



UNIVERSAL ROBOTS

Brukerveiledning til PolyScope



Versjon 5.6

Oversettelse av de originale instruksjonene (no)

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

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

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S

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

Innhold

II Brukerveiledning til PolyScope	II-1
10 Innledning	II-3
10.1 Grunnleggende om PolyScope	II-3
10.1.1 Topptekstikoner/Kategorier	II-3
10.1.2 Bunntekst-knapper	II-4
10.2 Kom i gang-skjermen	II-5
11 Hurtigstart	II-7
11.1 Grunnleggende om robotarm	II-7
11.1.1 Installere robotarmen og kontrollboksen	II-7
11.1.2 Slå kontrollboksen av/på	II-8
11.1.3 Slå robotarmen av/på	II-8
11.1.4 Initialisering av robotarmen	II-8
11.2 Quick System-oppstart	II-9
11.3 Det første programmet	II-10
11.4 Robotregistrering og URCap-lisensfiler	II-11
12 Operasjonsmodusvalg	II-13
12.1 Operasjonsmodi	II-13
12.2 Treposisjonsaktiverende enhet	II-15
12.2.1 Manuell høyhastighet	II-15
13 Sikkerhetskonfigurasjon	II-17
13.1 Grunnleggende om sikkerhetsinnstillinger	II-17
13.1.1 Tilgang til sikkerhetskonfigurasjon	II-17
13.1.2 Sette et sikkerhetspassord	II-18
13.1.3 Endre sikkerhetskonfigurasjon	II-18
13.1.4 Legger inn ny sikkerhetskonfigurasjon	II-19
13.1.5 Sikkerhetssjekksm	II-19
13.2 Sikkerhetsmenyinnstillinger	II-19
13.2.1 Robotbegrensninger	II-19
13.2.2 Sikkerhetsmodi	II-21
13.2.3 Toleranser	II-22
13.2.4 Leddgrenser	II-22
13.2.5 Planer	II-23
13.2.6 Freedrive	II-25
13.2.7 Tilbakekjøring	II-25
13.2.8 Verktøyposisjon	II-25
13.2.9 Verktøyretning	II-27
13.2.10 I/U	II-28



13.2.11 Maskinvare	II-31
13.2.12 Trygg hjem-posisjon	II-32
14 Kjøre-kategorien	II-35
14.1 Program	II-35
14.2 Variabler	II-35
14.3 Robotalder	II-36
14.4 Flytt robot til posisjon	II-36
15 Program-kategorien	II-39
15.1 Programtre	II-39
15.1.1 Indikasjon av programkjøring	II-40
15.1.2 Søk-knapp	II-40
15.1.3 Verktøylinje for programtre	II-40
15.1.4 Uttrykksredigering	II-41
15.1.5 Start et program fra en valgt node	II-41
15.1.6 Bruke brytepunkt i et program	II-42
15.1.7 Enkelttrinn i et program	II-43
15.2 Kommandokategori	II-44
15.3 Grafikk-kategorien	II-45
15.4 Variabler-kategorien	II-46
15.5 Grunnleggende programnoder	II-46
15.5.1 Flytte	II-46
15.5.2 Retning	II-55
15.5.3 Vent	II-58
15.5.4 Angi	II-58
15.5.5 Pop-up	II-59
15.5.6 Stopp	II-60
15.5.7 Kommentar	II-60
15.5.8 Mappe	II-61
15.6 Avanserte programnoder	II-61
15.6.1 Sløyfe	II-61
15.6.2 Hvis	II-62
15.6.3 Delprogram	II-63
15.6.4 Tilordning	II-64
15.6.5 Skript	II-64
15.6.6 Hendelse	II-65
15.6.7 Tråd	II-65
15.6.8 Skrutrekking	II-66
15.6.9 Skift	II-68
15.6.10 Timer	II-69
15.6.11 Hjem	II-69
15.7 Maler	II-70
15.7.1 Palletering	II-70
15.7.2 Søk	II-76
15.7.3 Kraft	II-78
15.7.4 Transportbåndsporing	II-81

15.8	URCaps	II-81
15.8.1	Ekstern TCP og Toolpath URCap	II-81
15.8.2	Eksterne TCP-bevegelsestyper	II-83
15.8.3	RTCP-vendepunkt	II-83
15.8.4	Ekstern TCP Toolpath	II-84
15.8.5	Eksternt TCP	II-85
15.8.6	Ekstern TCP PCS	II-86
15.8.7	Vanlige TCP Toolpath-bevegelser	II-88
16	Installasjonskategori	II-91
16.1	Generelt	II-91
16.1.1	TCP-konfigurasjon	II-91
16.1.2	Nyttelast og tyngdepunkt	II-93
16.1.3	Montering	II-94
16.1.4	I/O-konfigurasjon	II-95
16.1.5	Variabler	II-97
16.1.6	Oppstart	II-98
16.1.7	Verktøy-I/U	II-99
16.1.8	Glatt overgang mellom sikkerhetsmoduser	II-101
16.1.9	Hjem	II-101
16.1.10	Konfigurasjon av transportbåndsporing	II-102
16.1.11	Skrutrekkingssoppsett	II-103
16.2	Sikkerhet	II-105
16.3	Funksjoner	II-105
16.3.1	Bruke en funksjon	II-106
16.3.2	Legge til et punkt	II-107
16.3.3	Legge til en linje	II-107
16.3.4	Plan-funksjon	II-108
16.3.5	Eksempel: Manuell oppdatering av en funksjon for å justere et program	II-109
16.3.6	Eksempel: Dynamisk oppdatering av en funksjonpositur	II-110
16.4	Feltbuss	II-111
16.4.1	I/U-konfigurasjon av MODBUS-klient	II-111
16.4.2	Ethernet/IP	II-113
17	Flytte-kategorien	II-115
17.1	Flytt verktøy	II-115
17.2	Robot	II-115
17.3	Verktøyposisjon	II-116
17.3.1	Positur-redigerings skjerm	II-116
17.4	Leddposisjon	II-118
18	I/U-kategori	II-121
18.1	Robot	II-121
18.2	MODBUS	II-122



