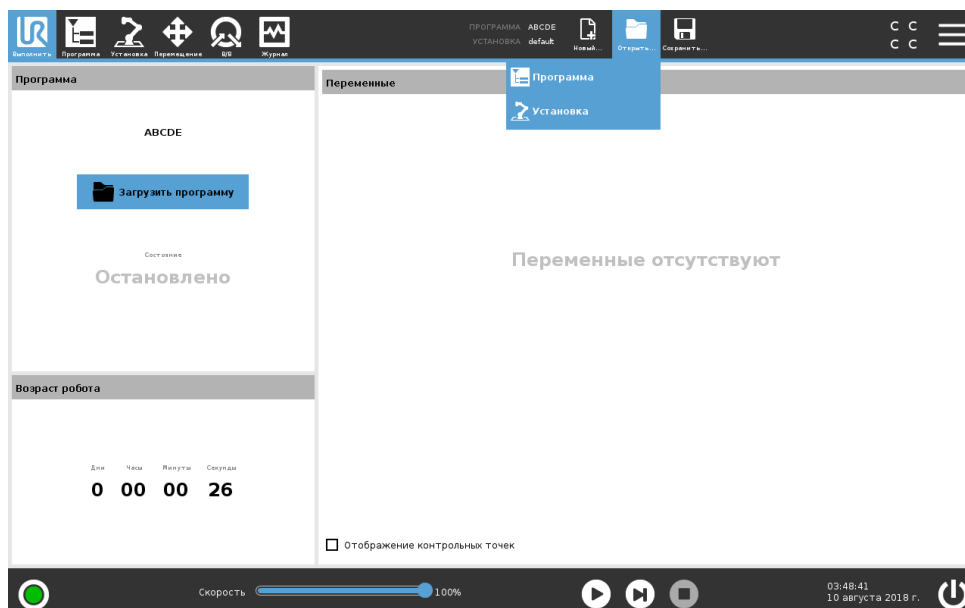
20 Менеджер программ и установок



Менеджер программ и установок — это три значка, позволяющие создавать, загружать и конфигурировать программы и установки: Создать..., Открыть... и Сохранить.... В пути файла отображается имя текущей загруженной программы и тип установки. Путь файла изменяется при создании или загрузке новой программы или установки. Для работы может быть доступно несколько установочных файлов. Созданные программы загружают и используют активную установку автоматически.

20.1 Открыть...

Позволяет загрузить программу и/или установку.



Открывание программы

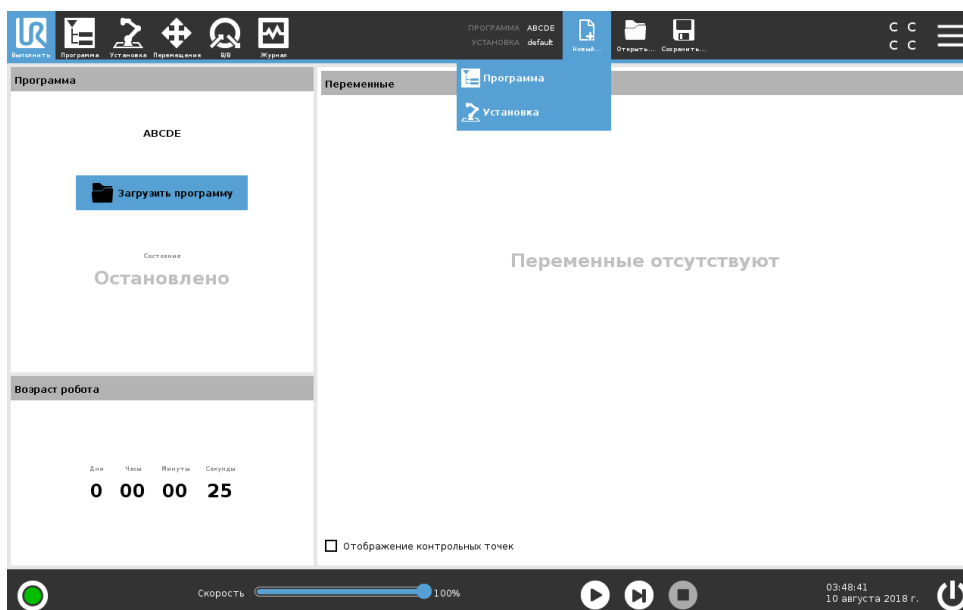
1. В ВкМенеджере программ и установокВк нажмите Открыть... и выберите ВкПрограммаВк.
2. В окне ВкЗагрузить программуВк выберите существующую программу и нажмите ВкОткрытьВк.
3. Убедитесь, что в пути файла отображается имя нужной программы.

