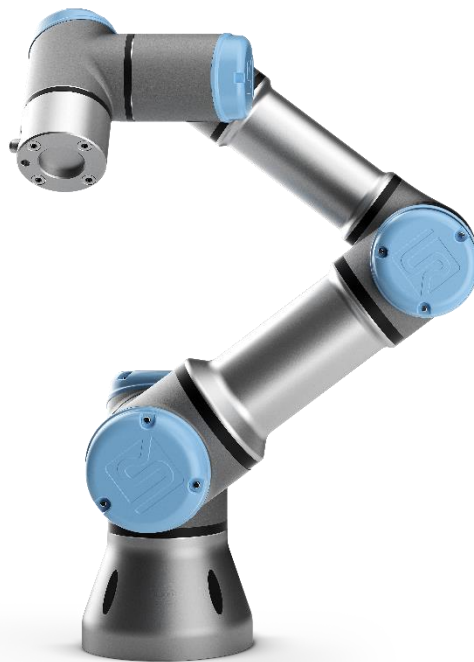




# UNIVERSAL ROBOTS



## Service-Handbuch

Version UR3\_de\_3.2.6

*Übersetzte Anleitung (DE)*

### **Roboter:**

UR3 mit CB3.1-Controller

*Gültig ab Roboter-Seriennummer 2014330001*

Die in diesem Dokument enthaltenen Informationen sind Eigentum von Universal Robots A/S und dürfen weder ganz noch teilweise ohne vorherige schriftliche Genehmigung von Universal Robots A/S reproduziert werden.

Die hierin enthaltenen Informationen können ohne Vorankündigung geändert werden und sind nicht als Verpflichtung von Universal Robots A/S zu verstehen. Dieses Handbuch wird regelmäßig überprüft und überarbeitet.

Universal Robots A/S übernimmt keine Verantwortung für Fehler oder Auslassungen in diesem Dokument.

Copyright © 2009–2019 by Universal Robots A/S

Das Universal Robots-Logo ist eine eingetragene Marke von Universal Robots A/S.

# Inhalt

1. Allgemeine Informationen .....	5
1.1 Zweck.....	5
1.2 Unternehmensdaten .....	6
1.3 Haftungsausschluss .....	6
1.4 Warnsymbole in diesem Handbuch .....	7
2. Empfohlene Tätigkeiten bei der Inspektion .....	8
2.1 Controller .....	8
2.1.1 Inspektionsplan .....	9
2.1.2 Sicherheitsfunktionen .....	9
2.1.3 Sichtprüfung.....	10
2.1.4 Reinigung und Austausch von Filtern.....	11
2.2 Roboterarm .....	13
2.2.1 Inspektionsplan .....	13
2.2.2 Funktionsprüfung.....	13
2.2.3 Sichtprüfung.....	14
3. Wartung und Austausch von Teilen .....	15
3.0.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen.....	15
3.0.1 Empfohlenes Werkzeug.....	18
3.1 Roboterarm .....	19
3.1.1 Vor der Rücksendung von Teilen an Universal Robots .....	19
3.1.2 Konfiguration des Roboterarms.....	20
3.1.3 Lösen der Bremse.....	21
3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von seinem Gegenstück.....	22
3.1.5 Drehmomentwerte .....	28
3.1.6 Fußgelenk – Fuß-Montagehalterung.....	29
3.1.7 Schultergelenk – Fußgelenk .....	32
3.1.8 Oberarm – Schultergelenk .....	34
3.1.10 Ellbogengegenstück – Ellbogengelenk.....	38
3.1.11 Handgelenk 1 – Unterarm.....	40
3.1.12 Handgelenk 2 – Handgelenk 1 .....	42
3.1.13 Handgelenk 3 – Handgelenk 2 .....	44
3.1.14 Toolflansch – Handgelenk 3 .....	44
3.1.15 Anweisungen zum Kalibrieren eines Gelenks .....	47
3.1.16 Dualarmkalibrierung .....	55
3.1.17 Ändern der Gelenk-ID .....	56
3.1.18 Gelenk-Ersatzteilanpassung.....	58

3.1.19 Handgelenk 3 auf Handgelenk 1 oder Handgelenk 2 ändern .....	59
3.1.20 Installationsanleitung für Kabelbäume .....	61
3.2 Controller .....	73
3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1.....	73
3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine .....	76
3.2.3 Austausch des Bedienpanels.....	79
3.2.4 Austausch des 48-V-Netzteils.....	83
3.2.5 Austausch des 12-V-Netzteils.....	90
3.2.6 Austausch des Stromverteilers .....	91
4. Software .....	93
4.1 Aktualisieren der Software.....	93
4.2 Aktualisieren der Gelenk-Firmware .....	95
4.3 Verwendung von Magic files .....	98
4.4 Datensicherung.....	99
4.4.1 Hardwareanforderungen .....	99
4.4.2 Softwareanforderungen.....	100
4.4.3 Zugriff auf die Linux-Partition aus Windows.....	100
4.4.4 Kopieren der Daten von der CF-Karte auf den UR-USB-Stick.....	101
5. Fehlerbehebung.....	105
5.1 Fehlercodes .....	105
5.2 LED-Anzeigen und Sicherungen auf der Sicherheitssteuerplatine.....	149
5.2.1 Normale Startsequenz eines UR3 mit CB3.x .....	150
5.3 Fehlerphänomene .....	151
5.3.1 Kontroller: Während der Initialisierung wird NO CONTROLLER angezeigt.....	151
5.3.2 Beim Einschalten wird NO CABLE angezeigt .....	152
5.3.3 Sicherheitsstopp.....	153
5.3.4 Einschaltfehler bei der Initialisierung.....	156
5.3.5 Checkliste nach einer Kollision.....	157
5.3.6 Kommunikation mit Gelenken und Werkzeug.....	158
5.3.7 Vollständige Neustartsequenz .....	159
5.4 Verbindungsschema Elektrik .....	160
5.4.1 Schematischer Überblick.....	160
5.4.2 E-Plan-Diagramme .....	165
6. Ersatzteile .....	178
7. Verpacken des Roboters .....	181
8. Änderungsprotokoll.....	182

# 1. Allgemeine Informationen

## 1.1 Zweck

Der Hauptzweck dieses Handbuchs ist es, dem Benutzer zu helfen, servicebezogene Operationen und Fehlerbehebungen sicher durchzuführen.

Industrieroboter von Universal Robots werden aus hochwertigen Komponenten gefertigt, um eine lange Lebensdauer zu gewährleisten.

Jedoch kann eine unsachgemäße Verwendung von Robotern möglicherweise zu Ausfällen führen. Wenn beispielsweise der Roboter überladen wird, mit einer nicht von Universal Robots empfohlenen Last betrieben wird, beim Umsetzen herunterfällt, durch Kollisionen oder andere unsachgemäße Verwendung beschädigt wird, erlischt die Gewährleistung.

Universal Robots empfiehlt dem Benutzer, ohne vorherige Rücksprache mit einem UR-zertifizierten Servicetechniker keine Reparatur, Einstellung oder andere Eingriffe in die mechanischen oder elektrischen Systeme des Roboters vorzunehmen. Jeglicher unbefugte Eingriff führt zum Erlöschen der Gewährleistung. Wartungsbezogene Arbeiten und Fehlerbehebungen dürfen nur von qualifiziertem Personal durchgeführt werden.

Bevor Sie wartungsbezogene Arbeiten durchführen, stoppen Sie das Roboterprogramm und trennen Sie die Hauptstromversorgung von allen potenziell gefährlichen Werkzeugen am Roboter und im Arbeitsbereich.

Im Falle eines Defekts empfiehlt Universal Robots, neue Teile bei dem Universal Robots-Vertriebspartner zu bestellen, bei dem der Roboter gekauft wurde.

Alternativ können Teile auch beim nächstgelegenen Vertriebspartner bestellt werden. Details dazu finden Sie auf der offiziellen Website von Universal Robots unter [www.universal-robots.com](http://www.universal-robots.com).

## 1.2 Unternehmensdaten

Universal Robots A/S  
Energivej 25  
DK-5260 Odense, Dänemark  
Tel.: +45 89 93 89 89  
Fax: +45 38 79 89 89

## 1.3 Haftungsausschluss


Universal Robots verbessert laufend die Zuverlässigkeit und Leistung seiner Produkte und behält sich daher das Recht vor, das Produkt ohne vorherige Ankündigung zu aktualisieren. Universal Robots tut alles dafür, dass der Inhalt dieses Handbuchs genau und korrekt ist, übernimmt aber keine Verantwortung für Fehler oder fehlende Informationen.


## 1.4 Warnsymbole in diesem Handbuch


In diesem Handbuch werden bei Anmerkungen die Begriffe GEFÄHR, WARNUNG, VORSICHT, HINWEIS und SICHERHEITSHINWEIS verwendet, um wichtige und kritische Informationen hervorzuheben.


Lesen Sie UNBEDINGT diese Anmerkungen, um die Sicherheit zu gewährleisten und Produktschäden zu vermeiden.


Die Anmerkungen sind nachstehend definiert.

	<p><b>GEFÄHR:</b> Diese Warnhinweise bedeuten eine gefährliche Situation, die, wenn sie nicht vermieden wird, <b>zum Tod oder zu schweren Verletzungen</b> führen wird.</p>
---	---


	<p><b>WARNUNG:</b> Diese Warnhinweise bedeuten eine gefährliche Situation, die, wenn sie nicht vermieden wird, <b>zum Tod oder zu schweren Verletzungen</b> führen kann.</p>
---	--

	<p><b>VORSICHT:</b> Diese Warnhinweise bedeuten eine gefährliche Situation, die, wenn sie nicht vermieden wird, <b>zu leichten bis mittelschweren Verletzungen</b> führen kann.</p>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b> Diese Warnhinweise bedeuten, dass Sachschäden auftreten <b>können</b>, wenn keine Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden.</p>
---	---

	<p>Dieses Warnsymbol kennzeichnet Hinweise auf sicherheitsrelevante Informationen oder allgemeine Sicherheitsmaßnahmen. Dieses Warnsymbol bezieht sich nicht auf individuelle Gefahren oder Vorsichtsmaßnahmen.</p>
---	---

Dieses Warnsymbol weist auf Verfahren hin, die dazu dienen, Notfälle oder Fehlfunktionen zu verhindern oder zu beheben:

	<p><b>VORGESCHRIEBENE MAßNAHMEN:</b> Die mit diesem Warnsymbol gekennzeichneten Verfahren <b>müssen</b> genau eingehalten werden.</p>
---	---

## 2. Empfohlene Tätigkeiten bei der Inspektion

### Allgemeine Reinigung

Falls Staub, Schmutz oder Öl auf dem Controller oder dem Roboterarm zu sehen ist, können diese Komponenten mit einem Tuch mit Reinigungsmittel abgewischt werden. Reinigungsmittel: Wasser, Isopropylalkohol, 10 % Ethanolalkohol oder 10 % Naphtha.

In sehr seltenen Fällen können sehr geringe Fettmengen am Gelenk austreten. Dies hat keinen Einfluss auf die ordnungsgemäße Funktion oder die Lebensdauer des Gelenks.



#### HINWEIS:

Verwenden Sie niemals Druckluft, um den Controller oder den Roboterarm zu reinigen, da dadurch Dichtungen und interne Komponenten beschädigt werden können.

### 2.1 Controller



## 2.1.1 Inspektionsplan

Im Folgenden finden Sie eine Checkliste der Inspektionen, die Universal Robots jeweils nach Ablauf des angegebenen Zeitintervalls empfiehlt. Wenn bei der Inspektion festgestellt wird, dass die angegebenen Teile sich nicht in einem akzeptablen Zustand befinden, muss dies unverzüglich behoben werden.

Verwenden Sie die folgenden Kapitel als Leitfaden: 2.1.2 Sicherheitsfunktionen 2.1.3 Sichtprüfung 3.2 Controller		Monatlich	Halbjährlich	Jährlich
Notstopp am Bedienpanel prüfen	F	X		
Rückfahrmodus überprüfen	F	X		
Freedrive-Modus überprüfen	F		X	
Sicherheitsein- und -ausgänge prüfen (falls angeschlossen)	F	X		
Kabel des Bedienpanels prüfen	V		X	
Luftfilter am Controller prüfen und reinigen	V	X		
Klemmen im Controller prüfen	F		X	
Erdung des Controllers (< 1 Ω) prüfen	F			X
Hauptstromversorgung des Controllers prüfen	F			X

S = Sichtprüfung

F = Funktionsprüfung

## 2.1.2 Sicherheitsfunktionen

Die Sicherheitsfunktionen des Roboters sollten unbedingt monatlich überprüft werden, um die korrekte Funktion zu gewährleisten.

Folgende Tests müssen durchgeführt werden:

- Überprüfung, ob die Notstopp-Taste am Bedienpanel funktioniert:
  - Drücken Sie die Notstopp-Taste am Bedienpanel.
  - Achten Sie darauf, ob der Roboter anhält und die Stromversorgung zu den Gelenken unterbricht
  - Schalten Sie den Roboter erneut ein
  
- Testen des Freedrive-Modus:
  - Entfernen Sie das Anbaugerät oder legen Sie TCP/Nutzlast/Schwerpunkt gemäß den Werkzeugspezifikationen fest.
  - Stellen Sie den Roboter in den Freedrive-Modus, indem Sie die schwarze *Freedrive-Taste* auf der Rückseite des Bedienpanels gedrückt halten
  - Bewegen Sie den Roboter in eine vollständig gestreckte horizontale Position bis zum Rand seines Arbeitsbereichs
  - Beobachten Sie, ob der Roboter seine Position freitragend beibehält, während die Freedrive-Taste noch gedrückt wird
  
- Testen des Rückfahrmodus:
 

Wenn der Roboter kurz vor einer Kollision steht, kann er mit der Funktion BACKDRIVE (Rückfahrt) vor der Initialisierung in eine sichere Position gebracht werden.

  - Drücken Sie ON, um die Stromversorgung zu aktivieren. Der Status wechselt zu *Leerlauf*.
  - Halten Sie „Freedrive“ gedrückt – der Status wechselt zu BACKDRIVE
  - Bewegen Sie den Roboter von Hand wie in Freedrive

- Im BACKDRIVE-Modus werden die Bremsen nur an einzelnen Gelenken gelöst, wenn diese bewegt werden, und bleiben so lange gelöst, wie die Freedrive-Taste gedrückt wird. Der Roboter ist im Vergleich zum Freedrive-Modus „schwer“ zu bewegen.
- Achten Sie darauf, jedes Gelenk einzeln zu testen, um sicherzustellen, dass die Bremse wie erwartet gelöst wird
- Überprüfen der Sicherheitseinstellungen:
  - Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen des Roboters mit der Risikobewertung der Roboteranlage übereinstimmen
- Prüfen, ob zusätzliche Sicherheitsein- und -ausgänge noch funktionieren:
  - Überprüfen Sie, welche Sicherheitsein- und -ausgänge aktiv sind, und prüfen Sie, ob sie ausgelöst werden können.

### 2.1.3 Sichtprüfung

- Trennen Sie das Netzkabel vom Controller
- Überprüfen Sie, ob die Klemmen auf der Sicherheitssteuerplatine richtig eingesteckt sind und keine Kabel lose sind
- Überprüfen Sie alle Verbindungen auf der Hauptplatine und die Verbindung zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine
- Überprüfen Sie das Innere des Controllers auf Schmutz/Staub und reinigen Sie ihn bei Bedarf mit einem ESD-Staubsauger



**HINWEIS:**

Verwenden Sie niemals Druckluft, um das Innere des Controllers zu reinigen, da dadurch Komponenten beschädigt werden können.

## 2.1.4 Reinigung und Austausch von Filtern

### 2.1.4.1 Original-Kontroller

- Der Kontroller hat zwei Filter, die sich jeweils seitlich am Gehäuse befinden



- Entfernen Sie die Filter aus dem Kontroller und reinigen Sie sie gründlich mit Niederdruckluft
  - Ersetzen Sie bei Bedarf die Filter
  - Entfernen Sie vorsichtig den äußeren Kunststoffrahmen und warten Sie den Filter

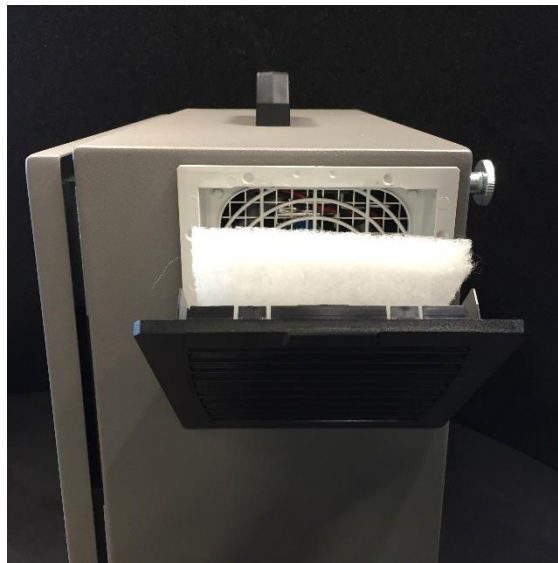


### 2.1.4.2 Merge-Kontroller

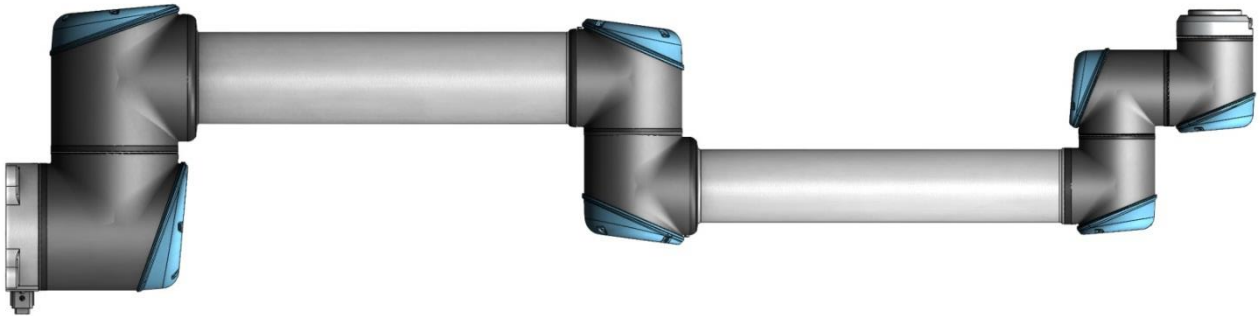
- Der Kontroller hat zwei Filter, die sich jeweils seitlich am Gehäuse befinden



- Entfernen Sie die Filter aus dem Kontroller und reinigen Sie sie gründlich mit Niederdruckluft
- Ersetzen Sie bei Bedarf die Filter
- Entfernen Sie vorsichtig den äußeren Kunststoffrahmen und warten Sie den Filter



## 2.2 Roboterarm



### 2.2.1 Inspektionsplan

Im Folgenden finden Sie eine Checkliste der Inspektionen, die Universal Robots jeweils nach Ablauf des angegebenen Zeitintervalls empfiehlt. Wenn bei der Inspektion festgestellt wird, dass die angegebenen Teile sich nicht in einem akzeptablen Zustand befinden, muss dies unverzüglich behoben werden.

Verwenden Sie die folgenden Kapitel als Leitfaden: 2.2.2 Sichtprüfung 3.1 Roboterarm		Monatlich	Halbjährlich	Jährlich
Blaue Deckel prüfen*	V		X	
Schrauben der blauen Abdeckungen prüfen	F		X	
Flachringe prüfen	V		X	
Roboterarm prüfen	V		X	
Roboter-Kabelverbindung prüfen	V		X	
Befestigungsschrauben des Roboterarms prüfen*	F	X		
Werkzeugbefestigungsschrauben prüfen*	F	X		
Schrauben der Gelenkverbindungen prüfen*	F		X	

S = Sichtprüfung  
überprüft werden

F = Funktionsprüfung

\* = Muss auch nach schweren Kollisionen

### 2.2.2 Funktionsprüfung

Der Zweck der Funktionsprüfung besteht darin, sicherzustellen, dass Schrauben, Werkzeug und Roboterarm nicht lose sind. Die im Inspektionsplan aufgeführten Schrauben sollten mithilfe eines auf das korrekte Drehmoment eingestellten Drehmomentschlüssels (siehe **Error! Reference source not found.**) überprüft werden.

Die Spezifikationen für die Montageschrauben des Roboterarms finden Sie im Benutzerhandbuch im Kapitel Montage.

### 2.2.3 Sichtprüfung

- Vergewissern Sie sich aus Sicherheitsgründen, dass sich die 4 Gummiabdeckungen über den Befestigungsschrauben an der Fuß-Montagehalterung befinden.

**HINWEIS:**

Verwenden Sie niemals Druckluft zur Reinigung des Roboters, da diese die Dichtungen und internen Komponenten beschädigen kann.

- Bewegen Sie den Roboterarm in die HOME-Position (wenn möglich)
- Schalten Sie den Roboter aus und trennen Sie das Netzkabel vom Controller
- Überprüfen Sie das Kabel zwischen Controller und Roboterarm auf Beschädigungen
- Untersuchen Sie die Flachringe auf Verschleiß und Beschädigung
  - Ersetzen Sie Flachringe bei Abnutzung oder Beschädigung
- Prüfen Sie die blauen Deckel an allen Gelenken auf Risse oder Beschädigungen
  - Ersetzen Sie blaue Deckel, wenn sie gerissen oder beschädigt sind
- Stellen Sie sicher, dass die Schrauben an den blauen Deckeln vorhanden und ordnungsgemäß festgezogen sind
  - Ersetzen Sie fehlende Schrauben und ziehen Sie bei Bedarf alle Schrauben ordnungsgemäß fest
  - Der korrekte Drehmomentwert für Schrauben an blauen Deckeln beträgt 0,4 Nm

Wenn innerhalb der Garantiezeit Schäden an einem Roboter festgestellt werden, wenden Sie sich an den Händler, bei dem der Roboter gekauft wurde.

## 3. Wartung und Austausch von Teilen

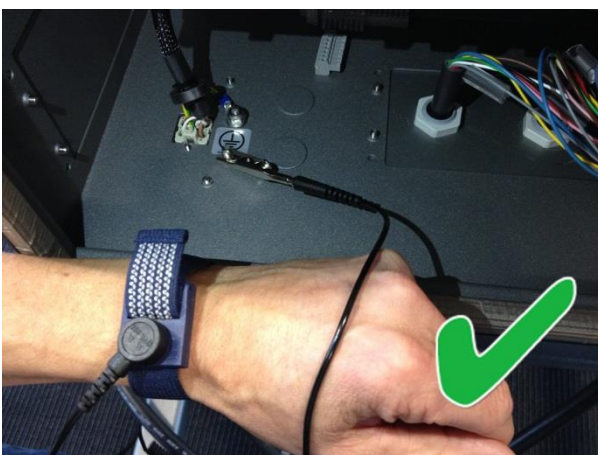
### 3.0.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen



Um Schäden an ESD-empfindlichen Teilen zu vermeiden, befolgen Sie die nachstehenden Anweisungen. Dies sind als Ergänzung zu den üblichen Vorsichtsmaßnahmen wie dem Abschalten der Stromversorgung vor dem Entfernen von Leiterplatten zu verstehen.



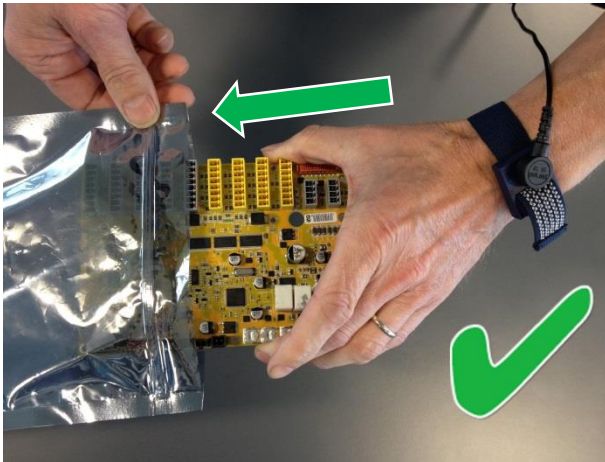
**Bewahren Sie das ESD-empfindliche Teil in der Originalverpackung auf** (eine spezielle „ESD-Tasche“), bis es bereit zum Einbau ist



**Legen Sie das ESD-Armband um Ihr Handgelenk. Verbinden Sie das Armband mit dem Systemmassepunkt.** Dadurch wird statische Elektrizität in Ihrem Körper zur Erde abgeleitet.

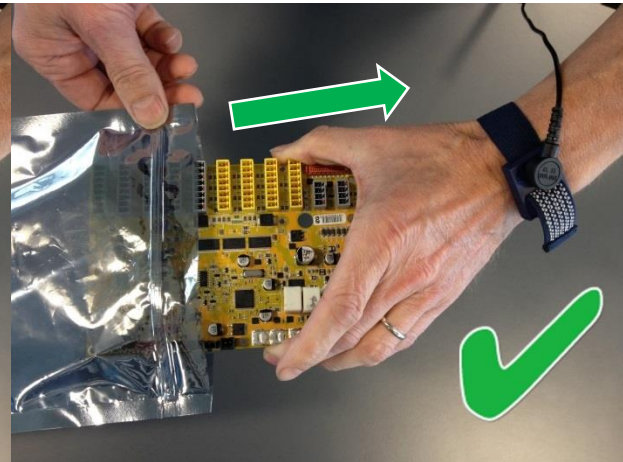
**Schritt 1:**

Legen Sie die ALTE Leiterplatte in eine Ersatz-ESD-Tasche.

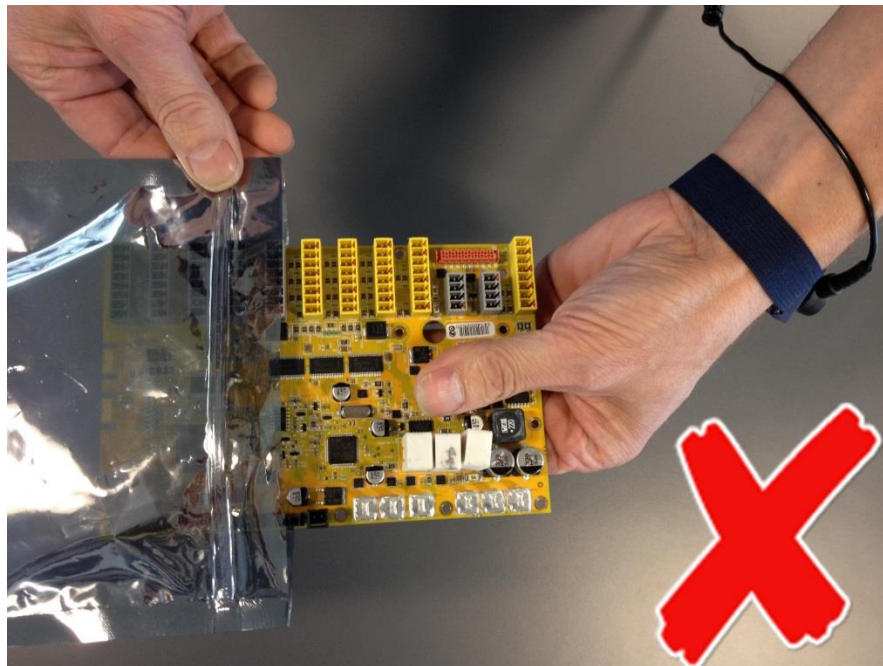


**Schritt 2:**

Nehmen Sie die NEUE Leiterplatte aus der ESD-Tasche.

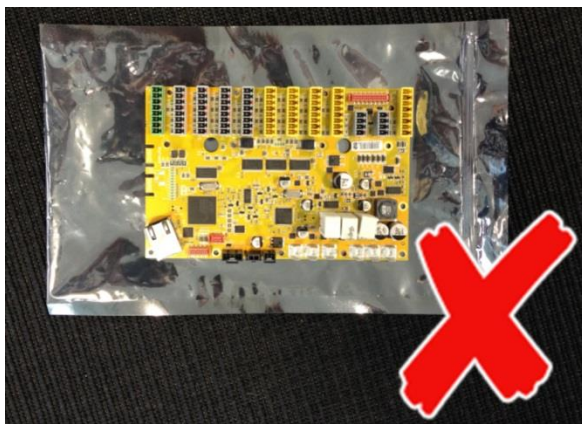


Berühren Sie das ESD-empfindliche Teil nur an den Kanten.  
**Berühren Sie nicht die Pins.**





Legen Sie das ESD-empfindliche Teil **nicht** auf nicht leitfähiges Material oder auf einen Metalltisch.

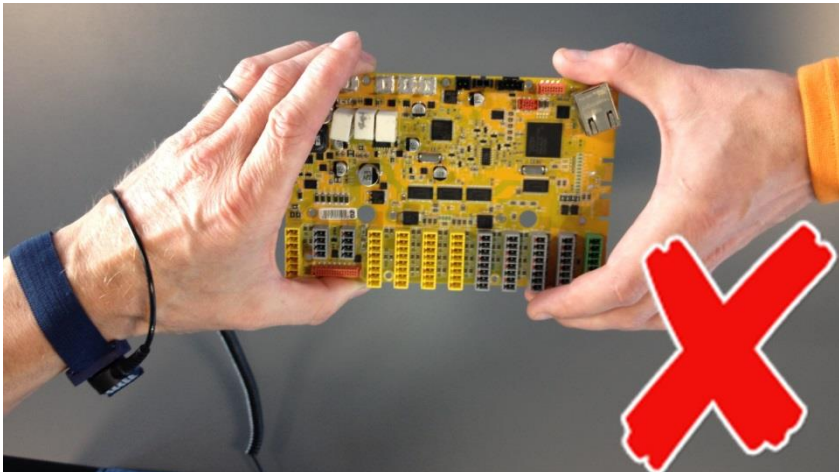


Wenn das ESD-empfindliche Teil aus irgendeinem Grund abgelegt werden muss, dann legen Sie es zuerst in seine spezielle ESD-Tasche



**Maschinenabdeckungen und Metalltische sind elektrische Erdungen. Sie erhöhen das Beschädigungsrisiko**, da sie eine Entladungsstrecke von Ihrem Körper durch das ESD-empfindliche Teil bilden. (Große Metallobjekte können auch dann Entladungsstrecken sein, wenn sie nicht geerdet sind.)





Vermeiden Sie, dass ESD-empfindliche Teile versehentlich von anderen Personen berührt werden, und legen Sie keine ungeschützten ESD-empfindlichen Teile auf Tischen ab.

**Seien Sie beim Umgang mit ESD-empfindlichen Teilen besonders vorsichtig, wenn die Umgebungstemperatur niedrig oder die Heizung eingeschaltet ist, da eine geringe Luftfeuchtigkeit die statische Aufladung erhöht.**








### 3.0.1 Empfohlenes Werkzeug

#### Roboterarm:

- Wartungssatz – Teile-Nr.: 109010

#### Kontroller:

Die unten aufgeführten Werkzeuge sollten ESD-sicher sein.

-  Schlitzschraubendreher
  - 0,5 (für Klemmen am Stromverteiler)
-  Kreuzschraubendreher
  - PH2 (für Klemmen an Netzteilen)
-  Torx-Schraubendreher
  - TX10 (für externe Verbindungen, z. B. Hauptstromversorgungsanschluss)
  - TX20 (für Abschirmung vor Leiterplatten)
  - TX45 (für Kontroller-Griff)
-  Sechskant-Schraubendreher
  - Größe 4 (für Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine)
-  Schraubenschlüssel
  - Größe 7 (für Bremswiderstand)
-  Steckschlüssel-Schraubendreher
  - Größe 10 (für Komponententhalterung und Erdungsmuttern)
  - Bit-Verlängerung (um schwer zugängliche Muttern zu erreichen)
-  Sonstiges
  - Flachkopffzange (zum Entfernen von Klemmen auf der Sicherheitssteuerplatine und dem Stromverteiler)

## 3.1 Roboterarm

### 3.1.1 Vor der Rücksendung von Teilen an Universal Robots

- Entfernen Sie alle externen Nicht-UR-Geräte wie Greifer, Schläuche, Kabel usw. Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die an Nicht-UR-Geräten entstehen, die am Roboter montiert sind.
- Sichern Sie alle relevanten Dateien, bevor Sie den Roboter/Teile an UR senden. Universal Robots übernimmt keine Verantwortung für den Verlust von Programmen, Daten oder Dateien, die im Roboter gespeichert sind.



#### **VORGESCHRIEBENE MAßNAHMEN:**

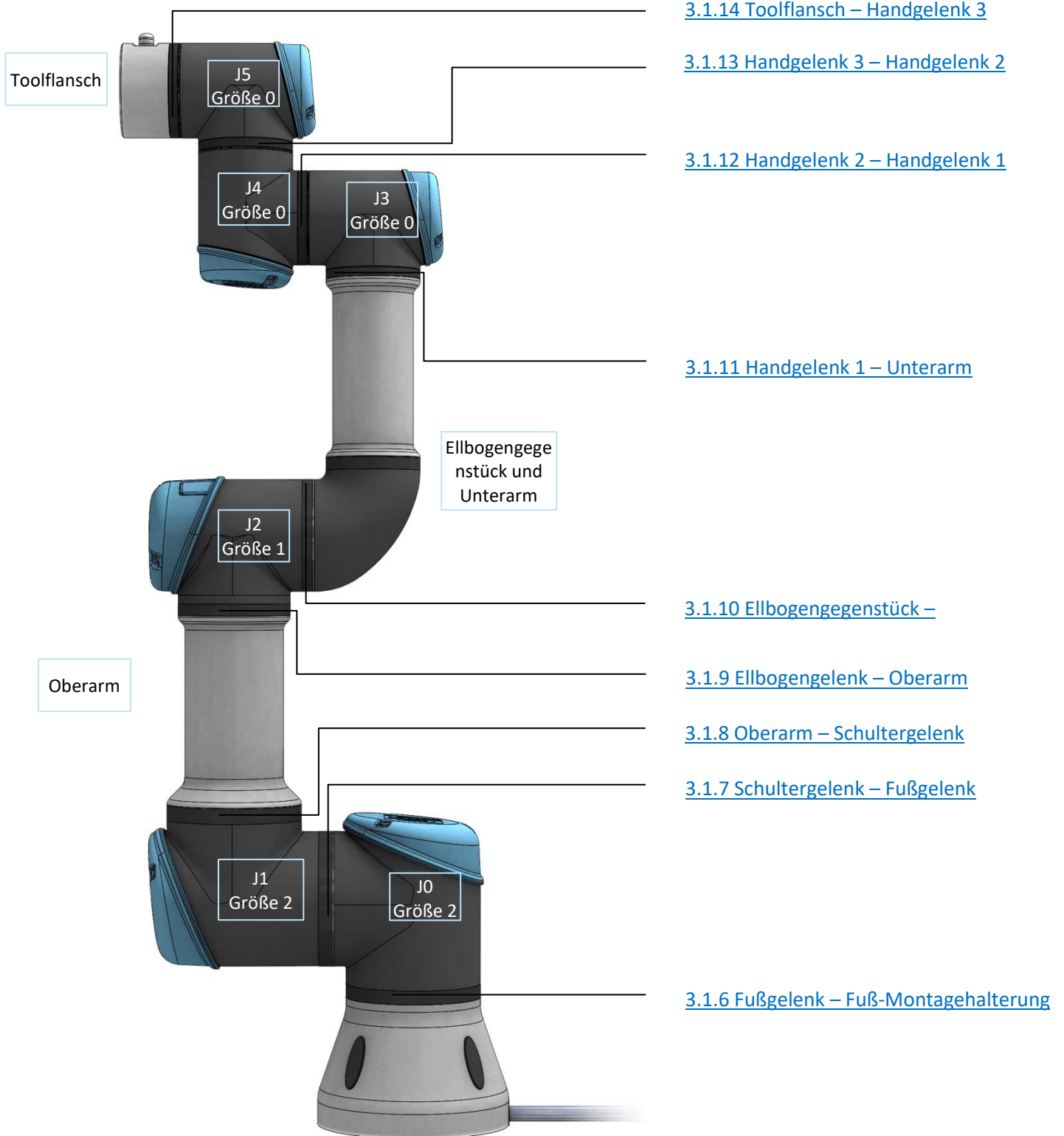
Wenn der Roboter oder einzelne Teile in Kontakt mit gefährlichen Chemikalien oder Materialien geraten ist/sind oder in Umgebungen mit solchen Stoffen betrieben wurde(n), muss der Roboter vor dem Versand gereinigt werden. Ist dies nicht möglich, muss der Sendung ein SDB (Sicherheitsdatenblatt) in englischer Sprache und eine Anleitung zur Entfernung der Chemikalien beiliegen. Der Arbeitsaufwand für die Reinigung wird zum Standardtarif berechnet.

Wenn UR den Roboter/die Teile für unsicher hält, behält sich UR das Recht vor, den Roboter/die Teile reinigen zu lassen oder den Fall abzulehnen und die Teile auf Kosten des Kunden zurückzusenden.

**Hinweis:** Bitte beachten Sie, dass der Roboter bei einer Reparatur auf die neueste Software/Firmware aktualisiert wird. Neue Teile werden ebenfalls auf die neueste Version (Hardware/Software) aktualisiert. Daher kann eine Aktualisierung von PolyScope erforderlich sein, wenn neue Teile montiert werden.


- Die Vorgehensweise für das Verpacken finden Sie im Abschnitt [7. Verpacken des Roboters](#)

### 3.1.2 Konfiguration des Roboterarms



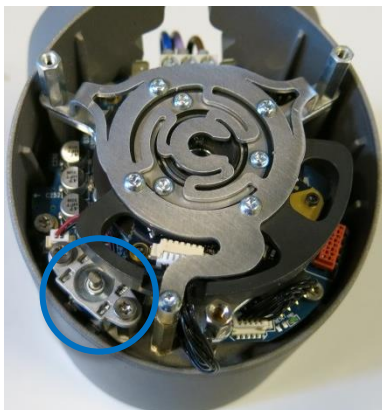
### 3.1.3 Lösen der Bremse

In einer dringenden Situation kann die Bremse an Fuß-, Schulter- und Ellbogengelenken ohne Stromanschluss gelöst werden. Es ist nicht möglich, die Bremsen an Handgelenk 1, 2 und 3 manuell zu lösen.

	<p><b>VORSICHT:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Vor dem Lösen einer Bremse ist es äußerst wichtig, gefährliche Teile zu demontieren, um gefährliche Situationen zu vermeiden.</li> <li>• Wenn Sie die Bremse am Fuß-, Schulter- oder Ellbogengelenk lösen, ist es wichtig, zuvor für eine ausreichende mechanische Unterstützung zu sorgen.</li> <li>• Achten Sie beim Lösen der Bremse immer darauf, dass keine Personen gefährdet werden.</li> <li>• Bewegen Sie das Gelenk nicht mehr als nötig. Klicken Sie das Gelenk nicht um mehr als 160 Grad, um sicherzustellen, dass der Roboter seine ursprüngliche physische Position wiederfinden kann.</li> </ul>
---	---

#### Verfahren zum Lösen des Gelenks

- Schalten Sie den Controller aus.
- Entfernen Sie den blauen Deckel am Gelenk.
- Drücken Sie den Bremsbolzen zum Lösen nach unten. Das Gelenk kann dann gedreht werden. Am Handgelenk 1, 2 und 3 ist es nicht möglich, die Bremsen manuell zu lösen.



Bremse an Fuß- und Schultergelenken



Bremse am Ellbogengelenken

- Achten Sie darauf, den blauen Deckel wieder richtig auf den Gelenk zu platzieren, und ziehen Sie die Schrauben wieder fest, bevor Sie den Controller einschalten.
- Der korrekte Drehmomentwert für Schrauben an blauen Deckeln beträgt **0,4 Nm**

### 3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von seinem Gegenstück

#### Demontage:

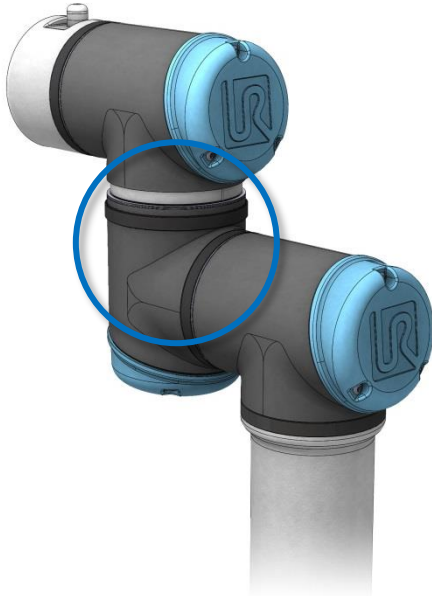
1. Stellen Sie vor Beginn der Reparatur sicher, dass die erforderlichen Werkzeuge und Dokumentationen zur Verfügung stehen.
  - 1.1. Wartungssatz mit Drehmomentwerkzeugen, ESD-Armband usw.
  - 1.2. Wenn Sie den Roboterarm demontieren müssen, benötigen Sie: neue Flachringe, Gewindebohrer M3 und M4 für Gewinde, vorbeschichtete Schrauben oder Loctite.
  - 1.3. diese Anleitung – lesen Sie das Dokument sorgfältig durch
2. Bewegen Sie den Roboter in eine bequeme Position zur Demontage oder demontieren Sie bei Bedarf den gesamten Roboterarm, entnehmen Sie ihn aus dem Arbeitsbereich und legen Sie ihn auf eine feste Oberfläche.
3. Schalten Sie den Controller aus.
4. Entfernen Sie den blauen Deckel.
5. Befestigen Sie eine der Schrauben des blauen Deckels wieder und verbinden Sie die Krokodilklemme des ESD-Armbands damit, wie unten dargestellt



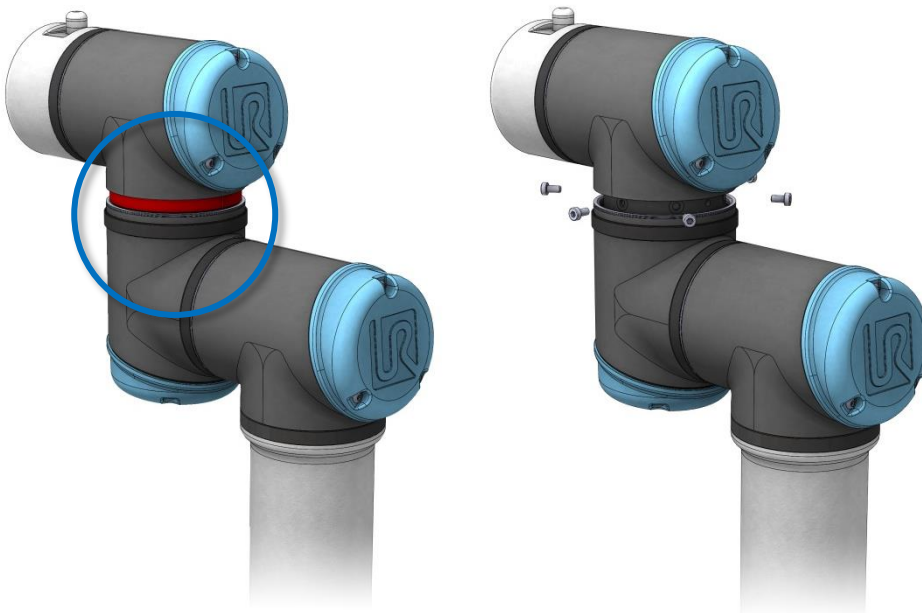
6. Ziehen Sie **vorsichtig** die Kabelstecker heraus, **ohne die Leiterplatte zu verbiegen**. Einige Steckverbinder haben eine Verriegelung, die gelöst werden muss, bevor sie aus der Leiterplatte herausgezogen werden können. Beispiel unten.



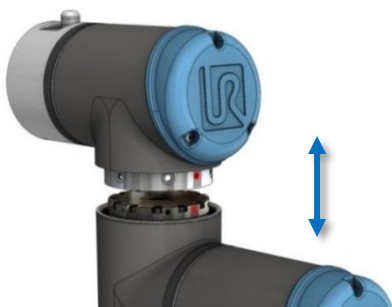
- Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Flachkopfschraubendreher oder ähnlichem und ziehen Sie ihn über das Gelenkgehäuse von der ursprünglichen Position weg.





- Schieben Sie den schwarzen Teflonring (im unteren Diagramm mit rot markiert) zurück. 6, 8 oder 10 Schrauben (je nach Gelenkgre) werden unter dem Ring sichtbar. Entfernen Sie diese Schrauben.




- Ziehen Sie die beiden Teile vorsichtig auseinander.