19 Logg-kategorien	II-125
19.1 Avlesinger og leddbelastning	II-125
19.2 Datologg	II-125
19.3 Lagrer feilrapporter	II-125
20 Program- og installasjonsbehandling	II-127
20.1 Åpne	II-127
20.2 Ny	II-128
20.3 Lagre	II-129
20.4 Filbehandler	II-129
21 Hamburger-meny	II-131
21.1 Hjelp	II-131
21.2 Om	II-131
21.3 Innstillinger	II-131
21.3.1 Preferanser	II-131
21.3.2 Passord	II-132
21.4 System	II-132
21.4.1 Sikkerhetskopier og gjenopprett	II-132
21.4.2 Oppdater	II-133
21.4.3 Nettverk	II-133
21.4.4 Administrere dine URCaps	II-133
21.4.5 Fjernkontroll	II-134
21.5 Stopp driften på roboten	II-135

Del II

Brukerveiledning til PolyScope

10 Innledning

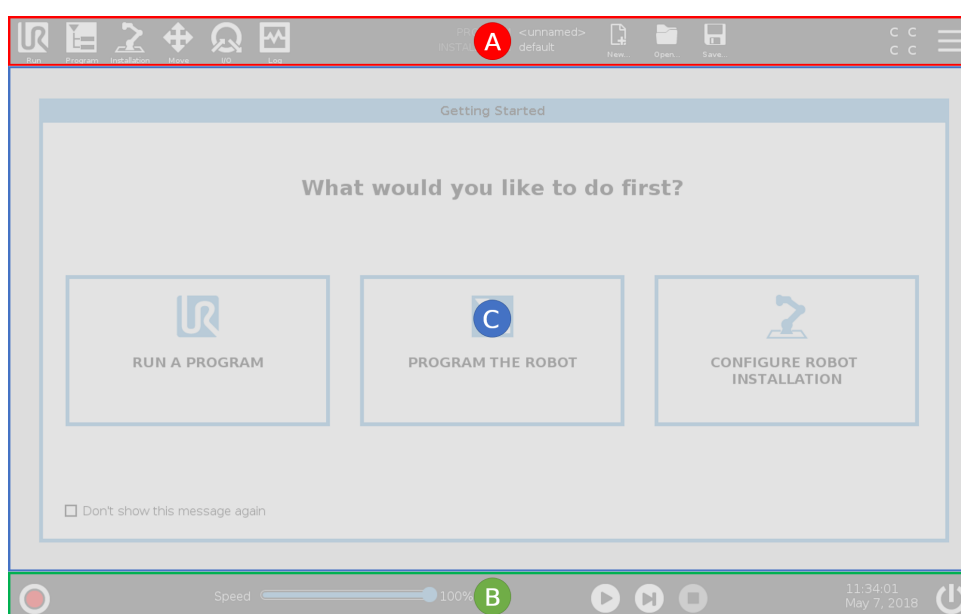
10.1 Grunnleggende om PolyScope

PolyScope er det grafiske brukergrensesnittet (GUI) som lar deg betjene **Læringsdelen** som styrer robotarmen, kontrollboksen og kjører programmer.

A : **Topptekst** med kategorier/ikoner som gjør interaktive skjermer tilgjengelige for deg.

B : **Bunntekst** med knapper som kontrollerer ditt/dine lastede program/mer.

C : **Skjerm** med felter som håndterer og kontrollerer robothandlinger.



Merk: Ved oppstart kan en Kan ikke fortsette-dialog vises. Du må velge **Gå til initialiseringsskjermen** for å skru på roboten.

10.1.1 Topptekstikoner/Kategorier



Kjør er en enkel måte å betjene roboten på ved hjelp av forhåndsskrevne programmer.



Program lager og/eller modifiserer robotens programmer.



Installasjon konfigurerer robotarminnstillinger og eksternt utstyr, som montering og sikkerhet.



Flytter kontrollerer og/eller regulerer robotbevegelse.



I/O Overvåker og angir levende inngangs-/utgangssignaler til og fra robotkontrollboksen.



Logg indikerer robothelse, samt viser enhver advarsel eller feilmelding.



Program- og installasjonbehandling

velger og viser aktivt program og installasjon (se 20.4). Merk: Filsti, Ny, Åpne, og Lagre utgjør samlet Program og installasjonsbehandleren.



Ny... lager et nytt program eller installasjon.



Åpne ... åpner et tidligere opprettet og lagret program eller installasjonen.



Lagre ... lagrer et program, en installasjon eller begge to samtidig.

Merk: Ikonene for automatisk modus og manuelt modus vises bare i overskriften hvis du angir et driftsmodus-passord.



Automatisk indikerer at roboten har automatisk miljø nedlastet. Trykk på bryteren for å bytte til manuelt miljø.



Manuelt indikerer at roboten har manuelt miljø nedlastet. Trykk på bryteren for å bytte til automatisk miljø.

Merk: Ikoner for lokal modus og ekstern modus blir kun tilgjengelige hvis fjernkontroll er aktivert.



Lokal indikasjon på at roboten kan kontrolleres lokalt. Trykk på den for å bytte til fjernkontroll. Man må innstille et passord for å få tilgang til ikonet for lokal modus.



Ekstern indikasjon på at roboten kan kontrolleres fra et ekstern sted. Trykk på den for bytte til lokal kontroll.



Sikkerhetssjekksm viser aktiv sikkerhetskonfigurasjon.



Hamburger-meny gir tilgang til PolyScope Hjelp, Om og Innstillinger.

10.1.2 Bunntekst-knapper



Initialiser kontrollerer robotens tilstand. Når RØD, trykk på den for å få roboten til å fungere.

10.2 Kom i gang-skjermen



Glidebryteren for hastighet viser i sanntid den relative hastigheten som robotarmen beveger seg med, og tar hensyn til sikkerhetsinnstillingene.



Simulering-knappen veksler mellom å kjøre et program i simuleringsmodus og den ekte roboten. Ved kjøring i simulering flytter ikke robotarmen seg. Roboten kan derfor ikke skade seg selv eller nærliggende utstyr i kollisjoner. Hvis du er usikker på hva robotarmen vil gjøre, bruker du simuleringsmodus til å teste programmer.



250mm/s Manuell høy hastighet lar verktøyhastigheten midlertidig overskride 250 mm/s. Denne hold-for-å-kjøre-funksjonen er kun tilgjengelig i manuell modus når en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert.



Play starter det nåværende lastede robotprogrammet.



Trinn lar et program kjøre i enkelttrinn.



Stopp stopper nåværende lastede robotprogram.

10.2 Kom i gang-skjermen



Kjøre et program , Programmere robot eller Konfigurere robotinstallasjon.



Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

11 Hurtigstart

11.1 Grunnleggende om robotarm

Den universale robot-armen består av rør og ledd. Du bruker PolyScope til å koordinere bevegelsen av disse leddene, flytte roboten og plassere verktøyet som ønsket - unntatt området rett over og rett under basen.

Base er der hvor roboten er montert.

Skulder og Albue gjør større bevegelser.

Håndledd 1 og 2 gjør mer finjusterte bevegelser.

Håndledd 3 er der du fester robotverktøyet.



MERK:

Før du slår på roboten for første gang, må din utpekte UR-robotintegrator:

1. Les og forstå sikkerhetsinformasjonen i Maskinvareinstallasjonshåndbok.
2. Angi sikkerhetskonfigurasjonsparametrene som er definert av risikovurderingen (se kapittel 13).

11.1.1 Installere robotarmen og kontrollboksen

Du kan bruke PolyScope når robotarmen og kontrollboksen er installert og slått på.

1. Pakk ut **robotarmen** og **kontrollboksen**.
2. Monter robotarmen på et solid underlag sterk nok til å motstå minst 10 ganger den fulle dreiemoment på baseleddet og minst 5 ganger vekten av robotarmen. Overflaten må være vibrasjonsfri.
3. Plasser **kontrollboksen** på **foten**.
4. Plugg kabelen til roboten og kontrollboksen.
5. Plugg inn hovedkontrollbokskontakten.



FARE:

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

Se Maskinvareinstallasjonshåndbok for detaljerte installasjonsinstruksjoner.

11.1.2 Slå kontrollboksen av/på

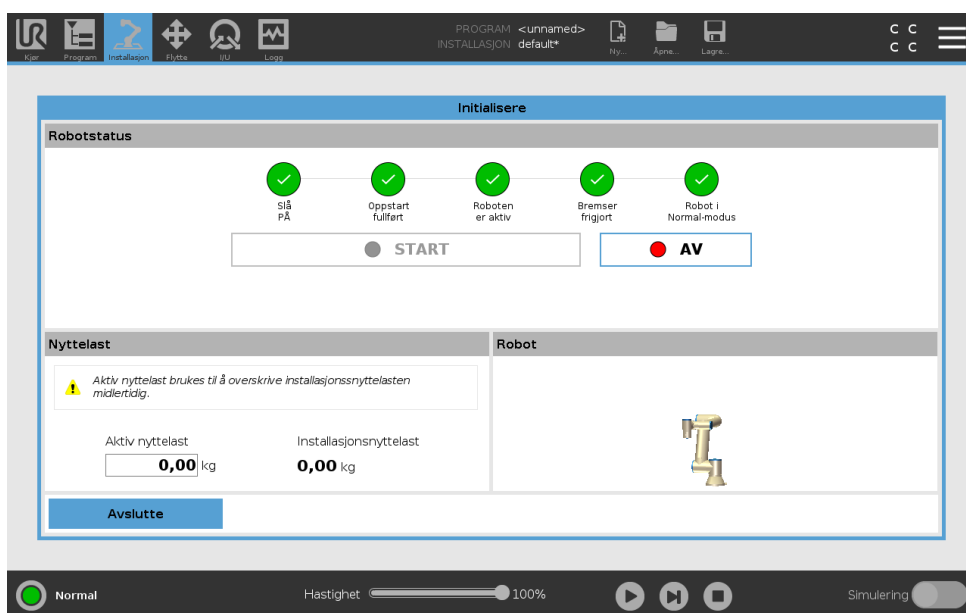
Kontrollboksen inneholder hovedsakelig den fysiske elektriske inngangen/utgangen som forbin-der robotarmen, håndkontrollen og eventuelle eksterne enheter. Du må slå på kontrollboksen for å kunne slå på robotarmen.

1. På høyre side av **håndkontrollen** trykker du på power-knappen kontrollboksen.
2. Vent mens tekst fra det underliggende operativsystemet, etterfulgt av knapper, vises på skjermen.
3. Når en Kan ikke fortsette-dialogboks vises, velger du **Gå til initialiserings-skjerm** for å få tilgang til Initialiserings-skjermen.

11.1.3 Slå robotarmen av/på

Nederst til venstre på skjermen, Initialiser ikonet angir statusen til robotarmen ved hjelp av farger:

- **Rød** indikerer at robotarmen er i stoppet tilstand.
- **Gul** indikerer at roboten er på, men ikke klar for normal drift.
- **Grønn** indikerer at robotarmen er slått på og klar for normal drift.



Merk: Robotarmoppstart ledsages av lyd og små bevegelser når leddbremser frigjøres.

11.1.4 Initialisering av robotarmen



FARE:

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

**FORSIKTIG:**

Kontroller at robotarmen ikke berører en gjenstand (f.eks. et bord) fordi en kollisjon mellom robotarmen og et hinder kan skade ett leddtannhjul.

For å starte roboten:

1. Trykk på ON-knappen med den grønne lysdioden for å starte initialiseringsprosessen. Deretter blir lysdioden gul for å indikere at strømmen er på og **Inaktiv**.
2. Trykk på START-knappen for å frigjøre bremsene.
3. Trykk på OFF-knappen med rød lysdiode for å slå av robotarmen.
 - Når polyscope starter opp, må ON-knappen trykkes inn en gang for å slå på robotarmen. Deretter blir lysdioden gul for å indikere at roboten er på og Inaktiv. **Inaktiv**.
 - Når statusen til robotarmen er **Inaktiv**, trykk på START-knappen for å starte robotarmen. Foreløpig kontrolleres sensor-data mot den konfigurerte monteringen av robotarm. Hvis en feil blir funnet (med en toleranse på 30°), deaktiveres knappen og en feilmelding vises nedenfor. Hvis montering er verifisert, vil alle leddbremser slippe når knappen trykkes og robotarmen er klar for normal drift.

11.2 Quick System-oppstart

Før du bruker PolyScope må du verifisere at robotarmen og kontrollboksen er riktig installert.