Открывание установки.

1. В ВкМенеджере программ и установокВнь нажмите Открыть... и выберите установку.
2. В окне ВкЗагрузить установку роботаВнь выберите существующую установку и нажмите ВкОткрытьВнь.
3. В поле ВкКонфигурация безопасностиВнь выберите ВкПрименитьВнь и выполните перезапуск робота.
4. Выберите ВкНазначить установкуВнь, чтобы назначить установку для текущей программы.
5. Убедитесь, что в пути файла отображается имя нужной установки.

20.2 Новый...

Позволяет загрузить создать новую программу и/или установку.



Создание новой программы

1. В ВкМенеджере программ и установокВнь нажмите ВкСоздатьВнь и выберите ВкПрограммаВнь.
2. В окне ВкПрограммаВнь сконфигурируйте новую программу должным образом.
3. В ВкМенеджере программ и установокВнь нажмите Сохранить... и выберите ВкСохранить всеВнь или ВкСохранить программу как...Внь.
4. В окне ВкСохранить программу какВнь присвойте программе имя и нажмите ВкСохранитьВнь.
5. Убедитесь, что в пути файла отображается имя новой программы.

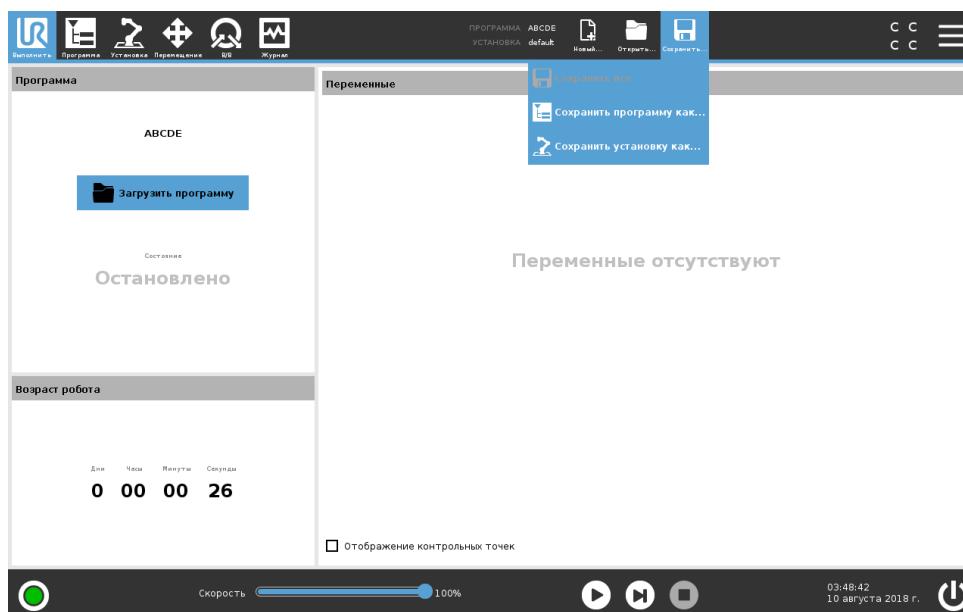
Создание новой установки

Примечание: Необходимо сохранить установку для использования после выключения питания робота.

1. В ВкМенеджере программ и установокВнь нажмите Создать... и выберите установку.
2. Нажмите ВкПодтвердить конфигурацию безопасностиВнь.
3. В окне ВкУстановкаВнь сконфигурируйте новую установку должным образом.