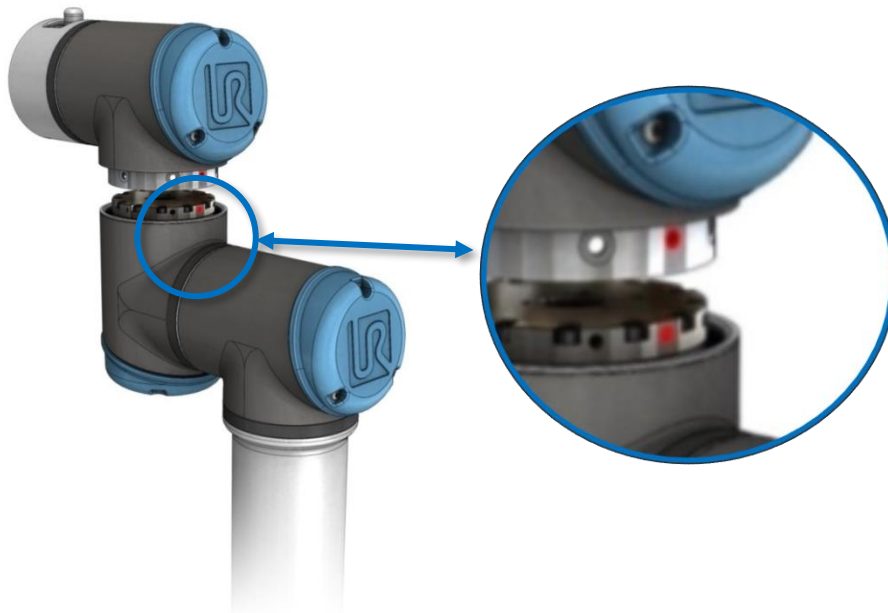


## Montage:

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

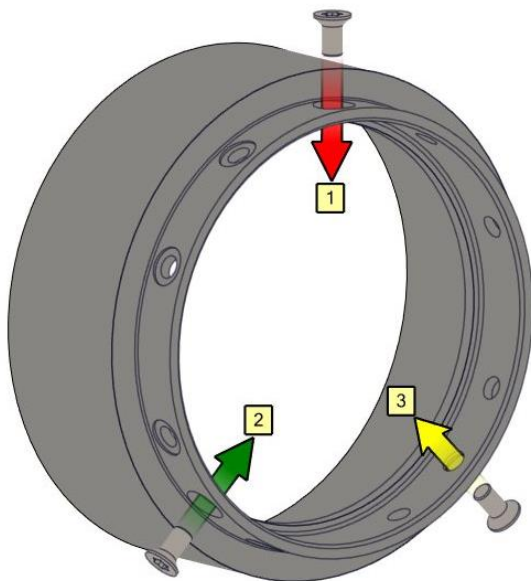
	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

- Richten Sie die Gelenke entsprechend den Ausrichtungsmarkierungen aus und drücken Sie die beiden Gelenke vorsichtig zusammen.  
(In der folgenden Zeichnung sind die Ausrichtmarkierungen rot markiert)



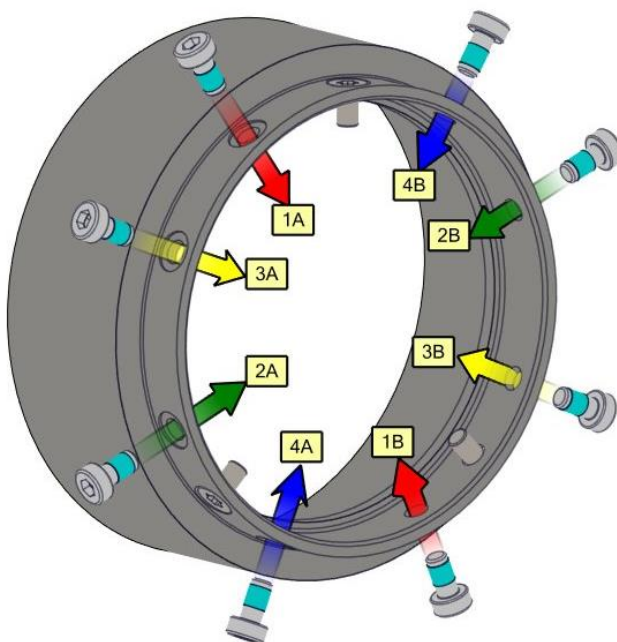
- Setzen Sie die **Senkschrauben** nach untenstehendem Beispiel ein und ziehen Sie sie mit dem richtigen Drehmoment fest.

Beispiel: 1, 2, 3

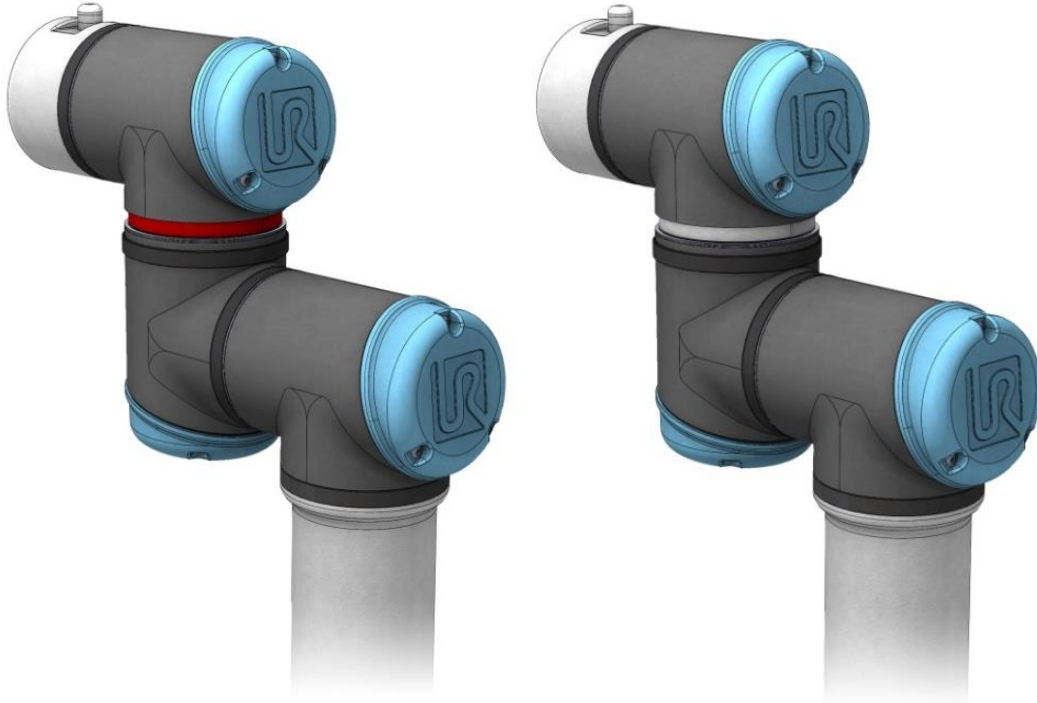


3. Setzen Sie die **Sechskantschrauben** gemäß untenstehendem Beispiel ein und ziehen Sie sie über Kreuz mit dem richtigen Drehmoment fest.

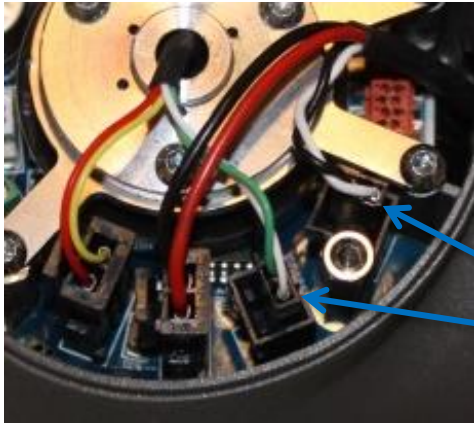
Beispiel: 1A, 1B, 2A, 2B usw.



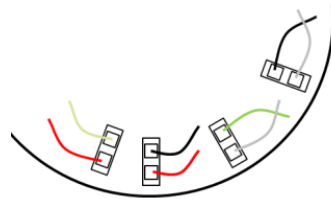
4. Schieben Sie den schwarzen Teflonring (rot markiert) in Position und legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Teflonring.



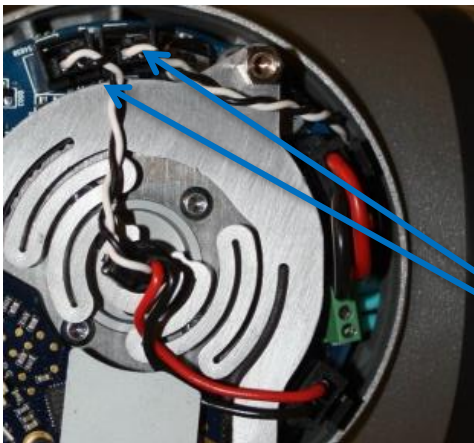
5. Schließen Sie die Kabel an:  
Gelenk der Größe 0.



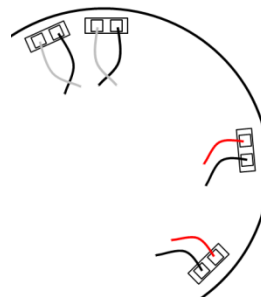
Gelenk der Größe 1.



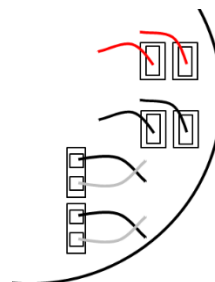
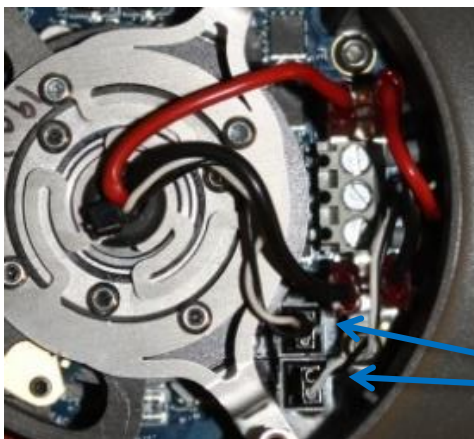
**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen.



Gelenk der Größe 2.



**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen.



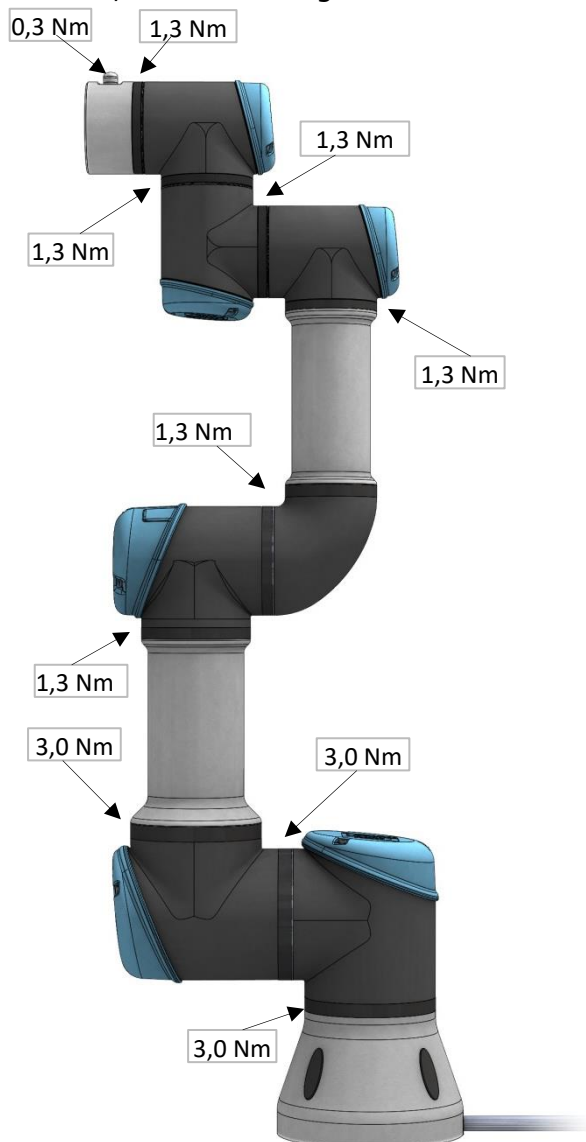
**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen.

6. **Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen.
7. Montieren Sie den blauen Deckel am Gelenk und ziehen Sie ihn mit **0,4 Nm** fest.
8. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.5 Drehmomentwerte

UR3-Drehmomentwerte		DREHMOMENT	KOPFGRÖÙE
VERBINDUNG			
Fuß-Montagehalterung	J0 Fuß	3,0 Nm	Torx T20
[J0] Fuß	[J1] Schulter	3,0 Nm	Torx T20
[J1] Schulter	Oberarm	3,0 Nm	Torx T20
Oberarm	[J2] Ellbogen	1,3 Nm	Torx T10
[J2] Ellbogen	Unterarm	1,3 Nm	Torx T10
Unterarm	[J3] Handgelenk 1	1,3 Nm	Torx T10
[J3] Handgelenk 1	[J4] Handgelenk 2	1,3 Nm	Torx T10
[J4] Handgelenk 2	[J5] Handgelenk 3	1,3 Nm	Torx T10
[J5] Handgelenk 3	Werkzeug-Montagehalterung	1,3 Nm	Torx T10
Blauer Deckel: Fuß, Schulter und Ellbogen		0,4 Nm	Torx T10
Blauer Deckel: Handgelenk 1, Handgelenk 2 und Handgelenk 3		0,4 Nm	Torx T8
Werkzeuganschluss		0,3 Nm	Finger/Hand

**Achtung: Betätigen Sie Drehmomentwerkzeuge vor der Verwendung dreimal, bis sie klicken**, um sicherzustellen, dass das richtige Drehmoment kalibriert ist.





### **3.1.6 Fußgelenk – Fuß-Montagehalterung Demontage**


Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Flachkopfschraubendreher oder ähnlichem und ziehen Sie ihn über das Gelenkgehäuse von der ursprünglichen Position weg.
3. Schieben Sie den schwarzen Teflonring zurück. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.
4. Ziehen Sie die Fuß-Montagehalterung und das Fußgelenk vorsichtig auseinander.
5. Trennen Sie die Kabel vom EMV-Filter in der Fuß-Montagehalterung.

## Fußgelenk – Fuß-Montagehalterung: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

- Ersetzen Sie die Fuß-Montagehalterung und schließen Sie die Kabel wieder an den EMV-Filter an.

**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen.

(Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker

- Richten Sie das Gelenk und die Fuß-Montagehalterung entsprechend den Ausrichtmarkierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Drücken Sie den Fuß und die Fuß-Montagehalterung vorsichtig zusammen, um die Schraubenlöcher in den beiden Teilen auszurichten, bevor Sie die Schrauben einsetzen.



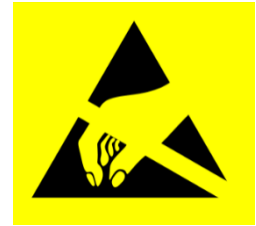
Richten Sie die Schraubenlöcher in den beiden Teilen aus

4. Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 3,0 Nm** fest.
5. Schieben Sie den schwarzen Teflonring in Position und legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Teflonring.
6. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.7 Schultergelenk – Fußgelenk Demontage



Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück


1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den blauen Deckel am Fußgelenk und **verbinden Sie das ESD-Armband**.
3. Trennen Sie die Drähte zwischen Fuß- und Schultergelenk **ohne die Leiterplatte zu verbiegen**.
4. Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um das Gelenkgehäuse.
5. Schieben Sie den schwarzen Teflonring zurück. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.
6. Ziehen Sie das Fußgelenk und das Schultergelenk vorsichtig auseinander.



## Schultergelenk – Fußgelenk: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

- Richten Sie das Fußgelenk und das Schultergelenk entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 3,0 Nm** fest.
- Schieben Sie den schwarzen Teflonring in Position und legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Teflonring.
- Verbinden Sie das ESD-Armband**
- Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker
- Montieren Sie nach dem Anschließen der Kabel den blauen Deckel und ziehen Sie die Schrauben mit **0,4 Nm** an.
- Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.



### 3.1.8 Oberarm – Schultergelenk


#### Demontage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück


1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den blauen Deckel am Schultergelenk und **verbinden Sie das ESD-Armband.**
3. Trennen Sie die Kabel zwischen Schultergelenk und Oberarm, **ohne die Leiterplatte zu verbiegen.**
4. Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um den Oberarm. Lösen Sie die Schrauben.
5. Ziehen Sie das Schultergelenk und den Oberarm vorsichtig auseinander.




## Oberarm – Schultergelenk: Montage



**WARNUNG:**

- Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. 
- Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, **vorbeschichtete** Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.



**HINWEIS:**

Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.

1. Richten Sie das Schultergelenk und den Oberarm entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.

2. Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 3,0 Nm** fest.

3. **Verbinden Sie das ESD-Armband**

4. **Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker



5. Montieren Sie nach dem Anschließen der Kabel den blauen Deckel und ziehen Sie die Schrauben mit **0,4 Nm** an.

6. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.9 Ellbogengelenk – Oberarm



#### Demontage und Montage


Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den blauen Deckel am Ellbogengelenk und **verbinden Sie das ESD-Armband.**
3. Trennen Sie die Kabel zwischen dem Ellbogengelenk und dem Oberarm **ohne die Leiterplatte zu verbiegen.**
4. Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um den Oberarm. Lösen Sie die Schrauben.
5. Ziehen Sie das Ellbogengelenk und den Oberarm vorsichtig auseinander.



## Ellbogengelenk – Oberarm Montage

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

1. Richten Sie das Ellbogengelenk und den Oberarm entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.

2. Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 1,3 Nm** fest.

3. **Verbinden Sie das ESD-Armband**

4. **Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker



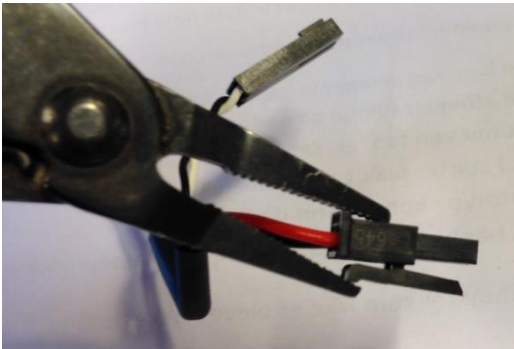
5. Montieren Sie nach dem Anschließen der Kabel den blauen Deckel und ziehen Sie die Schrauben mit **0,4 Nm** an.

6. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.10 Ellbogengegenstück – Ellbogengelenk Demontage



Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von seinem Gegenstück](#)


1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um das Gelenkgehäuse.
3. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.
4. Ziehen Sie das Ellbogengelenk und das Ellbogengegenstück vorsichtig auseinander.
5. Klemmen Sie die Drähte ab  
**ohne die Leiterplatte zu verbiegen.**  
Einige Steckverbinder haben eine Verriegelung, die gelöst werden muss, bevor sie aus der Leiterplatte herausgezogen werden können. Beispiel unten.



## Ellbogengegenstück – Ellbogengelenk: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

- Schließen Sie die Steckverbinder wieder an.

**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker

- Richten Sie das Gelenk und das Ellbogen-Gegenstück entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 1,3 Nm** fest.
- Legen Sie den Flachring wieder auf die Schrauben.
- Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.11 Handgelenk 1 – Unterarm

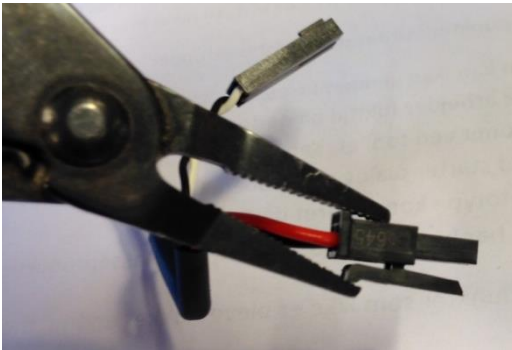
#### Demontage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den blauen Deckel am Handgelenk 1 und **verbinden Sie das ESD-Armband.**
3. Trennen Sie die Kabel zwischen Handgelenk 1 und Unterarm.  
**ohne die Leiterplatte zu verbiegen.**




Einige Steckverbinder haben eine Verriegelung, die gelöst werden muss, bevor sie aus der Leiterplatte herausgezogen werden können. Beispiel unten.




4. Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um den Unterarm.
5. Entfernen Sie den Kunststoff-Abdeckring. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.
6. Ziehen Sie das Handgelenk 1 und den Unterarm vorsichtig auseinander.


## Handgelenk 1 – Unterarm: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück



**WARNUNG:**

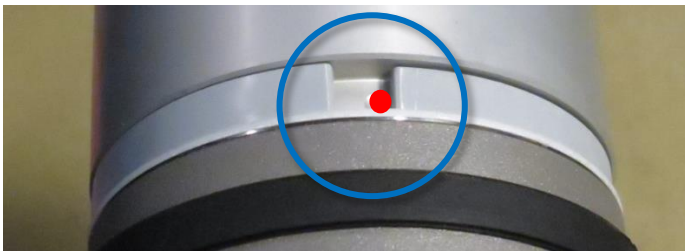
- Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. 
- Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, **vorbeschichtete** Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.



**HINWEIS:**

Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.

- Richten Sie das Handgelenk 1 und den Unterarm entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 1,3 Nm** fest.
- Platzieren Sie den Kunststoff-Abdeckring entsprechend der Markierung auf dem Flansch. (Auf dem Foto ist die Markierung rot gekennzeichnet)



- Legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Kunststoff-Abdeckring.

### 5. Verbinden Sie das ESD-Armband

- Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker



7. Montieren Sie nach dem Anschließen der Kabel den blauen Deckel und ziehen Sie die Schrauben mit **0,4 Nm** an.
8. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.12 Handgelenk 2 – Handgelenk 1

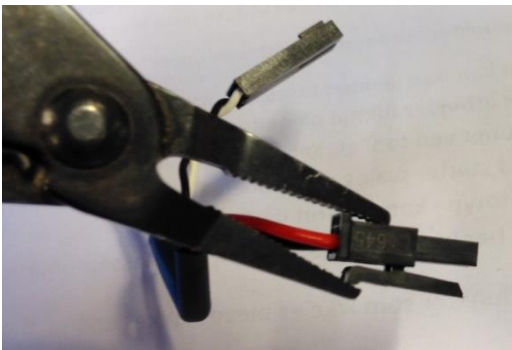
#### Demontage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

1. Schalten Sie den Controller aus.
2. Entfernen Sie den blauen Deckel am Handgelenk 2 und **verbinden Sie das ESD-Armband**.
3. Trennen Sie die Kabel zwischen Handgelenk 1 und Handgelenk 2, **ohne die Leiterplatte zu verbiegen**.





Einige Steckverbinder haben eine Verriegelung, die gelöst werden muss, bevor sie aus der Leiterplatte herausgezogen werden können. Beispiel unten.




4. Entfernen Sie nach dem Trennen der Drähte vorsichtig den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um das Gelenkgehäuse.
5. Entfernen Sie den Kunststoff-Abdeckring. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.
6. Ziehen Sie das Handgelenk 2 und das Handgelenk 1 vorsichtig auseinander.

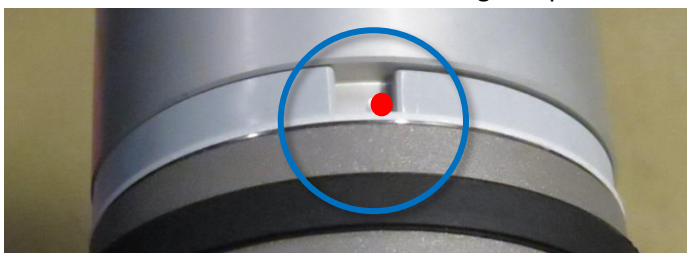
## Handgelenk 2 – Handgelenk 1: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. </li> <li>Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, <b>vorbeschichtete</b> Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.</li> </ul>
---	---

	<p><b>HINWEIS:</b></p> <p>Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.</p>
---	---

- Richten Sie das Ellbogengelenk und den Oberarm entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Richten Sie das Handgelenk 2 und das Handgelenk 1 entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 1,3 Nm** fest.
- Platzieren Sie den Kunststoff-Abdeckring entsprechend der Markierung auf dem Flansch.



- Legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Teflonring.
- Verbinden Sie das ESD-Armband**
- Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

1 x roter Draht	= 48 V DC
1 x schwarzer Draht	= GND
Weiß und schwarz	= Bus-Stecker

- Montieren Sie nach dem Anschließen der Kabel den blauen Deckel und ziehen Sie die Schrauben mit **0,4 Nm** an.
- Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

### 3.1.13 Handgelenk 3 – Handgelenk 2

#### Demontage und Montage

Die Vorgehensweise zum Trennen des Handgelenks 3 von Handgelenk 2 ist ähnlich wie bei der Trennung von Handgelenk 2 und Handgelenk 1, siehe Kapitel [3.1.12 Handgelenk 2 – Handgelenk 1](#).

### 3.1.14 Toolflansch – Handgelenk 3

#### Demontage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück

- Schalten Sie den Controller aus.
- Entfernen Sie den schwarzen flexiblen Flachring mit einem kleinen Schraubendreher und drehen Sie ihn um das Gelenkgehäuse.
- Entfernen Sie den Kunststoff-Abdeckring. Schrauben werden sichtbar. Lösen Sie die Schrauben.

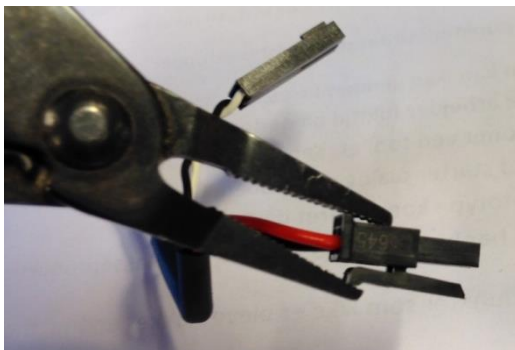
#### 4. Verbinden Sie das ESD-Armband

- Ziehen Sie den Toolflansch und das Handgelenk 3 vorsichtig auseinander.

- Klemmen Sie die Drähte ab


**ohne die Leiterplatte zu verbiegen.**

Einige Steckverbinder haben eine Verriegelung, die gelöst werden muss, bevor sie aus der Leiterplatte herausgezogen werden können. Beispiel unten.





## Toolflansch – Handgelenk 3: Montage

Details und Fotos finden Sie unter [3.1.4 Allgemeine Hinweise zur Trennung eines Gelenks von](#) seinem Gegenstück



**WARNUNG:**

- Entfernen Sie vor der Montage des Gelenks Loctite-Rückstände mit einem M3-Gewindeschneidwerkzeug (M4 für Größe 2), um das Festziehen der neuen Schrauben mit dem richtigen Drehmoment zu ermöglichen. 
- Verwenden Sie nach Möglichkeit immer neue, **vorbeschichtete** Schrauben. Wenn Sie mit alten Schrauben montieren müssen, reinigen Sie die Schrauben sorgfältig und tragen Sie vor der Montage Loctite 243 auf die Gewinde auf.



**HINWEIS:**

Ersetzen Sie den schwarzen flexiblen Flachring immer durch einen neuen, um die IP-Schutzart aufrechtzuerhalten.

- Richten Sie das Ellbogengelenk und den Oberarm entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.
- Schließen Sie die Steckverbinder wieder an.

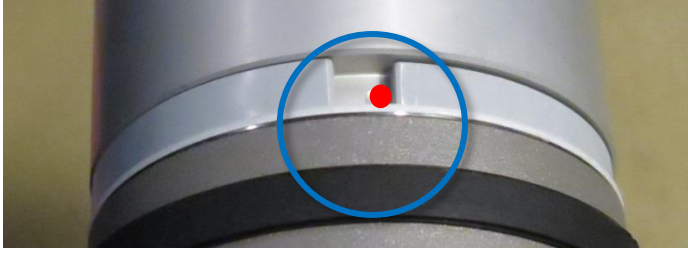
**Verdrillen Sie das Kommunikationskabel** 1,5 bis 2 volle Umdrehungen, bevor Sie es anschließen. (Dies reduziert elektrisches Rauschen im System.)

- |                  |               |
|------------------|---------------|
| 1 x roter Draht  | = 48 V DC     |
| 1 x gelber Draht | = GND         |
| Weiß und grün    | = Bus-Stecker |



- Richten Sie den Toolflansch und das Handgelenk 3 entsprechend den Markierungen aus und drücken Sie sie vorsichtig zusammen.

4. Platzieren Sie den Kunststoff-Abdeckring entsprechend der Markierung auf dem Flansch.



5. Setzen Sie die Schrauben vorsichtig ein und ziehen Sie sie dann **über Kreuz mit 1,3 Nm** fest.
6. Schieben Sie den schwarzen Teflonring in Position und legen Sie den Flachring vorsichtig wieder auf den Teflonring.
7. Fahren Sie fort mit [3.1.16 Dualarmkalibrierung](#), um Anweisungen zur Kalibrierung des Roboters zu erhalten.

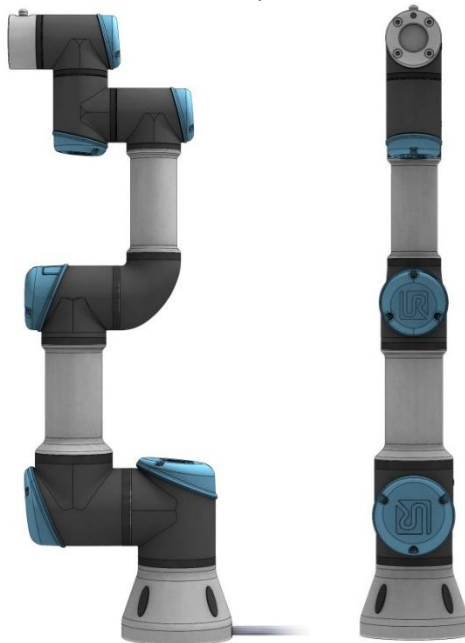
### 3.1.15 Anweisungen zum Kalibrieren eines Gelenks

Nach dem Austausch ist eine Kalibrierung des neuen Gelenks erforderlich, um die richtige Nullposition zu finden.

Wenn es möglich (ein Dualarm-Kalibrier-Kit und ein zweiter Roboter desselben Modells sind verfügbar) und erforderlich (höchstmögliche Positionsgenauigkeit und minimale Abweichung von den vor dem Gelenkersatz eingelesenen Positionen sind notwendig) ist, führen Sie eine [Doppelroboterkalibrierung gemäß Kapitel 3.1.16](#) durch. Alternativ kann eine einfache Dualarmkalibrierung wie unten erläutert durchgeführt werden.

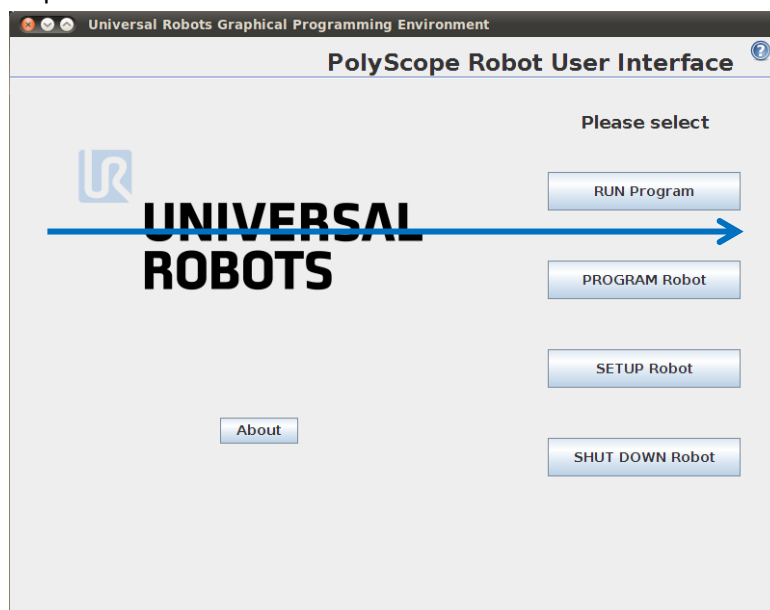
Anleitung zum Kalibrieren eines Gelenks:

1. Bewegen Sie den Roboter in die Startposition

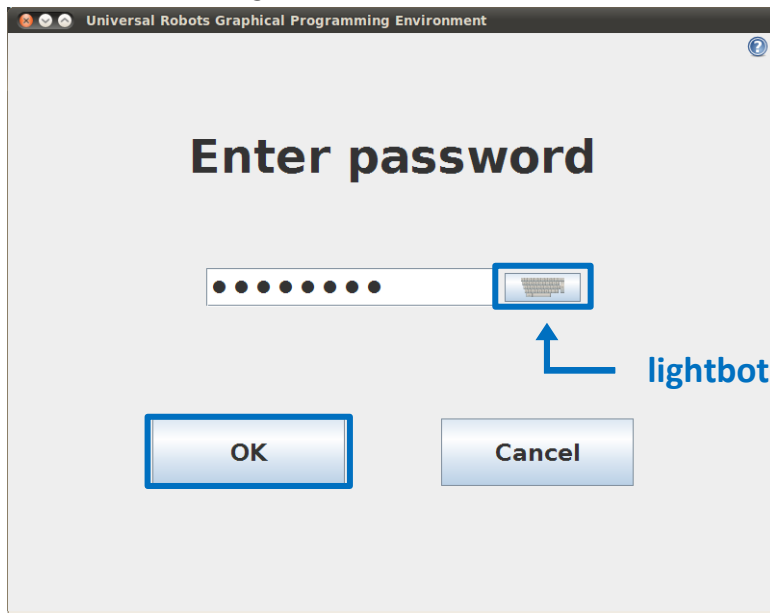


Die Abbildung zeigt die Startposition, die als Nullposition aller Gelenke definiert ist.

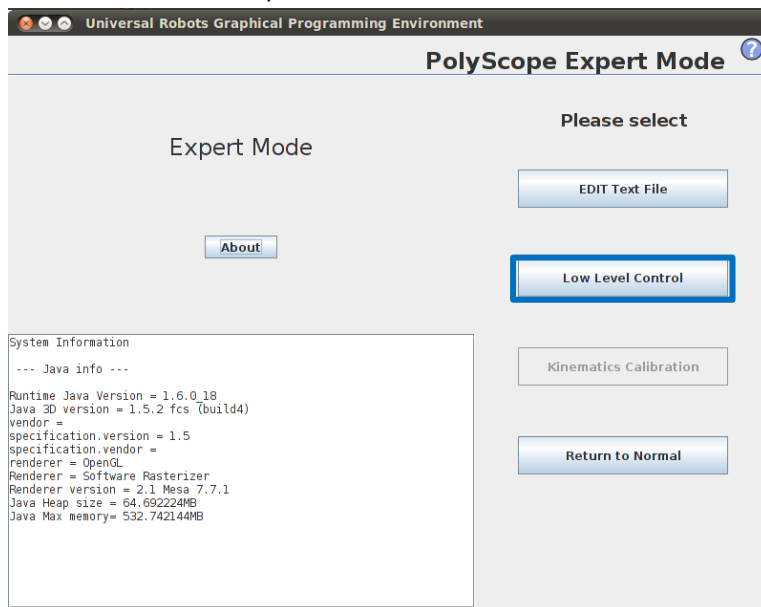
2. Wischen Sie von links nach rechts über das *UNIVERSAL ROBOTS*-Logo auf dem Hauptbildschirm von PolyScope.



3. Geben Sie das Passwort *lightbot* ein und drücken Sie *OK*.



4. Sie befinden sich nun im *Expertenmodus*. Drücken Sie die Taste *Low Level Control*.

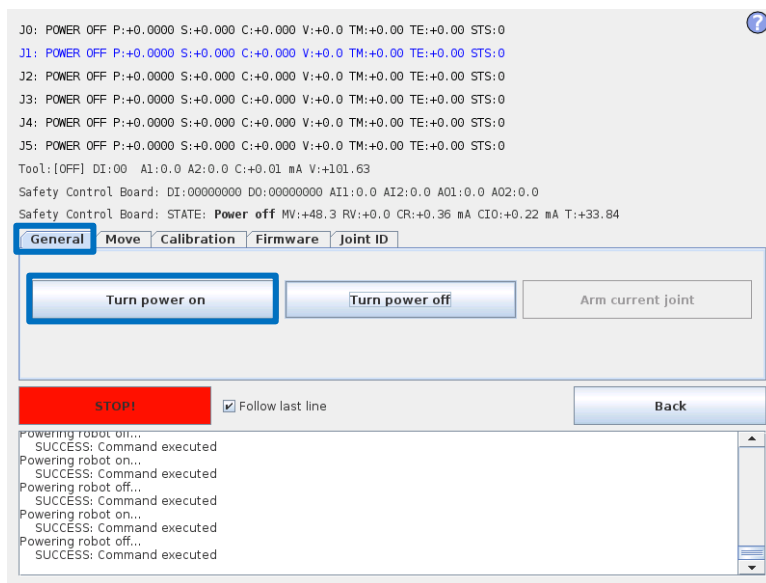


**WARNUNG:**

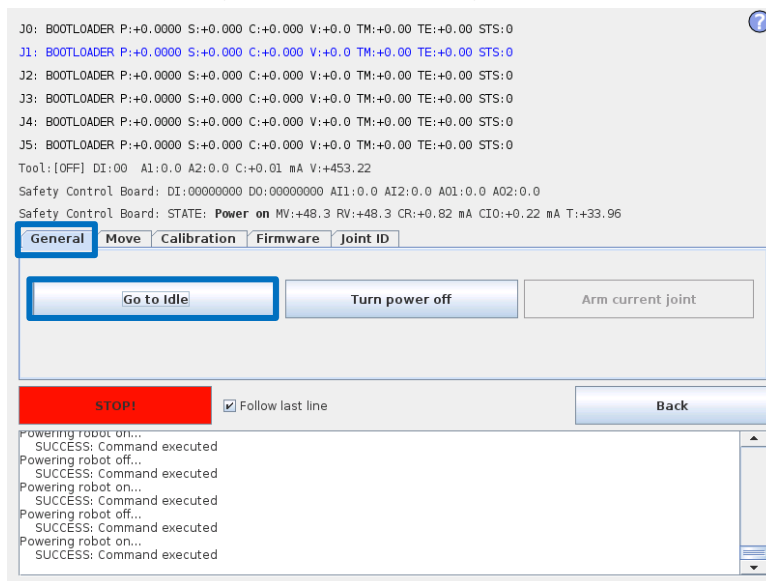
Bei der Low Level Control sind nur die Sicherheitseinstellungen auf der Registerkarte „Installation“ in PolyScope aktiv. **Der Sicherheitsstopp ist NICHT aktiv.**

**Stellen Sie alle Sicherheitseinstellungen auf die niedrigsten Einstellungen, bevor Sie den Roboter bewegen.**

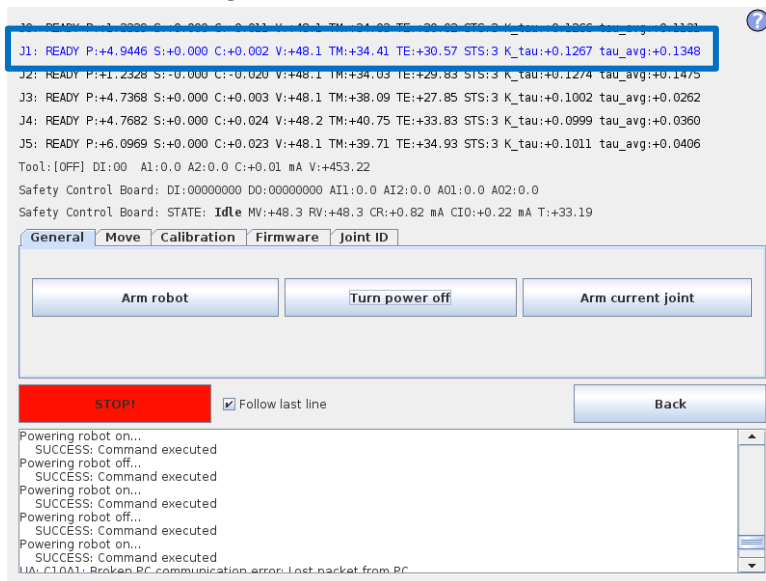
5. Drücken Sie auf *Turn power on* (Stromversorgung einschalten), um die Stromversorgung der Gelenke zu aktivieren.



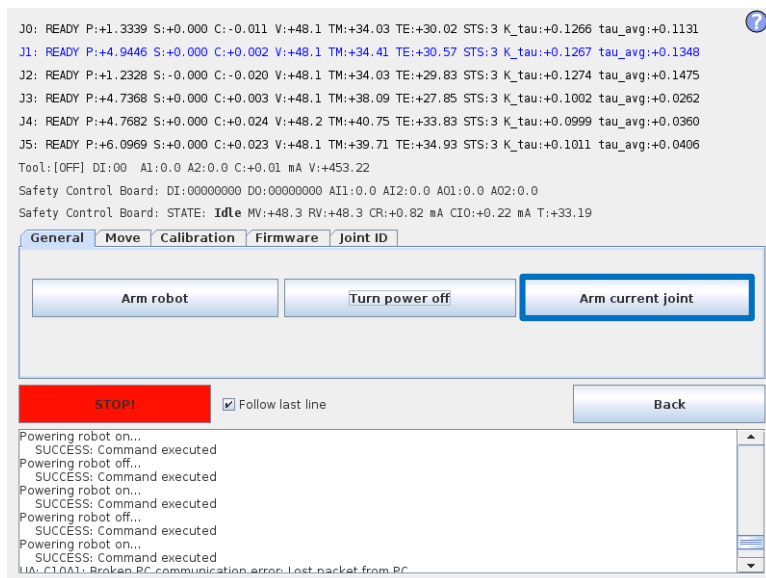
6. Drücken Sie *Go to Idle* (In Leerlauf wechseln), um die Gelenke in den Bereitschaftsmodus zu versetzen.



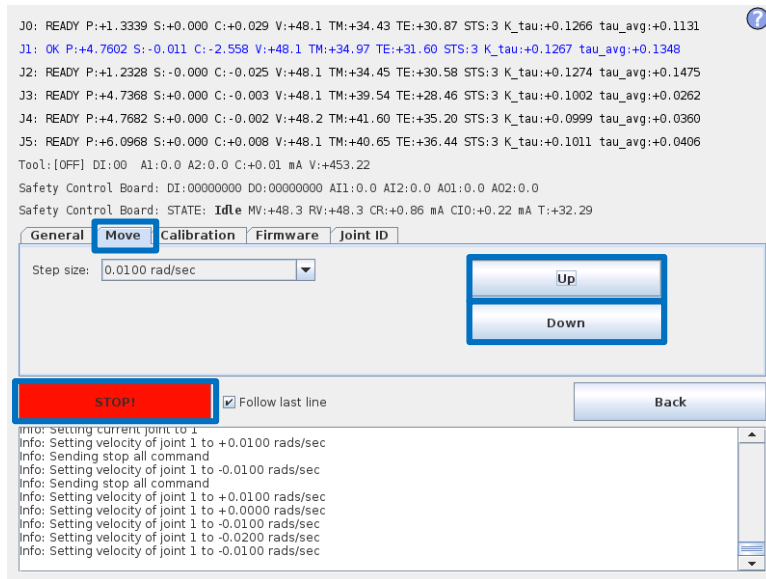
7. Wählen Sie das gewünschte Gelenk aus, indem Sie direkt auf die Statuszeile des jeweiligen Gelenks klicken. Das aktuell ausgewählte Gelenk ist blau markiert.



8. Drücken Sie auf das *Arm current joint* (Aktuelles Gelenk aktivieren), um die Bremse am ausgewählten Gelenk zu lösen.



Verwenden Sie die Schaltflächen *Up* (Auf) und *Down* (Ab) im Fenster *Move* (Bewegen), um das Gelenk gemäß den folgenden Abbildungen in die richtige Nullposition zu drehen. Drücken Sie *STOP*, wenn sich das Gelenk in der richtigen Position befindet.



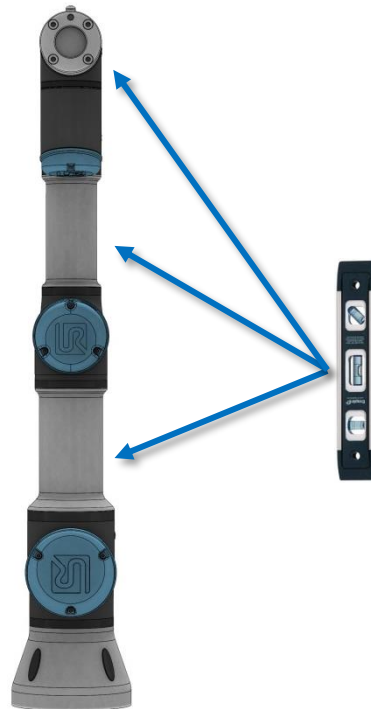
## 9. Abbildungen der Nullpositionen

Fuß:



Die Fuß-Nullposition ist so ausgerichtet, dass das Fußgelenk um 180 Grad gegen-über dem Kabel an der Rückseite des Roboterfußes versetzt ist.

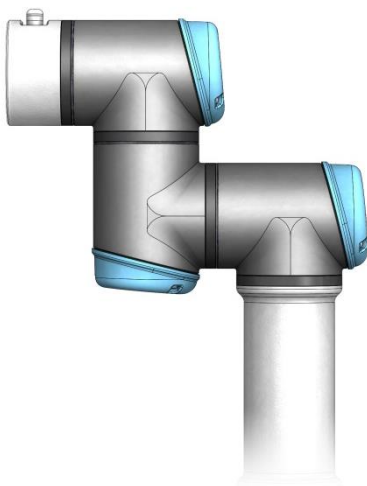
Schulter, Ellenbogen, Handgelenk 1:



Abtriebsflansch von Schulter, Ellbogen und Handgelenk 1 sind in der Nullstellung vertikal ausgerichtet (vorausgesetzt, der Fuß ist horizontal).

Vergewissern Sie sich, dass der Fuß des Roboters horizontal ausgerichtet ist, und verwenden Sie eine Wasserwaage, um die Gelenke auszurichten.

Handgelenk 2:



Handgelenk 3:

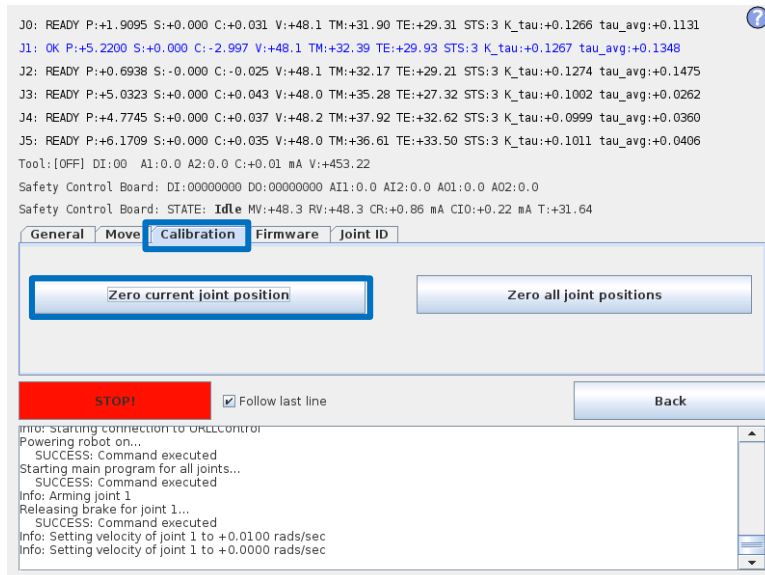


Die Nullposition von Handgelenk 2 ist wie das Fußgelenk ausgerichtet, mit dem Toolflansch parallel zum Abtriebsflansch von Handgelenk 1.