1. På **Håndkontrollen** trykker du på nødstopknappen.
2. På håndkontrollen trykker du på strømknappen og lar systemet starte og vise tekst på **PolyScope**.
3. Et popup-vindu vises på berørings skjermen og indikerer at systemet er klart og at roboten må initialiseres.
4. I popup-dialogen trykker du på **Gå til startskjermen** for å få tilgang til startskjermen.
5. Lås opp nødstopknappen for å endre robottilstand fra **Nødsituasjon stoppet til Slå av**.
6. Trinn utenfor rekkevidden (arbeidsområdet) til roboten.
7. På **Initialiser robot**-skjermen berører du **PÅ**-knappen og lar robottilstanden endres til **stillestående**.
8. I **Nyttelast**-feltet, i aktiv nyttelast, må du bekrefte nyttelastmassen. Du kan også bekrefte at omteringsposisjonen er riktig, i **Robot**-feltet.
9. Trykk på **Start**-knappen for at roboten skal slippe sitt bremsesystem. Merk: Roboten vibrerer og lager klikkende lyder som indikerer at den er klar for å bli programmert

**MERK:**

Du kan lære mer om å programmere roboten din på Universal Robots Academy på www.universal-robots.com/academy/

11.3 Det første programmet

Et program er en liste over kommandoer som forteller roboten hva å gjøre. For de fleste oppgaver utføres programmeringen kun ved bruk av PolyScope. Lær robotarmen hvordan den skal bevege seg ved bruk av en rekke for å sette opp en bane som robotarmen skal følge.

Bruk Flytt-kategorien (se 17) for å flytte robotarmen til ønsket posisjon eller lær posisjonen ved å trekke robotarmen på plass mens du holder Freedrive-knappen bak på toppen av Teach Pendant. Du kan opprette et program for å sende I/O-signaler til andre maskiner på enkelte punkter i robotens bane, og utføre kommandoer som **hvis...så** og **sløyfe**, basert på variabler og I/O-signaler.

Følgende er et enkelt program som tillater robotarmen å bevege seg mellom to vendepunkter.

1. I PolyScope Header **File Path**, klikker du på **Ny...** og velg **-programmet**.
2. Under Grunnleggende, trykk på **Vendepunkt** for å legge til et vendepunkt til programtreet. En standard MoveJ skal også legges til programtreet.
3. Velg det nye vendepunktet og i kommando-kategorien, trykk på **Vendepunkt**.
4. På Flytt verktøy-skjermen, flytt robotarmen ved å trykke på flyttpilene. Du kan også flytte robotarmen ved å holde ned Freedrive-knappen og trekke robotarmen til de ønskede posisjonene.
5. Når robotarmen er i posisjon, trykker du på **OK**, og det nye vendepunktet vises som Vendepunkt_1.
6. Følg trinnene 2 til 5 for å opprette Vendepunkt_2.
7. Velg Vendepunkt_2 og trykk på pil opp til den er over Vendepunkt_1 for å endre rekkefølgen på bevegelsene.
8. Hold seg klar, hold nede til nødstoppknappen og i PolyScope Footer, trykk på **Play**-knappen slik at robotarmen beveger mellom Vendepunkt_1 og Vendepunkt_2. Gratulerer! Du har nå opprettet ditt første robotprogram som beveger robotarmen mellom de to angitte vendepunktene.



MERK:

1. Ikke kjør roboten inn i seg selv eller noe annet, da dette kan føre til skader på roboten.
2. Dette er bare en hurtigstart-guide til å vise hvor enkelt det er å bruke en UR-robot. Det forutsetter et ufarlig miljø og en svært forsiktig bruker. Ikke øk hastigheten eller akselerasjonen over standardverdiene. Foreta alltid en risikovurdering før du setter roboten i drift.

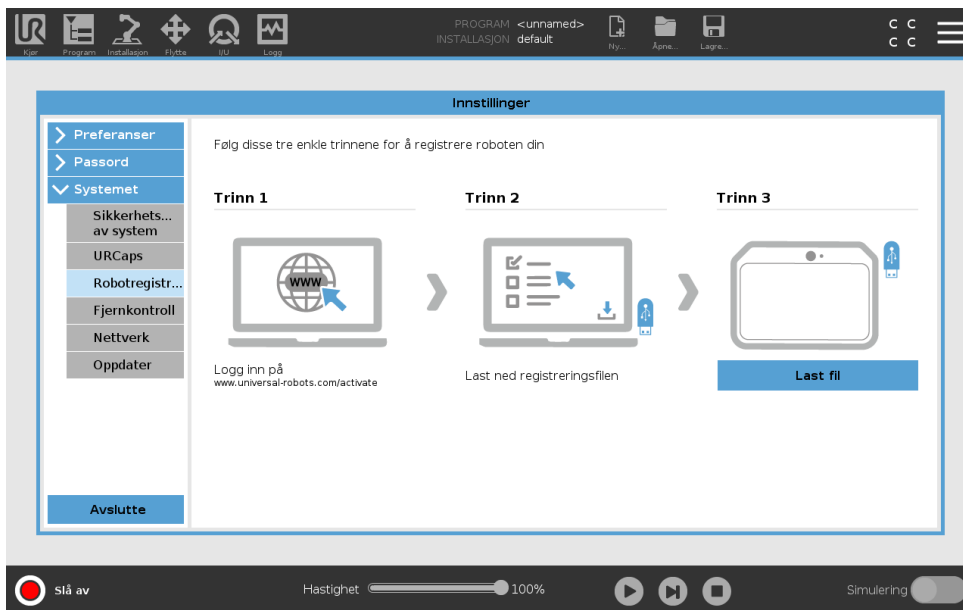


ADVARSEL:

Hold hodet og overkroppen din utenfor rekkevidden (arbeidsområdet) til roboten. Ikke plasser fingrene hvor de kan bli fanget.

11.4 Robotregistrering og URCap-lisensfiler

Før du bruker Remote TCP URCap, registrer roboten og last ned og installer URCap-lisensfilen (se 15.8).