4. В ВкМенеджере программ и установокВнь нажмите Сохранить... и выберите ВкСохранить установку как...Внь
5. В окне ВкСохранить установку роботаВнь присвойте файлу имя и нажмите ВкСохранитьВнь.
6. Выберите ВкНазначить установкуВнь, чтобы назначить установку для текущей программы.
7. Убедитесь, что в пути файла отображается имя новой установки.

20.3 Сохранить...



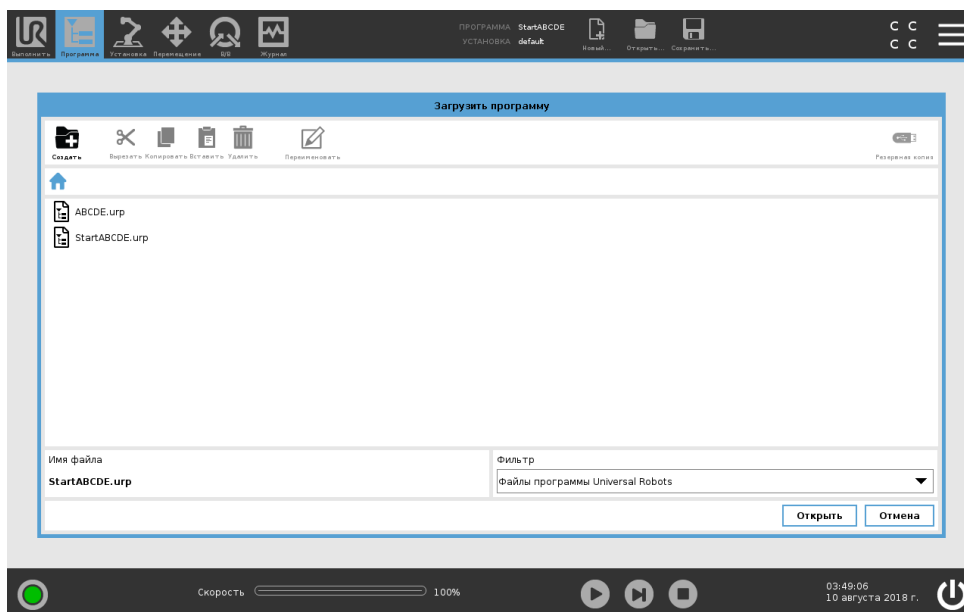
Функция Сохранить предлагает три варианта. В зависимости от программы/установки, которую вы загружаете или создаете, вы можете выбрать:

Сохранить все, чтобы немедленно сохранить текущую программу и установку без запроса со стороны системы о выборе другого расположения или другого имени. Примечание: Если в программу или в установку не внесено изменений, кнопка ВкСохранить все...Внь отображается не активной.

Сохранить программу как... для изменения имени и расположения новой программы. Примечание: текущая установка также сохраняется под текущим именем и с текущим расположением.

Сохранить установку как... для изменения имени и расположения новой установки. Примечание: текущая программа сохраняется под текущим именем и с текущим расположением.

20.4 Диспетчер файлов



На этом рисунке показан экран загрузки, который состоит из следующих кнопок:

Навигационная цепочка В навигационной цепочке показан список каталогов вплоть до текущего местоположения. Выбрав имя каталога в навигационной цепочке, местоположение меняется на этот каталог и отображается в области выбора файла.

Область выбора файла Чтобы открыть файл, нажмите на его имя. Для выбора каталогов нажмите и удерживайте их имя пол секунды.

Фильтр файлов Возможна установка типов отображаемых файлов. При выборе файлов рез. копии в данной области отображается 10 последних сохраненных версий программы, где Вк.old0Въ — самый новый, а Вк.old9Въ — самый старый.

Имя файла Здесь отображается выбранный файл. При сохранении файла используйте текстовое поле для ввода имени файла.

Кнопки ВкДействиеВъ Строка меню состоит из ряда кнопок, используемых для управления файлами.

Действие ВкРезервное копированиеВъ справа от строки меню используется для резервного копирования выбранных файлов и каталогов на USB-накопитель. Действие ВкРезервное копированиеВъ включено только в том случае, если к USB-порту подключен внешний накопитель.