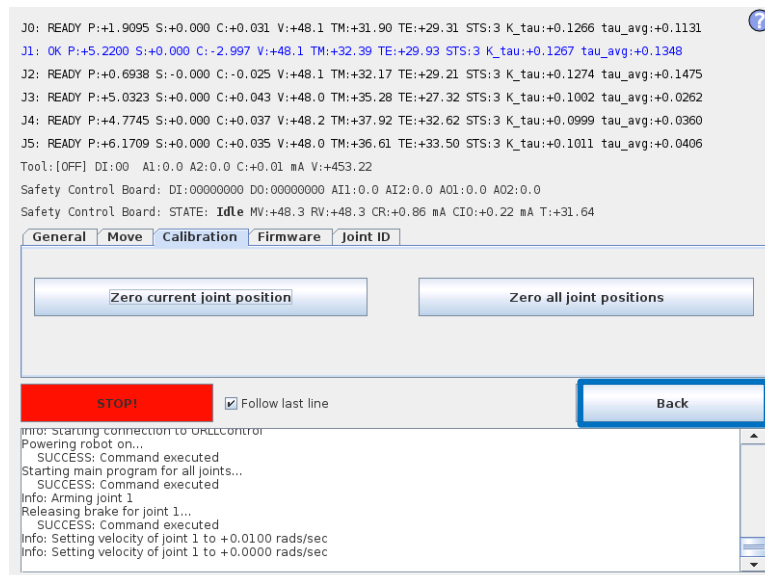
Die Nullposition von Handgelenk 3 ist so ausgerichtet, dass der Werkzeuganschluss nach oben zeigt.

Setzen Sie zwei Schrauben in die Werkzeuglöcher ein und richten Sie das Gelenk mit der Wasserwaage aus.

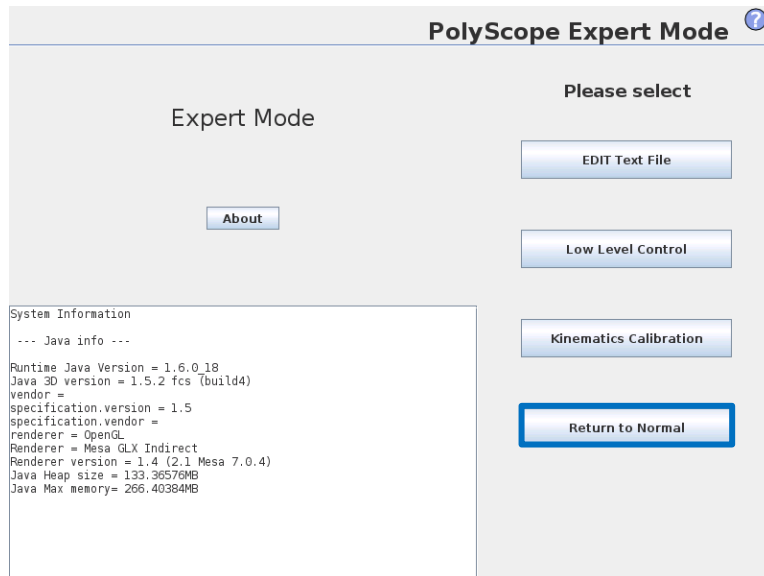
**10. Wählen Sie die Registerkarte *Calibration* (Kalibrierung) und drücken Sie die Taste *Zero current joint position* (Aktuelle Gelenkposition nullsetzen), um das Gelenk zu kalibrieren.**



**11. Drücken Sie *Back* (Zurück), um die Low Level Control zu verlassen.**



12. Drücken Sie *Return to Normal* (Zurück zu Normal).



13. Überprüfen Sie die Nullposition, indem Sie den Roboter zur Startposition bewegen. Wenn Sie mit der Nullposition nicht zufrieden sind, führen Sie den Vorgang erneut durch.

### 3.1.16 Dualarmkalibrierung

Dualarm-Kalibrier-Kit (Teilenr. 185500)

Bei der Dualarmkalibrierung wird der Roboter für seinen gesamten Arbeitsbereich kalibriert. Alle Roboter werden dualarmkalibriert, bevor sie das Werk verlassen.

Wenn ein Gelenk ausgetauscht wurde, ist die Werkskalibrierung nicht mehr gültig.

Es gibt 2 Möglichkeiten:

- Wenn Sie nach dem Austausch eines Gelenks eine Dualarmkalibrierung durchführen, kann der Roboter weiter in der Fertigungslinie eingesetzt werden, ohne dass Wegpunkte im Roboterprogramm geändert werden müssen.  
Um eine Dualarmkalibrierung durchzuführen, benötigen Sie: 2 Roboter (gleiche Größe und gleiche Generation), Kalibrierhalterung und Kalibrierwerkzeuganschluss.  
Unter [www.universal-robots.com/support/](http://www.universal-robots.com/support/) können Sie das Kalibrierhandbuch im PDF-Format herunterladen.
- Einfache Gelenkkalibrierung (wie in [3.1.15 Anleitung zum Kalibrieren eines Gelenks](#) beschrieben).  
Nach dem Austausch eines Gelenks kann die Nullposition des Gelenks eingestellt werden, aber die Qualität der Kalibrierung ist nicht so gut wie bei der Dualarmkalibrierung. Wahrscheinlich ist eine Anpassung der Programm-Wegpunkte erforderlich.

### 3.1.17 Ändern der Gelenk-ID

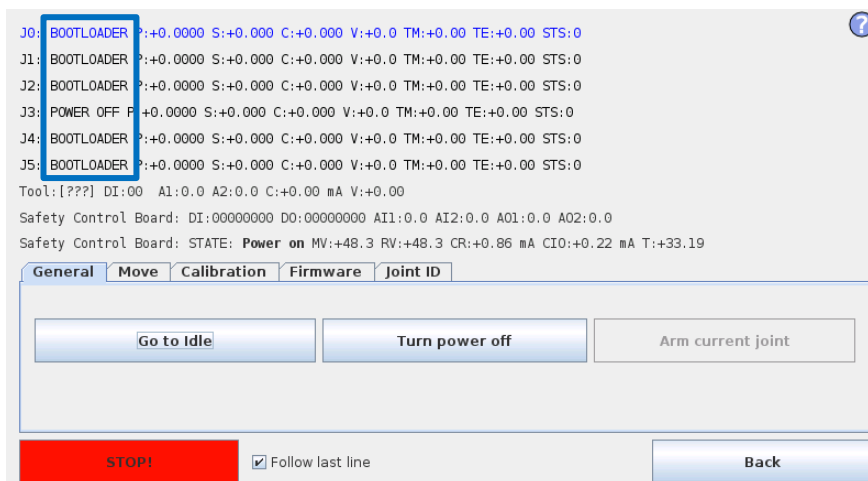
Jedes Gelenk hat eine eindeutige ID-Nr. Wenn zwei Gelenke mit derselben ID an einem Roboter montiert werden, kommt es zu Kommunikationsproblemen und der Roboter kann nicht arbeiten.

ID	Gelenk
J0	Fuß
J1	Schulter
J2	Ellbogen
J3	Handgelenk 1
J4	Handgelenk 2
J5	Handgelenk 3

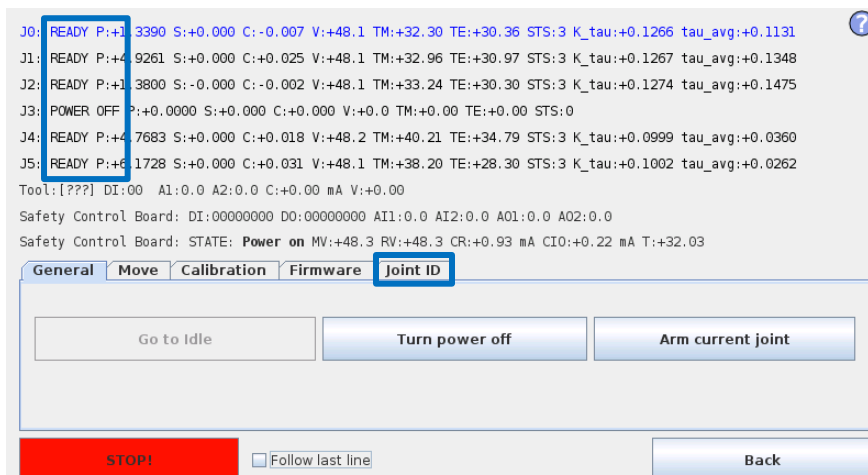
Beispiel:

Handgelenk 1 (J3) muss ausgetauscht werden. Ersatzgelenk ist ein Handgelenk 3 (J5)

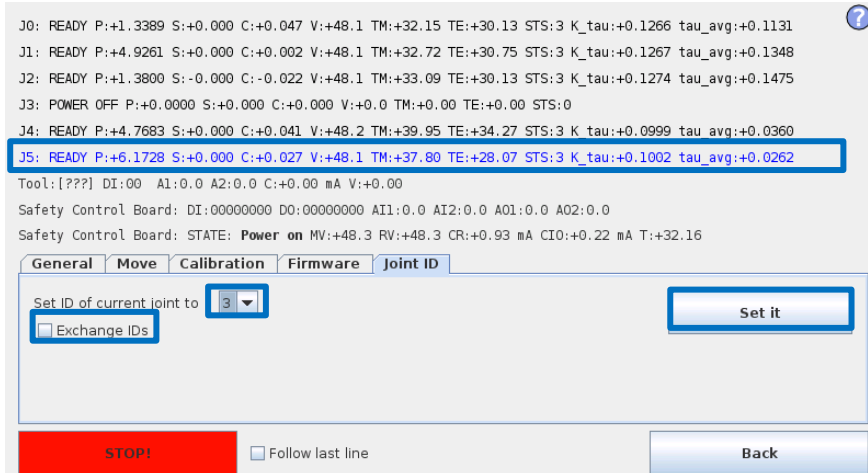
1. Lösen Sie das Gelenk mit der richtigen ID-Nummer.
2. Starten Sie die Low Level Control
3. Drücken Sie *Turn power on* (Stromversorgung einschalten). Die angeschlossenen Gelenke gehen in den BOOTLOADER-Modus



4. Drücken Sie *Go to Idle* (In Leerlauf wechseln), um die Gelenke in den Bereitschaftsmodus zu versetzen.



5. Wählen Sie die Registerkarte *Joint ID* (Gelenk-ID)
6. Wählen Sie *J5* aus (das zu ändernde Gelenk)
7. Deaktivieren Sie das Kontrollkästchen „Exchange IDs“ (IDs austauschen)
8. Wählen Sie im Dropdown-Feld die ID-Nr. 3 aus
9. Drücken Sie *Set it* (Festlegen)



J0: READY P:+1.3389 S:+0.000 C:+0.047 V:+48.1 TM:+32.15 TE:+30.13 STS:3 K\_tau:+0.1266 tau\_avg:+0.1131  
 J1: READY P:+4.9261 S:+0.000 C:+0.002 V:+48.1 TM:+32.72 TE:+30.75 STS:3 K\_tau:+0.1267 tau\_avg:+0.1348  
 J2: READY P:+1.3800 S:-0.000 C:-0.022 V:+48.1 TM:+33.09 TE:+30.13 STS:3 K\_tau:+0.1274 tau\_avg:+0.1475  
 J3: POWER OFF P:+0.0000 S:+0.000 C:+0.000 V:+0.0 TM:+0.00 TE:+0.00 STS:0  
 J4: READY P:+4.7683 S:+0.000 C:+0.041 V:+48.2 TM:+39.95 TE:+34.27 STS:3 K\_tau:+0.0999 tau\_avg:+0.0360  
**J5: READY P:+6.1728 S:+0.000 C:+0.027 V:+48.1 TM:+37.80 TE:+28.07 STS:3 K\_tau:+0.1002 tau\_avg:+0.0262**

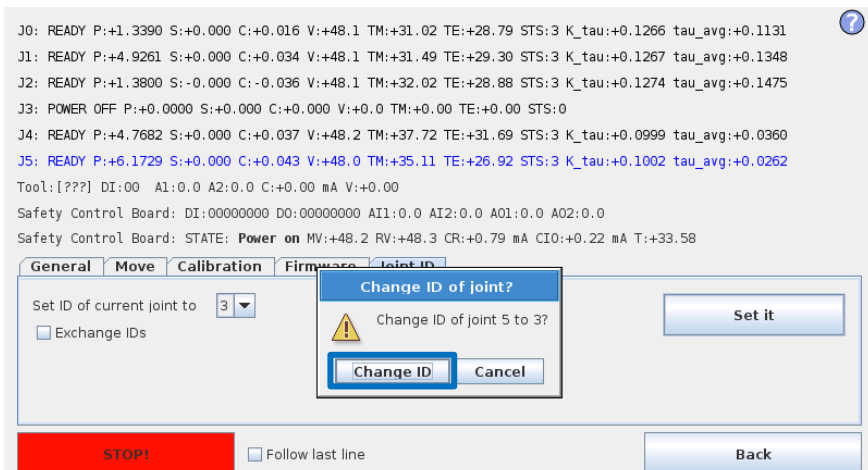
Tool: [???] DI:00 AI:0.0 A2:0.0 C:+0.00 mA V:+0.00  
 Safety Control Board: DI:00000000 DO:00000000 AI1:0.0 AI2:0.0 A01:0.0 A02:0.0  
 Safety Control Board: STATE: **Power on** MV:+48.3 RV:+48.3 CR:+0.93 mA CIO:+0.22 mA T:+32.16

General Move Calibration Firmware **Joint ID**

Set ID of current joint to **3**   
 Exchange IDs

Follow last line

10. Drücken Sie zum Bestätigen *Change ID* (ID ändern)



J0: READY P:+1.3390 S:+0.000 C:+0.016 V:+48.1 TM:+31.02 TE:+28.79 STS:3 K\_tau:+0.1266 tau\_avg:+0.1131  
 J1: READY P:+4.9261 S:+0.000 C:+0.034 V:+48.1 TM:+31.49 TE:+29.30 STS:3 K\_tau:+0.1267 tau\_avg:+0.1348  
 J2: READY P:+1.3800 S:-0.000 C:-0.036 V:+48.1 TM:+32.02 TE:+28.88 STS:3 K\_tau:+0.1274 tau\_avg:+0.1475  
 J3: POWER OFF P:+0.0000 S:+0.000 C:+0.000 V:+0.0 TM:+0.00 TE:+0.00 STS:0  
 J4: READY P:+4.7682 S:+0.000 C:+0.037 V:+48.2 TM:+37.72 TE:+31.69 STS:3 K\_tau:+0.0999 tau\_avg:+0.0360  
**J5: READY P:+6.1729 S:+0.000 C:+0.043 V:+48.0 TM:+35.11 TE:+26.92 STS:3 K\_tau:+0.1002 tau\_avg:+0.0262**

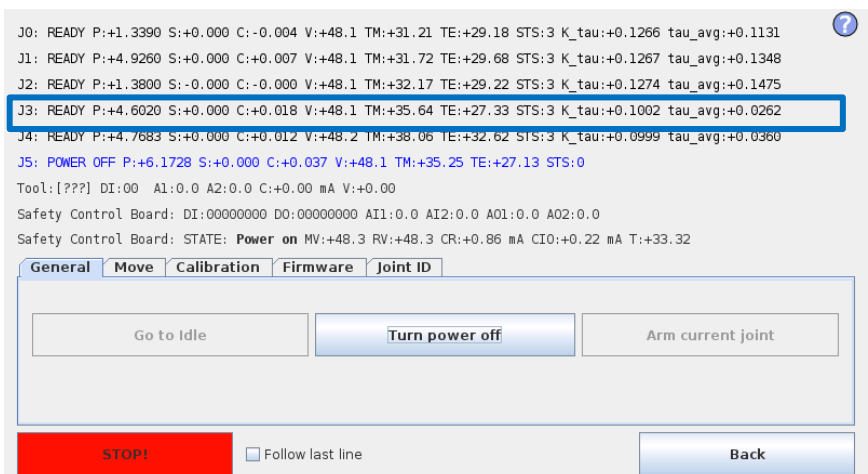
Tool: [???] DI:00 AI:0.0 A2:0.0 C:+0.00 mA V:+0.00  
 Safety Control Board: DI:00000000 DO:00000000 AI1:0.0 AI2:0.0 A01:0.0 A02:0.0  
 Safety Control Board: STATE: **Power on** MV:+48.2 RV:+48.3 CR:+0.79 mA CIO:+0.22 mA T:+33.58

General Move Calibration Firmware **Joint ID**

Set ID of current joint to **3**   
 Exchange IDs

Follow last line

11. Wenn der Roboter wieder eingeschaltet wird, wird J5 als J3 angezeigt.



J0: READY P:+1.3390 S:+0.000 C:-0.004 V:+48.1 TM:+31.21 TE:+29.18 STS:3 K\_tau:+0.1266 tau\_avg:+0.1131  
 J1: READY P:+4.9260 S:+0.000 C:+0.007 V:+48.1 TM:+31.72 TE:+29.68 STS:3 K\_tau:+0.1267 tau\_avg:+0.1348  
 J2: READY P:+1.3800 S:-0.000 C:-0.000 V:+48.1 TM:+32.17 TE:+29.22 STS:3 K\_tau:+0.1274 tau\_avg:+0.1475  
**J3: READY P:+4.6020 S:+0.000 C:+0.018 V:+48.1 TM:+35.64 TE:+27.33 STS:3 K\_tau:+0.1002 tau\_avg:+0.0262**

J4: READY P:+4.7683 S:+0.000 C:+0.012 V:+48.2 TM:+38.06 TE:+32.62 STS:3 K\_tau:+0.0999 tau\_avg:+0.0360  
 J5: POWER OFF P:+6.1728 S:+0.000 C:+0.037 V:+48.1 TM:+35.25 TE:+27.13 STS:0


Tool: [???] DI:00 AI:0.0 A2:0.0 C:+0.00 mA V:+0.00  
 Safety Control Board: DI:00000000 DO:00000000 AI1:0.0 AI2:0.0 A01:0.0 A02:0.0  
 Safety Control Board: STATE: **Power on** MV:+48.3 RV:+48.3 CR:+0.86 mA CIO:+0.22 mA T:+33.32

General Move Calibration Firmware **Joint ID**

Follow last line

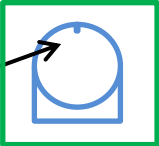


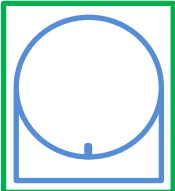
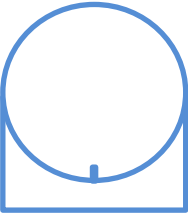
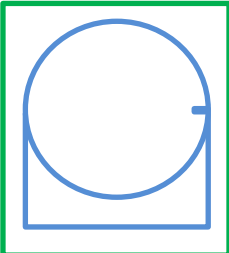
### 3.1.18 Gelenk-Ersatzteilanpassung

Der UR3 umfasst drei verschiedene Gelenkgrößen:

Empfohlene Ersatzgelenke für UR3 sind folgendermaßen gekennzeichnet: 

**Roboter:**

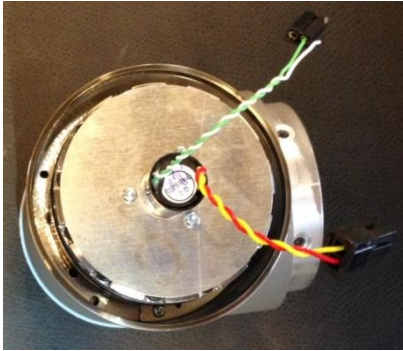
**UR3**

<p>Handgelenk 3: ID = 5 Größe 0 Justiermarke</p>		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Um ein Handgelenk 3 als Handgelenk 1 oder Handgelenk 2 zu verwenden, ist es notwendig, das Gelenk zu modifizieren.</p> </div>
<p>Handgelenk 2: ID = 4 Größe 0</p>		
<p>Handgelenk 1: ID = 3 Größe 0</p>		
<p>Ellbogen: ID = 2 Größe 1</p>		
<p>Schulter: ID = 1 Größe 2</p>		
<p>Fuß: ID = 0 Größe 2</p>		

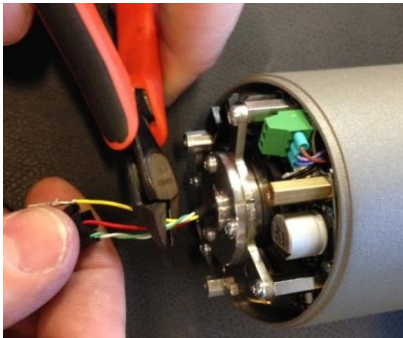
### 3.1.19 Handgelenk 3 auf Handgelenk 1 oder Handgelenk 2 ändern

1. Mechanische Teile müssen ausgetauscht werden.
2. Die Ausrichtung des Abtriebsflansches muss geändert werden
3. Die Gelenk-ID muss geändert werden.

Verwenden Sie die ESD-Richtlinien für die Modifikation des Handgelenks. Siehe: [3.0.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)



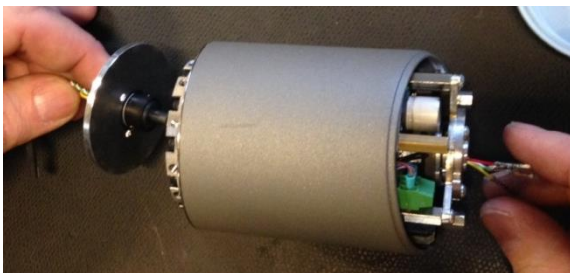
Das Handgelenk 3 verfügt über einen Schleifring für die stufenlose Drehung der Werkzeug-Montagehalterung.



Schneiden Sie die Drähte für den Schleifring ab



Schrauben Sie den Schleifring auf (Verwenden Sie einen T8-Schraubendreher)



Entfernen Sie den Schleifring vorsichtig



Der entfernte Schleifring mit Schrauben  
Teile für Handgelenk 1 und Handgelenk 2



Befestigen Sie den Kunststoffschutz.  
(Verwenden Sie einen T6-Schraubendreher,  
Drehmoment 0,32 Nm)



Führen Sie die Kabel durch das Gelenk und  
befestigen und montieren Sie die Stecker für  
Kommunikation und Stromversorgung.  
Für dieses Gelenk gibt es keinen  
Kabelbinder.

**BITTE BEACHTEN:** Ziehen Sie vorsichtig an  
jedem Draht, um sicherzustellen, dass der  
Stecker korrekt im Kunststoffteil des  
Steckers befestigt ist.

Passen Sie die Gelenksausrichtung an. Siehe [3.1.15 Anweisungen zum Kalibrieren eines Gelenks](#).

Ändern der Gelenk-ID – siehe [3.1.17 Ändern der Gelenk-ID](#)

### 3.1.20 Installationsanleitung für Kabelbäume

#### Allgemein

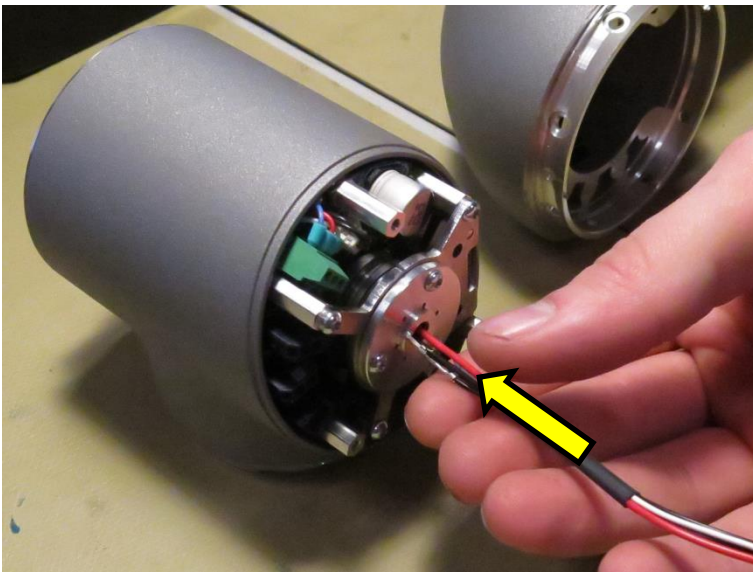
Neben dem Kabelbaum-Kit für die richtige Gelenkgröße werden für diesen Austausch die folgenden ESD-zugelassenen Werkzeuge empfohlen:

- Werkzeug zum Einpressen der Stifte
- Kleine Flachzange
- Werkzeug zum Festziehen und Abschneiden der Kabelbinder
- Kleiner Schlitzschraubendreher
- Pinzette
- Crimpwerkzeug für Kabelschuhe

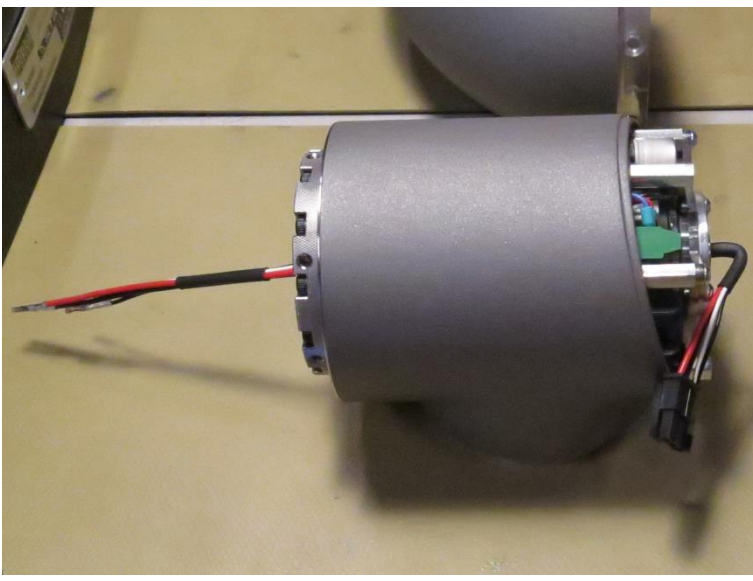
Erwartete Zeit 20 min (ohne Demontage des Gelenks)

**Größe 0 – Teilenummer: 103500**

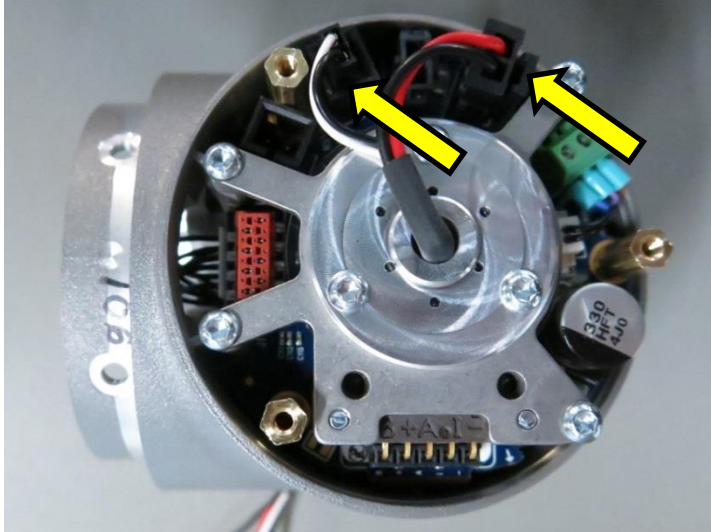
**Hinweis: Handgelenk 3 muss zur Reparatur an UR geschickt werden**



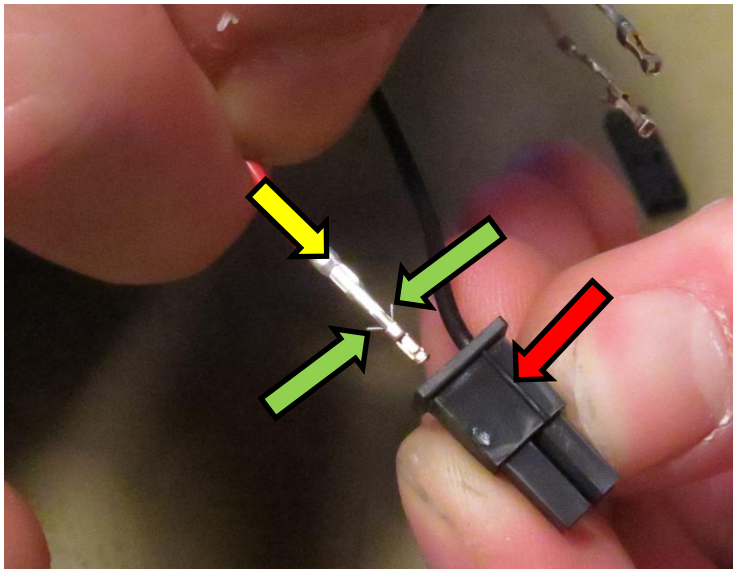
- Setzen Sie den Kabelbaum wie auf dem Foto dargestellt ein



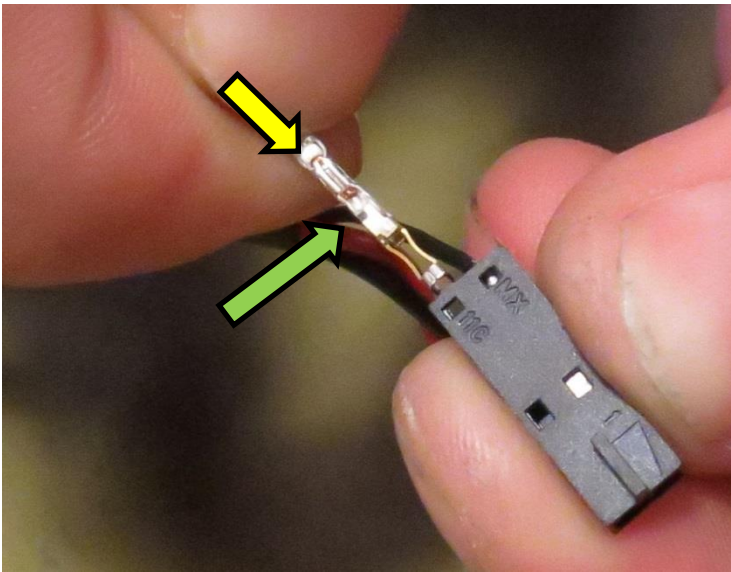
- Wenn Sie fertig sind, sollte es wie auf dem Foto aussehen.



- Stecken Sie den Netz- und Kommunikationsstecker ein – siehe Fotobeispiel

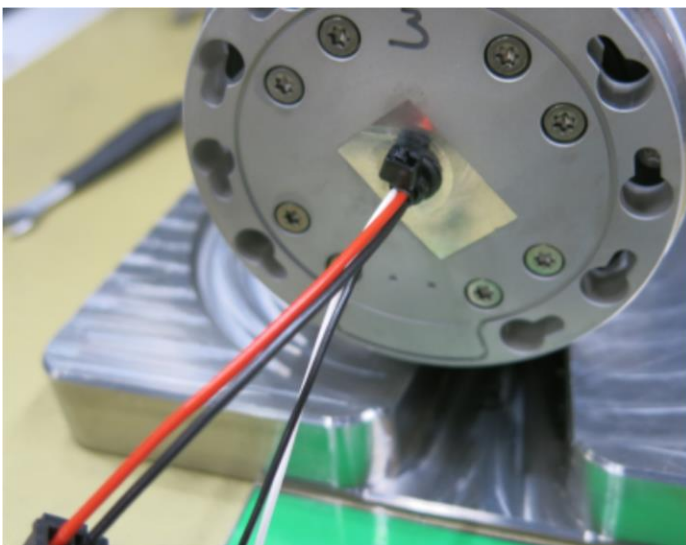


- Nehmen Sie den Netzstecker in die Hand:
- Achten Sie beim Einsetzen der Anschlusspins darauf, dass sich die Widerhaken (grüne Pfeile) in der auf dem Foto dargestellten Position befinden. Andernfalls haken sie sich nicht in den Stecker ein und fallen heraus.
- Stecken Sie den schwarzen Anschlusspin in das mit einer Linie und einem roten Pfeil markierte Steckerloch. Denken Sie daran, die Widerhaken wie oben beschrieben auszurichten.
- Stecken Sie den roten Pin in das andere Steckerloch.
- Vergewissern Sie sich anschließend, dass die Anschlusspins fest im Stecker eingehakt sind, indem Sie vorsichtig an den Drähten ziehen.
- Wenn nicht, überprüfen Sie, ob die Ausrichtung der Widerhaken korrekt ist. Wenn sie richtig eingesetzt sind, drücken Sie mit einem Werkzeug auf die Pins, um sicherzustellen, dass sie bis zum Anschlag eingeschoben sind.

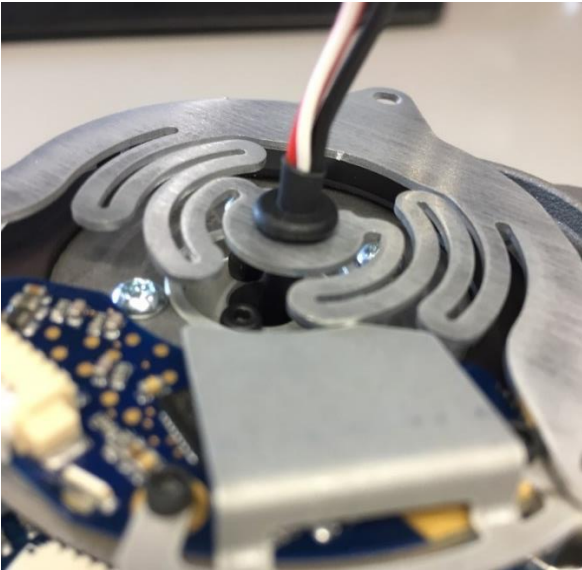


- Nehmen Sie den Kommunikationsstecker in die Hand:
- Achten Sie beim Einsetzen der Anschlusspins darauf, dass sich die Widerhaken (grüne Pfeile) in der auf dem Foto dargestellten Position befinden. Andernfalls haken sie sich nicht in den Stecker ein und fallen heraus.
- Stecken Sie den schwarzen Anschlusspin in das mit „MX“ gekennzeichnete Steckerloch. Denken Sie daran, die Widerhaken wie oben beschrieben auszurichten. Bei korrekter Einfügung ertönt ein Klicken.
- Stecken Sie den weißen Pin in das andere Steckerloch.
- Vergewissern Sie sich anschließend, dass die Anschlusspins fest im Stecker eingehakt sind, indem Sie vorsichtig an den Drähten ziehen.
- Wenn nicht, überprüfen Sie, ob die Ausrichtung der Widerhaken korrekt ist. Wenn sie richtig eingesetzt sind, drücken Sie mit einem Werkzeug auf die Pins, um sicherzustellen, dass sie bis zum Anschlag eingeschoben sind.

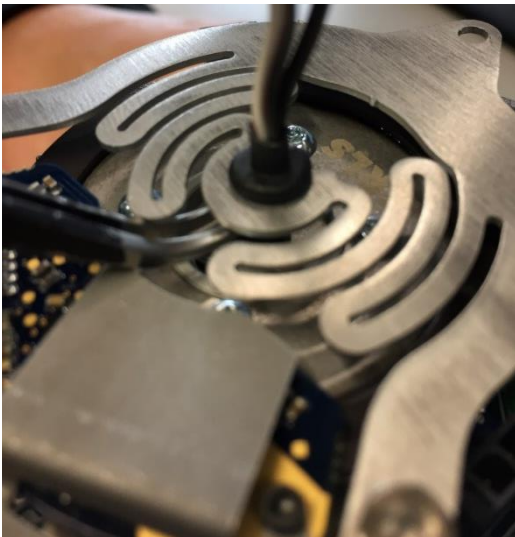
**Größe 1 – Teilenummer: 103501**



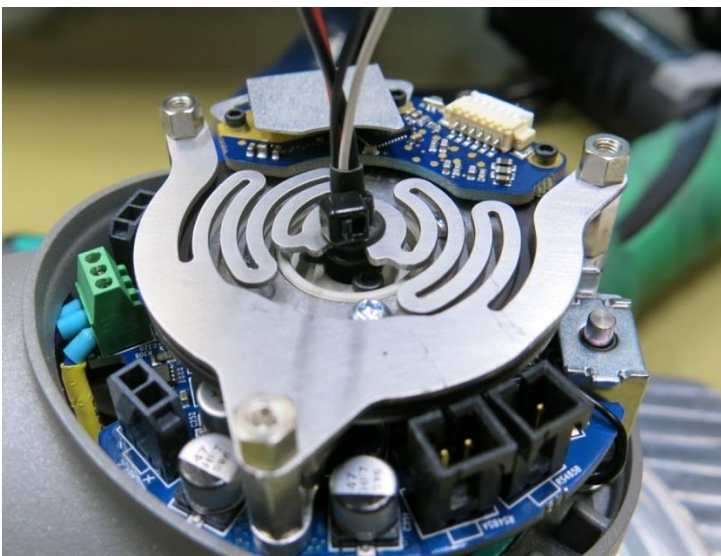
- Setzen Sie den Kabelbaum wie auf dem Foto dargestellt so ein, dass der Kabelbinder zum Flansch zeigt.



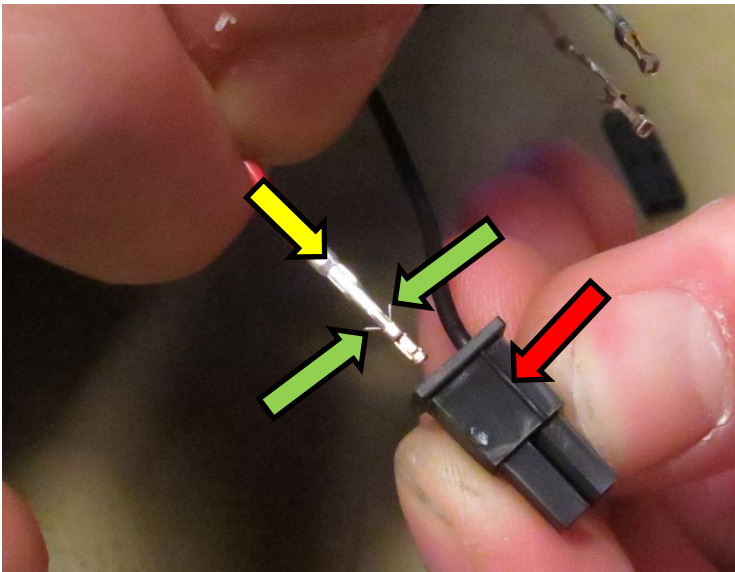
- Setzen Sie die Tülle mit der Pinzette oder dem kleinen Flachsraubendreher in die Flexplatte ein.



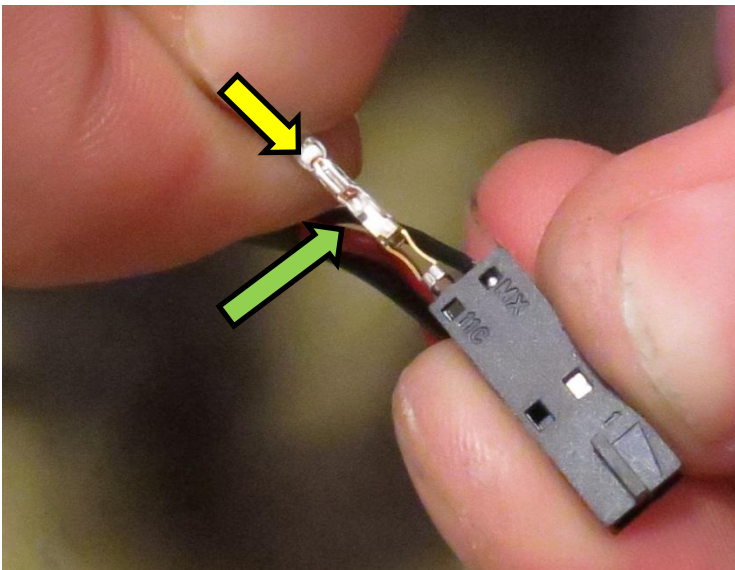
- Halten Sie den Schrumpfschlauch mit einer Pinzette fest, während Sie ihn über die Tülle schieben.



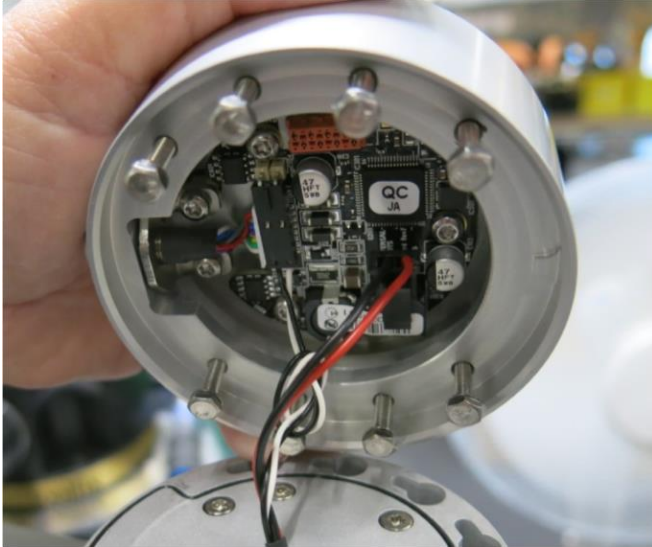
- Bringen Sie einen Kabelbinder auf der Oberseite der Tülle an.
- Ziehen Sie ihn mit dem Kabelbinderwerkzeug fest und schneiden Sie ihn ab.



- Nehmen Sie den Netzstecker in die Hand:
- Achten Sie beim Einsetzen der Anschlusspins darauf, dass sich die Widerhaken (grüne Pfeile) in der auf dem Foto dargestellten Position befinden. Andernfalls haken sie sich nicht in den Stecker ein und fallen heraus.
- Stecken Sie den schwarzen Anschlusspin in das mit einer Linie und einem roten Pfeil markierte Steckerloch. Denken Sie daran, die Widerhaken wie oben beschrieben auszurichten.
- Stecken Sie den roten Pin in das andere Steckerloch.
- Vergewissern Sie sich anschließend, dass die Anschlusspins fest im Stecker eingehakt sind, indem Sie vorsichtig an den Drähten ziehen.
- Wenn nicht, überprüfen Sie, ob die Ausrichtung der Widerhaken korrekt ist. Wenn sie richtig eingesetzt sind, drücken Sie mit einem Werkzeug auf die Pins, um sicherzustellen, dass sie bis zum Anschlag eingeschoben sind.

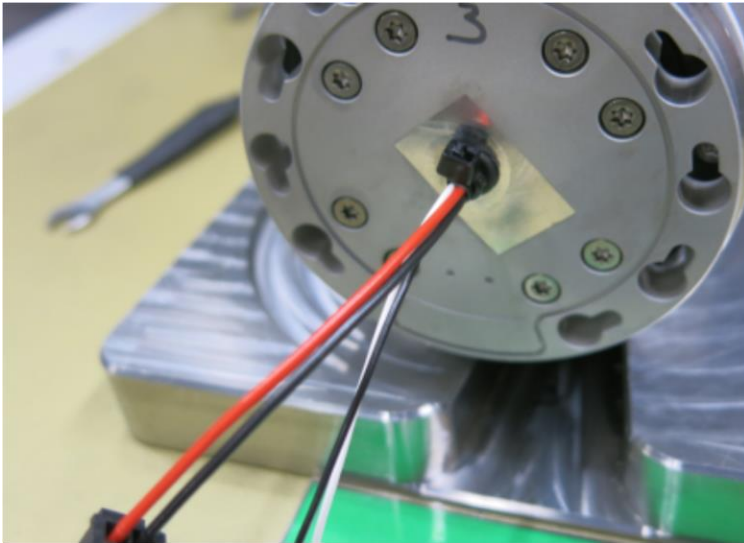


- Nehmen Sie den Kommunikationsstecker in die Hand:
- Achten Sie beim Einsetzen der Anschlusspins darauf, dass sich die Widerhaken (grüne Pfeile) in der auf dem Foto dargestellten Position befinden. Andernfalls haken sie sich nicht in den Stecker ein und fallen heraus.
- Stecken Sie den schwarzen Anschlusspin in das mit „MX“ gekennzeichnete Steckerloch. Denken Sie daran, die Widerhaken wie oben beschrieben auszurichten. Bei korrekter Einfügung ertönt ein Klicken.
- Stecken Sie den weißen Pin in das andere Steckerloch.
- Vergewissern Sie sich anschließend, dass die Anschlusspins fest im Stecker eingehakt sind, indem Sie vorsichtig an den Drähten ziehen.
- Wenn nicht, überprüfen Sie, ob die Ausrichtung der Widerhaken korrekt ist. Wenn sie richtig eingesetzt sind, drücken Sie mit einem Werkzeug auf die Pins, um sicherzustellen, dass sie bis zum Anschlag eingeschoben sind.

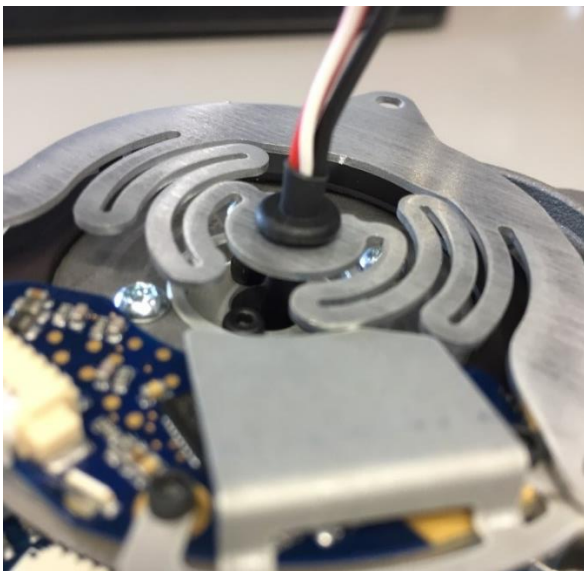


- Beim Anschluss an den Toolflansch müssen Sie einen lockeren Knoten im Kommunikationskabel binden, um es zu verkürzen. Dadurch wird die Gefahr verringert, dass das Kabel gequetscht wird.