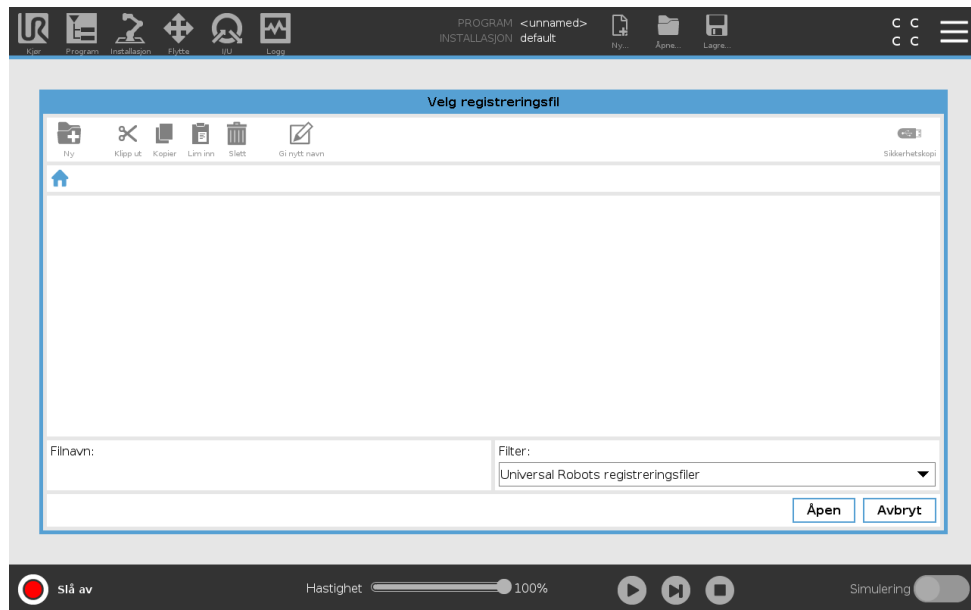


Registrering av roboten fra nåværende skjerm

1. I toppteksten trykker du på **Hamburger-menyen** og velger **Innstillinger**.
2. I menyen til venstre trykker du på **System** og velger **Robotregistrering** for å vise Innstillings-skjermen.
3. Følg trinn 1 og 2 på skjermen for å registrere roboten.

Laste ned URCAP-lisensfilen

1. Du må fylle ut de nødvendige feltene på internett og laste ned lisensfilen til PCen.
2. Kopier lisensfilen til USB-en og koble den til håndkontrollen.
3. På Innstillinger-skjerm bildet, i trinn 3, trykker du på **Last inn fil** å åpne **Velg registrerings** skjerm.
4. På listen velger du USB for å vise innhold og navigerer til lisensfilen.
5. Velg **license.p7b** og trykk **Åpne** for å bekrefte robotregistrering.
6. Nederst til venstre, trykk **Exit**.



Avregistrering av robot

En ny lisens kreves hvis roboten bytter eier. I dette tilfellet må roboten først være uregistrert.

1. I topteksten trykker du på **Hamburger-menyen** og velger **Innstillinger**.
2. I menyen til venstre trykker du på **System** og velger **Robotregistrering**.
3. Nederst til høyre på Innstillinger-skjermbildet klikker du på **Avregistrer**.

12 Operasjonsmodusvalg

12.1 Operasjonsmodi

Operasjonsmodi er aktivert når du konfigurerer en 3-posisjonsaktiveringsenhet, angir et passord, definerer en driftsmodus Konfigurerbar I/O, eller via Dashboard Server (se 12.1).

Automatisk modus Når den er aktivert, kan roboten kun utføre forhåndsdefinerte oppgaver. Flytt-kategorien og Freedrive-modusen er utilgjengelige hvis en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert. Du kan ikke endre eller lagre programmer og installasjoner.



ADVARSEL:

Automatisk-modus sikkerhetsstopp kan kun aktiveres i automatisk modus, så sikkerhetens beskyttende funksjon er kun aktiv i automatisk modus.

Manueltmodus Når det er aktivert kan du programmere roboten ved å bruke bevegelses-kategorien, Freedrive-modus og glidebryter. Du kan endre eller lagre programmer og installasjoner.

Operasjonsmodus	Manuell	Automatisk
Freedrive	x	*
Flytt roboten med piler på MoveTab	x	*
Glidebryter	x	x**
Rediger & lagre program & installasjon	x	
Utfør programmer	Redusert hastighet***	x
Start program fra valgte node	x	

*Bare når en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert.

** Hastighetsglideren på kjørskjermen kan aktiveres i PolyScope-innstillingene.

*** Hvis en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert, betjenes roboten ved manuell redusert hastighet så fremt ikke manuell høy hastighet er aktivert.



MERK:

- En Universal Robots-robot er ikke utstyrt med en treposisjonsaktiverende enhet. Hvis risikovurderingen krever enheten, må den festes før roboten brukes.
- Hvis en treposisjonsaktiverende enhet ikke er konfigurert, reduseres ikke hastighet i manuell modus.



ADVARSEL:

- Eventuelle suspenderte garantier må returneres til full funksjonalitet før du velger automatisk modus.
- Når det er mulig, skal manuell driftsmodus utføres med alle personer utenfor det sikrede området.
- Enheten som brukes til å bytte mellom operasjonsmoduser må plasseres utenfor det sikrede området.
- Brukeren må ikke gå inn i det sikrede området når roboten er i automatisk modus, hvis ikke en automatisk modus-sikringsinngang er konfigurert.

Metodene for å konfigurere operativmodusvalg er beskrevet i følgende underavsnitt. Hver metode er eksklusiv, noe som betyr at når man bruker én metode, gjør dette de to andre metodene inaktive.

Å bruke operasjonsmodusens sikkerhetsinngang

1. Velg sikkerhets-I/O i installasjonskategorien.
2. Konfigurer operasjonsmodusens sikkerhetsinngang. Valget om å konfigurere vises i hurtigmenyen.
3. Roboten er i automatisk modus når driftsmodusinngangen er lav og i manuell modus når driftsmodusinngangen er høy.



MERK:

Velgeren for fysisk tilstand, om denne brukes, må fullstendig samsvare med ISO 10218-1: artikkel 5.7.1 for valg.

Å bruke PolyScope

1. Innstill et passord (se 21.3.2) for å bytte mellom driftsmodi.
2. For å bytte mellom moduser, velg profilikonet i topteksten.

Merk: PolyScope er automatisk i manuell modus når sikkerhets-I/O-konfigurasjonen med treposisjonsaktiverende enhet er aktivert.

Å bruke instrumentbord-serveren

1. Å koble til instrumentbord-serveren.
2. Å bruke **angi operasjonsmodus**-kommandoer.
 - Angi operasjonsmodus automatisk
 - Angi operasjonsmodus manuelt
 - Tøm operasjonsmodus

Se <http://universal-robots.com/support/> for mer informasjon om å bruke instrumentbord-serveren.

12.2 Treposisjonsaktiverende enhet

Når en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert og **Operasjonsmodus** er i manuell modus, kan roboten bare flyttes ved å trykke på treposisjonsaktiverende enhet. Tilkobling og konfigurering av en treposisjons aktiveringsenhet gjør automatisk modus sikkerhetsstopp tilgjengelig. Den treposisjonsaktiverende enheten har ingen effekt i automatisk modus.