21 Меню ВкГамбургерВнь

21.1 Справка

Здесь можно найти определения для всех элементов, определяющих возможности PolyScore.

1. В правом углу Верхнего колонтитула нажмите на меню Гамбургер и выберите Справка.
2. Нажмите на один из красных вопросительных знаков, чтобы получить определение нужного элемента.
3. В правом верхнем углу окна с определением элемента нажмите на красный символ X, чтобы закрыть справку.

21.2 О программе

Можно вывести на экран версию и юридическую информацию.

1. Нажмите на меню Гамбургер и выберите О Программе.
2. Нажмите на Версия или Юридическая информация для отображения данных.
3. Нажмите ВкЗаккрытьВнь, чтобы вернуться к исходному экрану.

21.3 Настройки

Персонализация настроек PolyScore

1. В верхнем колонтитуле нажмите меню Гамбургер и выберите Настройки.
2. Слева в меню действий окна ВкНастройкиВнь выберите элемент, который хотите индивидуализировать.
Примечание. Если задан пароль рабочего режима, область Система в меню действий доступна только программисту.
3. Нажмите Применить и перезапустить справа внизу, чтобы перенять изменения.
4. Нажать внизу слева Выход, чтобы закрыть окно ВкНастройкиВнь без изменений.

Скрыть ползунок скорости

Расположенный в нижней части экрана вкладки ВкВыполнитьВнь ползунок скорости позволяет оператору изменять скорость выполняемых программ.

1. В верхнем колонтитуле нажмите значок меню и выберите Настройки.
2. В разделе ВкПараметрыВнь нажмите Окно ВкВыполнитьВнь.
3. Выберите флажок для отображения или скрытия ползунка скорости.

21.3.1 Параметры

Язык

Вы можете изменить язык и единицы измерения (метрические или имперские) для PolyScore.

Время

Вы можете скорректировать текущее время на PolyScore (формат: 12 часов или 24 часа).

21.3.2 Пароль

Режим

Пароль рабочего режима предотвращает внесение несанкционированных изменений в настройки робота, так как с его помощью создаются две различные пользовательские роли в PolyScore: Автоматический и Ручной. Если задается пароль рабочего режима, то программы и установки можно создавать и загружать только в рабочем режиме. Каждый раз при входе в ручной режим PolyScore запрашивает пароль, который был предварительно задан для этого окна.

Безопасность

Пароль безопасности предотвращает внесение несанкционированных изменений в настройки безопасности.

21.3.3 Система

Обновить

Вы можете выполнить поиск обновлений, чтобы убедиться, что на роботе используется новейшая версия программного обеспечения.

1. Слева в меню действий окна ВкНастройкиВъ выберите Система
2. В поле Обновить ПО робота нажмите Поиск.
3. В поле Описание можно наблюдать за тем, как появляется список обновлений.
4. Выберите нужное(-ые) обновление(-ия) и нажмите Обновить, чтобы выполнить установку.

Сеть

Вы можете сконфигурировать подключение робота к сети, выбрав один из трех доступных сетевых методов:

- DHCP
- Статический адрес
- Сеть отключена (если вы не хотите подключать робота к сети)

В зависимости от выбранного сетевого метода сконфигурируйте настройки сети:

- IP-адрес
- Маска подсети
- Шлюз по умолчанию
- Основной DNS-сервер
- Альтернативный DNS-сервер

Примечание. Нажмите Применить, чтобы применить изменения.

URCaps

Вы можете администрировать существующие URCaps или установить новые на робота.

1. В верхнем колонтитуле нажмите на значок меню и выберите Настройки.
2. В разделе ВкСистемаВъ выберите URCaps.
3. Нажмите вкладку +, выберите файл .urcap и нажмите Открыть Примечание. Откройте дополнительную информацию о новых URCap, выбрав их в поле Активные URCaps. Дополнительная информация отображается ниже в поле Информация URCap.
4. Если вы хотите продолжить установку этого URCap, нажмите Перезапуск. По окончании этого этапа URCap установлен и готов к использованию.
5. Чтобы удалить установленный URCap, выберите его из списка Активные URCaps и нажмите кнопку -, а затем нажмите Перезапуск, чтобы изменения вступили в силу.