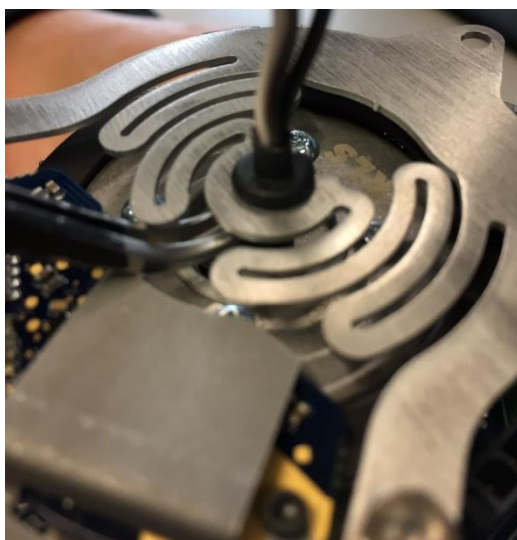
**Größe 2 – Teilenummer: 103502**



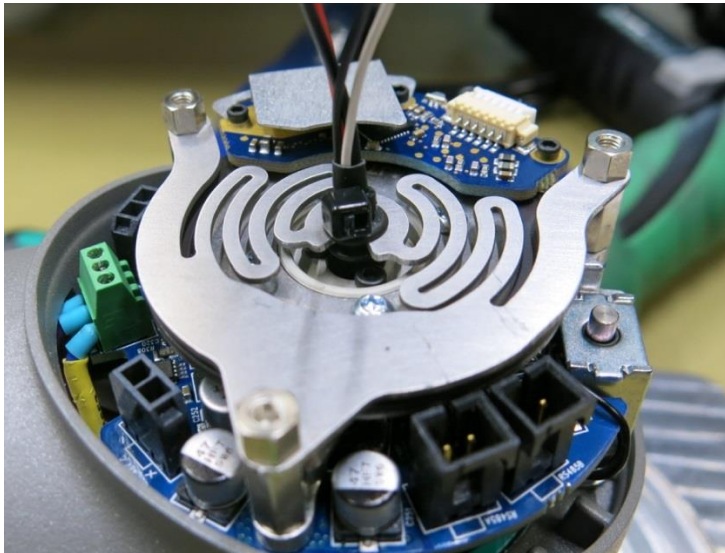
- Setzen Sie den Kabelbaum wie auf dem Foto dargestellt so ein, dass der Kabelbinder zum Flansch zeigt.



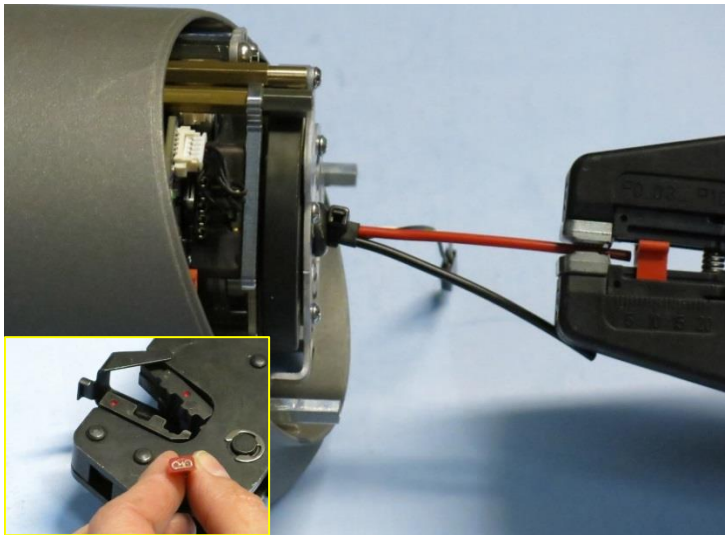
- Setzen Sie die Tülle mit der Pinzette oder dem kleinen Flachsraubendreher in die Flexplatte ein.



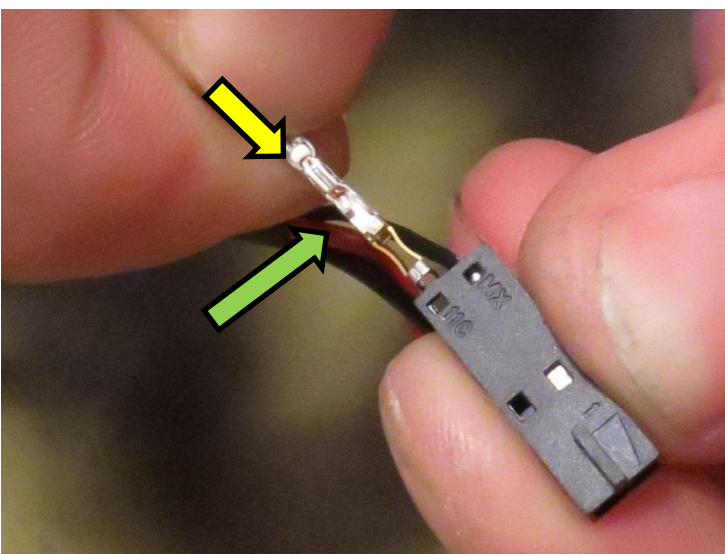
- Halten Sie den Schrumpfschlauch mit einer Pinzette fest, während Sie ihn über die Tülle schieben.



- Bringen Sie einen Kabelbinder auf der Oberseite der Tülle an.
- Ziehen Sie ihn mit dem Kabelbinderwerkzeug fest und schneiden Sie ihn ab.



- Die beiden Stromkabel (zwei dicke Drähte, rot und schwarz) müssen abisoliert werden (ca. 5 mm).
- Setzen Sie die Kabelschuhe auf
- Verwenden Sie das Crimpwerkzeug wie vom Hersteller beschrieben.
- Überprüfen Sie, ob die Geräte fest in den Kabelschuhen sitzen.

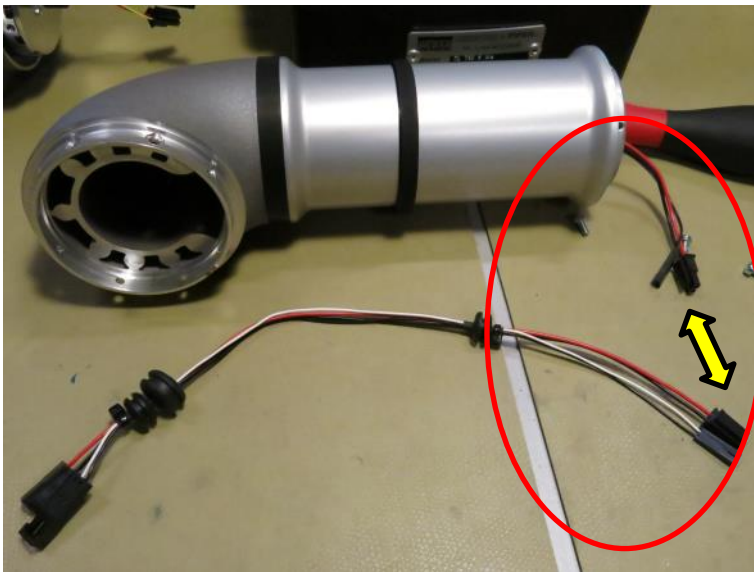


- Nehmen Sie den Kommunikationsstecker in die Hand:
- Achten Sie beim Einsetzen der Anschlusspins darauf, dass sich die Widerhaken (grüne Pfeile) in der auf dem Foto dargestellten Position befinden. Andernfalls haken sie sich nicht in den Stecker ein und fallen heraus.
- Stecken Sie den schwarzen Anschlusspin in das mit „MX“ gekennzeichnete Steckerloch. Denken Sie daran, die Widerhaken wie oben beschrieben auszurichten. Bei korrekter Einfügung ertönt ein Klicken.
- Stecken Sie den weißen Pin in das andere Steckerloch.
- Vergewissern Sie sich anschließend, dass die Anschlusspins fest im Stecker eingehakt sind, indem Sie vorsichtig an den Drähten ziehen.

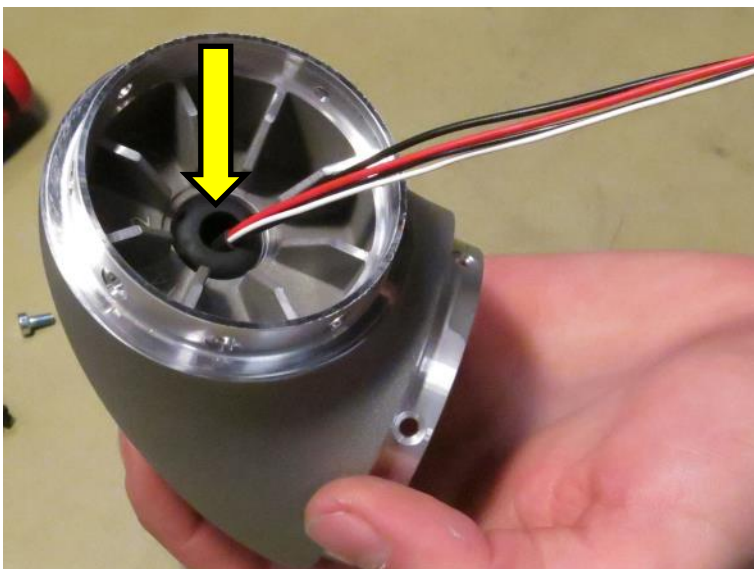
- Wenn nicht, überprüfen Sie, ob die Ausrichtung der Widerhaken korrekt ist. Wenn sie richtig eingesetzt sind, drücken Sie mit einem Werkzeug auf die Pins, um sicherzustellen, dass sie bis zum Anschlag eingeschoben sind.

## Unterarm – Teilenummer: 103508

Hinweis: Das Unterarm-Kabelbaum-Kit enthält Kabelbäume für mehrere Robotertypen. Bitte achten Sie darauf, dass Sie die richtige Länge verwenden.



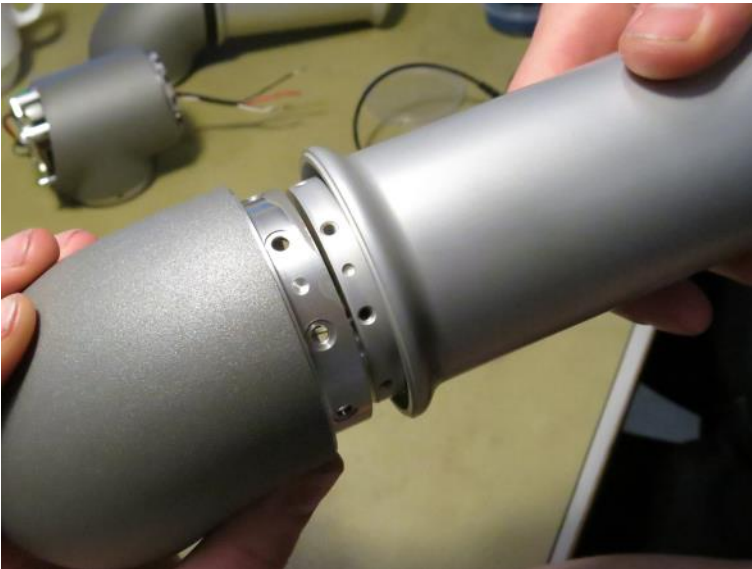
- Um einen neuen Kabelbaum im UR3-Unterarm zu montieren, wird empfohlen, den Ellbogen zu entfernen. Dies sollte die Arbeit erleichtern.
- Der Kabelbaum verfügt über zwei unterschiedliche Enden und muss korrekt eingesetzt werden. Es ist wichtig, dass der lange Kabelabschnitt nach der kleinen Tülle wie auf dem Foto dargestellt aussieht.



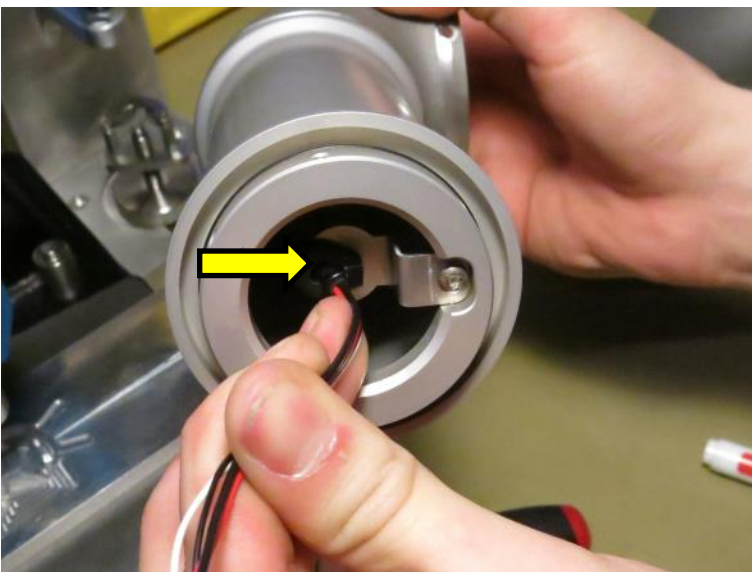
- Wenn der Ellbogen nicht montiert ist, muss die große Tülle an dem auf dem Foto gezeigten Ende platziert werden, falls nicht bereits montiert.



- Schieben Sie das lange Ende der Kabel in den Unterarm.



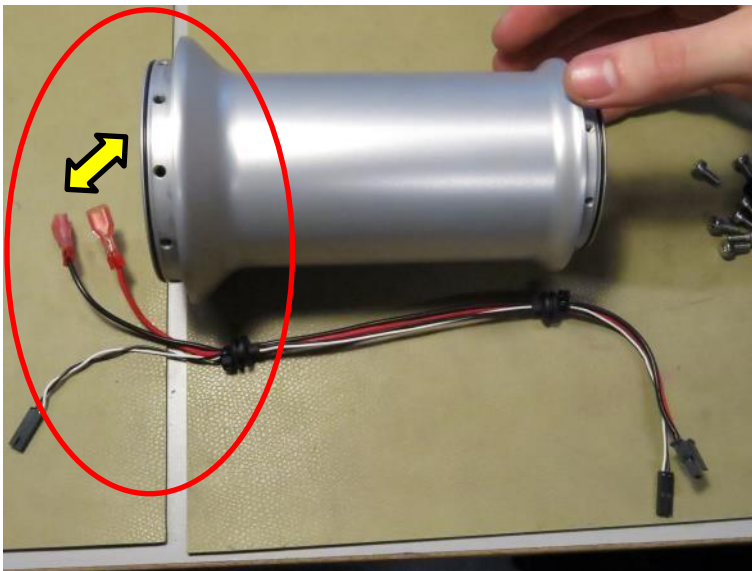
- Verbinden Sie Ellbogen und Unterarm – siehe Wartungshandbuch für weitere Details.



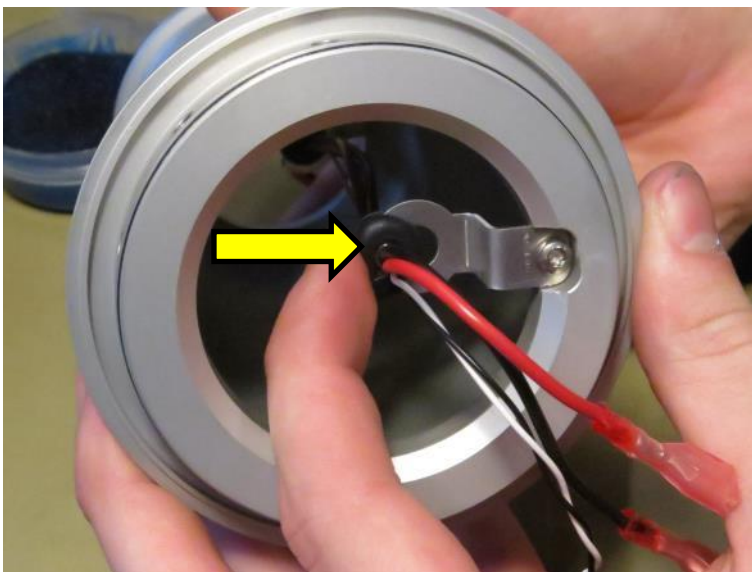
- Die kleine Tülle muss nun auf die Halterung gedrückt werden.

## Oberarm – Teilenummer: 103509

Hinweis: Das Unterarm-Kabelbaum-Kit enthält Kabelbäume für mehrere Robotertypen. Bitte achten Sie darauf, dass Sie die richtige Länge verwenden.




- Schieben Sie den Kabelbaum mit den beiden roten Kabelschuhen durch den Oberarm in Richtung des Endes des Oberarms mit kleinem Durchmesser.



- Schieben Sie die Tülle auf die Halterung.

## 3.2 Controller

### 3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1

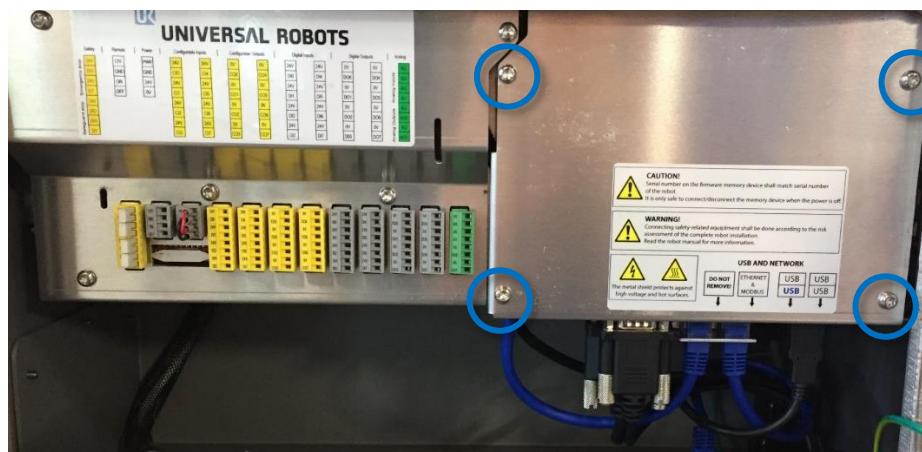
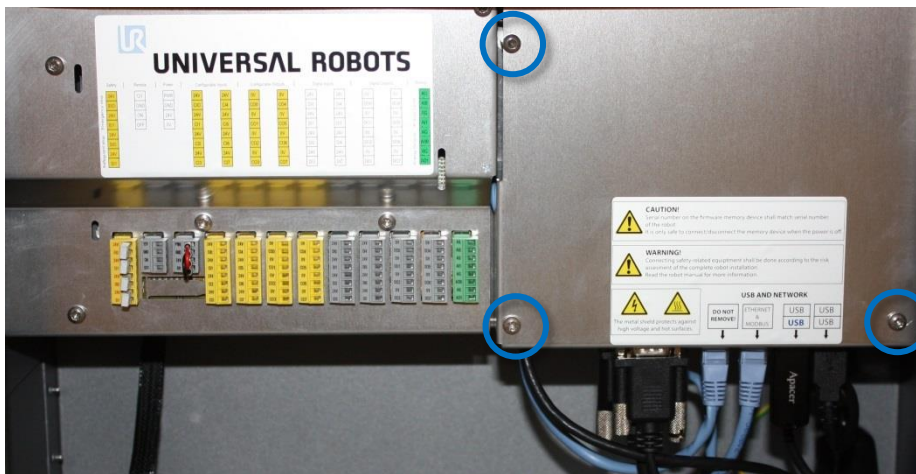


**WARNUNG:**  
 Bevor Sie JEGLICHE Komponenten im Controller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen.  
 Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

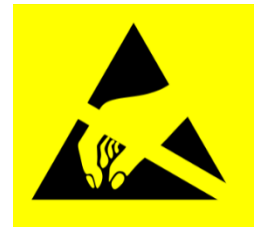
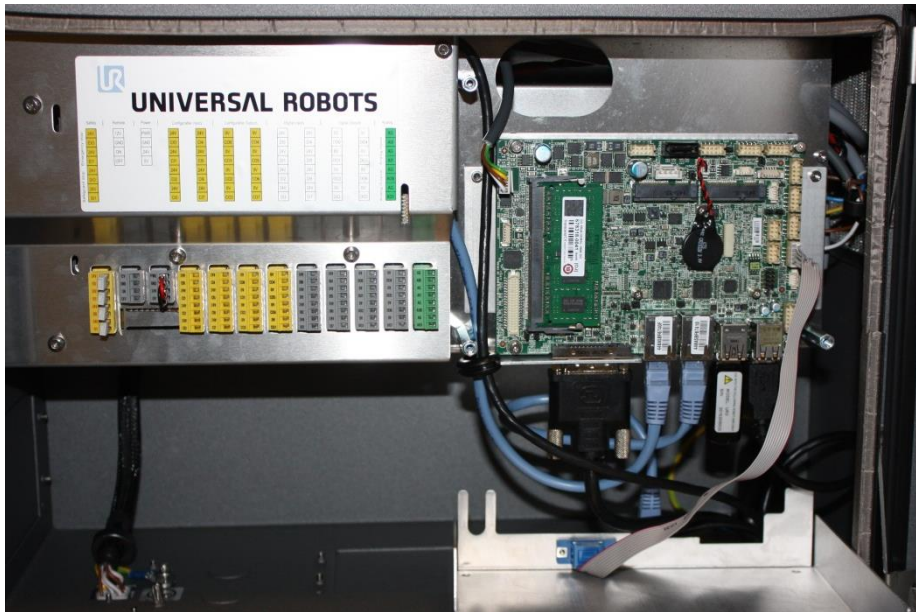
Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

#### Austausch der Hauptplatine 3.1

1. Schalten Sie den Controller aus und trennen Sie das Netzkabel. Öffnen Sie den Controller-Schrank und entfernen Sie die 3 Torxschrauben (4 Schrauben bei Merge-Controller)

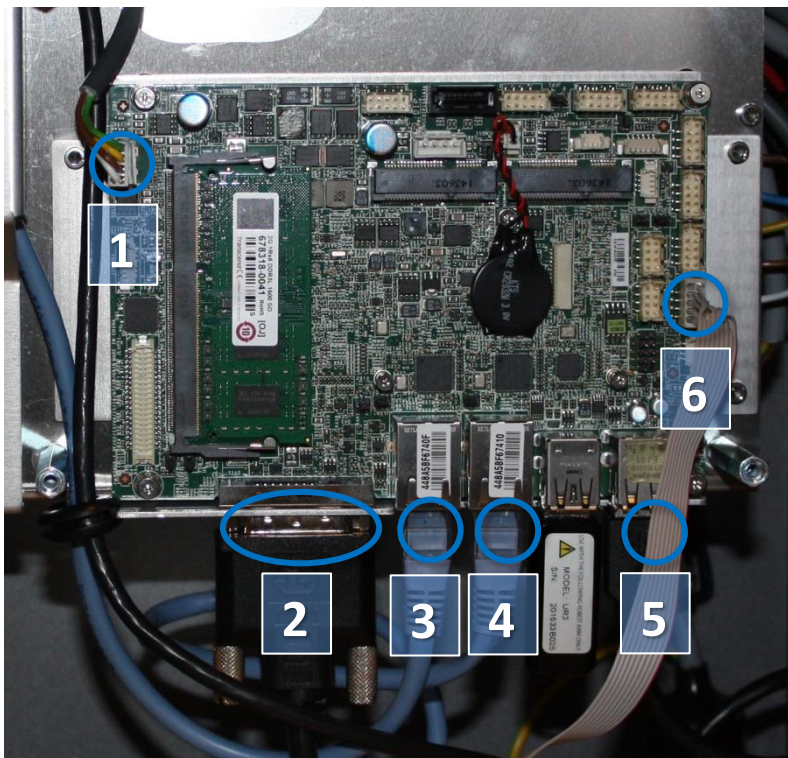


2. Entfernen Sie die Aluminium-Abdeckplatte

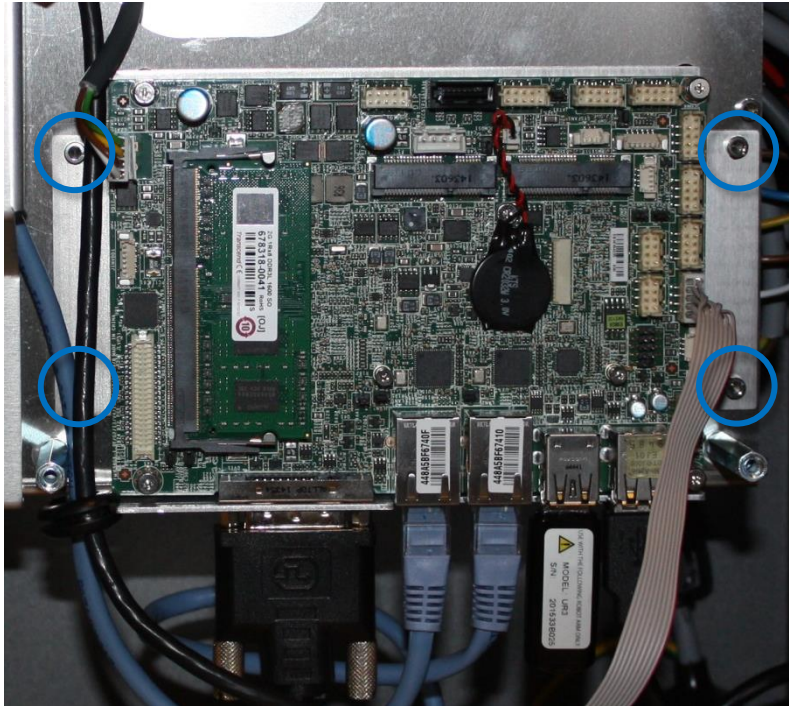


3. Trennen Sie die Kabelverbindungen von der Hauptplatine:

1. Weißer Stecker mit weißen, braunen, gelben und grünen treten, 12-V-Stromversorgung
2. DVI-Kabel für Bedienpanel-Bildschirm
3. Ethernet-Kabel zur Sicherheitssteuerplatte (SCB)
4. Ethernet-Kabel zum externen Anschluss
5. Schwarzes USB-Kabel für den USB-Anschluss des Bedienpanels
6. Graues Flachbandkabel für RS232-Anschluss des Bedienpanels



4. Entfernen Sie die 4 Schrauben von den 2 Halterungen




5. Ersetzen Sie die Hauptplatine.

6. Stecken Sie die 6 Kabel in die richtigen Anschlüsse. Richten Sie besondere Aufmerksamkeit auf das Ethernet-Kabel zur Sicherheitssteuerplatine. Es muss an den richtigen Anschluss auf der Hauptplatine angeschlossen werden

7. Setzen Sie den USB Stick mit der UR-Systemsoftware wieder ein.

8. Setzen Sie die Aluminium-Abdeckplatte vorsichtig wieder an ihre Position. Achten Sie dabei auf die korrekte Montage und befestigen Sie sie mit den 3 Schrauben

### 3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine



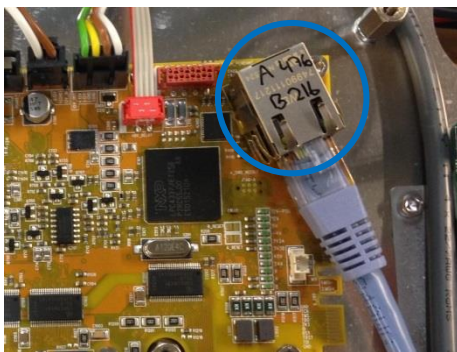
**WARNUNG:**  
 Bevor Sie JEGLICHE Komponenten im Controller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen.  
 Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)



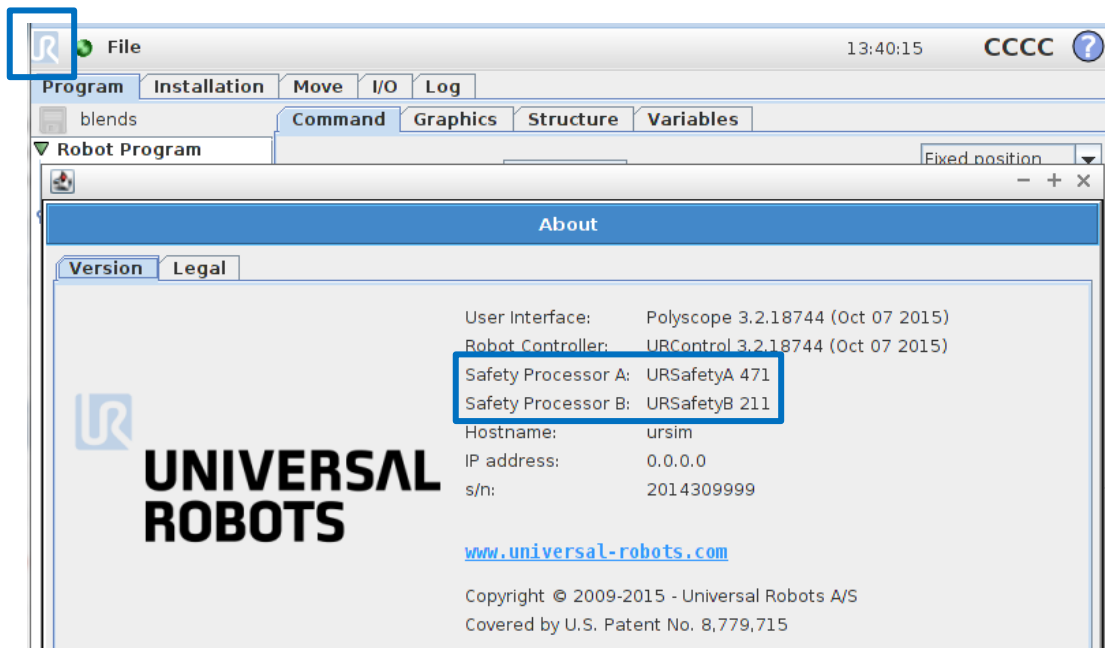
Zum Austausch der Sicherheitssteuerplatine im Controller-Gehäuse:

1. Vergewissern Sie sich, dass die Software auf dem Roboter nicht älter ist als die Firmware-Version auf der SCB.  
 Wenn die Software auf dem Roboter älter ist, wird der Fehler C203A0 angezeigt.  
 Die SCB-Firmwareversion finden Sie auf dem Ethernet-Anschluss

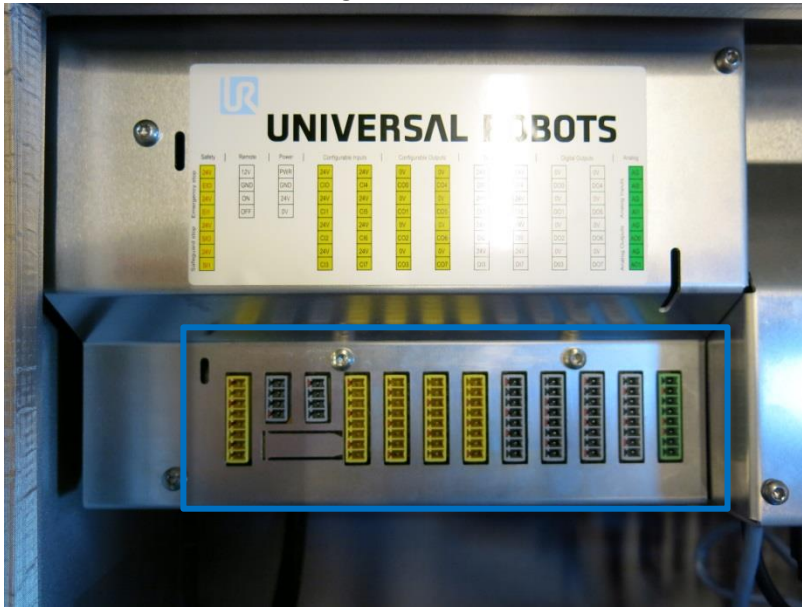


oder alternativ im Menü „About“ (Info).

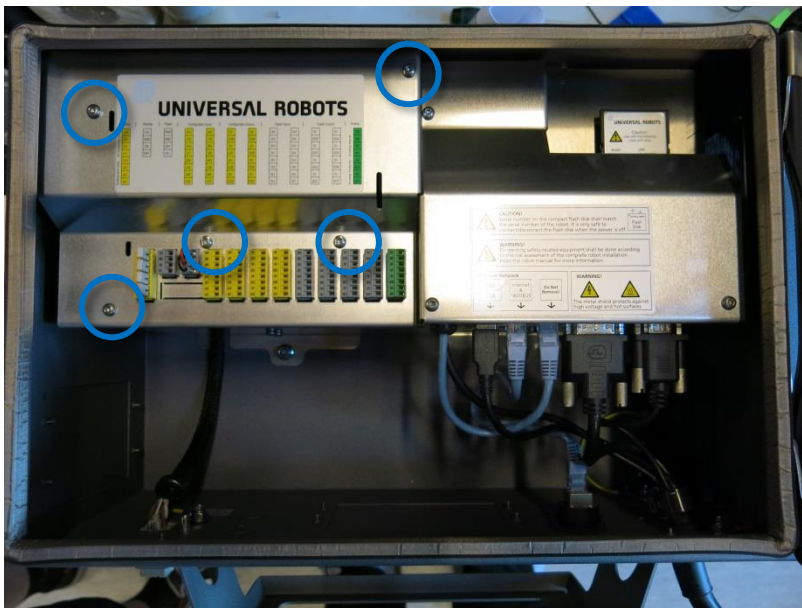
Zum Menü „About“ (Info) gelangen Sie ab Software-Version 3.2.18642 durch Anklicken des UR-Logos in der linken oberen Ecke des Bildschirms.



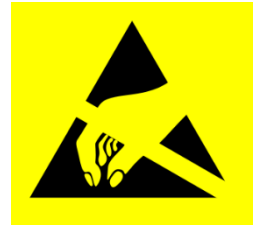
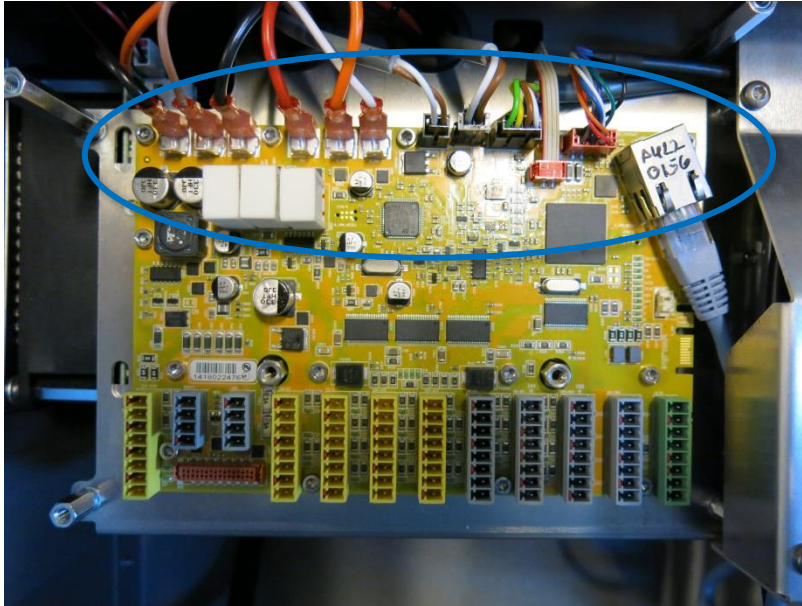
- Schalten Sie den Controller aus und ziehen Sie das Netzkabel ab, öffnen Sie den Steuerschrank und entfernen Sie dann vorsichtig alle Stecker und Steckverbinder



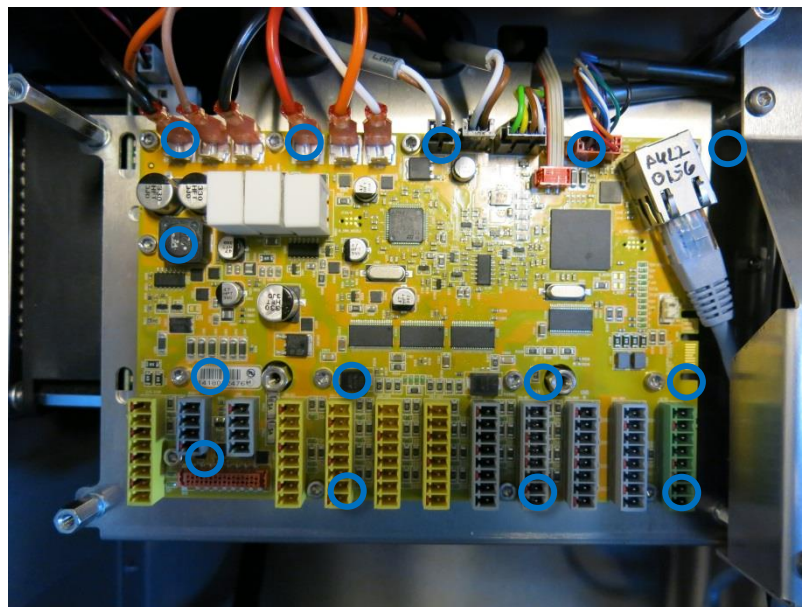
- Entfernen Sie die 5 Torxschrauben und anschließend die Aluminiumabdeckung.



4. Entfernen Sie vorsichtig alle Stecker und Steckverbinder von der Sicherheitssteuerplatte.



5. Entfernen Sie die 14 Schrauben, mit denen die Platine befestigt ist.



6. Ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatte durch eine neue und ziehen Sie die 14 Schrauben an, um die Platine zu befestigen.
7. Stecken Sie alle Steckverbinder und Stecker wieder in die richtige Position. Wenn Sie sich nicht sicher sind, welche Positionen richtig sind, lesen Sie den Abschnitt [5.4.1 Schematischer Überblick](#)
8. Befestigen Sie die Aluminiumabdeckung vorsichtig. Achten Sie dabei auf die korrekte Montage und befestigen Sie sie mit den 5 Schrauben.

## 3.2.3 Austausch des Bedienpanels

### 3.2.3.1 Original-Kontroller



**WARNUNG:**

Bevor Sie JEDICHE Komponenten im Controller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen. Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

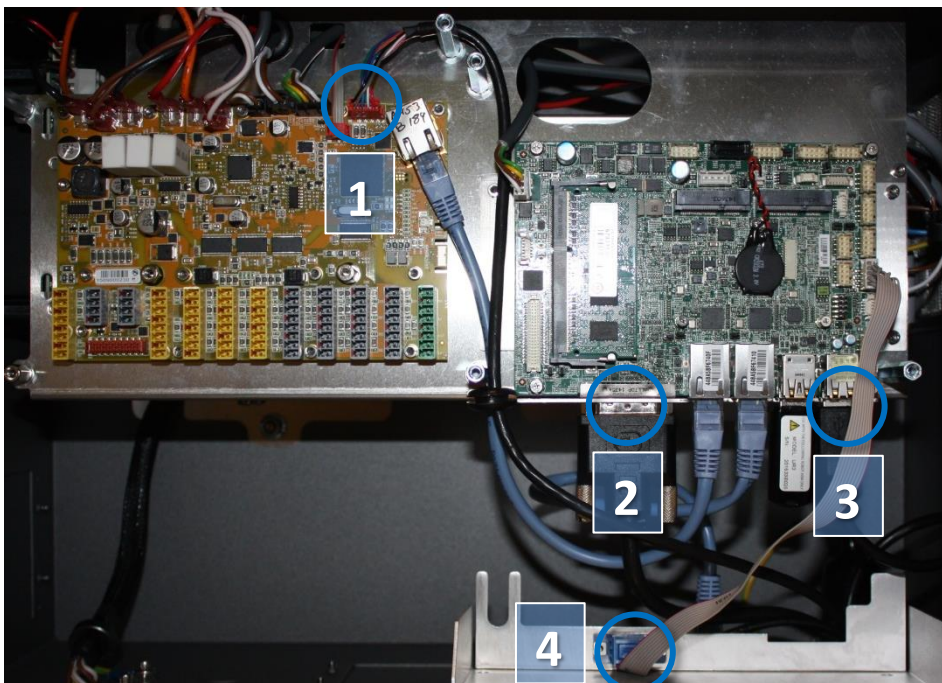
Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

Hinweis: Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeck- platten wie in Kapitel [3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1](#) oder [3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine](#)

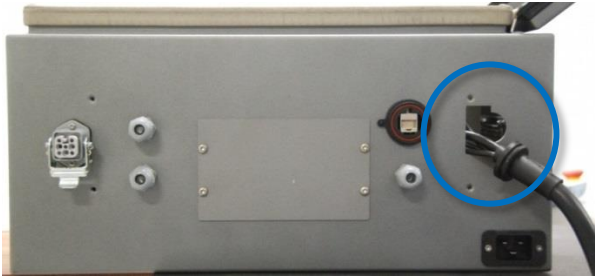


1. Trennen Sie 4 Kabel:

1. Roter Stecker mit schwarzem Kabel, 12-V-Stromversorgung
2. Schwarzes DVI-Kabel für den Bildschirm des Bedienpanels
3. Schwarzes USB-Kabel für den USB-Anschluss des Bedienpanels
4. Schwarzes Kabel für den RS232-Anschluss des Bedienpanel-Touchscreens



2. Entfernen Sie die Halterung (unten am Controller) der Kabeleinführung und ziehen Sie die Kabel und Stecker durch dieses Loch heraus.



3. Um ein neues Bedienpanel zu installieren, führen Sie die Kabel durch die Aussparung, stecken Sie die Steckverbinder in die richtige Position und montieren Sie dann die Aluminiumabdeckung.
4. Schließen Sie die Stromversorgung an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel korrekt funktioniert.  
Siehe Diagramm unter [5.4.1 Schematischer Überblick](#)

### 3.2.3.2 Merge-Kontroller



**WARNUNG:**

Bevor Sie JEDLICHE Komponenten im Kontroller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen.

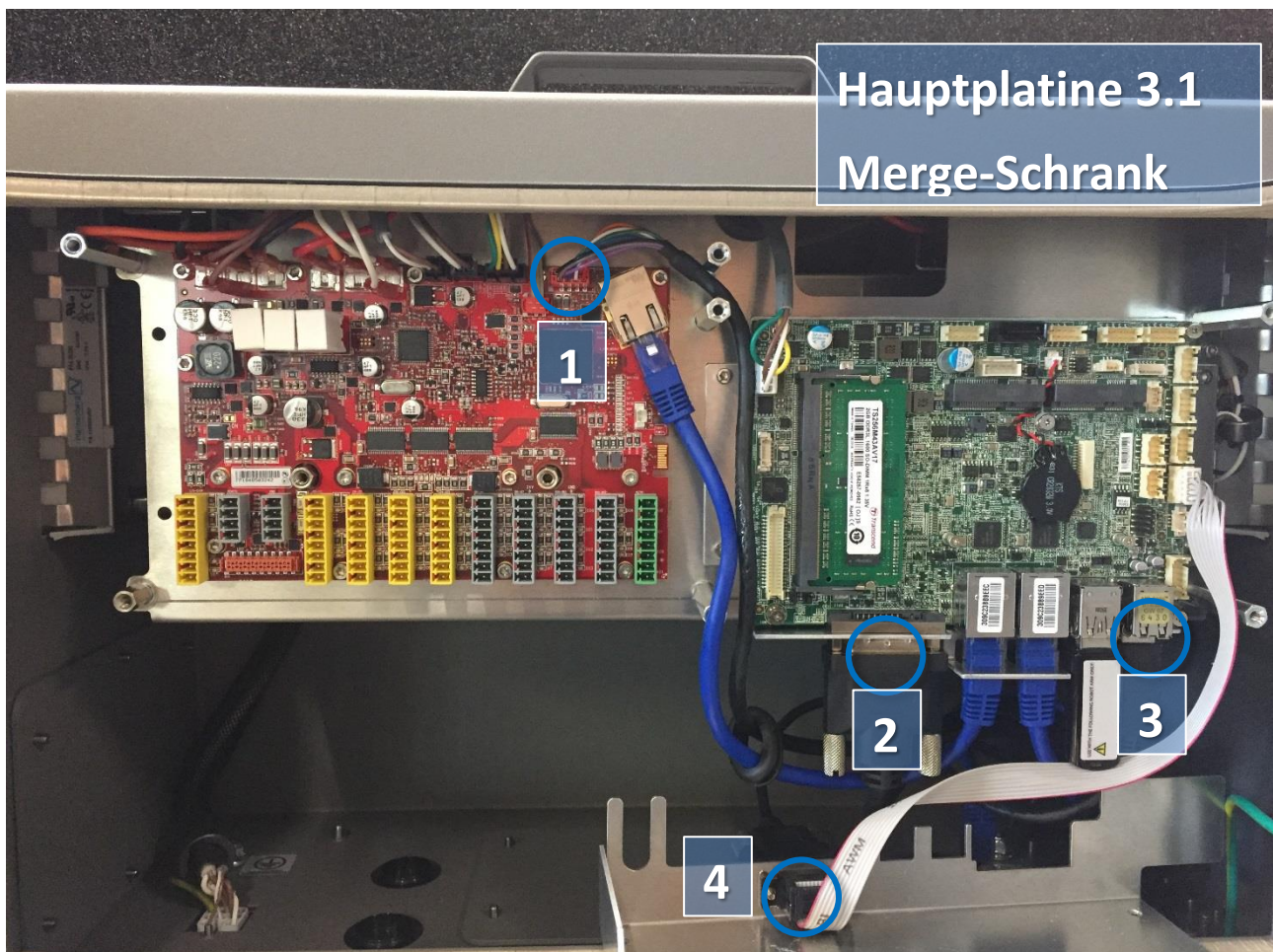
Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

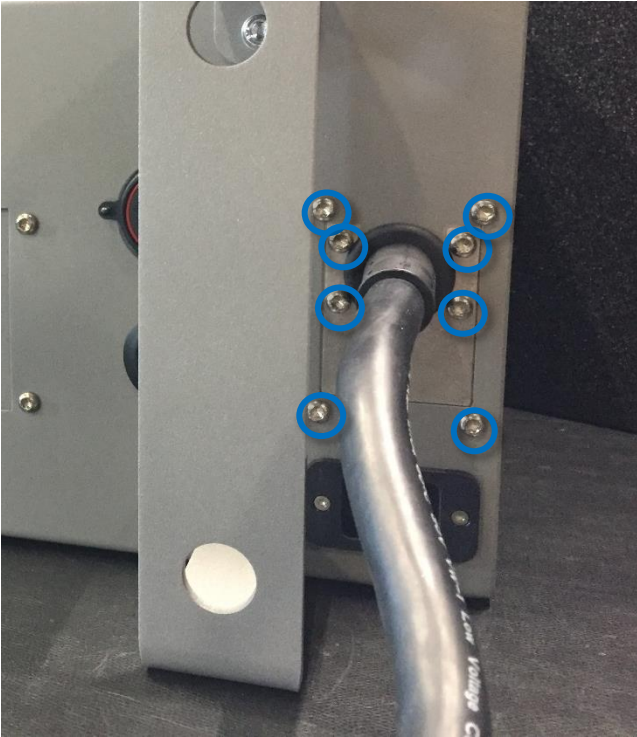
Hinweis: Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeck- platten wie in Kapitel [3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1](#) oder [3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine](#)

1. Trennen Sie 4 Kabel:

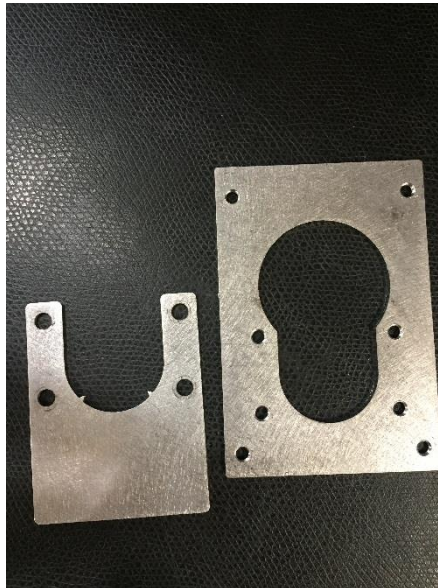
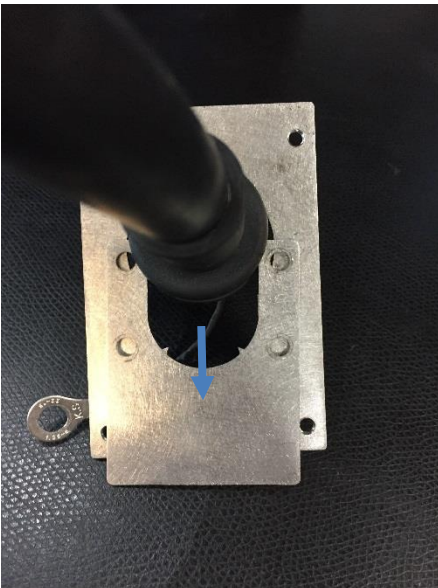
1. Roter Stecker mit schwarzem Kabel
2. Schwarzes DVI-Kabel
3. Schwarzes USB-Kabel
4. Schwarzes Kabel für RS232-Verbindung zum Touchscreen



2. Entfernen Sie die Halterung, indem Sie die 8 Torxschrauben entfernen, mit denen sie befestigt ist.



3. Ziehen Sie die beiden Platten auseinander.



4. Um ein neues Bedienpanel zu installieren, führen Sie die Kabel durch die Aussparung, stecken Sie die Steckverbinder in die richtige Position und montieren Sie dann die Aluminiumabdeckung.
5. Schließen Sie die Stromversorgung an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel korrekt funktioniert.  
Siehe Diagramm unter [5.4.1 Schematischer Überblick](#)

## 3.2.4 Austausch des 48-V-Netzteils

### 3.2.6.1 Original-Kontroller



**WARNUNG:**

Bevor Sie JEDICHE Komponenten im Kontroller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen. Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

Zum Austausch des 48-V-Netzteils im Kontroller:

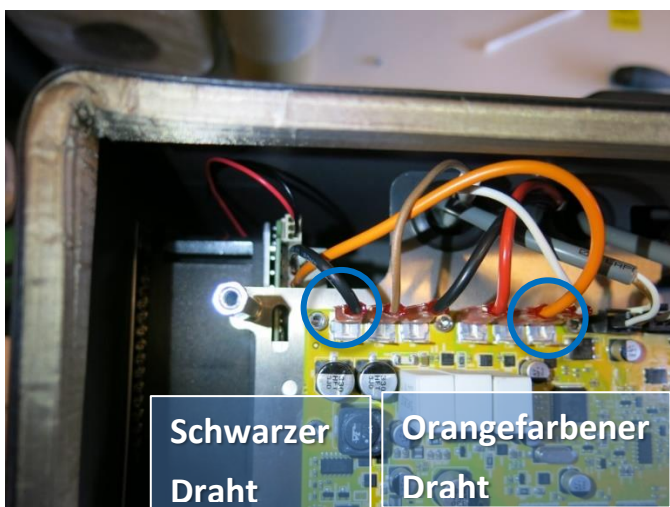
*Hinweis:* Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeckplatten wie in Kapitel [3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1](#) oder [3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine](#)



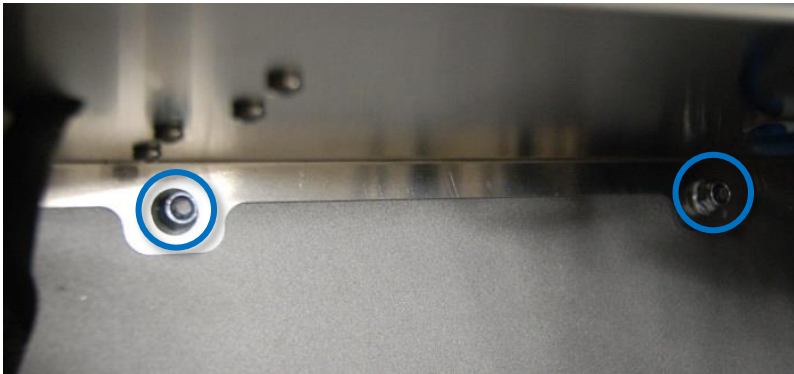
1. Entfernen Sie das Kabel des Bedienpanels – siehe vorheriger Abschnitt
2. Lösen Sie den Griff des Controllers, indem Sie die beiden Schrauben entfernen, mit denen er befestigt ist.