12.2.1 Manuell høyhastighet

Hold-for-å-kjøre-funksjonen **Manuell høy hastighet** lar verktøyhastigheten midlertidig overskride 250 mm/s. Den er kun tilgjengelig når roboten er i manuell modus og en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert. Roboten utfører en sikker stopp i manuell modus, hvis en treposisjonsaktiverende enhet er konfigurert, men ikke trykket på. Hvis man bytter mellom automatisk modus til manuell modus, kreves det at den treposisjonsaktiverende enheten frigjøres fullstendig og trykkes på nytt for at roboten skal kunne bevege seg.

Merk: Når man bruker manuell høy hastighet, kan du bruke sikkerhetsleddgrenser (se 13.2.4) eller sikkerhetsplaner (se 13.2.5) for å begrense robotens bevegelsesområde.

13 Sikkerhetskonfigurasjon

13.1 Grunnleggende om sikkerhetsinnstillinger

Denne delen dekker hvordan du får tilgang til sikkerhetsinnstillingene for roboten. Den består av elementer som hjelper deg å konfigurere robotens sikkerhetskonfigurasjon.



FARE:

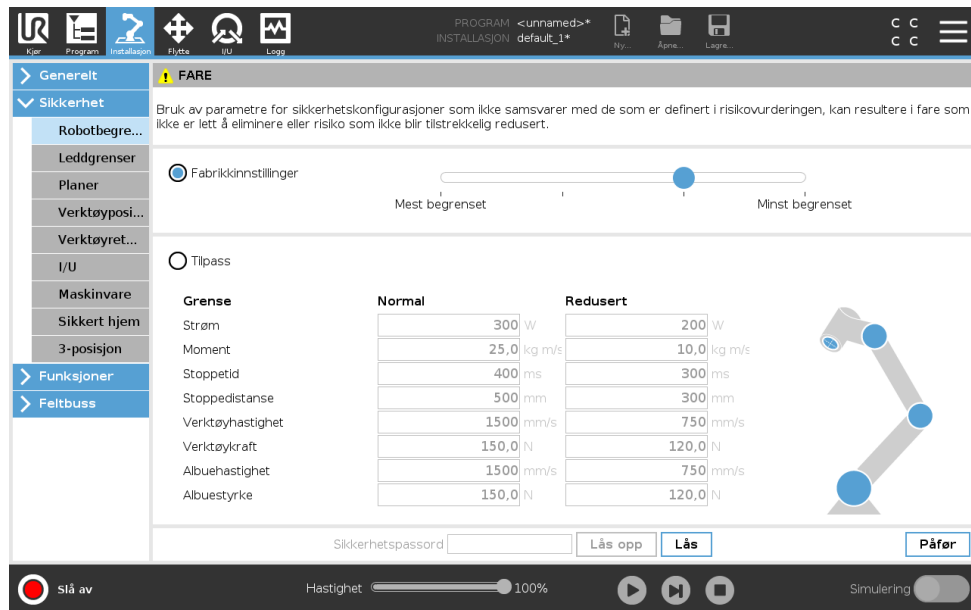
Før du konfigurerer robotsikkerhetsinnstillingene, må integrerer utføre en risikovurdering for å sikre sikkerheten til personell og utstyr rundt roboten. En risikovurdering er en evaluering av alle arbeidsprosedyrer gjennom hele robotens levetid, utført for å kunne bruke riktige sikkerhetskonfigurasjonsinnstillinger (se Maskinvareinstallasjonshåndbok). Du må stille inn følgende i samsvar med integratorens risikovurdering.

1. Integrerer må hindre at uautoriserte personer endrer på sikkerhetsinnstillingene, f.eks. ved å installere passordbeskyttelse.
2. Bruk og konfigurering av sikkerhetsrelaterte funksjoner og grensesnitt for en bestemt robotapplikasjon (se Maskinvareinstallasjonshåndbok).
3. Sikkerhetskonfigurasjonsinnstillinger for oppsett og undervisning før robotarmen slås på for første gang.
4. Alle sikkerhetskonfigurasjonsinnstillinger tilgjengelige på denne skjermen og underkategorier.
5. Integrerer må sørge for at alle endringer i sikkerhetskonfigurasjonsinnstillingene overholder risikovurderingen.

13.1.1 Tilgang til sikkerhetskonfigurasjon

Merk: Sikkerhetsinnstillinger er passordbeskyttet og kan bare konfigureres når et passord er angitt og følgelig brukt.

1. I din PolyScope topptekst trykker du på **Installasjon**-ikonet.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på **Sikkerhet**.
3. Merk at **Robotbegrensninger**-skjermen vises, men at innstillingene er tilgjengelige.
4. Dersom et **Sikkerhetspassord** var tidligere angitt, oppgi passordet og trykk på **Lås opp** for å gjøre innstillingene tilgjengelige. Merk: Når sikkerhetsinnstillingene er låst opp, er alle innstillinger aktive.
5. Trykk på **Lås** kategori eller naviger bort fra sikkerhetsmenyen for å låse alle sikkerhetsselementinnstillingene på nytt.



Du finner mer sikkerhetssysteminformasjon i maskinvareinstallasjonshåndboken.

13.1.2 Sette et sikkerhetspassord

Du må angi et passord for å låse opp alle sikkerhetsinnstillinger som utgjør din sikkerhetskonfigurasjon.

Merk: Dersom ingen passord benyttes, blir du bedt om å opprette et.

1. I din PolyScope-topptekst i høyre hjørne, trykker du på **Hamburger**-menyen og velger **Innstillinger**.
2. Til venstre på skjermen, i den blå menyen, trykker du på **Passord** og velger **Sikkerhet**.
3. I **Nytt passord**, angir du et passord.
4. Nå, i **bekreft nytt passord**, angir du samme passord og trykker på **Bruk**.
5. Nederst til venstre i den blå menyen trykker du på Avslutt for å gå tilbake til forrige skjermbilde.

Merk: Du kan trykke på kategorien **Lås** for å låse alle sikkerhetsinnstillinger eller bare for å navigere til skjermen utenfor sikkerhetsmenyen.

Sikkerhetspassord

13.1.3 Endre sikkerhetskonfigurasjon

Endringer i sikkerhetskonfigurasjoninnstillinger må samsvare med risikovurderingen som er utført av integrerer, (se Maskinvareinstallasjonshåndbok).