Дистанционное управление

Робот может быть в режиме ВкМестное управлениеВъ (с управлением с подвесного пульта обучения) или ВкДистанционное управлениеВъ (с внешним управлением).

Местное управление не допускает	Дистанционное управление не допускает
Включать и отпускать тормоз робота через сеть	Перемещение робота с вкладки Переместить
Получать и выполнять программы робота и пересылать установку роботу по сети	Запускать программы с подвесного пульта обучения
Автоматически запускать программы при загрузке с управлением с цифровых вводов	Загружать программы и установки с подвесного пульта обучения
Автоматически отпускать тормоз при загрузке с управлением с цифровых вводов	Свободный привод
Запуск программ с управлением с цифровых вводов	

Управление роботом через сеть или цифровой ввод по умолчанию ограничено. При активизации и выборе функции дистанционного управления данное ограничение устраняется. Активизируйте дистанционное управление посредством профиля ВкМестное управлениеВъ (управление PolyScore) робота, чтобы управление всеми текущими программами и выполняемыми скриптами могло осуществляться дистанционно.

Примечание. Для доступа к дистанционному и местному режимам в профиле активизируйте функцию ВкДистанционное управлениеВъ в настройках.

1. В верхнем колонтитуле нажмите на значок меню и выберите Настройки.
2. В разделе ВкСистемаВъ выберите Дистанционное управление.
3. Нажмите Включить, чтобы функции дистанционного управления стали доступны. PolyScore остается активным. Примечание. При включении дистанционного управления функция не вступает в силу немедленно. Таким образом, можно выполнять переключение между режимами ВкМестное управлениеВъ и ВкДистанционное управлениеВъ.

4. В меню профиля выберите Дистанционное управление, чтобы переключить настройки PolyScore. Примечание. Вы можете вернуться в режим ВкМестное управлениеВнь путем возврата в профильное меню или выбора профиля оператора или программиста, если задан пароль.

**ПРИМЕЧАНИЕ:**

- Несмотря на то, что дистанционное управление ограничивает действия оператора на PolyScore, вы все еще можете следить за состоянием робота.
- Если робот был выключен в режиме ВкДистанционное управлениеВнь, то он в том же режиме будет запущен.

Глоссарий

- Категория останова 0** Движение робота останавливается немедленным прекращением подачи питания на робот. Данное действие является неконтролируемым останом, при котором робот может отклониться от запрограммированного пути по причине максимально быстрого останова сочленений. Данный защитный останок используется в случае превышения предела уровня безопасности или в случае неисправности компонентов системы управления, связанных с безопасностью. Более подробная информация приведена в ISO 13850 и IEC 60204-1.
- Категория останова 1** Останов робота осуществляется при включенном питании с последующим отключением питания после останова. Данное действие является контролируемым останом, при котором робот продолжит движение по запрограммированному пути. Отключение питания осуществляется сразу же после достижения роботом состояния полной неподвижности. Более подробная информация приведена в ISO 13850 и IEC 60204-1.
- Категория останова 2** Данное действие является контролируемым останом, при котором отключение питания робота не происходит. Система управления безопасностью контролирует сохранение роботом положения останова. Более подробная информация приведена в IEC 60204-1.
- Категория 3** Термин Категория не следует путать с термином Категория останова. Категория относится к типу архитектуры, используемой в качестве основы для определенного Уровня производительности. Важное свойство архитектуры Категория 3 — то, что одиночный сбой не приводит к потере функции безопасности. Более подробная информация приведена в ISO 13849-1.
- Уровень производительности** Уровень производительности (УП) представляет собой дискретный уровень, который используется для определения способности компонентов систем управления, связанных с безопасностью, выполнять функции безопасности в прогнозируемых условиях. ПЛУ относится ко второй наивысшей категории надежности, что обозначает чрезвычайную надежность выполнения функции безопасности. Более подробная информация приведена в ISO 13849-1.
- Диагностический охват (ДО)** является мерой эффективности диагностики, которая используется для достижения номинального уровня производительности. Более подробная информация приведена в ISO 13849-1.
- СВОО** Среднее время до опасного отказа (СВОО) является расчетным значением на основе испытаний и используется для получения номинального уровня производительности. Более подробная информация приведена в ISO 13849-1.
- Сборщик-интегратор** Юридическое лицо, которое занимается разработкой окончательной установки робота. Интегратор несет ответственность за проведение окончательной оценки риска и должен обеспечить соответствие окончательной установки местному законодательству и нормативным актам.
- Оценка риска** Комплексный процесс определения всех рисков и их уменьшения до надлежащего уровня. Требуется выполнить документирование оценки риска. Более подробная информация приведена в ISO 12100.