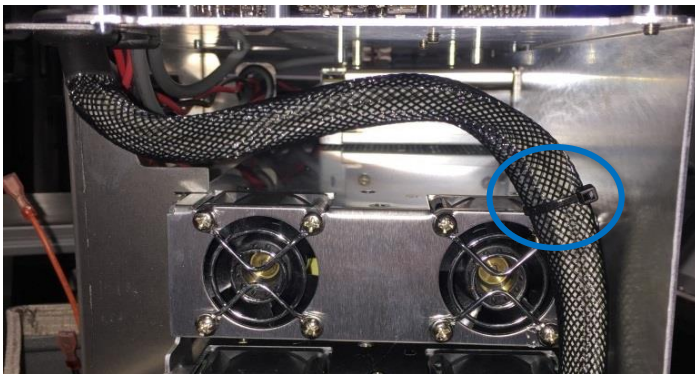
3. Trennen Sie die beiden Kabel für den Bremswiderstand und den Lüfter.



4. Entfernen Sie die beiden Muttern (M6) auf der Unterseite des Controller-Moduls.



5. Nehmen Sie das Controller-Modul vorsichtig aus dem Controller heraus.
6. Drehen Sie das Modul um 90° gegen den Uhrzeigersinn und legen Sie es auf die Controller-Seite.
7. Schneiden Sie den Kabelbinder durch, mit dem das Roboterkaabel befestigt ist, trennen Sie die Stecker vom Sicherheitssteuerplatine und entfernen Sie das Kabel.

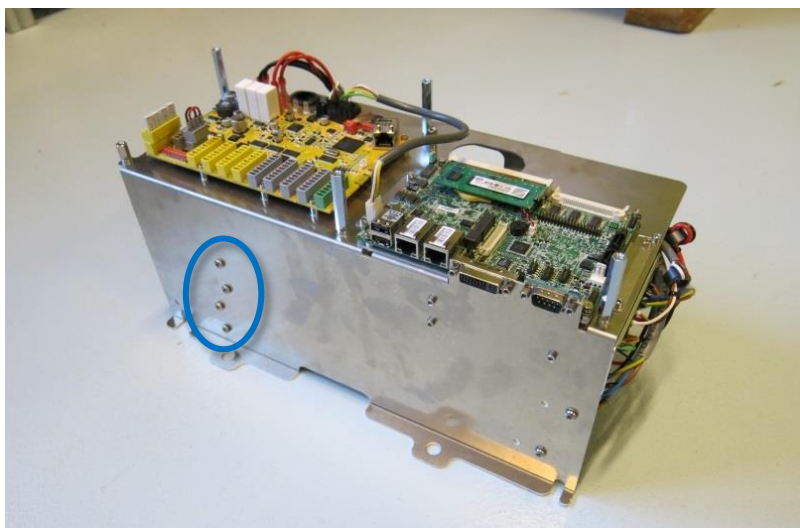
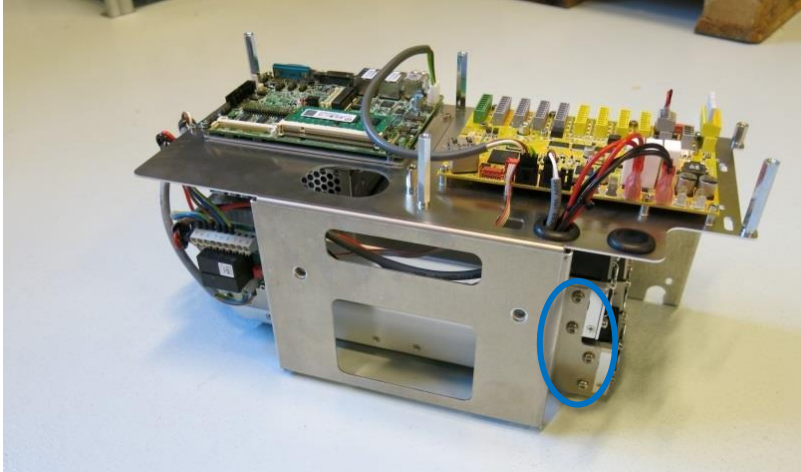


8. Drehen Sie das Modul um 180° im Uhrzeigersinn und legen Sie es auf die Controller-Seite.
9. Entfernen Sie den Stromanschluss am Stromverteiler.  
Das Modul ist nun vom Controller getrennt.



10. Die Netzteile befinden sich im Rack unter dem Controller-Modul. Die beiden 48-V-Netzteile sind die unteren im Rack (UR3 und UR5 haben jeweils ein 48-V-Netzteil, UR10 hat zwei).  
Bevor Sie das 48-V-Netzteil entfernen, kennzeichnen Sie die Drähte und trennen Sie sie vom Netzteil.

11. Entfernen Sie die Schrauben, die das defekte 48-V-Netzteil halten, von der Seite des Racks.



12. Ersetzen Sie das defekte 48-V-Netzteil durch das neue.
13. Schließen Sie die Kabel für das 48-V-Netzteil wieder an.
14. Montieren Sie das Controller-Modul in umgekehrter Reihenfolge wieder und schließen Sie die beiden Leitungen für den Lüfter und die Leitungen für das Bedienpanel wieder an.
15. Setzen Sie die Aluminium-Abdeckplatte vorsichtig wieder ein. Achten Sie dabei auf eine korrekte Montage und fixieren Sie sie mit den Schrauben.
16. Schließen Sie das Netzteil an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel ordnungsgemäß funktioniert.

### 3.2.6.2 Merge-Kontroller



**WARNUNG:**

Bevor Sie JEDLICHE Komponenten im Kontroller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen.

Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

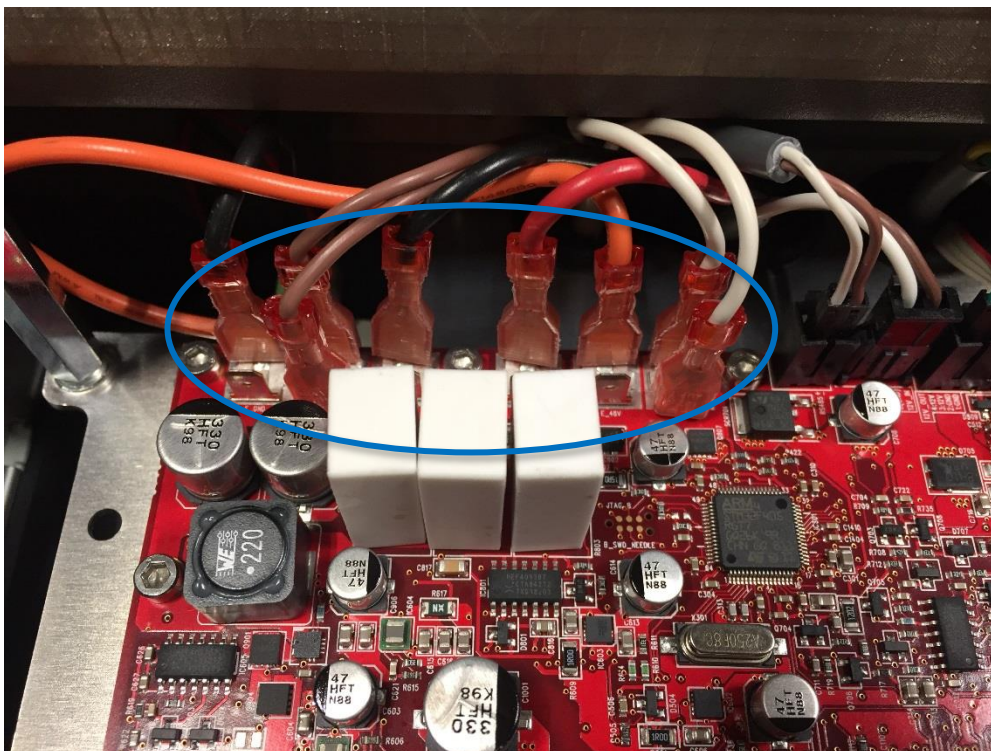
Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

Zum Austausch des 48-V-Netzteils im Kontroller:

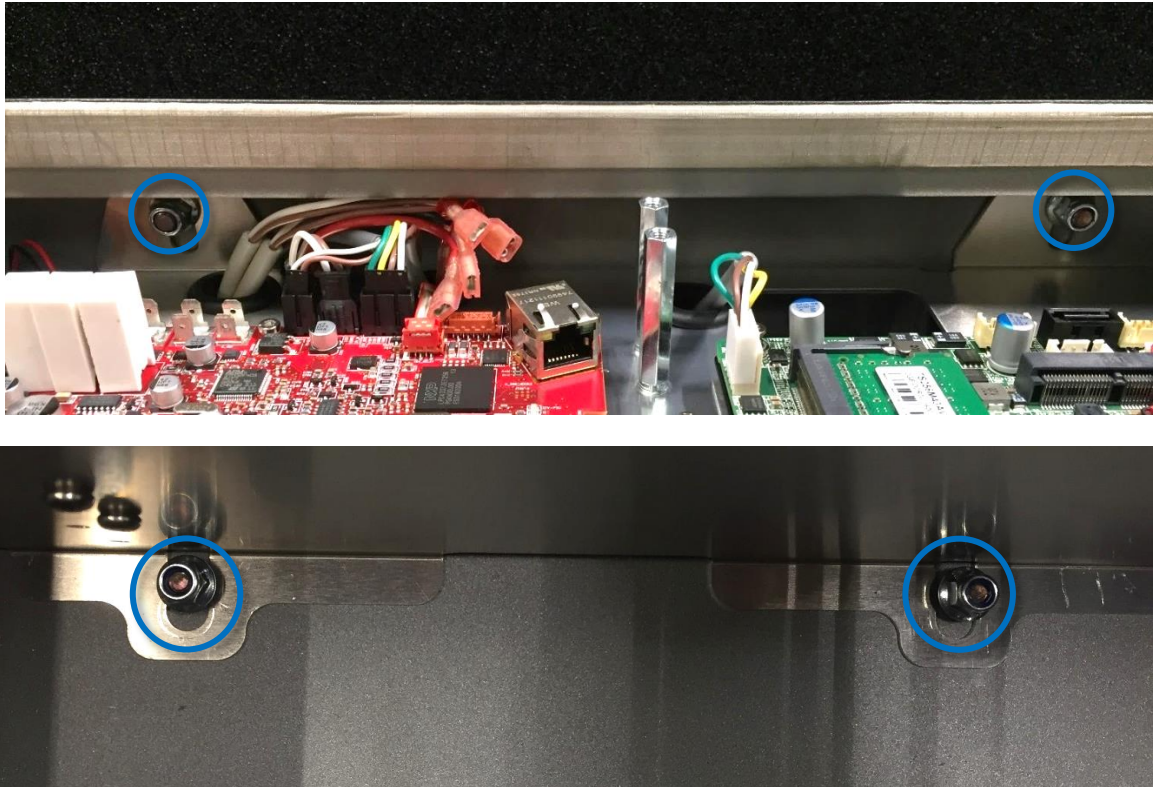
Hinweis: Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeck- platten wie in Kapitel [3.2.1 Austausch der Hauptplatine 3.1](#) oder [3.2.2 Austausch der Sicherheitssteuerplatine](#)



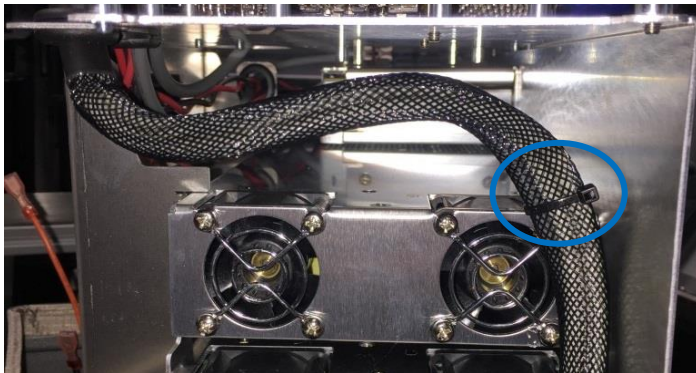
1. Entfernen Sie das Kabel des Bedienpanels – siehe vorheriger Abschnitt
2. Trennen Sie alle markierten Kabel von der SCB.



3. Entfernen Sie die 4 Muttern (M6) oben und unten am Controller-Modul.



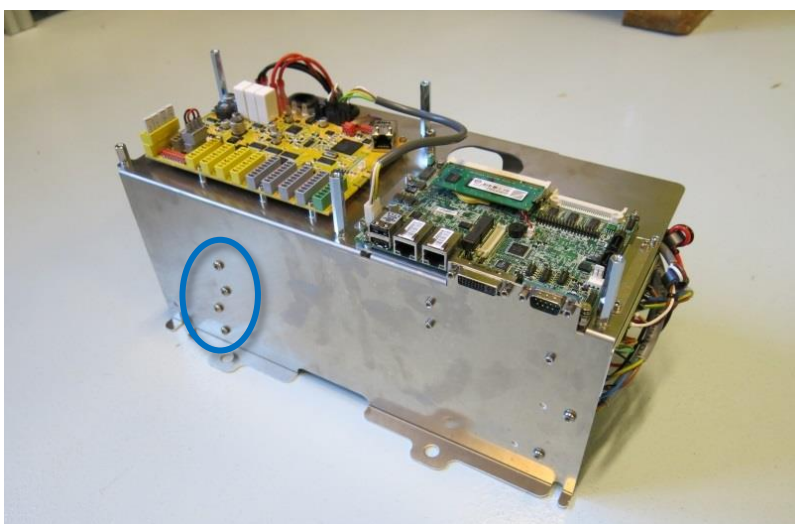
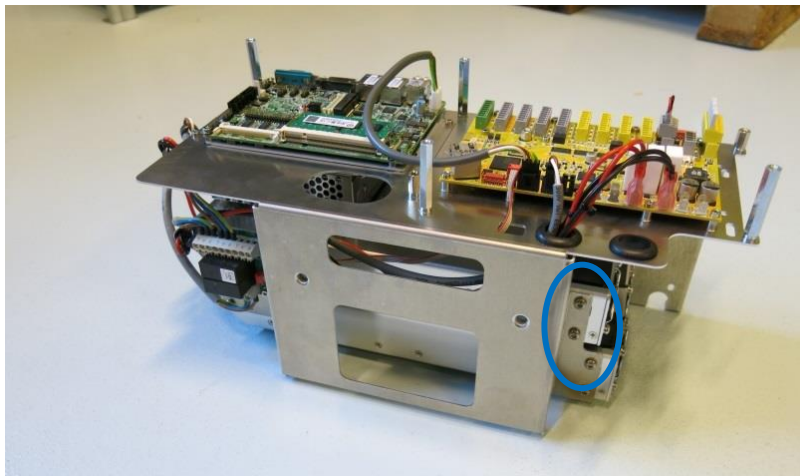
4. Nehmen Sie das Controller-Modul vorsichtig aus dem Controller heraus.
5. Drehen Sie das Modul um 90° gegen den Uhrzeigersinn und legen Sie es auf die Controller-Seite.
6. Schneiden Sie den Kabelbinder durch, mit dem das Roboter-kabel befestigt ist, trennen Sie die Stecker vom Sicherheitssteuerplatine und entfernen Sie das Kabel.



7. Drehen Sie das Modul um 180° im Uhrzeigersinn und legen Sie es auf die Controller-Seite.
8. Entfernen Sie den Stromanschluss am Stromverteiler.  
Das Modul ist nun vom Controller getrennt.



9. Die Netzteile befinden sich im Rack unter dem Controller-Modul. Die beiden 48-V-Netzteile sind die unteren im Rack (UR3 und UR5 haben jeweils ein 48-V-Netzteil, UR10 hat zwei).  
Bevor Sie das 48-V-Netzteil entfernen, kennzeichnen Sie die Drähte und trennen Sie sie vom Netzteil.
10. Entfernen Sie die Schrauben, die das defekte 48-V-Netzteil halten, von der Seite des Racks.



11. Ersetzen Sie das defekte 48-V-Netzteil durch das neue.
12. Schließen Sie die Kabel für das 48-V-Netzteil wieder an.
13. Montieren Sie das Controller-Modul in umgekehrter Reihenfolge wieder, indem Sie alle Kabel anbringen und die 4 Schrauben mit 2,25 Nm festziehen.
14. Setzen Sie die Aluminium-Abdeckplatte vorsichtig wieder ein. Achten Sie dabei auf eine korrekte Montage und fixieren Sie sie mit den Schrauben.
15. Schließen Sie das Netzteil an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel ordnungsgemäß funktioniert.

### 3.2.5 Austausch des 12-V-Netzteils



**WARNUNG:**

Bevor Sie JEDLICHE Komponenten im Controller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen. Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel [5.3.7 Vollständige Neustartsequenz](#) durch.

Wenn Sie den folgenden Austausch durchführen, befolgen Sie bitte die Anweisungen in Abschnitt [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

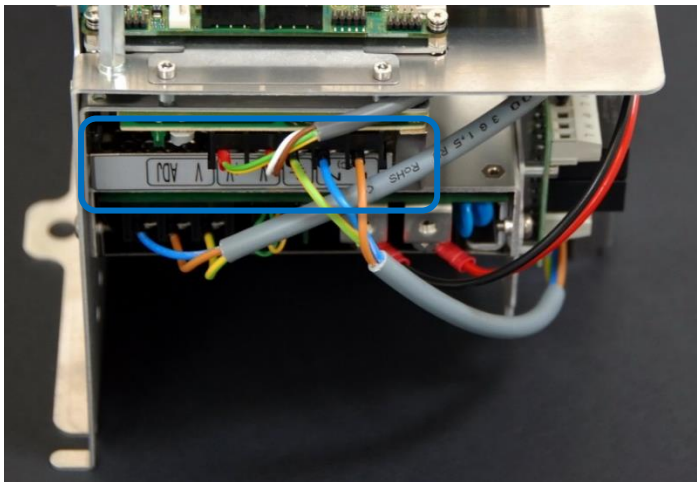
Zum Austausch des 12-V-Netzteils im Controllergehäuse:

*Hinweis:* Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeckplatte und der Kabel für das Bedienpanel wie im Kapitel [3.2.3 Austausch des Bedienpanels](#)



Um das 12-V-Netzteil auszutauschen, gehen Sie vor wie beim Verfahren in Kapitel [3.2.4 Austausch des 48-V-Netzteils](#)


1. Das 12-V-Netzteil befindet sich oben im Rack. Die Schrauben, mit denen es im Rahmen befestigt ist, befinden sich an den Seiten.



2. Ersetzen Sie das 12-V-Netzteil durch ein neues.
3. Schließen Sie die Kabel für das 12-V-Netzteil wieder an.
4. Montieren Sie das Controller-Modul in umgekehrter Reihenfolge wieder und schließen Sie die beiden Leitungen für den Lüfter und die Leitungen für das Bedienpanel wieder an.
5. Setzen Sie die Aluminium-Abdeckplatte vorsichtig wieder an ihre Position. Achten Sie dabei auf die korrekte Montage und befestigen Sie sie mit den 5 Schrauben.

- Schließen Sie die Stromversorgung an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel korrekt funktioniert.

### 3.2.6 Austausch des Stromverteilers

	<p><b>WARNUNG:</b>          Bevor Sie JEGLICHE Komponenten im Controller austauschen, ist es WICHTIG, eine komplette Abschaltung durchzuführen.          Führen Sie die ersten 3 Schritte im Kapitel <a href="#">5.3.7 Vollständige Neustartsequenz</a> durch.</p>
---	--

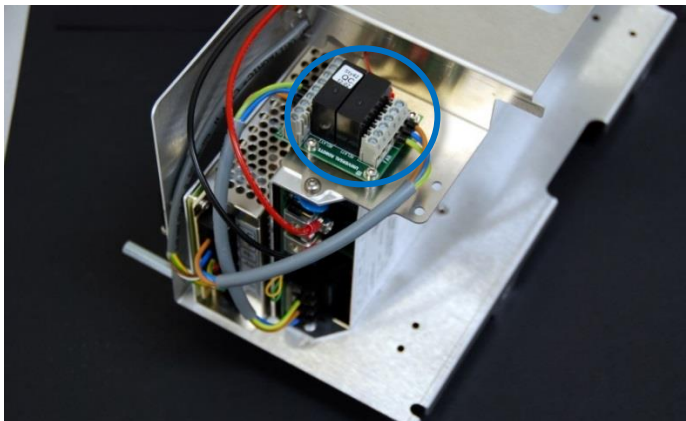
Beachten Sie die ESD- Anweisungen [3.0 Handhabung von ESD-empfindlichen Teilen](#)

Zum Austausch des Stromverteilers im Controller:

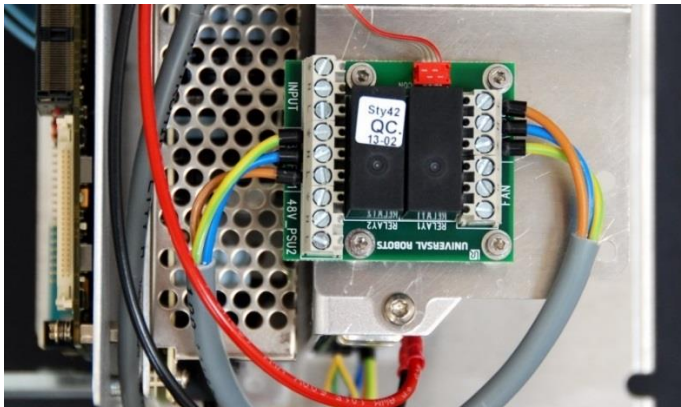
*Hinweis: Verwenden Sie die gleiche Vorgehensweise zum Ausschalten des Controllers und zum Entfernen der Aluminiumabdeck- und der Kabel für das Bedienpanel wie im Kapitel [3.2.3 Austausch des Bedienpanels](#)*



- Der Stromverteiler befindet sich oben im Rack.



- Bevor Sie den Stromverteiler demontieren, trennen Sie die Kabel von der Leiterplatte und markieren Sie sie.




- Ersetzen Sie den Stromverteiler durch einen neuen.
- Schließen Sie die Kabel für den Stromverteiler wieder an.

5. Montieren Sie das Controller-Modul in umgekehrter Reihenfolge wieder und schließen Sie die beiden Leitungen für den Lüfter und die Leitungen für das Bedienpanel wieder an.
6. Setzen Sie die Aluminium-Abdeckplatte vorsichtig wieder an ihre Position. Achten Sie dabei auf die korrekte Montage und befestigen Sie sie mit den 5 Schrauben.
7. Schließen Sie die Stromversorgung an und vergewissern Sie sich, dass das Bedienpanel korrekt funktioniert.

## 4. Software

### 4.1 Aktualisieren der Software

Die Universal Robots-Software trägt den Namen PolyScope.

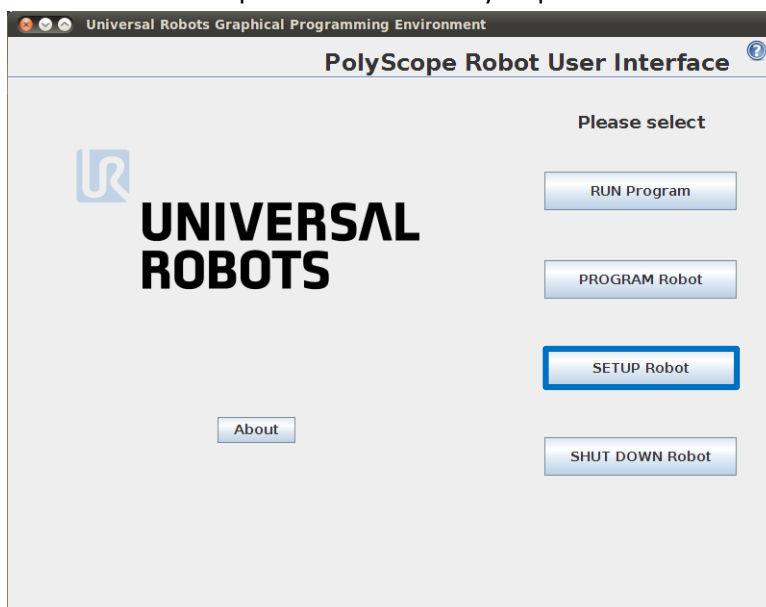
	<p><b>HINWEIS:</b> Lesen Sie das Kapitel vollständig, bevor Sie Ihre Software aktualisieren. Die Stromversorgung des Controllers darf während der Softwareaktualisierung NICHT ausgeschaltet werden. Universal Robots übernimmt keine Verantwortung für fehlerhafte Aktualisierungen, die durch unsachgemäßes Vorgehen verursacht werden.</p>
---	---

Das Aktualisieren der Software kann zu Änderungen an einigen Funktionen führen. Lesen Sie immer die Versionshinweise auf der Supportseite von Universal Robots: [www.universal-robots.com/support/](http://www.universal-robots.com/support/)

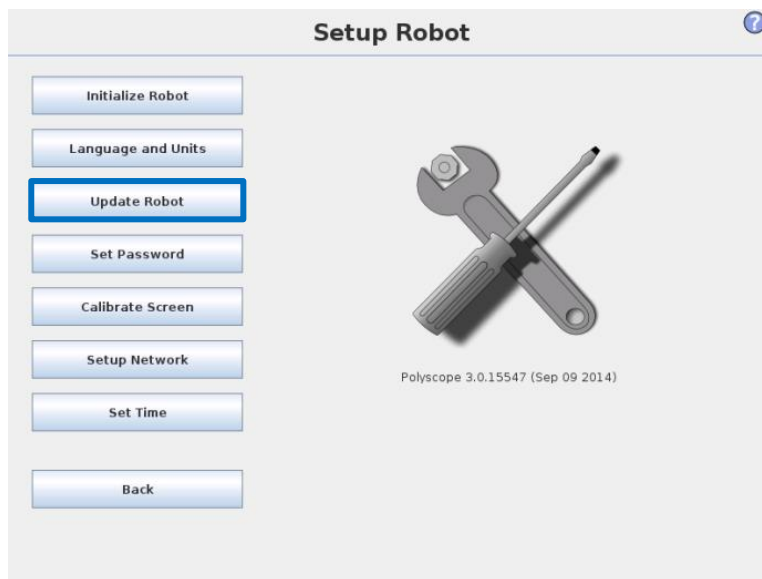
1. Führen Sie kein Downgrade der Software auf eine frühere Version als die Version durch, mit der der Roboter ausgeliefert wurde.
2. Wir empfehlen Ihnen, nur dann zu aktualisieren, wenn Sie von den neuen Funktionen oder den behobenen Problemen profitieren.
3. Lesen Sie vor der Durchführung eines Updates die Versionshinweise sorgfältig durch, um unerwartetes Verhalten zu vermeiden, das durch geänderte oder hinzugefügte Funktionen verursacht wird.
4. Wenn Sie Bedenken im Zusammenhang mit Ihren aktuellen oder geplanten Anwendungen haben, wenden Sie sich bitte an Ihren Lieferanten, um Rat und Hilfe zu erhalten.

#### Anleitung zum Aktualisieren der Software:

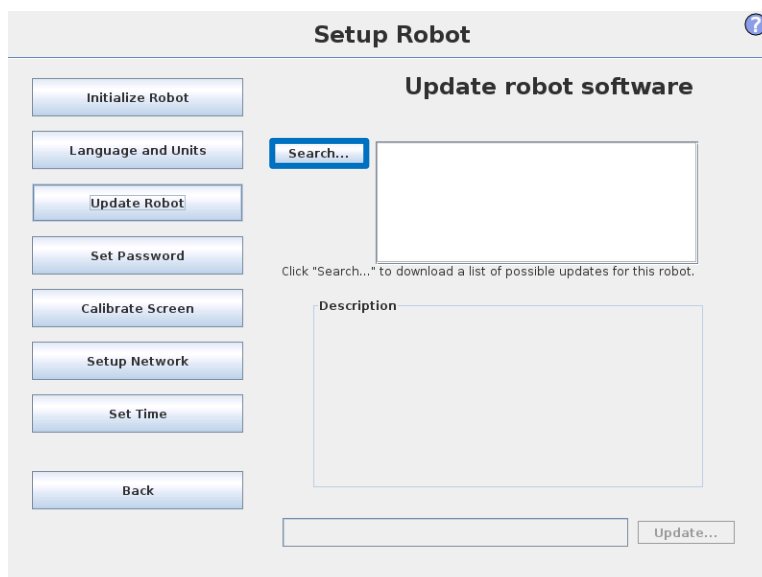
1. Softwareaktualisierung herunterladen. Die Aktualisierung muss schrittweise in der richtigen Reihenfolge erfolgen, d. h. 3.3 > 3.4 > 3.5.
2. Speichern Sie die Datei im Stammverzeichnis eines USB-Sticks.
3. Stecken Sie den USB-Stick in den USB-Anschluss auf der rechten Seite des Bedienpanels.
4. Gehen Sie zum Hauptbildschirm von PolyScope.



5. Drücken Sie *SETUP Robot* (Roboter einrichten).
6. Wählen Sie im Menü auf der linken Seite *Update Robot* (Roboter aktualisieren).




7. Drücken Sie die Schaltfläche *Search* (Suche), um nach Software-Update-Dateien auf dem USB-Stick zu suchen.



8. Wählen Sie die gewünschte Softwareaktualisierung aus und drücken Sie auf *UPDATE* (Aktualisieren).
9. Drücken Sie „YES“ (JA), um die Software zu aktualisieren.
10. Warten Sie, bis das Update abgeschlossen ist. Nach erfolgreicher Aktualisierung startet der Controller automatisch neu.
11. Entfernen Sie den USB-Stick und initialisieren Sie den Roboter.

## 4.2 Aktualisieren der Gelenk-Firmware

Jedes Gelenk am Roboter enthält eine Firmware zur Steuerung des Gelenks.

	<p><b>HINWEIS:</b>          Lesen Sie das Kapitel vollständig, bevor Sie Ihre Form aktualisieren.          Die Stromversorgung des Controllers darf während des Firmware-Updates          NICHT abgeschaltet werden.          Universal Robots übernimmt keine Verantwortung für fehlerhafte          Aktualisierungen, die durch unsachgemäßes Vorgehen verursacht werden.</p>
---	---

Wenn die Software auf einem UR3-Roboter aktualisiert wird, wird die Firmware **automatisch** aktualisiert.  
 Nach dem Austausch eines Gelenks an einem UR3 wird die Firmware **automatisch** aktualisiert.

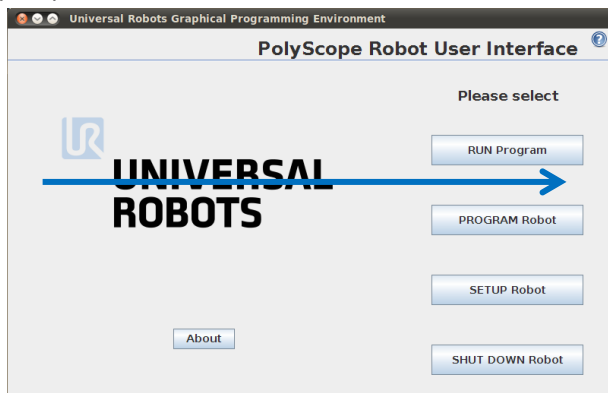
Die Firmware kann bei Bedarf manuell aktualisiert werden. Im Folgenden erfahren Sie, wie Sie dies durchführen können.

Anleitung zum Aktualisieren der Firmware:

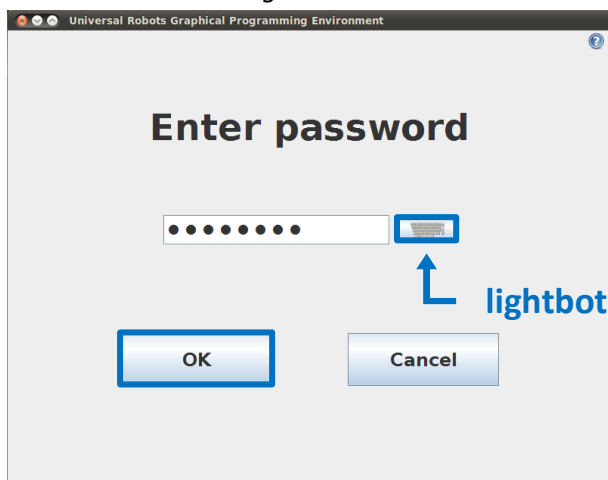
Vor dem Aktualisieren der Firmware muss die Robotersoftware aktualisiert werden.

Siehe Kapitel [4.1 Aktualisieren der Software](#). Beim Aktualisieren der Robotersoftware wird die Firmware automatisch in einen Ordner auf dem Controller kopiert.

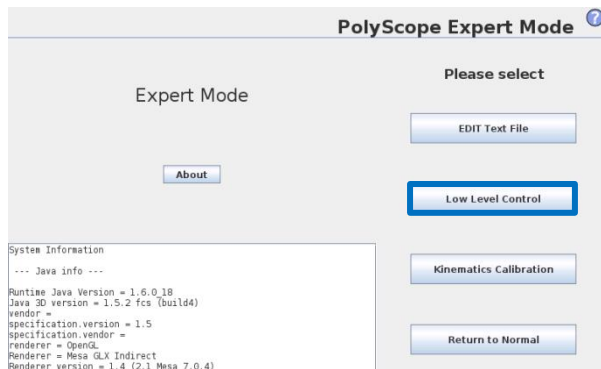
1. Wischen Sie von links nach rechts über das *UNIVERSAL ROBOTS*-Logo auf dem Hauptbildschirm von PolyScope.



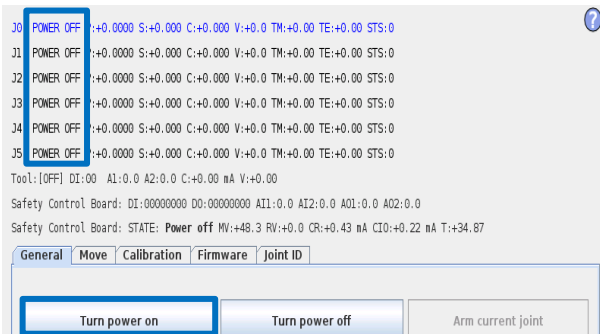
2. Geben Sie das Passwort *lightbot* ein und drücken Sie *OK*.



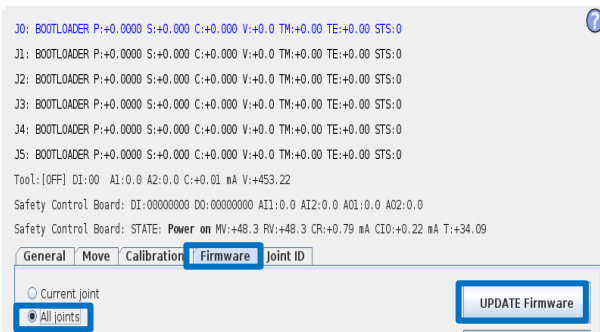
3. Sie befinden sich nun im *Expertenmodus*. Drücken Sie die Taste *Low Level Control*.



4. Drücken Sie auf *Turn power on* (Stromversorgung einschalten), um in den BOOTLOADER zu gelangen



5. Wählen Sie die Registerkarte *Firmware*, markieren Sie „All joints“ (Alle Gelenke) und drücken Sie „UPDATE Firmware“ (Firmware aktualisieren).

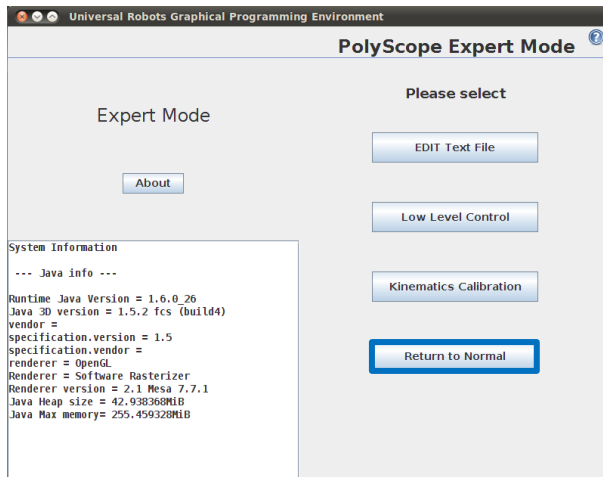


6. Die Firmware-Aktualisierung wird verarbeitet. Warten Sie auf die Meldung *robot firmware updated successfully* (Roboter-Firmware erfolgreich aktualisiert).

Der Controller darf während dieses Updates NICHT ausgeschaltet werden.

7. Nach erfolgreicher Aktualisierung drücken Sie *Back* (Zurück).

8. Zurück im Expertenmodus, drücken Sie *Return to Normal* (Zurück zum Normalbetrieb).



Die Firmware wurde nun aktualisiert.

## 4.3 Verwendung von Magic files

Zur einfachen Datensicherung bietet Universal Robots Magic Files an, die Daten automatisch vom Controller auf den USB-Stick kopieren.

Folgende Dateien sind verfügbar:	Funktion:
URmagic-Protokolldatei	kopiert die gesamte Protokollverlaufsdatei auf den USB-Stick
URmagic-Programmsicherung	kopiert alle Programme und Installationsdateien auf den USB-Stick
URmagic-Konfigurationsdateien	kopiert alle Konfigurationsdateien auf den USB-Stick
URmagic-Programmupload	kopiert alle Programme und Installationsdateien <i>vom</i> USB-Stick
URmagic-Screenshot	Erstellt beim Einstecken des USB-Sticks einen Screenshot der GUI

Gehen Sie auf [www.universal-robots.com/support/](http://www.universal-robots.com/support/), um Magic-Dateien herunterzuladen.

### Anleitung zur Verwendung von Magic-Dateien.

1. Laden Sie die Magic File herunter.
2. Speichern Sie die Datei im Stammverzeichnis eines USB-Sticks.  
Wenn sich mehr als eine Magic-Datei auf dem USB-Stick befindet, werden sie nacheinander ausgeführt; die Warnungen erscheinen dann für jede Datei. Entfernen Sie den USB-Stick erst, wenn die letzte Datei ausgeführt wurde. Mehrere Ordner werden erstellt und mit Seriennummer und einer fortlaufenden Nummer benannt, z. B. 201430xxxx\_0, 201430xxxx\_1 usw.
3. Stecken Sie den USB-Stick in den USB-Anschluss auf der rechten Seite des Bedienpanels.
4. Nach ein paar Sekunden wird ein rotes **! USB !**-Symbol auf dem Bildschirm angezeigt. Dies dient als Warnung, dass der USB-Stick nicht entfernt werden darf, während die Datei ausgeführt wird.
5. Warten Sie, bis ein grünes **<- USB** - Zeichen auf dem Bildschirm angezeigt wird. Wenn sich mehr als eine Magic-Datei auf dem USB-Stick befindet, gehen Sie zu Schritt 4.
6. Nachdem die Ausführung der letzten Magic File abgeschlossen wurde, kann der USB-Stick sicher entfernt werden.
7. Entfernen Sie den USB-Stick und der Vorgang ist abgeschlossen.

Die Magic File erstellt auf dem USB-Stick einen Ordner mit der Seriennummer des Roboters.

## 4.4 Datensicherung

**HINWEIS:**

Wenn Sie Dateien und Ordner kopieren/verschieben, kann durch eine falsche Vorgehensweise das Dateisystem beschädigt werden.

In diesem Abschnitt wird das Verschieben der erforderlichen Dateien beim Upgrade von der Hauptplatine mit Compact Flash-Karte auf die Hauptplatine mit USB erläutert.

### 4.4.1 Hardwareanforderungen

Compact Flash-Karte der alten Hauptplatine

Ein Standard-Flash-Kartenleser, der die CF-Karte lesen kann (nicht im Hauptplatinen-Upgrade-Kit enthalten).

USB-Stick aus dem Hauptplatinen-Upgrade-Kit

Teilenr. 122430 (Upgrade-Kit CB3.0 auf CB3.1)



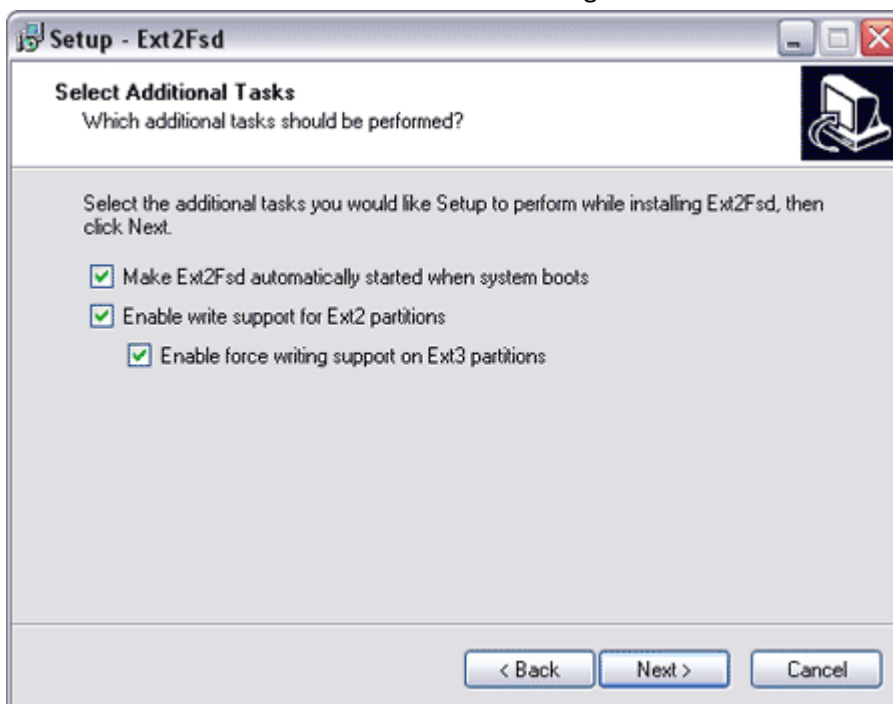
## 4.4.2 Softwareanforderungen

Ein Linux-Dateisystemtreiber ist erforderlich; Universal Robots empfiehlt den kostenlosen Linux-Partitionstreiber **Ext2Fsd**, aber auch andere Windows-Linux-Reader können verwendet werden (diese werden jedoch nicht von Universal Robots getestet).