Anbefalt prosedyre:

1. Verifiser at endringene stemmer i henhold til risikovurderingen som er utført av integrerer.
2. Juster sikkerhetsinnstillingene til et passende nivå, definert av risikovurderingen utført av integrerer.

13.2 Sikkerhetsmenyinnstillinger

3. Verifiser at innstillingene er på plass.
4. Sett følgende tekst i operatørens brukerhåndbøker:

“Før du jobber i nærheten av roboten må du sørge for at sikkerhetskonnfigurasjonen er som forventet. Dette kan verifiseres ved å f.eks. kontrollere sikkerhetsjekksummen i øvre høyre hjørne av PolyScope for eventuelle endringer.”

13.1.4 Legger inn ny sikkerhetskonnfigurasjon

Roboten er slått av mens du gjør endringer i konfigurasjonen. Endringene dine trer først i kraft når du trykker på **Bruk**-knappen. Roboten kan ikke slås på igjen før du har trykket på enten **Bruk og Start på nytt** eller **Tilbakestill endringer**. Den førstnevnte lar deg inspisere robotens sikkerhetskonnfigurasjon som av sikkerhetshensyn vises i SI-enheter i et popup-vindu. Når din visuelle inspeksjon er fullført, an du **Bekreft sikkerhetskonnfigurasjon** og endringene vil bli automatisk lagret som del av den gjeldende robotinstallasjonen.

13.1.5 Sikkerhetssjekksum



Ikonet for **sikkerhetssjekksummen** viser din anvendte robotsikkerhetskonnfigurasjon og leses fra topp til bunn, venstre mot høyre, f.eks. BF4B. Ulik tekst og/eller farger indikerer endringer i den anvendte sikkerhetskonnfigurasjonen.

Merk:

- **Sikkerhetssjekksummen** endres hvis du endrer **sikkerhetsfunksjons**-innstillingene, fordi **Sikkerhetssjekksummen** genereres kun av sikkerhetsinnstillingene.
- Du må anvende endringene dine på **sikkerhetskonnfigurasjonen** for at **Sikkerhetssjekksummen** skal vise endringene dine.

13.2 Sikkerhetsmenyinnstillinger

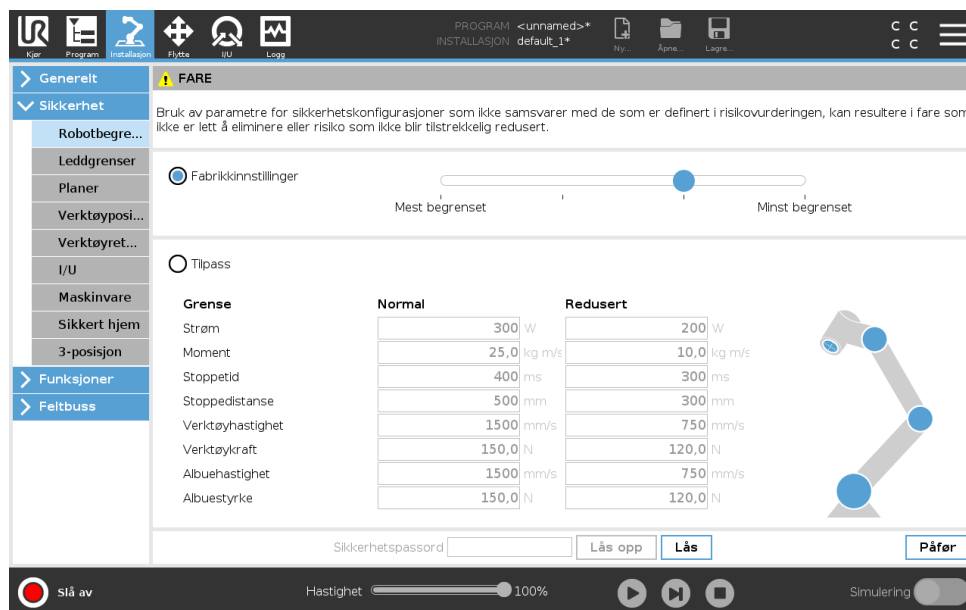
Denne delen definerer sikkerhetsmenyinnstillinger som utgjør din robots sikkerhetskonnfigurasjon.

13.2.1 Robotbegrensninger

Robotbegrensninger lar deg begrense generelle robotbevegelser. Robotgrenseskjermen har to konfigureringsmuligheter: **Fabrikkinnstilt** og **Egendefinert**.

1. Fabrikkinnstillinger er der du kan bruke glidebryteren til å velge en forhåndsdefinert sikkerhetsinnstilling. Verdiene i tabellen er oppdatert for å reflektere forhåndsinnstilte verdier fra **Mest begrenset** til **Minst begrenset**

Merk: Gliderverdier er kun forslag og erstatter ikke korrekte evalueringsprosesser for risiko.



2. Egendefinert er der du kan angi grenser for hvordan roboten fungerer, og overvåke den tilhørende toleransen.

Strøm begrenser maksimalt mekanisk arbeid som produseres av roboten i miljøet.

Merk: Denne grensen vurderer nyttelasten som en del av roboten og ikke av miljøet.

Moment begrenser maksimalt robotmoment.

Stoppetid begrenser den maksimale tiden det tar for roboten å stoppe, f.eks. når en nød-stopp er aktivert.

Stoppedistanse begrenser den maksimale distansen som robotverktøyet eller albuen kan gå mens den stopper.



MERK:

Begrensning av stoppetid og avstand påvirker total robothastighet. For eksempel, hvis stoppetiden er satt til 300 ms, er maksimal robothastighet begrenset slik at roboten stopper innen 300 ms.