Совместное программное приложение робота Термин совместное относится к взаимодействию между оператором и роботом в программном приложении робота. См. точные определения и описания в ISO 10218-1 и ISO 10218-2.

Конфигурация безопасности Функции и интерфейсы, связанные с безопасностью, конфигурируются с помощью параметров конфигурации безопасности. Они определяются через интерфейс программного обеспечения, см. часть II.

Алфавитный указатель

Symbols

- Аварийный останов системы II-27, II-28
Авто II-33, II-97
Автоматический режим II-11
Автоперемещение II-33
Блок управления ix, I-24, I-29, I-33, I-42, I-43, I-45, II-8, II-78, II-99, II-101
Центр сектора II-26
Центральная точка инструмента II-19, II-25, II-43, II-71, II-94
Часы II-5
Дерево программ II-35, II-36
Деталь II-82
Деталь инструмента II-83
Деталь основания II-82
Диапазон положения II-20
Дистанционное управление II-80, II-109
Движение II-67
Функции безопасности I-13, I-14
Гарантия I-57
Главная II-97
Характеристика II-77
Инициализировать II-4, II-8
Инструкции по безопасности I-51
Инструмент II-24
Интерфейс связи инструмента II-81
Изменение положения II-83, II-94
Команды II-38
Конфигурация безопасности I-9, II-15–II-17, II-20
Контрольная сумма II-4
Контрольная сумма безопасности II-17
Контрольная точка .. II-40, II-43–II-45, II-49, II-61
Контрольные точки II-68
Кронштейн для установки ix
Круговое движение II-45
Локоть I-59
Манипулятор робота I-29, II-7, II-8, II-63–II-65, II-67, II-78, II-93, II-101
Менеджер программ и установок II-4, II-103
Меню Гамбургер II-4
Момент II-18
Мощность II-18
Начало Работы II-5
Нагрузка на сочленение II-101
Направление инструмента II-25, II-26
Настраиваемые входы/выходы I-34
Настройки II-97, II-107
Настройки безопасности II-15, II-108
Неограниченный режим II-28
Нижний колонтитул II-3, II-32
Нормальная плоскость II-23
Нормальный II-22
Нормальный & ограниченный предел направления инструмента II-26
Нормальный и ограниченный II-22
Нормальный предел направления инструмента II-26
Нормальный режим II-26, II-39
О программе II-107
Обычный II-66
Обычный режим II-19
Объект II-94
Обратный проход II-97
Оценка безопасности x
Ограничение локтя II-23
Ограниченный II-22
Ограниченный предел направления инструмента II-26
Ограниченный режим I-18, II-19, II-24, II-26–II-28
Ограниченный режим при срабатывании II-22
Окно II-3
Основание I-59, II-7, II-43
Остановить II-5
Отключенный предел направления инструмента II-26
Отключено II-21, II-23
Открыть... II-4, II-103
Относительная контрольная точка II-43
Отслеживание конвейера ... I-33, II-68, II-77
Ожидание II-50
Параметры безопасности I-3
Параметры круговых движений II-46
ПередЗапуском II-61
Переименовать II-22