## 4.4.3 Zugriff auf die Linux-Partition aus Windows

[Laden Sie Ext2Fsd herunter](#) und installieren Sie es.

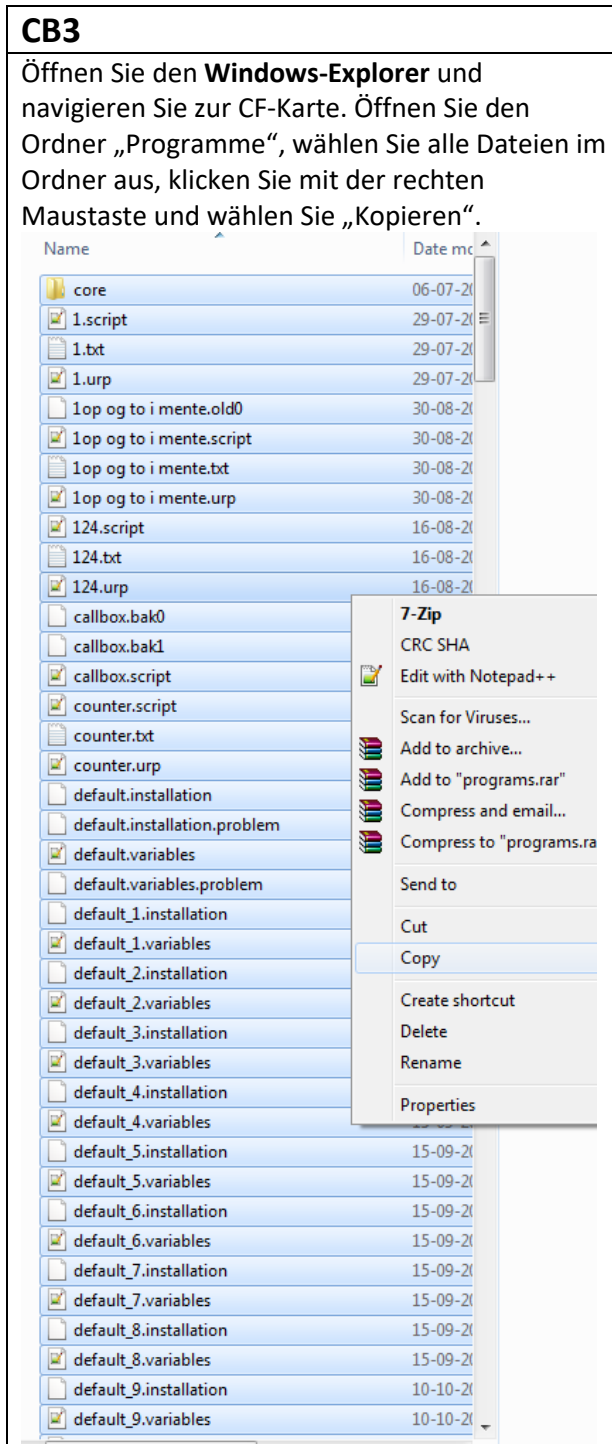
Aktivieren Sie die Lese- und Schreibunterstützung für Ext2 und Ext3.

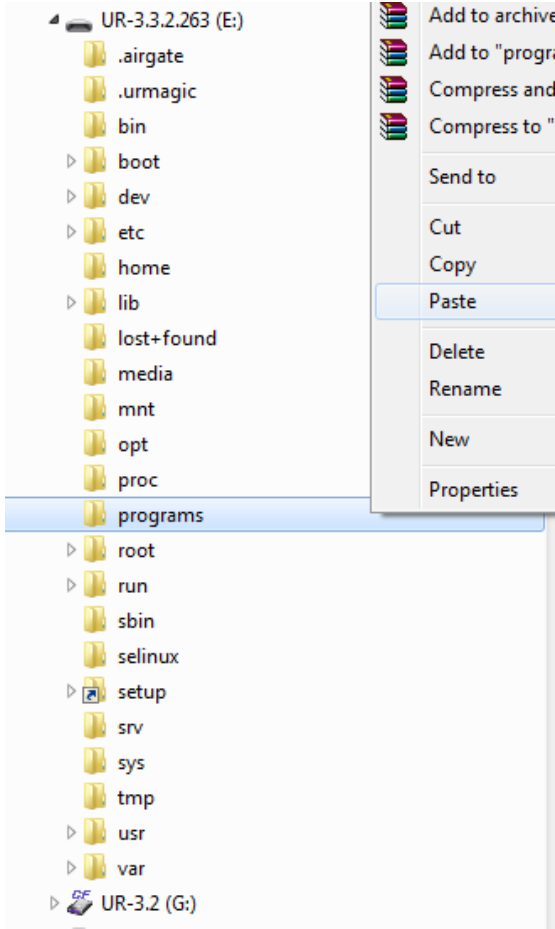
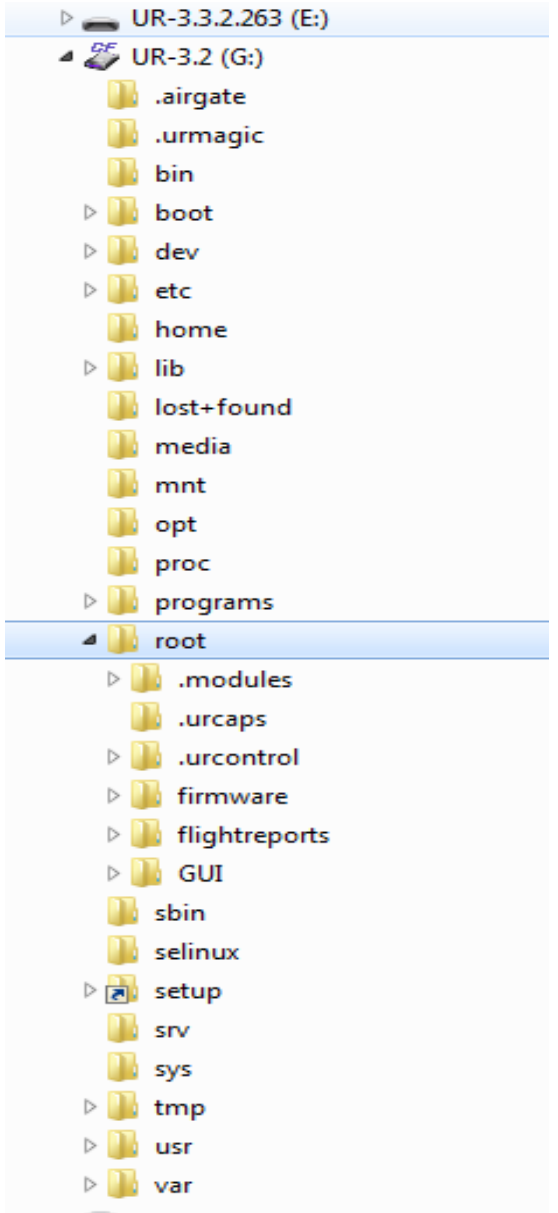


Starten Sie den Computer neu, damit die Änderungen wirksam werden.

#### 4.4.4 Kopieren der Daten von der CF-Karte auf den UR-USB-Stick

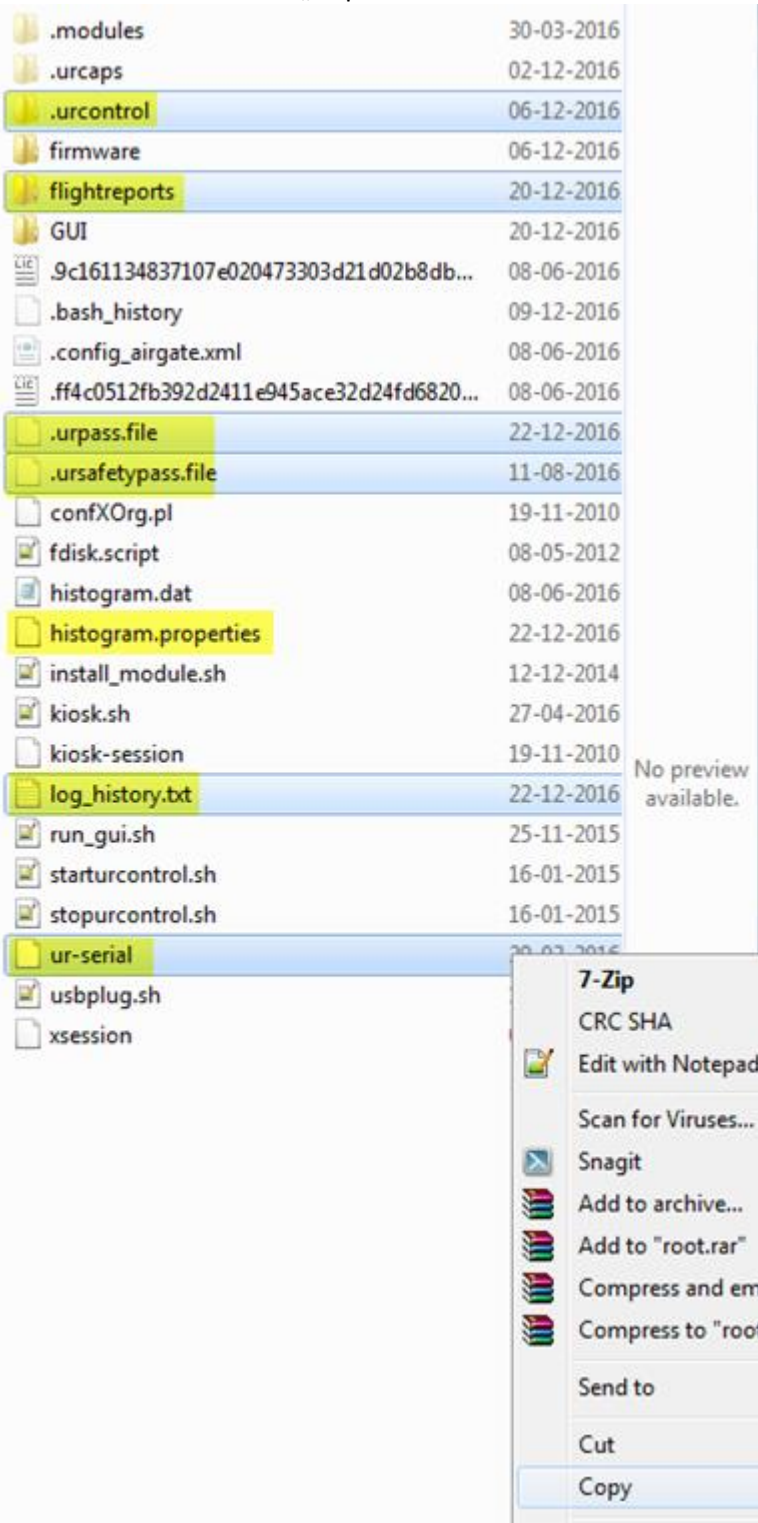
1. Nehmen Sie die CF-Karte aus dem Controller und stecken Sie sie in den Kartenleser und den UR-USB-Stick in einen der USB-Ports des Computers.



CB3	
<p>Navigieren Sie zum UR-USB-Stick, klicken Sie mit der rechten Maustaste auf den Ordner „Programme“ und wählen Sie „Einfügen“.</p> 	<p>Navigieren Sie zum Stammordner auf der CF-Karte</p> 

### CB3

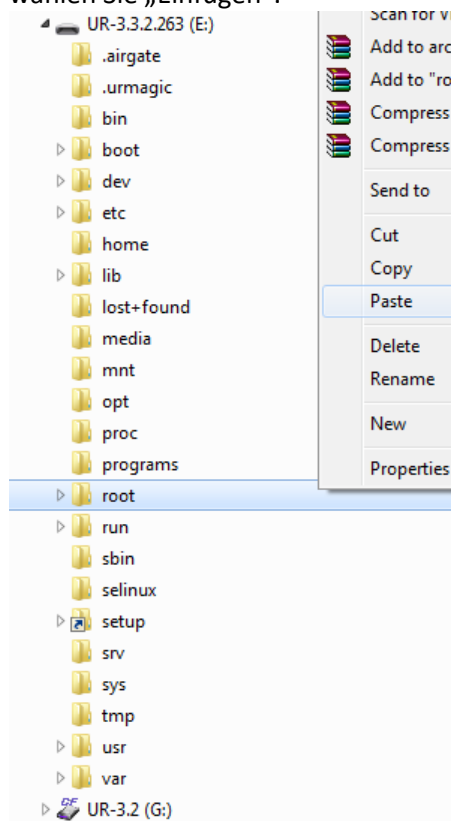
Wählen Sie in der Stammordneransicht die gelb markierten Ordner und Dateien aus, klicken Sie dann mit der rechten Maustaste und wählen Sie „Kopieren“.



Wenn die Datei „.urpass.file“ oder „.ursafetypass.file“ auf der CF-Karte nicht sichtbar ist, müssen die Dateien nicht gespeichert werden

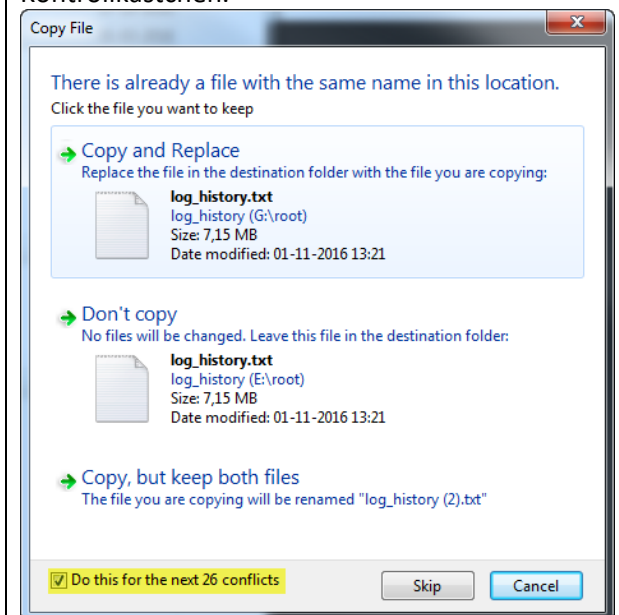
### CB3

Navigieren Sie zum UR-USB-Stick, klicken Sie mit der rechten Maustaste auf den Ordnerstamm und wählen Sie „Einfügen“.



Beim Kopieren der Dateien wird ein Dialogfenster eingeblendet, in dem Sie „Kopieren und „ersetzen“ auswählen müssen.

Aktivieren Sie das gelb markierte Kontrollkästchen.



2. Alle erforderlichen Dateien werden kopiert. Der UR-USB-Stick kann nun in die neue Hauptplatine eingesetzt und gebootet werden.

## 5. Fehlerbehebung

In den Fehlercodes wurden verschiedene Wörter für die gleiche Sache verwendet:

- Auf der Sicherheitssteuerplatine: Prozessor A = A uP = SafetySys1
- Auf der Sicherheitssteuerplatine: Processor B = B uP = SafetySys2

**Abkürzungen** im Kapitel „Fehlersuche“

PSU = Netzteil

PC = Controller

Öffnen Sie Protokolldateien mit dem Support Log Reader (SLR).

Den Support Log Reader können Sie unter [www.universal-robots.com/support/](http://www.universal-robots.com/support/) herunterladen

### 5.1 Fehlercodes

Code	Fehlerbeschreibung	Erläuterung	Behebung
<b>C0</b>	Kein Fehler		
<b>C1</b>	Überlauf des Ausgangspuffers		
<b>C1A1</b>	Überlauf des Puffers gespeicherter Warnungen		
<b>C1A2</b>	Überlauf des Ausgangspuffers zu RS485 (Problem mit PC-Meldung)		
<b>C2</b>	Überlauf des Eingangspuffers		
<b>C3</b>	Prozessor überlastet	Der Prozessor in einer beliebigen Komponente kann diesen Fehler melden.	
<b>C4</b>	Kommunikationsverlust		a) Überprüfen Sie das Ethernet-Kabel zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine, stellen Sie sicher, dass kein Script und keine UR+-Software die Kommunikation zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine überlastet. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.

			c) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C4A1</b>	Kommunikation mit PC unterbrochen	Zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine	a) Überprüfen Sie das Ethernet-Kabel zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine, stellen Sie sicher, dass kein Script und keine UR+-Software die Kommunikation zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine überlastet. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C4A2</b>	Kommunikation mit der Sicherheitssteuerplatine A uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist die Sicherheitssteuerplatine oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und der Sicherheitssteuerplatine defekt	a) Überprüfen Sie die TCP/IP-Verbindung zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Austausch der Sicherheitssteuerplatine
<b>C4A3</b>	Kommunikation mit der Sicherheitssteuerplatine B uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist die Sicherheitssteuerplatine oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und der Sicherheitssteuerplatine defekt	a) Überprüfen Sie die TCP/IP-Verbindung zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Austausch der Sicherheitssteuerplatine
<b>C4A4</b>	Kommunikation mit dem primären Bedienpanel uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist das Bedienpanel oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und dem Bedienpanel defekt	a) Überprüfen Sie die RS485-12-V-Verbindung zwischen Hauptplatine und Bedienpanel. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Bedienpanel austauschen
<b>C4A5</b>	Kommunikation mit dem sekundären Bedienpanel uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist das Bedienpanel oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und dem Bedienpanel defekt	a) Überprüfen Sie die RS485-12-V-Verbindung zwischen Hauptplatine und Bedienpanel. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Bedienpanel austauschen
<b>C4A6</b>	Kommunikation mit primärem EUROMAP67 uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist Euromap67 oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und Euromap defekt	a) Überprüfen Sie die Euromap67-Verbindung zwischen Hauptplatine und Euromap67. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Euromap67 austauschen

<b>C4A7</b>	Kommunikation mit sekundärem EUROMAP67 uP unterbrochen	Wenn entweder Prozessor A oder Prozessor B dies meldet, ist Euromap67 oder das Kabel zwischen der Hauptplatine und Euromap defekt	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die Euromap67-Verbindung zwischen Hauptplatine und Euromap67.</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Euromap67 austauschen</li> </ul>
<b>C4A8</b>	Primäres EUROMAP67 uP vorhanden, aber euromap67 ist deaktiviert	Falsche Sicherheitskonfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Aktualisieren Sie die verschiedenen Einstellungen in der Sicherheitskonfiguration</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A9</b>	Sekundäre EUROMAP67 uP vorhanden, aber euromap67 ist deaktiviert	Falsche Sicherheitskonfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Aktualisieren Sie die verschiedenen Einstellungen in der Sicherheitskonfiguration</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A10</b>	Primäres Bedienpanel vorhanden, aber die Bedienpanel-Sicherheit ist deaktiviert	Falsche Sicherheitskonfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Aktualisieren Sie die verschiedenen Einstellungen in der Sicherheitskonfiguration</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A11</b>	Sekundäres Bedienpanel uP vorhanden, aber die Bedienpanel-Sicherheit ist deaktiviert	Falsche Sicherheitskonfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Aktualisieren Sie die verschiedenen Einstellungen in der Sicherheitskonfiguration</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A12</b>	Kommunikation mit Gelenk 0 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A13</b>	Kommunikation mit Gelenk 1 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A14</b>	Kommunikation mit Gelenk 2 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>

<b>C4A15</b>	Kommunikation mit Gelenk 3 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A16</b>	Kommunikation mit Gelenk 4 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A17</b>	Kommunikation mit Gelenk 5 unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A18</b>	Kommunikation mit Werkzeug unterbrochen	Mehr als 1 Paket verloren	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A65</b>	Paket von primärem Bedienpanel verloren	1 Paket verloren – Warnung	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A66</b>	Paket von sekundärem Bedienpanel verloren	1 Paket verloren – Warnung	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A67</b>	Paket von primärem Euomap67 verloren	1 Paket verloren – Warnung	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> </ul>
<b>C4A68</b>	Paket von sekundärem Euomap67 verloren	1 Paket verloren – Warnung	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig</li> </ul>

			angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A69</b>	Paket von sekundärer Master-Platine verloren	1 Paket verloren – Warnung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A70</b>	Paket von Gelenk 0 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A71</b>	Paket von Gelenk 1 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A72</b>	Paket von Gelenk 2 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A73</b>	Paket von Gelenk 3 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A74</b>	Paket von Gelenk 4 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.

<b>C4A75</b>	Paket von Gelenk 5 verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A76</b>	Paket von Werkzeug verloren	Seriellles Kommunikationsproblem mit einem oder mehreren Gelenken	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A77</b>	Paket von uPA zu Gelenken verloren	1 Paket verloren – Warnung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A78</b>	Paket von uPA zu Bedienpanel verloren	1 Paket verloren – Warnung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A79</b>	Paket von uPA zu uPB verloren	1 Paket verloren – Warnung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A80</b>	Paket von uPB verloren	1 Paket verloren – Warnung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A81</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket vom Primärbildschirm	Sicherheitsprozessor 1 im Bedienpanel hat Paketabweichung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind

			b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A82</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket vom Sekundärbildschirm	Sicherheitsprozessor 2 im Bedienpanel hat Paketabweichung	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A83</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von primärem Euromap67		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A84</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von sekundärem Euromap67		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A85</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Sicherheitssteuerplatine B		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A86</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Gelenk 0		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A87</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Gelenk 1		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A88</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket		Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:

	von Gelenk 2	<p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A89</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Gelenk 3	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A90</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Gelenk 4	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A91</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Gelenk 5	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A92</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Werkzeug	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A93</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Prozessor A zu Gelenken	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p>
<b>C4A94</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Prozessor A zu B	<p>Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann:</p> <p>a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind</p> <p>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß</p>

<b>C4A95</b>	Paketzähler-Abweichung im Paket von Prozessor A zu Bedienpanel und EUROMAP	Kapitel 5.3.7 durch. Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C4A100</b>	Kommunikationsverlust durch Paketzähler-Abweichungen	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C5</b>	Warnung aufgrund von hoher Prozessorlast	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C5A1</b>	Warnung aufgrund von hoher Prozessorlast:1	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C5A2</b>	Warnung aufgrund von hoher Prozessorlast:2	Wenn dies häufig im Protokoll erscheint, dann: a) Überprüfen Sie, ob die Kommunikationskabel richtig angeschlossen sind b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C10</b>	Fehler: PC-Kommunikation verloren	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C10A1</b>	Paket von PC verloren	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C10A101</b>	PC-Paket zu früh empfangen	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß

			Kapitel 5.3.7 durch. b) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C10A102</b>	Paketzähler stimmt nicht überein		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C10A103</b>	PC sendet zu oft Pakete		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C11</b>	Bad CRC-Fehler	Problem bei serieller Kommunikation mit dem Gelenk	Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken. Eventuell 2 Gelenke mit derselben ID.
<b>C12</b>	Unbekannter Nachrichtenfehler		
<b>C14</b>	Debug-Meldung		
<b>C14A1</b>	{float}	Sollte in der Praxis nicht vorkommen	Wenn Sie diesen Fehler an einem Roboter sehen, melden Sie ihn an Universal Robots.
<b>C14A2</b>	{signiert}	Sollte in der Praxis nicht vorkommen	Wenn Sie diesen Fehler an einem Roboter sehen, melden Sie ihn an Universal Robots.
<b>C14A3</b>	{unsigned}	Sollte in der Praxis nicht vorkommen	Wenn Sie diesen Fehler an einem Roboter sehen, melden Sie ihn an Universal Robots.
<b>C17</b>	Überlauf des Eingangspuffers in Paket von PC	Kommunikationsfehler zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine	a) Überprüfen Sie die Ethernet-Verbindung zwischen den Leiterplatten. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Aktualisieren Sie die Software.
<b>C26</b>	Index-Drift am Motor-Wertgeber erkannt	Mechanisches Problem an Gelenk	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C27</b>	Kalibrierdaten sind ungültig oder nicht vorhanden, ein Selbsttest ist erforderlich!		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C29</b>	Datenprüfsumme für Online-	Keine Kalibrierdaten im Gelenk	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß

	Kalibrierung fehlgeschlagen		Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C30</b>	Master hat Daten von zu vielen Gelenken empfangen		
<b>C31</b>	Falsche Nachricht empfangen (nicht vom Master)	Problem bei serieller Kommunikation mit dem Gelenk	Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken
<b>C32</b>	Flash-Schreibprüfung fehlgeschlagen	Debug-Meldung	Ignorieren
<b>C33</b>	Flash-Prüfsumme für Kalibrierung fehlgeschlagen		
<b>C34</b>	Flash-Prüfsumme für Programm fehlgeschlagen		Firmware aktualisieren
<b>C34A0</b>	Flash-Prüfsumme für Programm während des Bootvorgangs fehlgeschlagen		Firmware aktualisieren
<b>C34A1</b>	Flash-Prüfsumme für Programm während Laufzeit fehlgeschlagen		Firmware aktualisieren
<b>C35</b>	Gelenk-ID ist nicht definiert		
<b>C36</b>	Unzulässiger Bootloader-Befehl	Debug-Meldung	Ignorieren
<b>C37</b>	Parserfehler in Eingangspuffer	Problem bei serieller Kommunikation mit dem Gelenk	Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken
<b>C38</b>	Online-RAM-Test fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.
<b>C38A1</b>	Datenbus-Test fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.
<b>C38A2</b>	Stuck-high-Test an Adress-Bus fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.
<b>C38A3</b>	Stuck-low-Test an Adress-Bus fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.
<b>C38A4</b>	Bridging-Test an Adress-Bus fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.
<b>C38A5</b>	Speicherzellen-Test fehlgeschlagen		Überprüfen Sie in der Protokolldatei, welche Instanz diesen Fehler meldet. Ersetzen Sie die meldende Instanz.

<b>C39</b>	Logik- und Zeitüberwachungsfehler Fehler bei max. Stromabweichung		
<b>C39A1</b>			a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C39A2</b>	Maximale Geschwindigkeit des Gelenk-Wertgebers überschritten		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C39A3</b>	Maximale Geschwindigkeit des Motor-Wertgebers überschritten		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C39A4</b>	Unzulässige Zustandsänderung im Gelenk erkannt		
<b>C39A5</b>	Während des Startvorgangs ist ein Zeitproblem aufgetreten. Bitte starten Sie neu, um fortzufahren	Zu schnelle Zustandsänderung im Gelenk erkannt	Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C39A6</b>	Spannung des 5-V-Reglers zu niedrig		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C39A7</b>	Spannung des 5-V-Reglers zu hoch		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C39A100</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der ADC-Aufgabe		
<b>C39A101</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der Motorsteuerungsaufgabe		
<b>C39A102</b>	Watchpoint-Fehler: Zeitüberschreitung der Motor-Wertgeber-Aufgabe		

<b>C39A103</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der Gelenk-Wertgeber-Aufgabe		
<b>C39A104</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der Kommunikationsaufgabe		
<b>C39A105</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der RAM-Test-Aufgabe		
<b>C39A106</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der CalVal-Prüfaufgabe		
<b>C39A107</b>	Watchpoint-Fehler: Timeout der ROM-Prüfaufgabe		
<b>C40</b>	A/D-Wandler an Gelenk hat oberen Grenzwert erreicht	EMV-Problem extern oder Elektronik intern	Überprüfen Sie die Erdung und Abschirmung auf EMV-Probleme
<b>C44</b>	CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.</li> </ul>
<b>C44A0</b>	Gelenk 0: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.</li> </ul>
<b>C44A1</b>	Gelenk 1: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.</li> </ul>
<b>C44A2</b>	Gelenk 2: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß</li> </ul>

			Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.
<b>C44A3</b>	Gelenk 3: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.
<b>C44A4</b>	Gelenk 4: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.
<b>C44A5</b>	Gelenk 5: CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation am Gelenk oder sekundären Bus-Knoten	a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.
<b>C44A6</b>	CRC-Prüfung des Werkzeugs am Primärbus fehlgeschlagen	Problem mit serieller Kommunikation mit Werkzeug oder sekundärem Bus-Knoten	a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander Auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.
<b>C44A80</b>	CRC-Prüfung am Primärbus fehlgeschlagen	Höchstwahrscheinlich liegt eine Störung am Kommunikationsbus vor.	a) Überprüfen Sie die schwarzen zweiadrigen Steckverbinder und die Kabel in den Gelenken b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zweimal hintereinander auftritt, wenden Sie sich an Ihren lokalen Dienstleister.

<b>C45</b>	A/D-Wandler-Fehler		
<b>C46</b>	Getriebe lose oder Wertgeber falsch montiert	Mechanisches Problem im Getriebe im Zusammenhang mit der Wertgeber-Montage	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C47</b>	A/D-Wandler hat unteren Grenzwert erreicht	EMV-Problem extern oder Elektronik intern	Überprüfen Sie die Erdung und Abschirmung auf EMV-Probleme.
<b>C48</b>	Spannungsabfall am Powerbus erkannt.	Fehler in 48-V-Powerbus zum Roboterarm	Überprüfen Sie den 48-V-Ausgang des Netzteils. Überprüfen Sie die Leiterplatte des Stromverteilers. Austausch des 48-V-Netzteils oder des Stromverteilers erforderlich
<b>C49</b>	RS485-Empfangswarnung		
<b>C49A200</b>	Sekundärer RS485-Bus ist ausgefallen	Bus für: Bedienpanel, Prozessor A und Prozessor B auf Sicherheitssteuerplatine	Überprüfen Sie das TCP/IP-12-V-Kabel zum Bedienpanel
<b>C50</b>	Problem beim Einschalten des Roboters	Elektrischer Fehler im Controller	Entfernen Sie alle externen Anschlüsse an der E/A-Schnittstelle der Sicherheitssteuerplatine. Überprüfen Sie, ob ein Kurzschluss vorliegt.
<b>C50A1</b>	Spannung an der 24-V-Schiene vor der Inbetriebnahme erkannt		
<b>C50A2</b>	Spannung am stromlosen Roboter vorhanden		
<b>C50A5</b>	Netzteilspannung zu niedrig	Spannung liegt unter 40 V	48-V-Kabel zwischen Netzteil und Sicherheitssteuerplatine prüfen
<b>C50A6</b>	Versorgungsspannung zu hoch	Spannung liegt über 56 V	
<b>C50A11</b>	Keine Spannung an der 24-V-Schiene nach der Inbetriebnahme erkannt	24-V an E/A-Schnittstelle im Controller	
<b>C50A15</b>	Warnung, warte auf SafetySYS2	SafetySYS2 = Prozessor B auf Sicherheitssteuerplatine	
<b>C50A16</b>	Das Bedienpanel reagiert nicht	Lose Leitung oder falsche Sicherheitskonfiguration	a) Überprüfen Sie Kabel und Anschlüsse des Bedienpanels. b) Überprüfen Sie die Einstellungen auf der Registerkarte „Miscellaneous“ (Verschiedenes) im Menü „Safety“ (Sicherheit).
<b>C50A17</b>	Die Euromap67-Schnittstelle antwortet nicht	Lose Leitung oder falsche Sicherheitskonfiguration	a) Überprüfen Sie Kabel und Anschlüsse des Euromap67. b) Überprüfen Sie die Einstellungen auf der Registerkarte „Miscellaneous“ (Verschiedenes) im Menü „Safety“ (Sicherheit).

<b>C50A18</b>	Warnung, warte auf SafetySYS1	SafetySYS1 = Prozessor A auf Sicherheitssteuerplatine
<b>C50A19</b>	Warnung, warte auf gültiges Statusbit „euomap67 aktiviert“ von sekundärer Sicherheitssteuerplatine	
<b>C50A20</b>	5-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (5 V zu hoch)	
<b>C50A21</b>	5-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (5 V zu niedrig)	
<b>C50A22</b>	Messwert des Roboter-Stromsensors zu hoch	
<b>C50A23</b>	Messwert des Roboter-Stromsensors zu niedrig	
<b>C50A24</b>	48 V nicht vorhanden (interne Verbindung prüfen)	<p>Dieser Fehler kann mehrere Ursachen haben und Sie müssen die Spannung an mehreren Stellen messen. Es gibt 3 verschiedene Komponenten, die die Ursache sein könnten, und Sie müssen die Spannung messen, um festzustellen, welche von ihnen fehlerhaft ist.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 48-V-Spannungsversorgung</li> <li>- Stromverteiler</li> <li>- Sicherheitssteuerplatine</li> </ul> <p>Den elektrischen Schaltplan finden Sie in diesem Service-Handbuch</p>
<b>C50A25</b>	Roboterspannung an 48-V-Netzteil beim Einschalten der Stromversorgung vorhanden	
<b>C50A26</b>	Spannung am ausgeschalteten 48-V-Netzteil vorhanden	
<b>C50A27</b>	12-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (12 V zu hoch)	
<b>C50A28</b>	12-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (12 V zu niedrig)	
<b>C50A29</b>	Fehler in analogem E/A (-12 V zu hoch)	
<b>C50A30</b>	Fehler in analogem E/A (-12 V zu niedrig)	

<b>C50A31</b>	Die anderen safetySYS initialisieren nicht	
<b>C50A40</b>	Falsche Spannung von Netzteil 1	
<b>C50A41</b>	Falsche Spannung von Netzteil 2	
<b>C50A42</b>	Spannung am Netzteil weiterhin vorhanden	
<b>C50A43</b>	Warnung, warte auf Antwort vom Typ CB2 des Primärprozessors	
<b>C50A50</b>	Prozessor A: 3,3-V-Versorgungsspannung außerhalb der Grenzwerte	
<b>C50A51</b>	Roboterspannung unter Schwellenwert	
<b>C50A52</b>	Roboterspannung über Schwellenwert	
<b>C50A53</b>	Abweichungsfehler bei 58-V-Generator	
<b>C50A54</b>	5-V-Regler zu niedrig	
<b>C50A55</b>	5-V-Regler zu hoch	
<b>C50A56</b>	-4-V-Generator zu niedrig	
<b>C50A57</b>	-4-V-Generator zu hoch	
<b>C50A80</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch Low-Power-Rücksetzung verursacht	
<b>C50A81</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch Window-Watchdog-Rücksetzung verursacht	
<b>C50A82</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch Independent-Watchdog-Rücksetzung verursacht	
<b>C50A83</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch Software-Rücksetzung verursacht	Die Sicherheitssteuerplatine wurde auf explizite Anfrage zurückgesetzt.
<b>C50A84</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch External-Pin-Rücksetzung verursacht	

<b>C50A85</b>	Letzte CPU-Rücksetzung wurde durch Brown-Out-Rücksetzung verursacht		
<b>C50A99</b>	Falsche Software auf Leiterplatte		
<b>C50A100</b>	Kabel nicht angeschlossen	Roboter-Problem: Roboterkabel wurde nicht erkannt	Kabel und Verbindungen zwischen Roboter und Controller prüfen
<b>C50A101</b>	Kurzschluss im Roboter erkannt oder falscher Roboter an Controller angeschlossen	Roboter-Problem: 48-V-Netzteil defekt oder falscher Robotertyp	Überprüfen Sie den Robotertyp. Suchen Sie nach einem Kurzschluss im Kabel und im Roboterarm.
<b>C50A102</b>	Spannung steigt zu langsam an	Roboter-Problem: 48-V-Spannungsversorgung	
<b>C50A103</b>	Spannung hat akzeptables Niveau nicht erreicht	Roboter-Problem: 48-V-Spannungsversorgung	
<b>C51</b>	CRC-Prüfung am Sekundärbus fehlgeschlagen		
<b>C51A0</b>	Prozessor B		
<b>C51A1</b>	Primärer Bildschirmprozessor	CRC-Prüfung am Sicherheitsprozessor 1 im Bedienpanel fehlgeschlagen	
<b>C51A2</b>	Sekundärer Bildschirmprozessor	CRC-Prüfung am Sicherheitsprozessor 2 im Bedienpanel fehlgeschlagen	
<b>C51A3</b>	Primärer E67		
<b>C51A4</b>	Sekundärer E67		
<b>C53</b>	E/A-Überstrom erkannt	Fehler in Sicherheitssteuerplatine	Entfernen Sie alle externen Verbindungen zu den E/As. Auf Kurzschluss prüfen
<b>C53A1</b>	E/A-Überstrom erkannt, Grenzwert ist 800 mA	Fehler in Sicherheitssteuerplatine	Entfernen Sie alle externen Verbindungen zu den E/As. Auf Kurzschluss prüfen
<b>C53A2</b>	E/A-Überstrom erkannt, Grenzwert ist 600 mA	Werkzeugfehler	Entfernen Sie alle externen Verbindungen zu den E/As. Auf Kurzschluss prüfen
<b>C55</b>	Fehler im Sicherheitssystem	Fehlfunktion des Sicherheitssystems	a) Überprüfen Sie die Hauptplatine, die Sicherheitssteuerplatine, die Bildschirmplatine und den Stromverteiler (Euromap, falls vorhanden). b) Überprüfen Sie Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten. c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß

			Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C55A23</b>	Fehler des Sicherheitsrelais (Minusanschluss)	Fehler des Stromverteilers	a) Überprüfen Sie das Kabel von der Sicherheitssteuerplatine zum Stromverteiler oder das 48-V-Netzteil und den Stromverteiler auf Probleme. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C55A24</b>	Fehler des Sicherheitsrelais (Plusanschluss)	Fehler des Stromverteilers	a) Überprüfen Sie das Kabel von der Sicherheitssteuerplatine zum Stromverteiler oder das 48-V-Netzteil und den Stromverteiler auf Probleme. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C55A33</b>	Fehler des Sicherheitsrelais (ein Relais klemmt)	Fehler des Stromverteilers	a) Überprüfen Sie das Kabel von der Sicherheitssteuerplatine zum Stromverteiler oder das 48-V-Netzteil und den Stromverteiler auf Probleme. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C55A34</b>	Fehler des Sicherheitsrelais (Relais sind nicht eingeschaltet)	Fehler des Stromverteilers	a) Überprüfen Sie das Kabel von der Sicherheitssteuerplatine zum Stromverteiler oder das 48-V-Netzteil und den Stromverteiler auf Probleme. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C55A50</b>	Spannung am stromlosen Roboter vorhanden	Hardwarefehler in Sicherheitssteuerplatine	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C55A51</b>	Spannung am Roboter weiterhin vorhanden	Hardwarefehler in Sicherheitssteuerplatine	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C55A52</b>	5-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (5 V zu niedrig)	Hardwarefehler in Sicherheitssteuerplatine	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt,

<b>C55A53</b>	5-V-, 3V3- oder A/D-Wandler-Fehler (5 V zu hoch)	Hardwarefehler in Sicherheitssteuerplatine	ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine. a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C55A90</b>	Bootloader-Fehler, Roboterspannung zu niedrig oder Stromstärke zu hoch		
<b>C55A91</b>	Bootloader-Fehler, Roboterspannung zu hoch		
<b>C55A100</b>	Sicherheitsverletzung		
<b>C55A101</b>	Sicherheitskanalfehler in Sicherheitssteuerplatine		
<b>C55A102</b>	Sicherheitskanalfehler im Bildschirm		
<b>C55A103</b>	Sicherheitskanalfehler in Euromap67-Schnittstelle		
<b>C55A109</b>	Fehlermeldung von PC empfangen		
<b>C55A110</b>	Sicherheitsstatus ändert sich zu oft		
<b>C55A111</b>	Ein/Aus-Status ändert sich zu oft		
<b>C55A112</b>	Messwerte der Roboterstromsensoren unterscheiden sich		
<b>C55A120</b>	Roboterstrom bei Notstopp ist zu hoch		
<b>C55A121</b>	Roboterstrom bei Sicherheitsstopp ist zu hoch		
<b>C56</b>	Abschaltung wegen Überspannung	Spannung über 55 V	a) Überprüfen Sie das Kabel und die Anschlüsse des Bremswiderstands. b) Überprüfen Sie den Stromfluss c) Ersetzen Sie den Bremswiderstand.
<b>C57</b>	Fehler beim Lösen der Bremsen		a) Überprüfen Sie die Bremse und das Magnetventil b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C57A1</b>	Gelenk hat sich nicht bewegt oder		a) Überprüfen Sie die Bremse und das Magnetventil

	Motor-Wertgeber funktioniert nicht		b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C57A2</b>	Große Bewegung beim Lösen der Bremse erkannt		a) Überprüfen Sie die Bremse und das Magnetventil b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C57A3</b>	Roboter konnte Bremse nicht lösen, siehe Protokoll für Details		a) Überprüfen Sie die Bremse und das Magnetventil b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C58</b>	Motor-Wertgeber nicht kalibriert		
<b>C59</b>	Abschaltung wegen Überstrom	Überstrom in Gelenk. Argument = Stromstärke in Ampere	a) Auf Kurzschluss prüfen. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C61</b>	Stromverbrauch im Leerlauf zu hoch	Das System verbraucht im Leerlauf mehr Strom als erwartet. Argument = Watt.	Versuchen Sie die folgenden Maßnahmen, um zu sehen, welche das Problem behebt: a) Überprüfen Sie das Kabel und die Anschlüsse des Bremswiderstands b) Überprüfen Sie den Bremswiderstand c) Ersetzen Sie den Bremswiderstand.
<b>C62A1</b>	Thermisches Problem: Gelenktemperatur: Hoch (80 °C)	Warnung	a) Überprüfen Sie, ob etwas die freie Beweglichkeit der Gelenke behindert b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C62A3</b>	Thermisches Problem: Warnung: Statische Belastung zu hoch	Warnung	a) Überprüfen Sie, ob etwas die freie Beweglichkeit der Gelenke behindert b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C62A11</b>	Thermisches Problem: Gelenktemperatur: Abschaltung (85 °C)	Stop	a) Überprüfen Sie, ob etwas die freie Beweglichkeit der Gelenke behindert b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C62A13</b>	Thermisches Problem: Shutdown:	Stop	a) Überprüfen Sie, ob etwas die freie Beweglichkeit der Gelenke

	Statische Belastung zu hoch		behindert b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C63</b>	Motortest ist in Schritt {unsigned} fehlgeschlagen.		
<b>C65</b>	Netzteilspannung zu hoch	Die Ausgangsspannung des Netzteils liegt über 49 V. Argument = Volt.	Versuchen Sie die folgenden Maßnahmen, um zu sehen, welche das Problem behebt: a) Stellen Sie sicher, dass das Netzteil nicht mehr als 49 V liefert b) Überprüfen Sie das Kabel und die Anschlüsse des Bremswiderstands. c) Überprüfen Sie den Bremswiderstand d) Ersetzen Sie das Netzteil
<b>C68</b>	SPI-Fehler	Gelenk: Kommunikationsfehler mit Absolutwertgeber am Gelenk	a) Auf Kurzschluss prüfen. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehrmals hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C70</b>	Nahe an Getriebe-Schubgrenze	Beschleunigung / Verzögerung zu hoch. Mechanisches Problem im Getriebe im Zusammenhang mit der Wertgeber-Montage	a) Reduzieren Sie die Beschleunigung im Benutzerprogramm. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. c) Wenn dies mehrmals hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C71</b>	Fehler bei Startüberprüfung	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren
<b>C71A0</b>	Hardware ist Größe0, falsche Firmware am Gelenk	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren
<b>C71A1</b>	Hardware ist Größe1, falsche Firmware am Gelenk	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren
<b>C71A2</b>	Hardware ist Größe2, falsche Firmware am Gelenk	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren
<b>C71A3</b>	Hardware ist Größe3, falsche Firmware am Gelenk	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren
<b>C71A4</b>	Hardware ist Größe4, falsche Firmware am Gelenk	Fehler: Firmware in Gelenk	Firmware aktualisieren

<b>C71A5</b>	Ungültige Hardware-Größe gelesen		
<b>C71A6</b>	A/D-Wandler-Kalibrierung fehlgeschlagen	Nur in Gelenk	
<b>C71A7</b>	Unbekanntes Fehlerergebnis	Motorkabel sind beschädigt, fehlerhafte Verbindung an Schraubklemmen oder Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A8</b>	Kurzschluss des Motors an Masse oder Probleme mit H-Brücke	Motorkabel sind beschädigt, fehlerhafte Verbindung an Schraubklemmen oder Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A9</b>	Motoranzeigesignal funktioniert nicht	Motorkabel sind beschädigt, fehlerhafte Verbindung an Schraubklemmen oder Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A10</b>	Phase 1 ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht	Motorkabel sind beschädigt, fehlerhafte Verbindung an Schraubklemmen oder Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A11</b>	Phase 2 ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht	Motorkabel sind beschädigt, fehlerhafte Verbindung an Schraubklemmen oder Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A12</b>	Phase 3 oder mehrere Phasen sind nicht angeschlossen oder funktionieren nicht	Der Draht ist (1) beschädigt oder (2) wurde von der Leiterplatte getrennt (unwahrscheinlich) oder (3) Leiterplatte defekt	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A50</b>	Test des Stromsensors fehlgeschlagen	Sensor meldet bei Messung falschen Strom	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A51</b>	Test des Stromsensors fehlgeschlagen	Sensor meldet bei Messung falschen Strom	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C71A52</b>	Test des Stromsensors fehlgeschlagen	Sensoren melden bei Messung unterschiedliche Stromstärken	a) Überprüfen Sie das Gelenk auf beschädigte oder lose Verbindungen b) Ersetzen Sie das Gelenk.
<b>C72</b>	Netzteil-Fehler	Problem mit 48-V-Spannungsversorgung	
<b>C72A1</b>	0 Netzteile sind aktiv	Netzteil konnte keine 48 V liefern	Überprüfen Sie die Stromverbindung zwischen Netzteil und

<b>C72A2</b>	1 Netzteil ist aktiv, aber es werden 2 erwartet (UR10)	Netzteil konnte keine 48 V liefern, oder UR10-Flash-Karte in UR5-Roboter eingesteckt	Sicherheitssteuerplatine. Überprüfen Sie die Stromverbindung zwischen Netzteil und Sicherheitssteuerplatine und überprüfen Sie, ob die Flash-Karte/der USB-Stick zum Robotermodell passt.
<b>C72A3</b>	2 Netzteile sind aktiv, aber es wird nur 1 erwartet (UR5)	UR5-Flash-Karte in UR10 Roboter	Überprüfen Sie, ob die Flash-Karte/der USB-Stick zum Robotermodell passt.
<b>C73</b>	Bremstest beim Selbsttest fehlgeschlagen, Bremsstift prüfen		
<b>C74</b>	Gelenk-Wertgeber-Warnung	Fehler im magnetischen Wertgeber (Absolutwertgeber).	
<b>C74A1</b>	Ungültige Dekodierung: Fehlausrichtung des Abtastkopfes, Ring beschädigt oder externes Magnetfeld vorhanden.		Überprüfen Sie die Erdung und Abschirmung auf EMV-Probleme
<b>C74A2</b>	Die Geschwindigkeitsmessung ist nicht gültig		
<b>C74A4</b>	Systemfehler = Störung oder inkonsistente Kalibrierung erkannt		
<b>C74A8</b>	Die Versorgungsspannung liegt außerhalb des zulässigen Bereichs		
<b>C74A16</b>	Temperatur liegt außerhalb des zulässigen Bereichs		
<b>C74A64</b>	Signal zu niedrig = zu weit vom Magnetring entfernt		
<b>C74A128</b>	Signalsättigung = zu nahe am Magnetring		
<b>C74A207</b>	Gelenk-Wertgeber-Fehler	Beispiel: Das Argument 207 ist die Summe von 128, 64, 8, 4, 2, 1. Das bedeutet, dass alle Fehler im Zusammenhang mit den Argumenten 1, 2, 4, 8, 64 und 128 gemeldet wurden.	
<b>C75</b>	Gelenk-Wertgeber-Fehler	Fehler im magnetischen Wertgeber (Absolutwertgeber).	
<b>C75A1</b>	Ungültige Dekodierung: Fehlausrichtung des Abtastkopfes, Ring beschädigt oder externes		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Überprüfen Sie Erdung und Abschirmung auf EMV-Probleme

	Magnetfeld vorhanden.		c) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A2</b>	Die Geschwindigkeitsmessung ist nicht gültig		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A4</b>	Systemfehler = Störung oder inkonsistente Kalibrierung erkannt		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A8</b>	Die Versorgungsspannung liegt außerhalb des zulässigen Bereichs		Vorherigen Fehler überprüfen
<b>C75A16</b>	Temperatur liegt außerhalb des zulässigen Bereichs		Vorherigen Fehler überprüfen
<b>C75A32</b>	Signalverlust = Fehlausrichtung des Abtastkopfes oder Ring beschädigt		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A64</b>	Signal zu niedrig = zu weit vom Magnetring entfernt		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A128</b>	Signalsättigung = zu nahe am Magnetring		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie das Gelenk
<b>C75A207</b>	Gelenk-Wertgeber-Fehler	Beispiel: Das Argument 207 ist die Summe von 128, 64, 8, 4, 2, 1. Das bedeutet, dass alle Fehler im Zusammenhang mit den Argumenten 1, 2, 4, 8, 64 und 128 gemeldet wurden.	
<b>C76</b>	CRC-Fehler bei Gelenk-Wertgeber-Kommunikation	Fehler zwischen Sensor und Gelenk-Schaltkreis	Überprüfen Sie die Anschlüsse und vergewissern Sie sich, dass keine starken elektrischen Störungen vorliegen
<b>C77</b>	Plötzliche Positionsänderung am Gelenk-Wertgeber erkannt	Der Positionswert des Wertgebers war anders als erwartet.	
<b>C78</b>	Große plötzliche Positionsänderung	Der Positionswert des Wertgebers war	

	am Gelenk-Wertgeber erkannt	deutlich anders als erwartet, die letzte Messung wurde verworfen.	
<b>C78A255</b>	Große plötzliche Positionsänderung am Gelenk-Wertgeber erkannt	Beispiel: Das Argument 255 ist eine Zahl, die sich auf die Größe der Positionsänderung bezieht. Mit anderen Worten, dies kann als C78-Fehler behandelt werden.	
<b>C80A51</b>	Fenster „Watchdog-Rücksetzung“		
<b>C100</b>	Roboter hat Modus gewechselt	Statuswarnung, allgemeine Modusänderung	Überprüfen Sie vorhergehende Fehler im Protokollverlauf
<b>C101</b>	Echter Roboter verbunden		
<b>C102</b>	Echter Roboter nicht verbunden – Roboter wird simuliert		
<b>C103</b>	UR-Ethernet-Fehler	Kommunikationsproblem zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine	a) Überprüfen Sie, ob das Ethernet-Kabel zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine angeschlossen ist. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C103A1</b>	Verbindung zur Sicherheitssteuerplatine unterbrochen	Die Hauptplatine hat 3 Pakete in Folge nicht empfangen	a) Überprüfen Sie, ob das Ethernet-Kabel zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine angeschlossen ist. b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C103A2</b>	Paket von Sicherheitssteuerplatine verloren		
<b>C103A3</b>	Initialisierung der Ethernet-Verbindung mit Sicherheitssteuerplatine fehlgeschlagen		
<b>C104</b>	Fehler = leerer Befehl an Roboter gesendet		
<b>C111</b>	Etwas zieht am Roboter		Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C115</b>	Unbekannter Robotertyp	Der in der Konfiguration angegebene Robotertyp ist unbekannt	
<b>C116</b>	Echtzeit-Teilewarnung	Mögliche CPU-Überlastung durch Struktur des Benutzerprogramms	Strukturieren Sie das Benutzerprogramm neu.
<b>C117</b>	Neustart der Sicherheitssteuerplatine	Die Sicherheitssteuerplatine konnte nicht	Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß

	fehlgeschlagen	vom Controller aus neu gestartet werden.	Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C150</b>	Sicherheitsstopp: Position nahe an Gelenkgrenzwerten		
<b>C151</b>	Sicherheitsstopp: Werkzeugausrichtung nahe an Grenzwerten		
<b>C152</b>	Sicherheitsstopp: Position nahe an Grenzwerten der Sicherheitsebene		
<b>C153</b>	Sicherheitsstopp: Position weicht vom Weg ab		Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C154</b>	Sicherheitsstopp: Position in Singularität	Der Roboter kann sich nahe einer Singularität nicht linear bewegen	Verwenden Sie FahreAchse oder ändern Sie die Bewegung
<b>C155</b>	Sicherheitsstopp: Der Roboter kann seine Position nicht halten. Überprüfen, ob die Nutzlast korrekt ist		
<b>C156</b>	Sicherheitsstopp: Falsche Nutzlast oder Montage erkannt, oder etwas schiebt den Roboter, wenn er in den Freedrive-Modus wechselt	Der Roboter kann sich aufgrund falscher Einstellungen unerwartet bewegen	Vergewissern Sie sich, dass TCP-Konfiguration und Montage in der verwendeten Installation korrekt sind.
<b>C157</b>	Sicherheitsstopp: Kollision am Gelenk erkannt		Stellen Sie sicher, dass sich keine Objekte im Pfad des Roboters befinden, und setzen Sie das Programm fort
<b>C160</b>	Sicherheitsstopp: Der Roboter wurde beim letzten Mal aufgrund einer Abweichung bei der Gelenkposition abgeschaltet.	<p>a) Überprüfen Sie vor dem Lösen der Bremsen, ob die Roboterposition in der 3D-Grafik mit dem realen Roboter übereinstimmt, um sicherzustellen, dass die Wertgeber funktionieren. Treten Sie zurück und beobachten Sie, ob der Roboter seinen ersten Programmzyklus wie erwartet durchführt.</p> <p>b) Wenn die Position nicht korrekt ist, muss der Roboter repariert werden. Klicken Sie in diesem Fall auf „Power Off Robot“ (Roboter ausschalten).</p> <p>c) Wenn die Position korrekt ist, aktivieren Sie das Kontrollkästchen unter der 3D-Grafik und klicken Sie auf „Robot Position Verified“ (Roboterposition verifiziert).</p>	
<b>C161</b>	Sicherheitsstopp: Große Bewegung des Roboters beim Ausschalten erkannt. Die Gelenke wurden beim Ausschalten bewegt, oder die	<p>a) Überprüfen Sie vor dem Lösen der Bremsen, ob die Roboterposition in der 3D-Grafik mit dem realen Roboter übereinstimmt, um sicherzustellen, dass die Wertgeber funktionieren. Treten Sie zurück und beobachten Sie, ob der Roboter seinen ersten Programmzyklus wie erwartet durchführt.</p> <p>b) Wenn die Position nicht korrekt ist, muss der Roboter repariert werden. Klicken Sie in diesem Fall auf</p>	

	Wertgeber funktionieren nicht.	„Power Off Robot“ (Roboter ausschalten). c) Wenn die Position korrekt ist, aktivieren Sie das Kontrollkästchen unter der 3D-Grafik und klicken Sie auf „Robot Position Verified“ (Roboterposition verifiziert).	
<b>C171</b>	Problem mit weicheren Drehungen		
<b>C171A0</b>	Ein Kreisbewegungs-Wegpunkt wurde aufgrund einer weicheren Drehung übersprungen.	Der Wert für die weichere Drehung ist im Vergleich zum Abstand zwischen den Wegpunkten zu groß.	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A1</b>	Weichere Drehung in einer Kreisbewegung zu klein		Weichere Drehung in Kreisbewegung vergrößern
<b>C171A3</b>	Ein ServoC-Wegpunkt wurde aufgrund einer weicheren Drehung übersprungen.	Der Wert für die weichere Drehung ist im Vergleich zum Abstand zwischen den Wegpunkten zu groß.	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A4</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreAchse-Bewegung – ein Wegpunkt wurde übersprungen		Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A5</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreAchse-Bewegung – ein Wegpunkt wurde übersprungen		Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A6</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreAchse-Bewegung – ein Wegpunkt wurde übersprungen		Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A7</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreAchse-Bewegung – ein Wegpunkt wurde übersprungen		Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A9</b>	Ein FahreP-Wegpunkt wurde aufgrund einer weicheren Drehung übersprungen.	Der Wert für die weichere Drehung ist im Vergleich zum Abstand zwischen den Wegpunkten zu groß.	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A10</b>	Weichere Drehung zu klein – Fehler in einer FahreP-Bewegung		
<b>C171A11</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreLinear-Bewegung, ein Wegpunkt wurde übersprungen		Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.

<b>C171A12</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreLinear-Bewegung, ein Wegpunkt wurde übersprungen	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A13</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreLinear-Bewegung, ein Wegpunkt wurde übersprungen	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C171A14</b>	Überlappende weichere Drehungen in einer FahreLinear-Bewegung, ein Wegpunkt wurde übersprungen	Verringern Sie den Radius für die weichere Drehung oder wählen Sie Wegpunkte, die weiter auseinander liegen.
<b>C172</b>	Unzulässiger Steuerungsmodus	
<b>C184</b>	Gelenk-Selbsttest nicht von Steuerung empfangen	
<b>C185A1</b>	START_NORMAL_OPERATION ist bei Firmware-Selbsttest nicht zulässig	
<b>C185A2</b>	GOTO_BACKDRIVE_COMMAND ist bei Firmware-Selbsttest nicht zulässig	
<b>C186A1</b>	joint_mode == JOINT_RUNNING_MODE ist bei Firmware-Selbsttest nicht zulässig	
<b>C190</b>	Gelenk-Selbsttest fehlgeschlagen	
<b>C190A0</b>	Motor-Wertgeber-Indexmarkierung nicht gefunden	
<b>C190A1</b>	Phasen nicht korrekt eingerichtet	
<b>C190A2</b>	Motor-Wertgeber zählt in falsche Richtung	
<b>C190A3</b>	Gelenk-Wertgeber zählt in falsche Richtung	
<b>C190A4</b>	Beim Versuch, den Motor zu bewegen, wurde keine Bewegung festgestellt	
<b>C190A11</b>	Die Temperatúrausrichtung konnte keine Temperaturerhöhung auf 45 °C innerhalb von 30 Minuten feststellen.	

<b>C190A12</b>	Die Temperatúrausrichtung konnte keine Abkühlung auf 45 °C innerhalb von 60 Minuten feststellen.		
<b>C191</b>	Sicherheitssystem-Verstoß		
<b>C191A1</b>	Grenzwert der Gelenkposition überschritten		
<b>C191A2</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten		
<b>C191A3</b>	Grenzwert der TCP-Geschwindigkeit überschritten		
<b>C191A4</b>	Grenzwert der TCP-Position überschritten		
<b>C191A5</b>	Grenzwert der TCP-Ausrichtung überschritten		
<b>C191A6</b>	Leistungsgrenzwert überschritten		
<b>C191A7</b>	Drehmomentfenster des Gelenks verletzt		
<b>C191A8</b>	Drehmomentfenster des Gelenks zu groß		
<b>C191A9</b>	Ausgabeverletzung im reduzierten Modus		
<b>C191A10</b>	Ausgabeverletzung bei Sicherheitsstopp		
<b>C191A11</b>	Ausgabeverletzung bei Notstopp		
<b>C191A12</b>	Impulsgrenzwert überschritten		
<b>C191A13</b>	Ausgabeverletzung bei Roboterbewegung		
<b>C191A14</b>	Roboter bremst im Stoppmodus nicht	Während des Bremsvorgangs überwacht das Sicherheitssystem, ob der Roboter wie erwartet abbremst. Ist dies nicht der Fall, wird dieser Fehler ausgegeben.	Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C191A15</b>	Roboter bewegt sich im Stoppmodus	Wenn der Roboter aufgrund einer Sicherheitsverletzung oder eines	a) Überprüfen Sie, ob der Roboter nach einem Sicherheitsstopp physisch geschoben wird

		Sicherheitsstopps angehalten wird, erzeugt das Sicherheitssystem diesen Fehler, wenn sich der Roboter in diesem Modus bewegt.	b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C191A16</b>	Roboter hat nicht rechtzeitig angehalten		
<b>C191A17</b>	Es wurde ein Nullvektor für die TCP-Ausrichtung empfangen	Fehler in der Konfigurationsdatei, wenn keine GUI verwendet wird	
<b>C191A18</b>	Ausgabeverletzung, da Roboter nicht anhält		
<b>C191A19</b>	Ungültige Sicherheits-E/A-Konfiguration	Fehler in der Konfigurationsdatei, wenn keine GUI verwendet wird	
<b>C191A20</b>	Konfigurationsinformationen oder Grenzwertsätze nicht empfangen		
<b>C191A21</b>	Der andere Sicherheitsprozessor hat einen Verstoß festgestellt		
<b>C191A22</b>	Unbekannten Befehl von Controller empfangen		
<b>C191A23</b>	Ungültige Einstellung der Sicherheitsgrenzen		a) Überprüfen bzw. aktualisieren Sie die Firmware b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C191A24</b>	Ausgang im reduzierten Modus festgelegt, obwohl dies nicht der Fall sein sollte		a) Überprüfen bzw. aktualisieren Sie die Firmware b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C191A25</b>	Ausgang im reduzierten Modus nicht festgelegt, obwohl dies der Fall sein sollte		a) Überprüfen bzw. aktualisieren Sie die Firmware b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C191A26</b>	Ausgang im nicht reduzierten Modus festgelegt, obwohl dies nicht der Fall sein sollte		a) Überprüfen bzw. aktualisieren Sie die Firmware b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C191A27</b>	Ausgang im nicht reduzierten Modus nicht festgelegt, obwohl dies der Fall sein sollte		a) Überprüfen bzw. aktualisieren Sie die Firmware b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C191A28</b>	Roboter-Notstopp hat maximale	Zu hohe Nutzlast	a) Stellen Sie sicher, dass die maximale Nutzlast des Roboters

	Anhaltezeit überschritten		nicht überschritten wurde. b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C191A29</b>	System-notstopp hat maximale Anhaltezeit überschritten	Zu hohe Nutzlast	a) Stellen Sie sicher, dass die maximale Nutzlast des Roboters nicht überschritten wurde. b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C191A30</b>	Sicherheitsstopp hat maximale Anhaltezeit überschritten	Zu hohe Nutzlast	a) Stellen Sie sicher, dass die maximale Nutzlast des Roboters nicht überschritten wurde. b) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen.
<b>C191A31</b>	Betriebsmodusschalter ist vorhanden, aber Dreipositionsschalter fehlt		
<b>C191A32</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten – Gelenk 0 (Fuß)		
<b>C191A33</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten – Gelenk 1 (Schulter)		
<b>C191A34</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten – Gelenk 2 (Ellbogen)		
<b>C191A35</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten – Gelenk 3 (Handgelenk 1)		
<b>C191A36</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit überschritten – Gelenk 4 (Handgelenk 2)		
<b>C191A37</b>	Grenzwert der Gelenkgeschwindigkeit		

	überschritten – Gelenk 5 (Handgelenk 3)		
<b>C192</b>	Fehler im Sicherheitssystem		
	Roboter wird im Notstopp-Modus weiter mit Strom versorgt	Wenn der Notstopp aktiv ist, schaltet sich der Roboterarm aus. Der Controller ist für das Senden des Ausschaltbefehls verantwortlich. Dieser Fehler wird ausgegeben, wenn das Sicherheitssystem erkennt, dass der Roboterarm noch mit Strom versorgt wird.	
<b>C192A1</b>			
<b>C192A2</b>	Abweichung bei Roboter-Notstopp	Notstopp in Bedienpanel oder Roboter – Notstopp-Schaltkreisproblem	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A3</b>	Abweichung bei System-Notstopp	Schaltkreisproblem bei System-Notstopp	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A4</b>	Abweichung bei Sicherheitsstopp	Schaltkreisproblem bei Sicherheitsstopp	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A5</b>	Abweichung bei Euomap-Sicherheitsstopp	Euomap-Schaltkreisproblem	Überprüfen Sie die Kabel von der Sicherheitssteuerplatine zur Euomap und zur externen Maschine
<b>C192A6</b>	Abweichung bei Gelenkposition		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.
<b>C192A7</b>	Abweichung bei Gelenkgeschwindigkeit		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.
<b>C192A8</b>	Abweichung bei Gelenkdrehmoment		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.
<b>C192A9</b>	Abweichung bei TCP-Geschwindigkeit		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.

			werden.
<b>C192A10</b>	Abweichung bei TCP-Position		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.
<b>C192A11</b>	Abweichung bei TCP-Ausrichtung		a) Überprüfen Sie die TCP-Konfiguration, die Nutzlast und die Montageeinstellungen b) Überprüfen Sie, ob die Sicherheitseinstellungen beachtet werden.
<b>C192A12</b>	Leistungsabweichung	Leistungsberechnung: Abweichung zwischen uP-A und uP-B	Gelenk-Fehler: Überprüfen Sie frühere Fehlercodes desselben Gelenks und werten Sie sie aus
<b>C192A13</b>	Abweichung bei Gelenk-Drehmomentfenster		
<b>C192A14</b>	Abweichung bei Eingang im reduzierten Modus	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A15</b>	Abweichung bei Ausgang im reduzierten Modus	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A16</b>	Fehler bei Sicherheitsausgang	Sicherheitsausgang hat in der erwarteten Zeit nicht den richtigen Wert erreicht	Überprüfen Sie, ob ein Kurzschluss am E/A oder ein falscher Anschluss am Ausgang vorliegt.
<b>C192A17</b>	Abweichung der Ausgabe bei Sicherheitsstopp	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A18</b>	Der andere Sicherheitsprozessor hat einen Fehler		
<b>C192A19</b>	Abweichung der Ausgabe bei Notstopp	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A20</b>	SPI-Ausgabefehler erkannt	Spannungsversorgung des E/A wurde nicht erkannt	Überprüfen Sie, ob die Verbindung mit dem internen Netzteil korrekt ist. Wenn ein externes Netzteil verwendet wird, überprüfen Sie, ob es eingeschaltet ist und mit der richtigen Spannung betrieben wird.
<b>C192A21</b>	Impulsabweichung		
<b>C192A22</b>	Ausgabeabweichung bei Roboterbewegung	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A23</b>	Falsche Prozessor-ID		

<b>C192A24</b>	Falsche Prozessorversion		
<b>C192A25</b>	Potenzieller Stromausfall erkannt	Spannungsabfall auf der Sicherheitssteuerplatine oder Sicherheitssteuerplatine defekt	
<b>C192A26</b>	Abweichung der Ausgabe bei Notstopp	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A27</b>	Abweichung der Ausgabe bei Sicherheitsstopp	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A28</b>	Ausgabeabweichung, da Roboter nicht anhält	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A29</b>	Eingabeabweichung bei Sicherheits-Rücksetzung	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A30</b>	Sicherheitsprozessor wurde im Fehlermodus hochgefahren		
<b>C192A31</b>	Abweichung bei Ausgang im reduzierten Modus	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A32</b>	Abweichung bei Ausgang im nicht reduzierten Modus	Abweichung zwischen Sicherheits-E/A von uP-A und uP-B	Überprüfen Sie die Sicherheitseinrichtungen und Kabel/Verbindungen zu diesen Geräten.
<b>C192A33</b>	Während des Startvorgangs ist ein Zeitproblem aufgetreten. Bitte starten Sie neu, um fortzufahren	Prüfsummenabweichung zwischen den Sicherheitsprozessoren uA und uB	
<b>C192A34</b>	Prüfsummenabweichung bei Benutzersicherheitskonfiguration zwischen uA und GUI		
<b>C192A35</b>	Prüfsummenabweichung bei Roboterkonfiguration zwischen uA und GUI		
<b>C192A36</b>	Online-RAM-Test fehlgeschlagen		
<b>C192A37</b>	Nicht alle sicherheitsrelevanten Funktionen sind in Betrieb		
<b>C192A38</b>	Paket zu kurz für CRC-Berechnung		
<b>C192A39</b>	Eingabeabweichung von Dreipositionsschalter		

<b>C192A40</b>	Eingabeabweichung von Betriebsmodussschalter		
<b>C193</b>	Einer der Knoten befindet sich im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A0</b>	Gelenk 0 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A1</b>	Gelenk 1 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A2</b>	Gelenk 2 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A3</b>	Gelenk 3 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A4</b>	Gelenk 4 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A5</b>	Gelenk 5 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Aktualisieren Sie die Firmware des Gelenks c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A6</b>	Werkzeug ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A7</b>	Bildschirm 1 ist im Fehlermodus	Die Sicherheitssteuerplatine hat einen	a) Siehe vorherigen Fehler

		Fehler am Sicherheitsprozessor 1 im Bedienpanel erkannt	b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A8</b>	Bildschirm 2 ist im Fehlermodus	Die Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler am Sicherheitsprozessor 2 im Bedienpanel erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A9</b>	Euromap 1 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C193A10</b>	Euromap 2 ist im Fehlermodus	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	a) Siehe vorherigen Fehler b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C194</b>	Einer der Knoten ist nicht gebootet oder nicht vorhanden		
<b>C194A0</b>	Gelenk 0 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A1</b>	Gelenk 1 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A2</b>	Gelenk 2 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A3</b>	Gelenk 3 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A4</b>	Gelenk 4 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A5</b>	Gelenk 5 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A6</b>	Tool ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A7</b>	Bildschirm 1 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Die Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler am Sicherheitsprozessor 1 im Bedienpanel erkannt	
<b>C194A8</b>	Bildschirm 2 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Die Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler am Sicherheitsprozessor 2 im Bedienpanel erkannt	

<b>C194A9</b>	Euromap 1 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A10</b>	Euromap 2 ist nicht gebootet oder nicht vorhanden	Sicherheitssteuerplatine hat einen Fehler erkannt	
<b>C194A128</b>	Gelenk 0 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A129</b>	Gelenk 1 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A130</b>	Gelenk 2 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A131</b>	Gelenk 3 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A132</b>	Gelenk 4 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A133</b>	Gelenk 5 nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C194A134</b>	Werkzeug nicht bereit, während Lösen der Bremse angefordert wurde	Muss sich mindestens im LEERLAUF-Modus befinden, wenn das Lösen der Bremse angefordert wird	Überprüfen Sie, ob das Kommunikationskabel lose ist.
<b>C195</b>	Förderbandgeschwindigkeit zu hoch	Förderbandgeschwindigkeit ist höher als Höchstgeschwindigkeit des Roboters	Stellen Sie sicher, dass die Förderbandüberwachung korrekt eingestellt ist
<b>C195A1</b>	Förderbandgeschwindigkeit ist höher als Sicherheitsgrenze der Gelenkgeschwindigkeit		Stellen Sie sicher, dass die Förderbandüberwachung korrekt eingestellt ist
<b>C195A2</b>	Förderbandgeschwindigkeit ist höher als Sicherheitsgrenze der TCP-Geschwindigkeit		Stellen Sie sicher, dass die Förderbandüberwachung korrekt eingestellt ist

<b>C195A3</b>	Förderbandgeschwindigkeit ist höher als Impuls-Sicherheitsgrenze		Stellen Sie sicher, dass die Förderbandüberwachung korrekt eingestellt ist
<b>C196</b>	FahreP-Geschwindigkeit zu hoch	Zu hohe Geschwindigkeit im Verhältnis zur weicheren Drehung	Geschwindigkeit reduzieren oder weichere Drehung im Benutzerprogramm vergrößern
<b>C197</b>	Warnung bei Überlappung der weicheren Drehung		
<b>C200</b>	Hardwarefehler in Sicherheitssteuerplatine	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A1</b>	Hardware-ID ist falsch	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt Falsche Sicherheitssteuerplatine	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A2</b>	MCU-Typ ist falsch	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A3</b>	Teile-ID ist falsch	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A4</b>	RAM-Test fehlgeschlagen	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A5</b>	Register-Test fehlgeschlagen	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A6</b>	pRom-CRC-Test fehlgeschlagen	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt: Firmware-Fehler	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt,

			ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A7</b>	Watchdog hat den Prozessor zurückgesetzt	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	
<b>C200A8</b>	OVG-Signaltest nicht bestanden	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt: Überspannung in Generator	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A9</b>	3V3A Power-Good-Pin ist niedrig	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A10</b>	3V3B Power-Good-Pin ist niedrig	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A11</b>	5 V Power-Good ist niedrig	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A12</b>	3V3-Spannung zu niedrig	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A13</b>	3v3-Spannung zu hoch	Sicherheitssteuerplatine: uP-A hat einen Fehler erkannt	a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine.
<b>C200A14</b>	48-V-Eingang ist zu niedrig		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch. b) Überprüfen Sie die 48-V-Stromversorgung, den Stromverteiler, den Bremswiderstand und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.
<b>C200A15</b>	48-V-Eingang ist zu hoch		a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß

			Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C200A16</b>	24-V-E/A kurzgeschlossen	Stromstärke zu hoch	<p>b) Überprüfen Sie die 48-V-Stromversorgung, den Stromverteiler, den Bremswiderstand und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</p> <p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Trennen Sie die externen E/A-Verbindungen und überprüfen Sie die externe Stromversorgung, falls angeschlossen.</p>
<b>C200A17</b>	PC-Stromstärke ist zu hoch	Hauptplatine nimmt zu hohen Strom auf	<p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Überprüfen Sie das Kabel zwischen Sicherheitssteuerplatine und Hauptplatine sowie alle Verbindungen zur Hauptplatine. Überprüfen Sie außerdem, ob ein Kurzschluss vorliegt.</p>
<b>C200A18</b>	Roboterspannung ist zu niedrig		<p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Überprüfen Sie auf einen Kurzschluss im Roboterarm.</p> <p>c) Überprüfen Sie die 48-V-Stromversorgung, den Stromverteiler, den Bremswiderstand und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</p>
<b>C200A19</b>	Roboterspannung zu hoch		<p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Überprüfen Sie die 48-V-Stromversorgung, den Stromverteiler, den Bremswiderstand und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</p>
<b>C200A20</b>	24-V-E/A-Spannung ist zu niedrig		<p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Trennen Sie den E/A, überprüfen Sie das externe Netzteil, falls angeschlossen, und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</p>
<b>C200A21</b>	12-V-Spannung ist zu hoch		<p>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</p> <p>b) Überprüfen Sie die 12-V-Stromversorgung, die Kabel und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</p>

<b>C200A22</b>	12-V-Spannung ist zu niedrig		<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>b) Überprüfen Sie die 12-V-Stromversorgung, die Kabel und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</li> </ul>
<b>C200A23</b>	Stabilisierung der 24-V-Versorgung dauerte zu lange	Fehler in Sicherheitssteuerplatine	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>b) Überprüfen Sie die externe 24-V-Stromversorgung und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</li> </ul>
<b>C200A24</b>	Stabilisierung des 24-V-E/A dauerte zu lange	Fehler in Sicherheitssteuerplatine	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>b) Überprüfen Sie die externe 24-V-Stromversorgung und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</li> </ul>
<b>C200A25</b>	24-V-Spannung ist zu hoch	Fehler in Sicherheitssteuerplatine	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie die externe 24-V-Stromversorgung und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Wenn dies mehr als zwei Mal hintereinander auftritt, ersetzen Sie die Sicherheitssteuerplatine</li> </ul>
<b>C200A26</b>	24-V-E/A-Spannung ist zu hoch		<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Trennen Sie die E/As.</li> <li>b) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>c) Überprüfen Sie die externe 24-V-Stromversorgung und die Sicherheitssteuerplatine auf Probleme.</li> </ul>
<b>C201A0</b>	Einrichtung der Sicherheitssteuerplatine fehlgeschlagen	Bei der Initialisierung wurden keine Daten von der Sicherheitssteuerplatine empfangen oder es wurden ungültige Sicherheitsparameter empfangen	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.</li> <li>b) Überprüfen Sie, ob das Ethernet-Kabel zwischen Hauptplatine und Sicherheitssteuerplatine angeschlossen ist und ob das Setup der Sicherheitskonfiguration gültig ist.</li> </ul>
<b>C202</b>	SCE-Konfiguration war nach Anwendung von Toleranzen unzulässig		
<b>C203A0</b>	PolyScope hat eine Abweichung zwischen den angezeigten und den	PolyScope überprüft kontinuierlich, ob die angezeigten Sicherheitsparameter den	<ul style="list-style-type: none"> <li>a) Überprüfen Sie, ob die Softwareversion gleich oder neuer ist als die Firmware auf der Sicherheitssteuerplatine.</li> </ul>

	angewendeten bzw. anzuwendenden Sicherheitsparametern erkannt	Betriebsparametern entsprechen	b) Laden Sie die Installation neu c) Führen Sie eine vollständige Neustartsequenz gemäß Kapitel 5.3.7 durch.
<b>C204A0</b>	Sicherheitsstopp: Pfad-Zustandsüberprüfung fehlgeschlagen		
<b>C204A1</b>	Plötzliche Änderung der Zielposition		
<b>C204A2</b>	Inkonsistenz zwischen Zielposition und Geschwindigkeit		
<b>C204A3</b>	Plötzlicher Stopp	Das Programm enthält Bewegungen, die nicht korrekt heruntergefahren werden	Um eine Bewegung abubrechen, verwenden Sie die Script-Befehle „stopj“ oder „stopl“, um eine sanfte Verzögerung zu erzeugen, bevor Sie „wait“ verwenden. Vermeiden Sie das Abbrechen von Bewegungen zwischen Wegpunkten mit weicherer Drehung
<b>C204A4</b>	Roboter hat nicht in der zulässigen Reaktions- und Bremszeit angehalten		
<b>C204A5</b>	Roboterprogramm führte zu ungültigem Sollwert		
<b>C204A6</b>	Weichere Drehung ist fehlgeschlagen und führte zu einem ungültigen Sollwert		Versuchen Sie, den Radius der weicheren Drehung zu ändern, oder wenden Sie sich an den technischen Support.
<b>C205</b>	Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition überein		
<b>C205A0</b>	Inkonsistenz zwischen Zielposition und Geschwindigkeit		
<b>C206</b>	Zustandsüberprüfung fehlgeschlagen	Die Softwareversion auf dem Roboter muss mindestens der Version entsprechen, die der Roboter ab Werk hatte.	
<b>C206A0</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 0 (Fuß)		
<b>C206A1</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 1 (Schulter)		

<b>C206A2</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 2 (Ellbogen)	
<b>C206A3</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 3 (Handgelenk 1)	
<b>C206A4</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 4 (Handgelenk 2)	
<b>C206A5</b>	Gelenk-Zielgeschwindigkeit stimmt nicht mit Zielposition des Gelenks überein – Gelenk 5 (Handgelenk 3)	
<b>C207</b>	Feldbus-Eingang getrennt	Überprüfen Sie die Feldbusverbindungen (RTDE, ModBus, EtherNet/IP und Profinet) oder deaktivieren Sie den Feldbus bei der Installation. Überprüfen Sie die RTDE-Funktion „Watchdog“. Überprüfen Sie, ob eine URcap diese Funktion ebenfalls verwendet.

## 5.2 LED-Anzeigen und Sicherungen auf der Sicherheitssteuerplatine

### Sicherheitssteuerplatine (SCB)

1) Sicherung 48 V:

Die 5-A-Sicherung (F801) „48 V“ schützt alle 48-V-Komponenten im System einschließlich Euromap vor Überstrom.

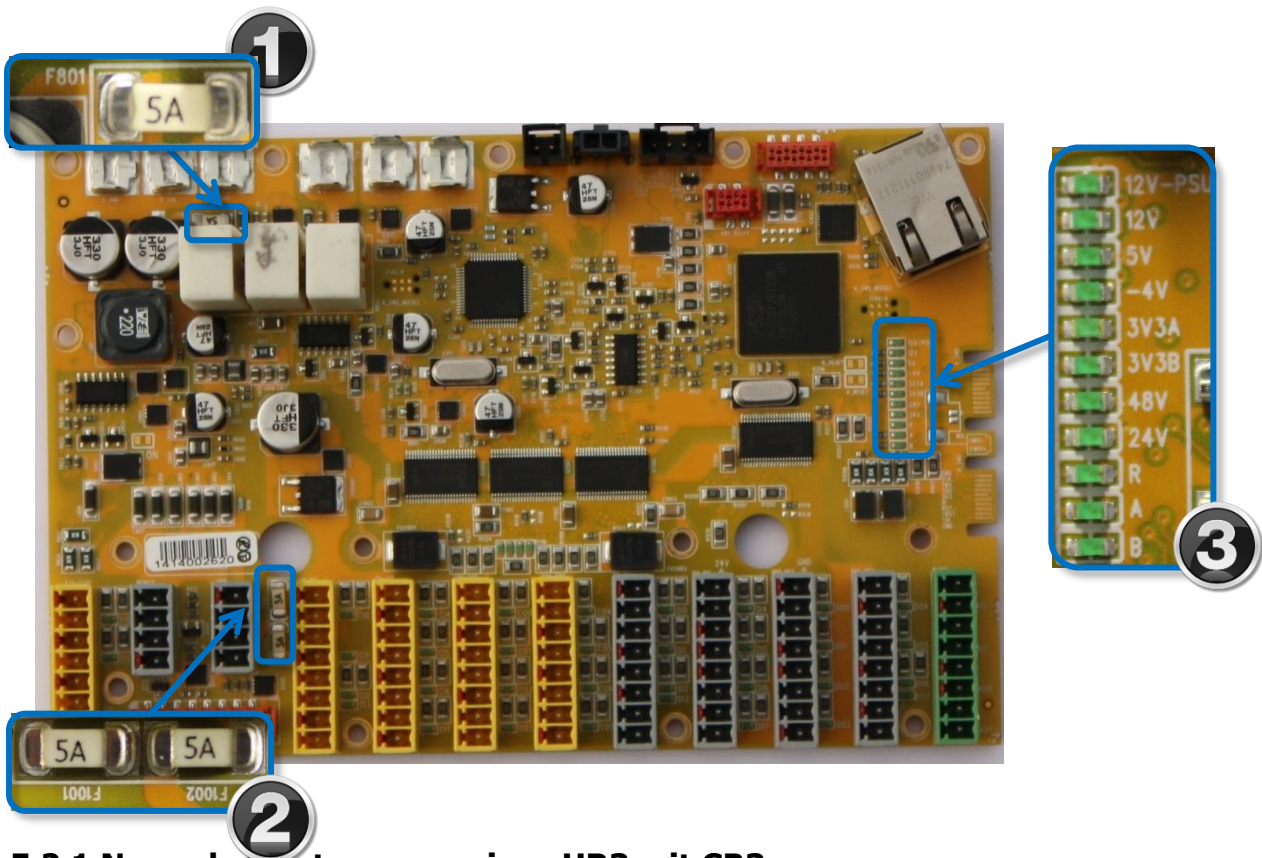
Diese Informationen dienen nur der Fehlersuche. Tauschen Sie die Sicherung unter KEINEN Umständen aus. Im Falle eines Ausfalls ersetzen Sie NUR die SCB durch eine neue geprüfte Platine.

2) Sicherung 24 V:

Zwei 5-A-Sicherungen (F1001 und F1002) in Parallelschaltung schützen das DI/DO-24-V-Netzteil auf der Sicherheitssteuerplatine, unabhängig davon, ob die 24 V vom Controller oder dem externen Netzteil kommen. Tauschen Sie die Sicherungen unter KEINEN Umständen aus. Im Falle eines Ausfalls ersetzen Sie NUR die SCB durch eine neue geprüfte Platine.

3) LED-Anzeigen:

■	12-V-Netzteil	Leuchtet, wenn der Netzstecker angeschlossen ist.
■	12 V	System: Leuchtet, wenn die Hauptstromversorgung des Controllers aktiviert wurde.
■	5 V	Leuchtet, wenn das 12-V-System eingeschaltet ist, und zeigt an, dass eine Spannung von 5 V anliegt.
■	-4 V	Leuchtet, wenn das 12-V-System eingeschaltet ist, und zeigt an, dass eine Spannung von -4 V am Analog-E/A anliegt.
■	3V3A	Leuchtet, wenn die 5-V-Spannungsversorgung eingeschaltet ist, und zeigt an, dass eine Spannung von 3,3 V für den Logik-Sicherheitsschaltkreis A anliegt.
■	3V3B	Leuchtet, wenn die 5-V-Spannungsversorgung eingeschaltet ist, und zeigt an, dass eine Spannung von 3,3 V für den Logik-Sicherheitsschaltkreis B anliegt.
■	48 V	Zeigt an, dass eine Spannung von 48 V an der Sicherheitssteuerplatine anliegt
■	24 V	48 V wurde erkannt und ist fehlerfrei, zeigt an, dass interne 24-V-Spannung für E/As vorhanden ist
■	R	48 V am Roboterarm vorhanden
■	A	Zeigt den Status für Logik A an: eine Blinkfolge
■	B	Zeigt den Status für Logik B an: eine Blinkfolge



### 5.2.1 Normale Startsequenz eines UR3 mit CB3.x

- 1) Die LED am 12-V-Netzteil leuchtet, wenn der Netzstecker an ein funktionierendes Netzteil angeschlossen ist.
- 2) Wenn der Netzschalter am Bedienpanel gedrückt wird, leuchten alle LED-Anzeigen mit Ausnahme der LEDs für 48 V, 24 V und R. Die LEDs A und B zeigen ebenfalls ein besonderes Verhalten, indem sie nach dem Auslösen intermittierend aus- und eingeschaltet werden (blinken).
- 3) Die Endphase der Startsequenz erfolgt (unmittelbar) nach dem Laden der PolyScope-Software. Zu diesem Zeitpunkt werden die LED-Anzeigen für 48 V und 24 V aktiv (eingeschaltet).

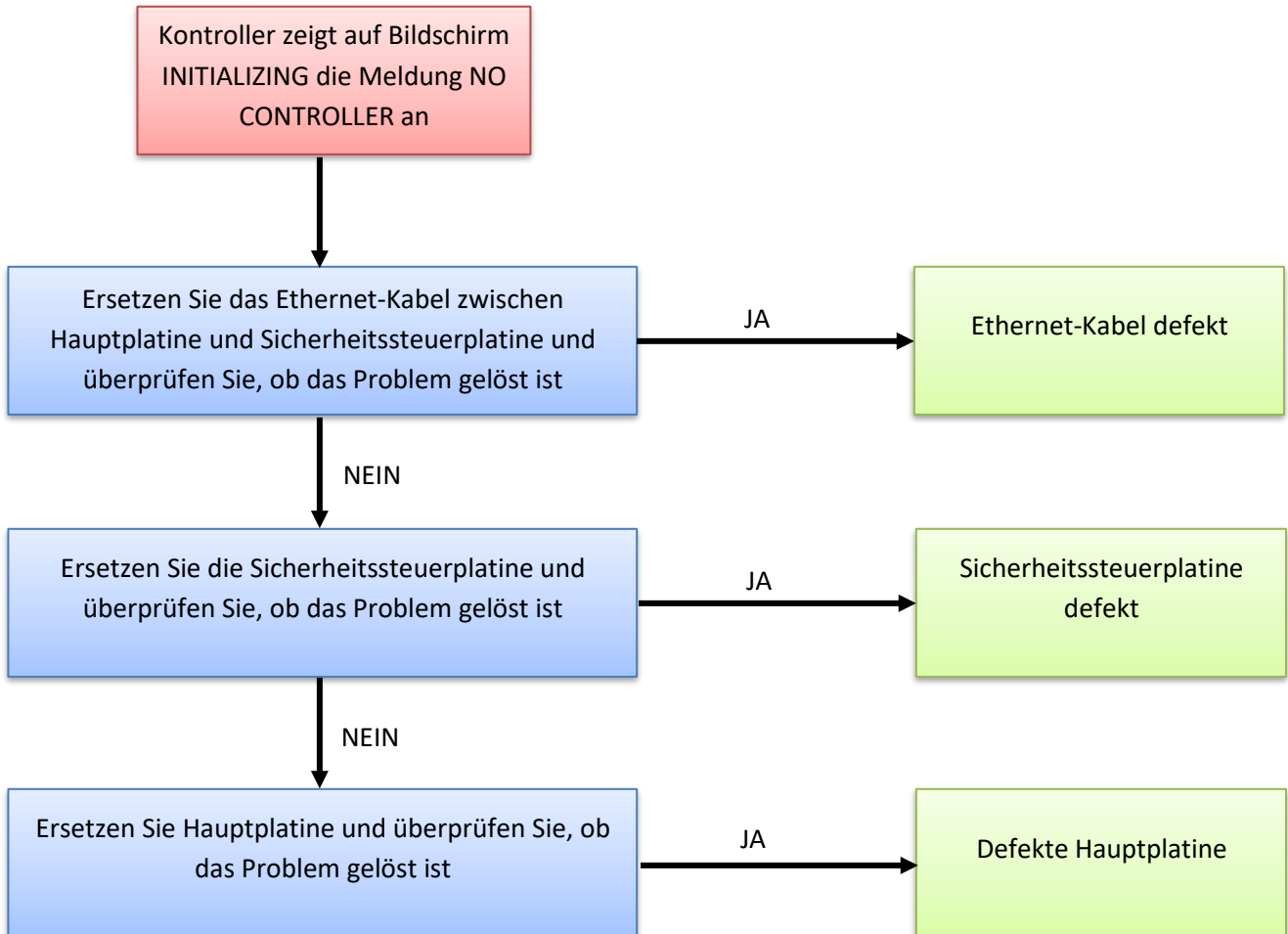
Wenn die 48-V-LED-Anzeige während der Startsequenz dauerhaft nicht aufleuchtet, sollten Sie die Spannung messen:

Siehe das E-Plan-Diagramm: [5.4.1 Schematischer Überblick](#)

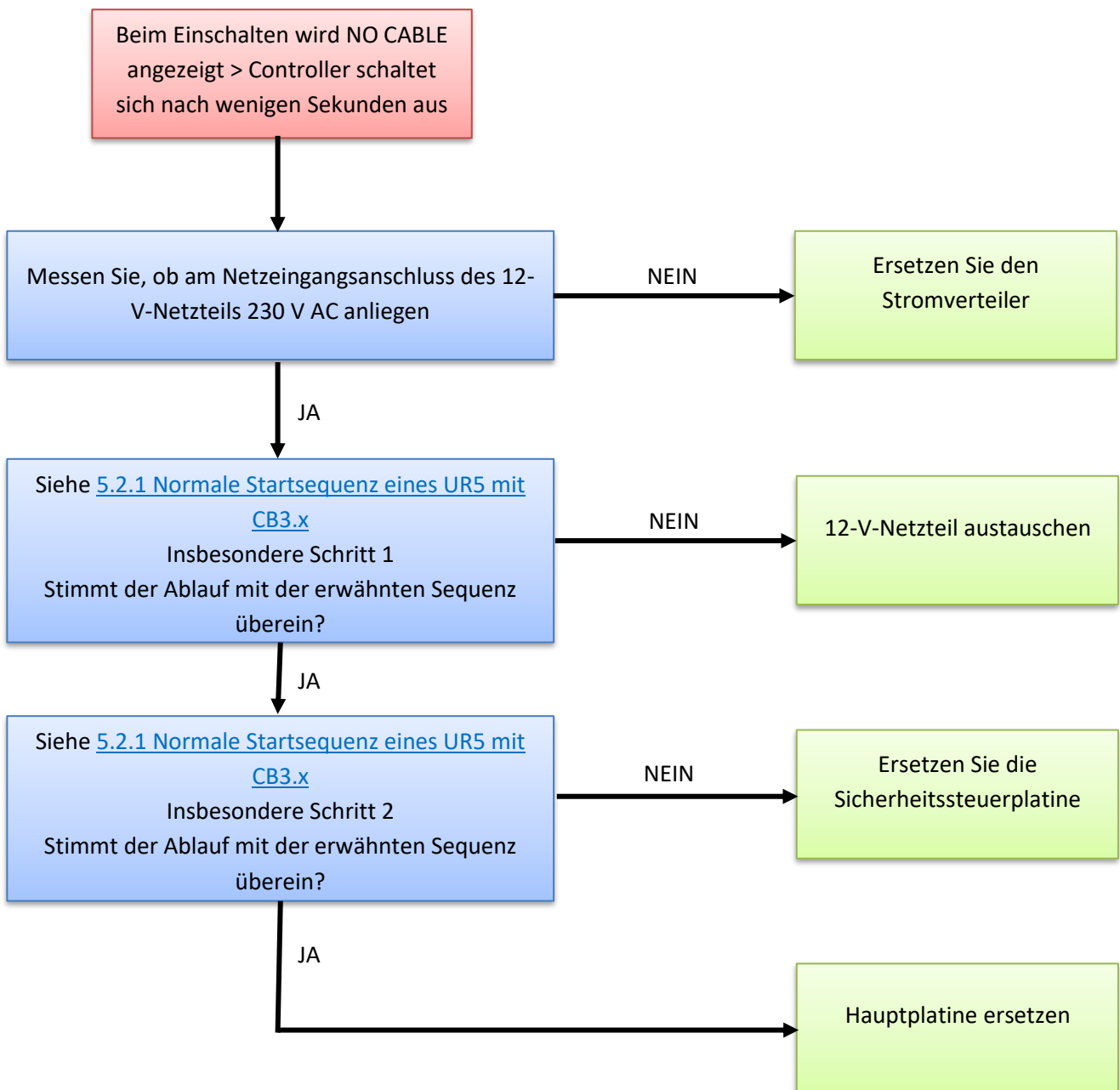
- a) Messen Sie die Spannung an der Sicherheitssteuerplatine (SCB) an der Stelle, wo die 48-V-Spannung vom Stromverteiler kommt. Überprüfen Sie diesen 1-Sekunden-Impuls.
  - i) An der Sicherheitssteuerplatine ist Spannung vorhanden. Dies bedeutet, dass die Sicherheitssteuerplatine defekt ist.
  - ii) An der Sicherheitssteuerplatine ist keine Spannung vorhanden. Messen Sie dann die Spannung an der Eingangsseite des 48-V-Netzteils (Sollwert: 230 V). Liegt der Spannungsimpuls von 1 Sekunde an, ist das Netzteil defekt.
  - iii) Am Eingang des Netzteils ist keine Spannung vorhanden. Messen Sie dann die Spannung an der Eingangsseite des Stromverters (Sollwert: 230 V). Liegt die Spannung an, ist der Stromverteiler defekt.