Переменная деталь	II-43	Шаблон	II-61, II-62
Переменная контрольная точка	II-43	Шаблон Куб	II-61, II-62
Переменные	II-31, II-40	Шаблон Квадрат	II-61
Переместить	II-4, II-41, II-42, II-61, II-83	Шаблон Линия	II-61, II-62
Перемещение	II-11, II-51	Шаблоны	II-68
Перемещение инструмента	II-93	Шаг	II-5
Плечо	I-59	Точка	II-66
Плоскости безопасности	II-21, II-93	Удалить	II-22
Плоскость срабатывания	II-23	Угол наклона	II-27
Подвесной пульт обучения ix, I-24, I-26, I-42, II-3, II-8, II-29, II-68, II-76, II-109		Угол сдвига	II-27
Подвесной пульт обучения:	II-67	Угол сектора	II-26
Показать	II-22	Усилие инструмента	II-18
Положение	II-24	Усилие локтя	II-18
Положение инструмента	II-24, II-25	Установить	II-51
Положение якоря	II-61	Установка	II-3, II-79, II-103, II-104
Пользовательские	II-18	Установочные переменные	II-78
Ползунок скорости	II-5, II-11	Узел программы	II-38
ПослеКонца	II-61	В/В	II-4
Последовательность платформы	II-61	Верхний колонтитул	II-3
Пределы для сочленения	II-20	Выполнить	II-3, II-31
Пределы робота	II-17	Вход/выход	I-29
Предохранительный сброс	II-28	Входы и выходы инструмента	I-46
Предупреждающие знаки	I-4	Входы/выходы	I-35
Принудительный режим	II-65	Входы/выходы безопасности . I-13, I-16, I-34, I-35	
Программа II-3, II-31, II-68, II-103, II-104		Входы/выходы общего назначения	I-34
Путь файла	II-103	Воспроизвести	II-5, II-32
Радиус	II-24	Время останова	II-18
Рама	II-66	Ввод-вывод	II-76, II-77, II-99
Расстояние останова	II-18	Вводы-выводы	II-27
Редактировать позицию	II-25	Запрограммировать робота	II-5
Редактор выражений	II-59	Запустить программу	II-5
Режим восстановления	I-19, II-19	Запаять	II-7
Режимы	I-18, II-21	Завершение работы	II-5
Робот	II-24, II-93, II-94	Заводские настройки	II-18
Робот не останавливается	II-28	Журнал	II-4
Робот перемещается	II-28	блок управления	I-73
Ручной режим	II-11	интегратор	I-8
Скоба	I-29	кнопка Тест	II-68
Сконфигурировать установку робота II-5		конструкция Оператор ветвления	II-59
Скорость инструмента	II-18	контрольная точка	II-41
Скорость локтя	II-18	манипулятор робота	I-73
Сохранить	II-105	меню Деталь	II-66
Сохранить... ..	II-4, II-103	обратный ход, Принудительный	I-11
Состояние останова	II-8	оценка риска	I-3, I-8, I-11
Создать... ..	II-4, II-103	оценка рисков	I-17
Список (шаблон)	II-62	папка	II-53
Свободный привод ... I-19, II-11, II-24, II-67, II-68, II-75, II-97		режим: Автоматический	II-4
Свободного режима	II-76	режим: Ручной	II-4
		руководство по обслуживанию	xi

руководство по сценариям	xi
стандарт	I-73, I-75
свободного привода	II-83
узлы программы	II-35
выходные сигналы	II-28
входные сигналы	II-27
всплывающее окно	II-52
зона сочленений	II-41

E

Elbow	II-7
Ethernet	I-29, II-88
EtherNet/IP	I-29, II-76, II-91

M

Mini Displayport	I-29
MODBUS	I-29, II-77, II-88, II-90, II-100
MoveJ	II-41, II-83

MoveL	II-41, II-83
MoveP	II-41, II-83

P

PolyScope . ix, I-19, II-3, II-7, II-8, II-10, II-29, II-31, II-54, II-57, II-68, II-71, II-88, II-91, II-107, II-110	
Polyscope	II-81

S

Shoulder	II-7
----------------	------

T

TCI	II-50
-----------	-------

U

URCaps	xi, II-109
--------------	------------