## 5.3 Fehlerphänomene

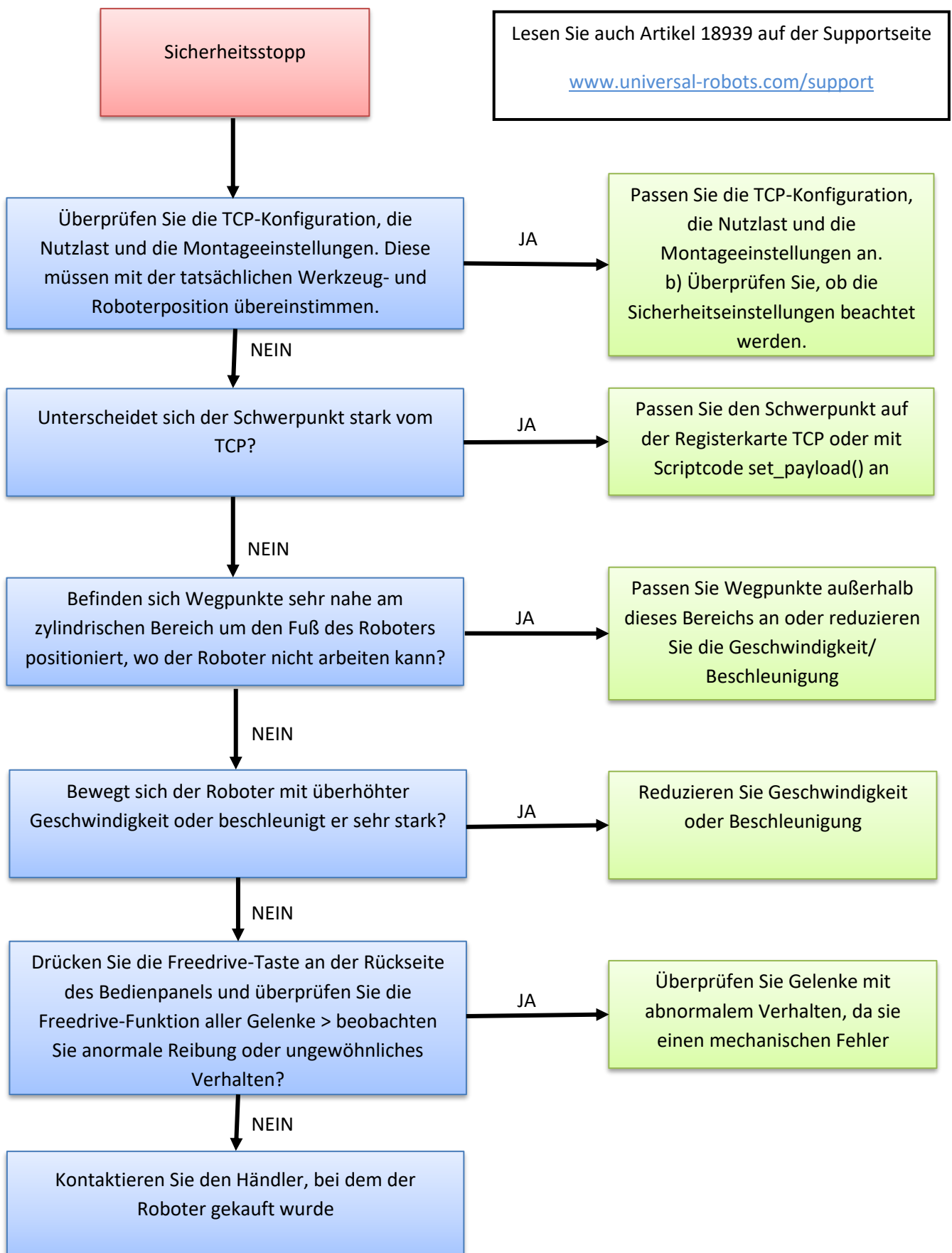
### 5.3.1 Kontroller: Während der Initialisierung wird NO CONTROLLER angezeigt



### 5.3.2 Beim Einschalten wird NO CABLE angezeigt




### 5.3.3 Sicherheitsstopp



**Das Ignorieren von Sicherheitsstopps gilt als missbräuchliche Verwendung des Roboters, wodurch die Garantie erlischt.**

Diese Fehler können unter den folgenden beiden Umständen ausgeblendet werden:

- 1) Das Personal setzt einen Fehler einfach zurück, ohne zu überprüfen, warum der Fehler aufgetreten ist.

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <p>Das Ignorieren von Sicherheitsstopps maskiert die Fehlererkennung! Achten Sie sorgfältig auf Sicherheitsstopps! Ermitteln Sie, warum sie auftreten, um Ihre Programme zu verbessern und die Fehlererkennung zu ermöglichen!</p>
---	---


**Sicherheitsstopps dürfen niemals automatisch bestätigt und zurückgesetzt werden. Es muss es sich immer um eine absichtliche Maßnahme eines Benutzers handeln, nach einem Sicherheitsstopp den Betrieb wieder aufzunehmen.**

Im Allgemeinen sind Sicherheitsstopps so konzipiert, dass sie den Benutzer darüber informieren, dass der Roboter aufgrund eines externen Ereignisses, wie z. B. das Auftreffen auf ein Hindernis oder ähnliches, gestoppt wurde. Werden die Roboter in die Nähe ihrer Grenzen geschoben, können sie Sicherheitsstopps auslösen, um anzuzeigen, dass sie nicht in der Lage sind, der gewünschten Trajektorie zu folgen. Nach einem Sicherheitsstopp muss vor der Wiederaufnahme des Betriebs Folgendes durchgeführt werden:

- i. **Wenn es zu einer Kollision oder ähnlichem gekommen ist:**  
Entfernen Sie das Hindernis und vergewissern Sie sich vor der Wiederaufnahme des Betriebs, dass sich alle Bediener aus dem Gefahrenbereich entfernt haben. Siehe Abschnitt 2 des Wartungshandbuchs (siehe Link unten).
- ii. **Wenn es KEINE Kollision oder ähnliches gegeben hat:**  
Der Roboter arbeitet zu nahe an den Grenzen. Die Anwendung sollte angepasst werden, um die Belastung des Roboters zu reduzieren, z. B. durch Reduzierung der Beschleunigungen, durch den richtigen Einsatz weicherer Drehungen oder durch ähnliche Maßnahmen.

**Sicherheitsstopps sind Hinweise auf Probleme, einschließlich Programm- oder Produktionsfehler – nicht nur auf Sicherheitsprobleme. Eine Anwendung, die zu täglichen Sicherheitsstopps führt, ist nicht korrekt programmiert und muss geändert werden.**

- 2) Wenn eine automatische Quittierung und Rücksetzung eines Sicherheitsstopps programmiert wurde, kann niemand den Sicherheitsstopp erkennen.

	<p><b>WARNUNG:</b></p> <p>Die automatische Quittierung und Rücksetzung von Sicherheitsstopps maskiert Fehler, die zu einem Ausfall führen.</p> <p>Wenn ein Sicherheitsstopp erfolgt, überprüfen Sie die Ursache. Wenn es keine Kollision gegeben hat, passen Sie das Programm an</p>
---	--

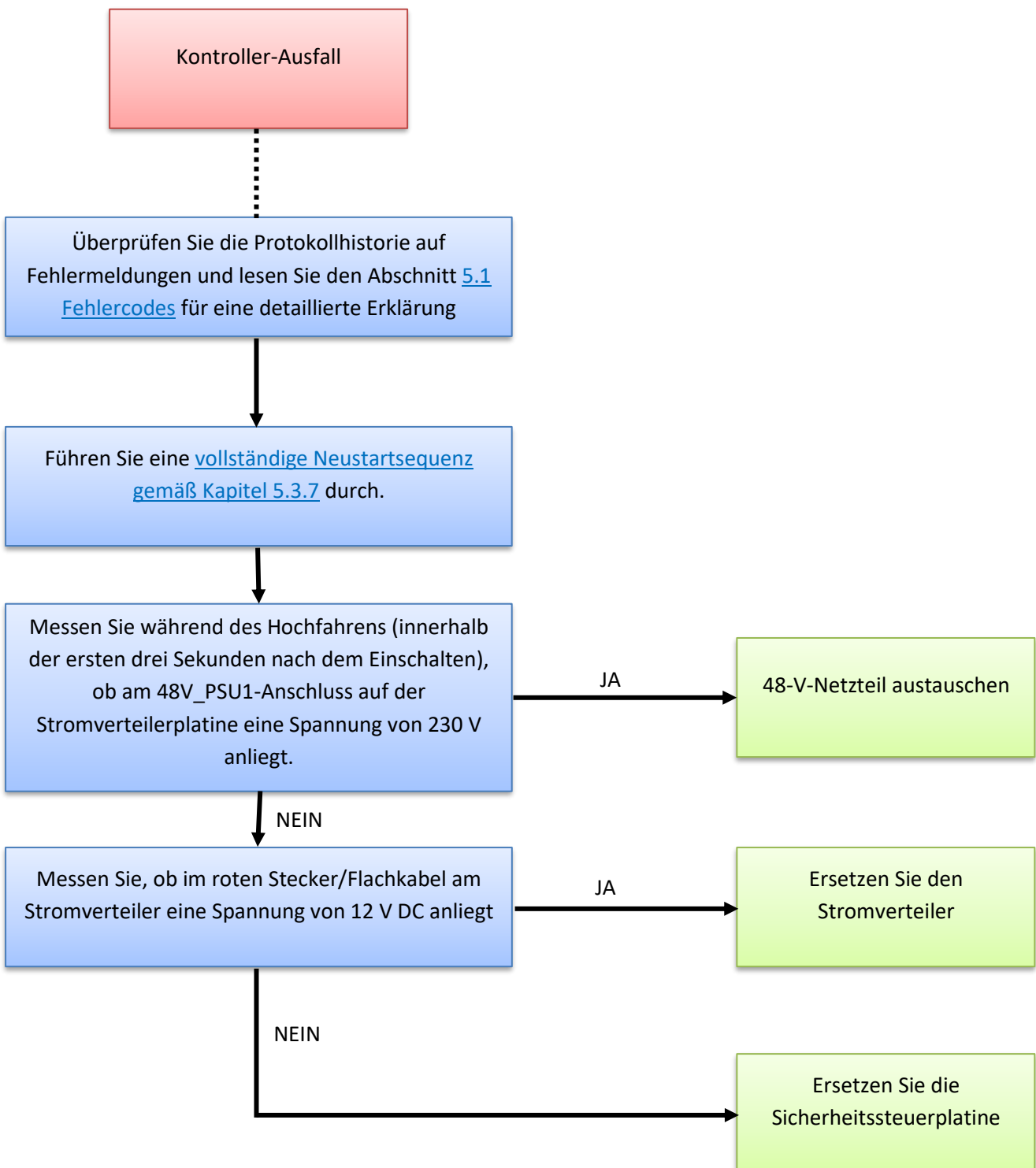
**Wenn ein Systemintegrator das Anwendungsprogramm für die automatische Quittierung und Rücksetzung von Sicherheitsstopps eingerichtet hat, sollte der Kunde den Systemintegrator**

**kontaktieren, um das Programm sofort zu ändern, da eine solche Übersteuerung die Produktgarantie außer Kraft setzt und die Fehlererkennung verschleiert.**

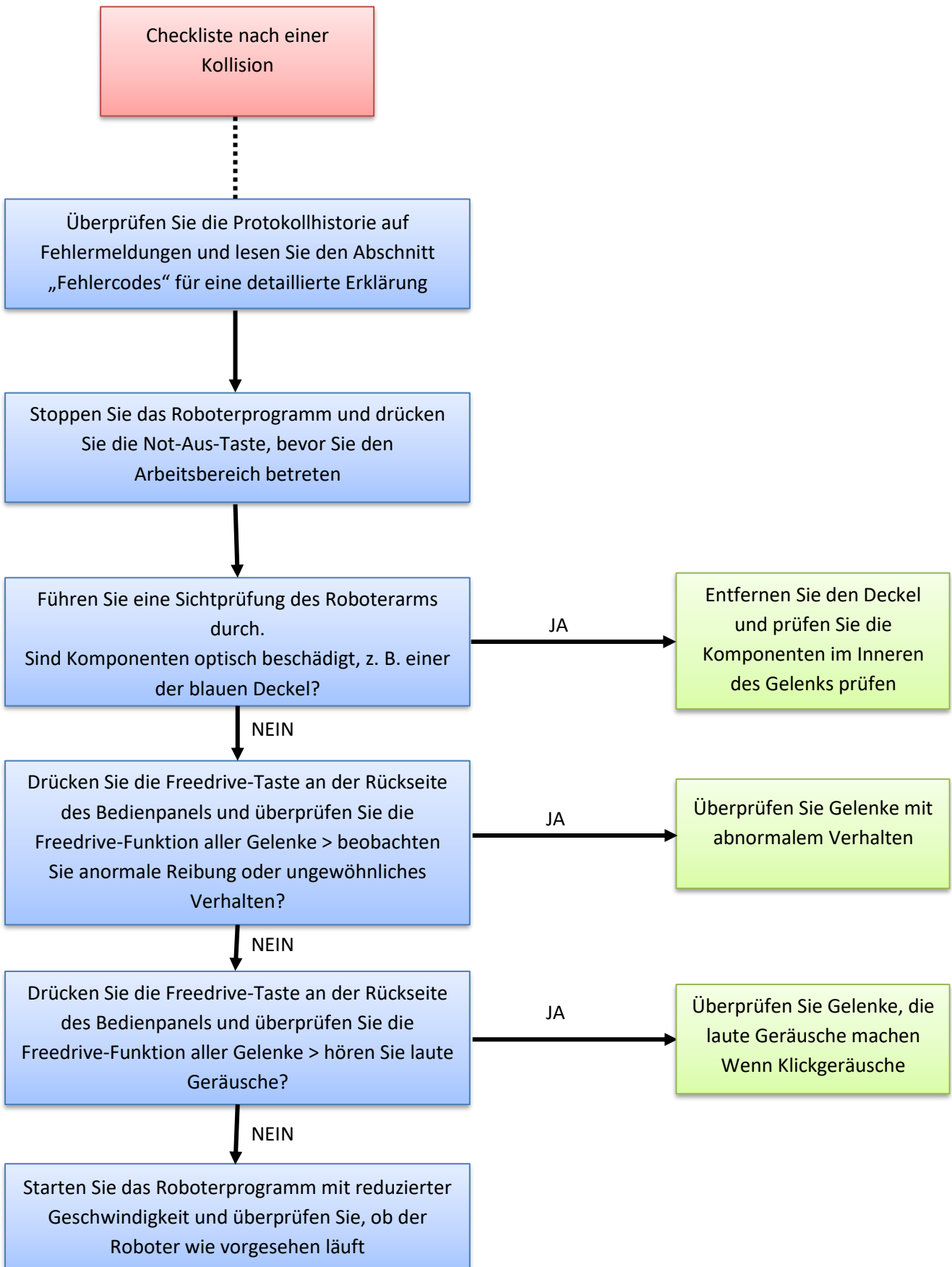
### 5.3.4 Einschaltfehler bei der Initialisierung

Wenn die Stromversorgung einige Sekunden nach dem Einschalten des Roboters im Initialisierungsfenster ausgeschaltet wird, gibt es viele mögliche Ursachen für dieses Phänomen.

Höchstwahrscheinlich handelt es sich um einen Ausfall des Controllers oder einen Kommunikationsfehler mit einem Gelenk oder dem Werkzeug.

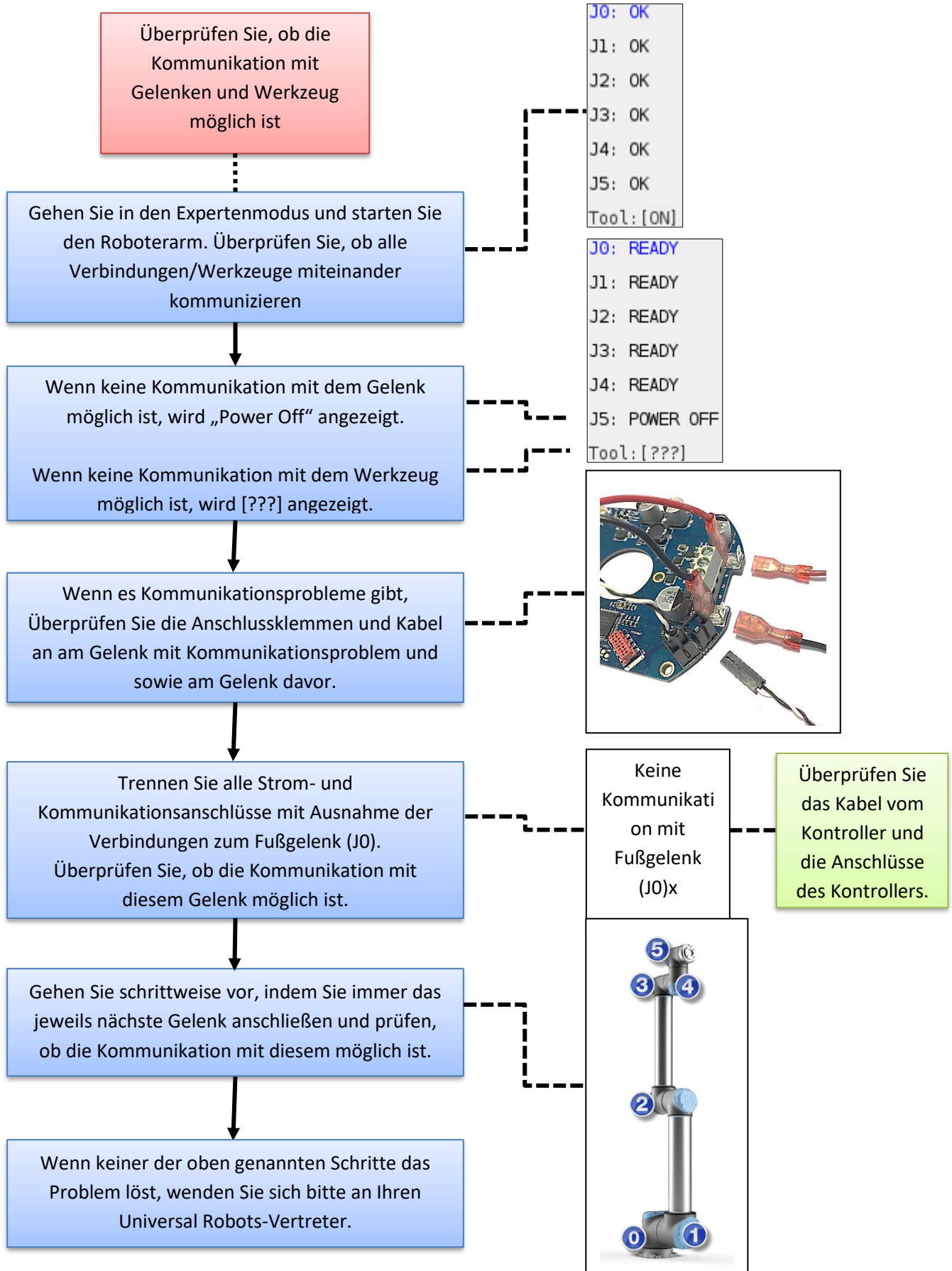


### 5.3.5 Checkliste nach einer Kollision



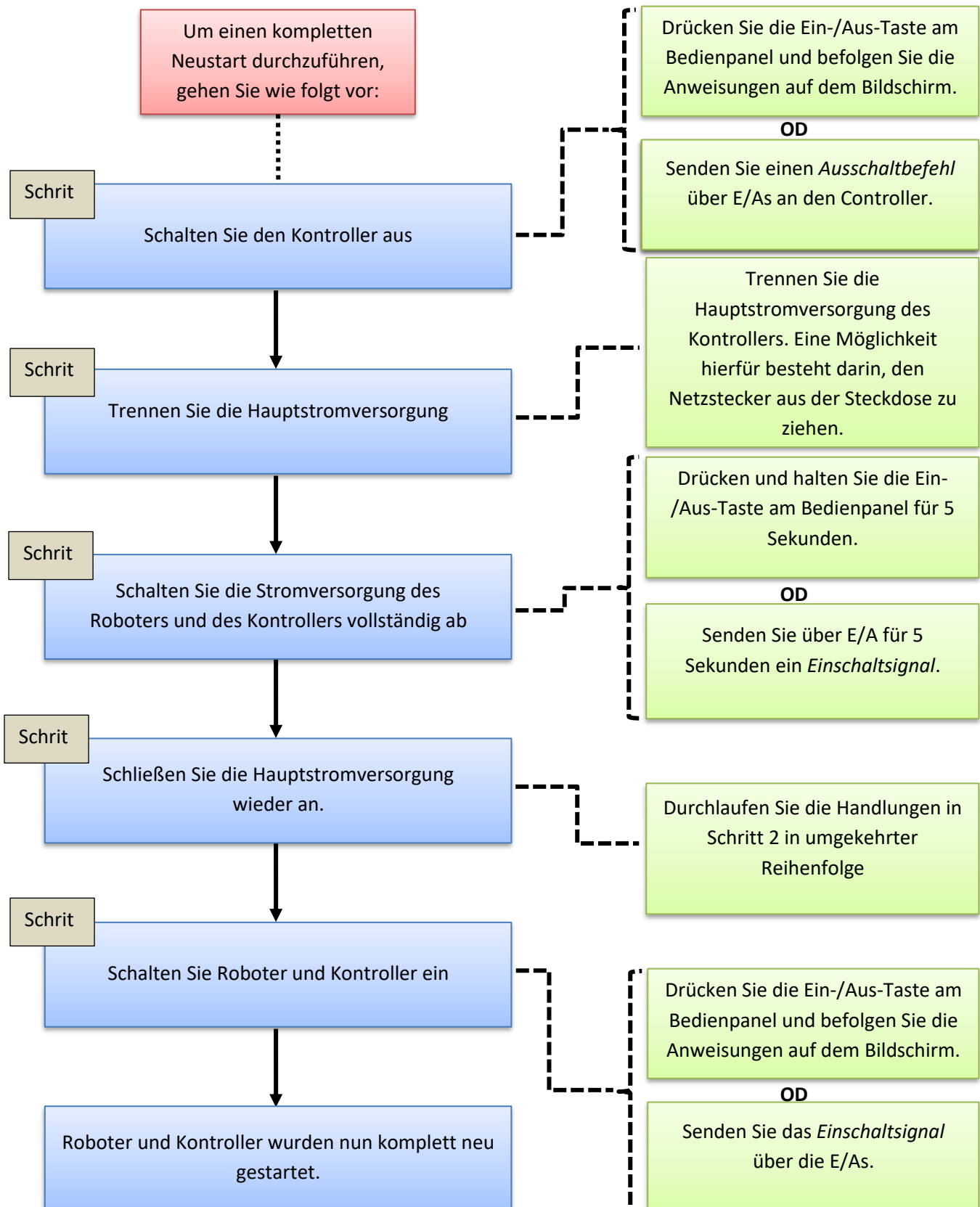
### 5.3.6 Kommunikation mit Gelenken und

### Werkzeug



### 5.3.7 Vollständige Neustartsequenz

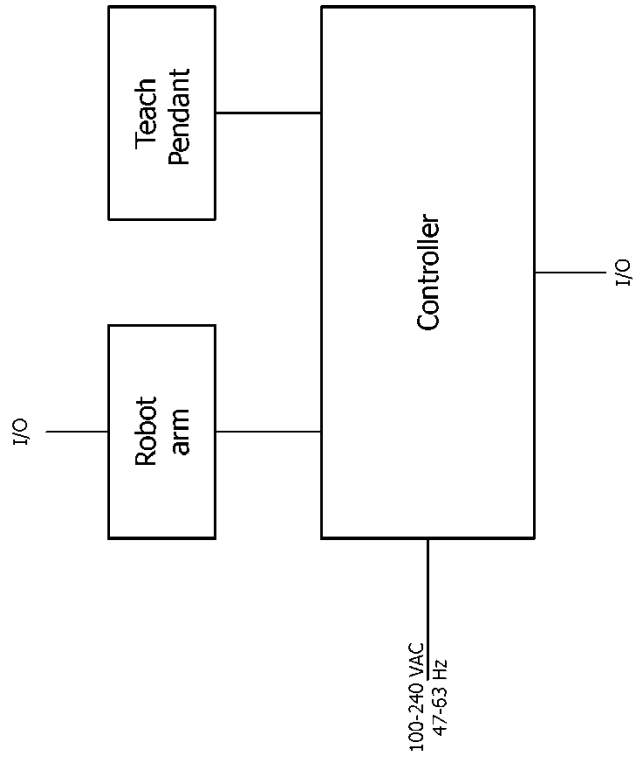
Um einen kompletten Neustart des Robotersystems durchzuführen, durchlaufen Sie diese 5 Schritte:







## CB3.1 Overview UR3



= / 2

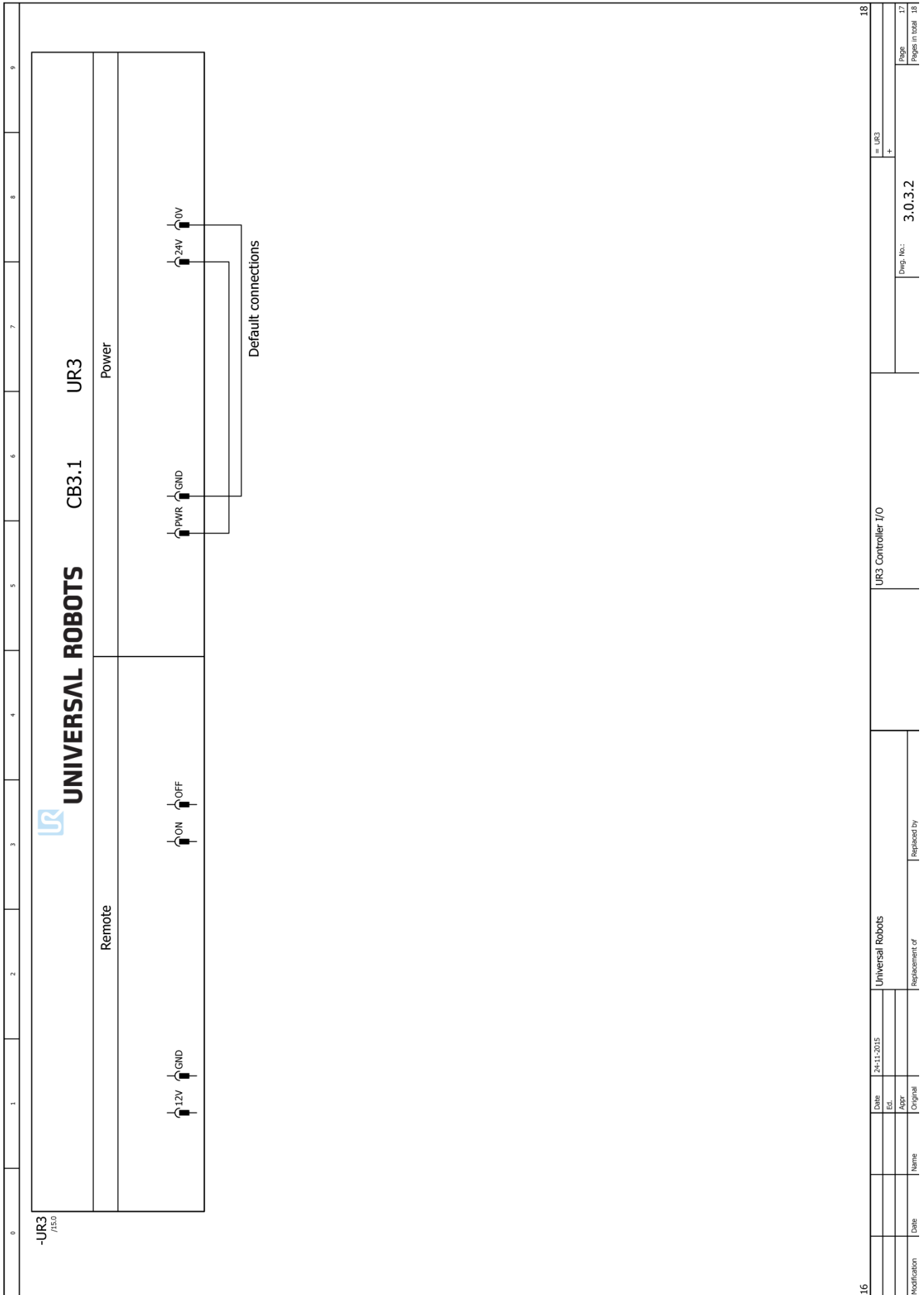
Date		24-11-2015		Universal Robots		Overview UR3		= UR3		11	
Ed.								+			
Appr.										Page	
Original										10	
Name								3.0.3.2		Pages in total	
Date										18	
Replacement of											
Replaced by											

























0	1	2	3	4	5	6	7	8	9		
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="text-align: left;"> <p><b>-UR3</b> <small>/15.0</small></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>UNIVERSAL ROBOTS</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>CB3.1</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>UR3</b></p> </div> </div>											
<p>Configurable Inputs</p>											
											
17											
<p>Universal Robots</p>											
<p>UR3 Controller I/O</p>											
19											
<p>3.0.3.2</p>											
<p>Page 18 Pages in total 18</p>											

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="text-align: left;"> <p>-UR3 /150</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p><b>UNIVERSAL ROBOTS</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>CB3.1</p> <p>UR3</p> </div> </div>									
Configurable Inputs									
 CI4  CI5  CI6  CI7									
18	Modification	Date	Name	Replacement of		Replaced by		UR3 Controller I/O	
		Date	24-11-2015	Universal Robots					
		Ed.							
		Appr							
		Original							
								Dwg. No.:	3.0.3.2
								= UR3	+
								Page	19
								Pages in total	18






0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="text-align: left;"> <p><b>-UR3</b> /15.0</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p><b>UNIVERSAL ROBOTS</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>CB3.1</b></p> </div> <div style="text-align: right;"> <p><b>UR3</b></p> </div> </div> <hr/> <div style="text-align: center;"> <p>Configurable Outputs</p> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;">  <p>CO0</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>CO1</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>CO2</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>CO3</p> </div> </div>									
19									21
Modification	Date	Name	Universal Robots		UR3 Controller I/O		Dwg. No.: 3.0.3.2		Page 20 Pages in total 18
			Date	24-11-2015	Replacement of		= UR3		
			Ed.		Replaced by		+		
			Appr.						
			Original						


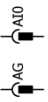



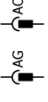









0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="text-align: left;"> <p><b>-UR3</b> <small>/150</small></p> </div> <div style="text-align: center;">  <p><b>UNIVERSAL ROBOTS</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>CB3.1</b></p> <p><b>UR3</b></p> </div> </div> <hr/> <p style="text-align: center;">Digital Outputs</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  <p>DO4</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>DO5</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>DO6</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>DO7</p> </div> </div>									
24									26
Modification	Date	Name	Replacement of				Replaced by		
			Universal Robots						
	Date	24-11-2015							
	Edt.								
	Appr.								
	Original								
				UR3 Controller I/O		3.0.3.2		= UR3 +	
						Page: 25		Pages in total: 18	

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9																																																																												
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="text-align: left;"> <p><b>-UR3</b> /15.0</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p><b>UNIVERSAL ROBOTS</b></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>CB3.1</b></p> </div> <div style="text-align: right;"> <p><b>UR3</b></p> </div> </div>																																																																																					
<p>Analog I/O (is not galvanically isolated from Control Box)</p>																																																																																					
<p>Analog Inputs</p>			<p>Analog Outputs</p>																																																																																		
 			 				 																																																																														
25																																																																																					
27																																																																																					
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> </tr> <tr> <td>Modification</td> <td>Date</td> <td>Name</td> <td>Original</td> <td colspan="6">Replaced by</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">Universal Robots</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">24-11-2015</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">ECL</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">Appr</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">Original</td> <td></td> </tr> </table>																				Modification	Date	Name	Original	Replaced by											Universal Robots											24-11-2015											ECL											Appr											Original						
Modification	Date	Name	Original	Replaced by																																																																																	
				Universal Robots																																																																																	
				24-11-2015																																																																																	
				ECL																																																																																	
				Appr																																																																																	
				Original																																																																																	
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">UR3 Controller I/O</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">= UR3</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">+</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6">Dwg. No.: <b>3.0.3.2</b></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="6"></td> <td></td> </tr> </table>																								UR3 Controller I/O											= UR3											+											Dwg. No.: <b>3.0.3.2</b>																												
				UR3 Controller I/O																																																																																	
				= UR3																																																																																	
				+																																																																																	
				Dwg. No.: <b>3.0.3.2</b>																																																																																	
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;"></td> </tr> <tr> <td>Page</td> <td colspan="8"></td> <td>26</td> </tr> <tr> <td>Pages in total</td> <td colspan="8"></td> <td>18</td> </tr> </table>																				Page									26	Pages in total									18																																														
Page									26																																																																												
Pages in total									18																																																																												



## 6. Ersatzteile


**HINWEIS:**

Die Ersatzteilliste umfasst auch Teile für andere Robotertypen. Bitte gehen Sie bei der Suche nach Artikelnummern und Beschreibungen besonders sorgfältig war.

### Roboterarm

CB3- Teilenr.	CB2- Teilenr.	Produktname	UR3	UR5	UR10	Alle
103303		Flachring-Dichtungssatz UR3, extern	*			
103413		Deckelset komplett UR3 inkl. Dichtung	*			
122020		Werkzeug-Montagehalterung UR3	*			
122030		Fuß-Montagehalterung inkl. Kabel 6 m UR3	*			
124120		Gelenk Größe 0 Handgelenk 1 UR3	*			
124220		Gelenk Größe 0 Handgelenk 2 UR3	*			
124320		Gelenk Größe 0 Handgelenk 3 UR3	*			
124321		Gelenk Größe 1 Ellbogen UR3	*			
124122		Gelenk Größe 2 Fuß UR3	*			
124222		Gelenk Größe 2 Schulter UR3	*			
104003		Ellbogengegenstück- und Unterarm-Satz UR3	*			
103305	103305	Flachring-Dichtungssatz UR5, extern		*		
103405	103405	Deckelset komplett UR5 inkl. Dichtung		*		
122041		Werkzeug-Montagehalterung UR5 CB3		*		
	122039	Werkzeug-Montagehalterung UR5 CB2+		*		
122050	122050	Fuß-Montagehalterung inkl. Kabel 6 m UR5		*		
122121		Gelenk Größe 1 Handgelenk 1 UR5 CB3		*		
	122011	Gelenk Größe 1 Handgelenk 1 UR5 CB2+		*		
122221		Gelenk Größe 1 Handgelenk 2 UR5 CB3		*		
	122012	Gelenk Größe 1 Handgelenk 2 UR5 CB2+		*		
122321		Gelenk Größe 1 Handgelenk 3 UR5 CB3		*		
	122013	Gelenk Größe 1 Handgelenk 3 UR5 CB2+		*		
122123		Gelenk Größe 3 Fuß UR5 CB3		*		
	122031	Gelenk Größe 3 Fuß UR5 CB2+		*		
122223		Gelenk Größe 3 Schulter UR5 CB3		*		
	122032	Gelenk Größe 3 Schulter UR5 CB2+		*		
122323		Gelenk Größe 3 Ellbogen UR5 CB3		*		
	122033	Gelenk Größe 3 Ellbogen UR5 CB2+		*		
123100	123100	Ellbogengegenstück und Unterarm UR5		*		
103310	103310	Flachring-Dichtungssatz UR10, extern			*	
103410	103410	Deckelset komplett UR10 inkl. Dichtung			*	

122061		Werkzeug-Montagehalterung UR10 CB3			*	
	122059	Werkzeug-Montagehalterung UR10 CB2+			*	
122071	122071	Fuß-Montagehalterung UR10			*	
106424	106424	UR10 Fußstecker mit Kabel			*	
122122		Gelenk Größe 2 Handgelenk 1 UR10 CB3			*	
	122021	Gelenk Größe 2 Handgelenk 1 UR10 CB2+			*	
122222		Gelenk Größe 2 Handgelenk 2 UR10 CB3			*	
	122022	Gelenk Größe 2 Handgelenk 2 UR10 CB2+			*	
122322		Gelenk Größe 2 Handgelenk 3 UR10 CB3			*	
	122023	Gelenk Größe 2 Handgelenk 3 UR10 CB2+			*	
122324		Gelenk Größe 3 Ellbogen UR10 CB3			*	
	122034	Gelenk Größe 3 Ellbogen UR10 CB2+			*	
122124		Gelenk Größe 4 Fuß UR10 CB3			*	
	122042	Gelenk Größe 4 Fuß UR10 CB2+			*	
122224		Gelenk Größe 4 Schulter UR10 CB3			*	
	122043	Gelenk Größe 4 Schulter UR10 CB2+			*	
104001	104001	Ellbogengegenstück- und Unterarm-Satz UR10			*	
103500		Kabelbaum-Kit für Größe 0	*			
103501		Kabelbaum-Kit für Größe 1	*	*		
103502		Kabelbaum-Kit für Größe 2	*		*	
103503		Kabelbaum-Kit für Größe 3		*	*	
103504		Kabelbaum-Kit für Größe 4			*	
103508		Kabelbaum-Kit für Unterarm				*
103509		Kabelbaum-Kit für den Oberarm				*

## Controller

CB3-Teilenr.	CB2-Teilenr.	Produktname	UR3	UR5	UR10	Alle
122973		Controller ohne Bedienpanel UR3	*			
122900		Controller ohne Bedienpanel UR5 CB3.1		*		
122950		Controller ohne Bedienpanel UR10 CB3.1			*	
122091		Bedienpanel komplett CB3/CB3.1				*
	122092	Bedienpanel komplett CB2/CB2.1		*	*	
122673		Euromap-E67-Modul	*			
	106700	Euromap E67-Kit CB2 (inkl. Bypass-Stecker und Kabel)		*	*	
106800		Euromap E67-Kit CB3 (inkl. Bypass-Stecker und Kabel)				*
123670	123670	Euromap E67-Kabel 6 m				*
122671	122671	Euromap E67-Bypass-Stecker				*
122650		Hauptplatinen-Kit CB2.1 und CB3.1 (inkl. RAM)				*
	122700	Master-Platinen-Kit CB2		*	*	
	122420	Hauptplatinen-Upgrade-Kit CB2.0 auf CB2.1		*	*	
122430		Hauptplatinen-Upgrade-Kit CB3.0 auf CB3.1		*	*	

171030	171030	RAM-Modul CB2.0 und CB3.0		*	*	
171031		RAM-Modul CB2.1 und CB3.1				*
171022	171022	Flash-Karte CB2 und CB3		*	*	
122421	122421	Flash-Karte für Roboter inkl. SW und Seriennummer CB2 und CB3		*	*	
177002	177002	12-V-Netzteil				*
177003	177003	48-V-Netzteil				*
122431	122431	USB für Roboter inkl. SW und Seriennummer CB2.1 und CB3.1				*
172080	172080	Stromverteiler-Leiterplatte				*
172290		Sicherheitssteuerplatine				*
107000		Sicherheitssteuerplatten-Klemmen-Kit (12 Klemmen und Jumper)				*
122745	122745	Bremswiderstand inkl. Lüfter				*
177503	177503	Filtersatz für Controller (inkl. zwei Filter)				*
139033	139033	Halterung für die Montage des Bedienpanels				*
132407	132407	Halterung für die Montage des Controllers				*
164231	164231	Kabel Fuß zu Controller UR10			*	

## Werkzeuge

CB3-Teilenr.	CB2-Teilenr.	Produktname	UR3	UR5	UR10	Alle
109010	109010	Werkzeugsatz UR3/5/10 (Satz enthält alle unten mit * markierten Teile)				*
109101	109101	* Sechskantschlüssel 5,5 mm				*
109102	109102	* Sechskantschlüssel 7,0 mm				*
109110	109110	* Sechskantschlüssel 10,0 mm			*	
109103	109103	* Schraubendreher Torx T10				*
109104	109104	* Drehmoment-Schraubendreher Torx T8 + T10				*
109111		* Drehmoment-Schraubendreher Torx T10	*			
109112		* Drehmoment-Schraubendreher Torx T20	*			
109105	109105	* Drehmomentschlüssel Sechskant 5,5 mm Größe 1 und Größe 2				
109106	109106	* Drehmomentschlüssel Sechskant 7,0 mm Größe 3				*
109107	109107	* Drehmomentschlüssel Sechskant 10,0 mm Größe 4			*	
109180	109180	* ESD-Handgelenksband				*
164084	164084	* Bypass-Kabel (zur Festlegung der Gelenk-ID)				*
185500		Dualarm-Kalibrierungstool				*
131501	131501	Halterung zur Montage des Roboterarms UR5 (item-Profil)		*		
131502	131502	Halterung zur Montage des Roboterarms UR5 (BOSCH-Profil)		*		
131503		Halterung zur Montage des Roboterarms UR3 (item- und BOSCH-Profil)	*			
131510	131510	Halterung zur Montage des Roboterarms UR10 (item- und BOSCH-Profil)			*	
131099		Deckel Werkzeugschutzkappe Alu. für Werkzeuganschluss	*			
173100	173100	Kabel für Werkzeug extern mit Winkelverbinder				*

## 7. Verpacken des Roboters

Verpacken von Roboter und Controller für den Versand



### HINWEIS:

- Entfernen Sie vor dem Versand alle externen Werkzeuge und externen elektrischen Anschlüsse.
- Universal Robots kann die Annahme verweigern, wenn Produkte von Drittanbietern nicht sicher demontiert werden können oder die Durchführung erforderlicher Tests nach der Reparatur unmöglich machen.
- Universal Robots übernimmt keine Verantwortung für die Rücksendung von Produkten Dritter.
- Bitte stellen Sie sicher, dass der Roboter, der Controller und das Bedienpanel ordnungsgemäß verpackt sind.
- Universal Robots sendet Produkte von Universal Robots immer in der Universal Robots-Originalverpackung zurück.

- Laden Sie das korrekte put\_in\_box-Programm bezüglich Robotertyp und Verpackungsmaterial von [www.universal-robots.com/support/](http://www.universal-robots.com/support/) herunter
- Laden Sie das Programm in den Roboter hoch. Eine Anleitung finden Sie in [4.3 Verwendung von Magic-Dateien](#).
- Laden Sie das Programm und folgen Sie den Anweisungen beim Ausführen des Programms. Hinweis: Wenn der Roboter nicht betrieben werden kann oder kein Strom zur Verfügung steht, ist es möglich, die Bremsen für jedes Gelenk einzeln manuell zu lösen und den Roboter entsprechend zu verpacken. Zum Lösen der Bremse, siehe [3.1.3 Lösen der Bremse](#)
- Schalten Sie das System aus, trennen Sie die Hauptstromversorgung und trennen Sie den Roboterarm vom Controller.
- Verpacken Sie den Roboterarm und den Controller in dafür vorgesehene Kartons. Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm richtig im Karton ausgerichtet ist.



## 8. Änderungsprotokoll

Datum	Version	Aktion	Änderungen
20. März 2015	UR3_de_3.1.1	Hinzugefügt	Version 3.1.1 freigegeben
Dezember 2015	UR3_de_3.1.2	Hinzugefügt	Weitere Angaben zum Austausch von Teilen, zusätzliche Fehlercodes, aktualisierte Schaltpläne, Drehmomentwert für Ellbogen geändert,
Oktober 2016	UR3_de_3.2.0	Hinzugefügt	3.1.20 Installationsanleitung für Kabelbäume
Dezember 2016		Hinzugefügt	Fehlercode C71A12
		Korrigiert	5.2 LED-Sequenz bei Inbetriebnahme
		Korrigiert	Druckfehler korrigiert, einzelne Wörter ersetzt, Einrichtung
Februar 2017		Geändert	7. Verpacken des Roboters
		Hinzugefügt	1.4 Warnschilder
		Hinzugefügt	Toleranzbeschreibung zu C50A5 und C50A6 hinzugefügt
Oktober 2017		Hinzugefügt	Fehlerbehebung 5.3.6
		Hinzugefügt	Fehlercode C103A3
		Geändert	Beschreibung von Fehlercode C20A1
		Hinzugefügt	Schritte beim Austausch des 48-V-Netzteils
Januar 2018		Hinzugefügt	Fehlerbehebung 5.3.7
		Korrigiert	Text „Behebung“ bei vielen Fehlercodes korrigiert
September 2018	UR3_de_3.2.1	Hinzugefügt	Inspektionsplan zu Kapitel 2
Mai 2019	UR3_de_3.2.2	Aktualisiert	Inspektionsplan zu Kapitel 2
		Aktualisiert	1.4 Warnschilder

---

Aug. 2019	UR3_de_3.2.4	Hinzugefügt	Details zum Merge-Controller
		Korrigiert	Versionsnummer an UR5 und UR10 angepasst
Sept. 2019	UR3_de_3.2.5	Hinzugefügt	Weitere Informationen in Kapitel 5.3.3 „Sicherheitsstopp“ hinzugefügt
Okt. 2019	UR3_de_3.2.6	Geändert	Titel und Formulierungen in Kapitel 2