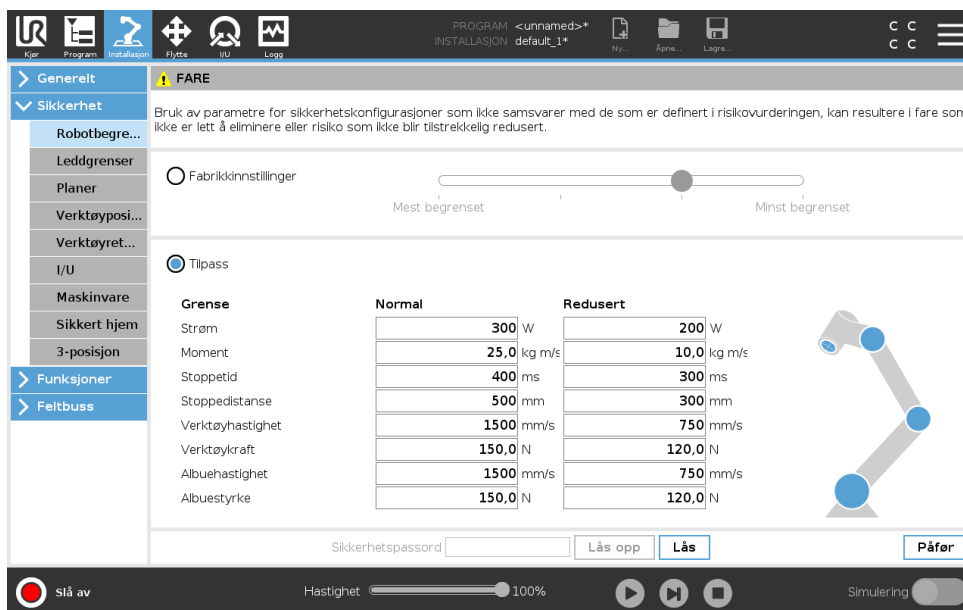
Verktøyhastighet begrenser den maksimale hastigheten for robotverktøy.

Verktøykraft begrenser den maksimale kraften utført av robotverktøyet i klemmesituasjoner.

Albuehastighet begrenser den maksimale hastigheten for robotalbue.

Albuestyrke begrenser den maksimale styrken som albuen utøver på miljøet.

Verktøyets hastighet og kraft er begrenset ved verktøyflensen og i midten av de to brukedefinerte verktøyposisjonene, se 13.2.8.

**MERK:**

Du kan bytte tilbake til **Fabrikkinnstillinger** for alle robotbegrensninger for å tilbake stille standardinnstillingene.

13.2.2 Sikkerhetsmodi

Under normale forhold (f.eks. når ingen beskyttende stopp er i bruk), fungerer sikkerhetssystemet i en sikkerhetsmodus som er et tilknyttet et sett med sikkerhetsgrenser:

Normal modus er sikkerhetsmodusen som er aktiv ved standard

Redusert modus er aktiv når robotens **Tool Center Point** (TCP) er posisjonert utover et Trigger-reduert modus-plan (se 13.2.5), eller når det utløses av en konfigurert inngang (se 13.2.10)

Gjenopprettingsmodus aktiveres når en sikkerhetsgrense fra den aktive grensen brytes, robotarmen utfører et kategori 0-stopp. Hvis en aktiv sikkerhetsgrense, slik som en leddposisjonsgrense eller en sikkerhetsgrense, brytes når robotarmen er slått på, starter den opp i **gjenopprettingsmodus**. Dette gjør det mulig å flytte robotarmen tilbake innenfor sikkerhetsgrensene. Bevegelsen til robotarmen er begrenset av en fastsatt grense som du ikke kan definere når den er i gjenopprettingsmodus. For detaljer om gjenopprettingsmodusgrenser, (se Maskinwareinstallasjonshåndbok).

**ADVARSEL:**

Grenser for **leddposisjon**, **verktøyposisjon** og **verktøyorientering** er deaktivert i gjenopprettingsmodus, så vær forsiktig når du flytter robotarmen tilbake innenfor grensene.

Menyen på sikkerhetskonfigurasjon-skjermen lar brukeren definere separate sett av sikkerhetsgrenser for normal og redusert modus. For verktøy og ledd er reduserte modusgrenser for hastighet og moment pålagt å være mer restriktive enn deres normal modus-motstykker.

13.2.3 Toleranser

Sikkerhetssystemgrensene er spesifisert i sikkerhetskongifurasjonen. *Sikkerhetssystemet* mottar verdiene fra inntastingsfeltene og oppdager brudd hvis noen av disse verdiene overstiges. Robotkontrolleren forsøker å forhindre brudd ved å gi et beskyttende stopp eller ved å redusere hastigheten. Dette betyr at det kan hende programmet ikke kan utføre bevegelser veldig nærme en grense.



ADVARSEL:

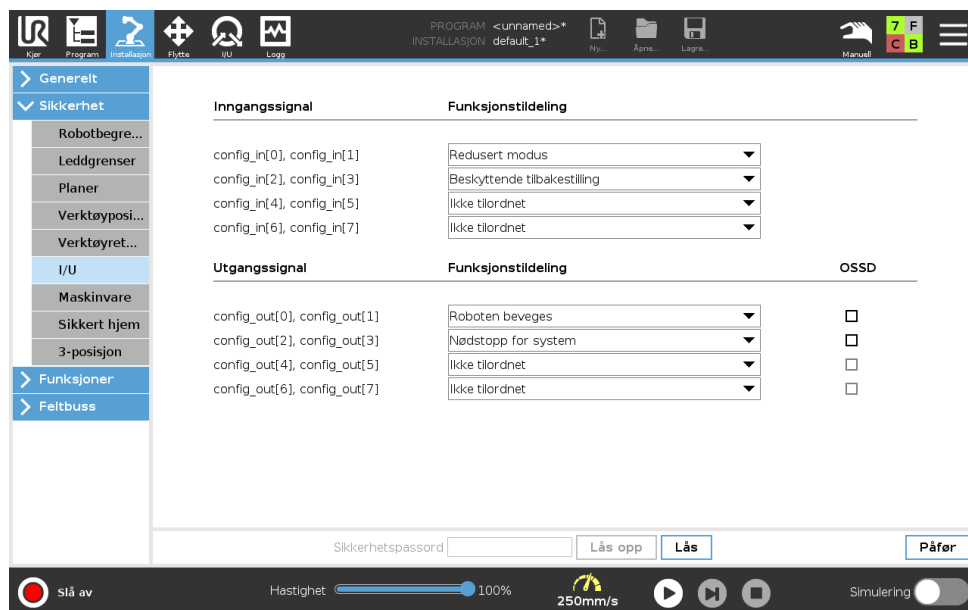
Toleranser er spesifikke for programvareversjonen. Oppdateringsprogramvaren kan endre toleranser. Rådfør versjonsmerknadene for informasjon om programvareversjonendringer.

13.2.4 Leddgrenser

Leddgrenser gir deg mulighet til å begrense individuelle robotleddbevegelser i leddrom, dvs. leddrotasjonsposisjon og leddrotasjonshastighet. Det finnes to leddbegrensningsmuligheter: **Maksimal hastighet** og **Posisjonsområde**.

Posisjonsområdet for Håndledd 3 er ubegrenset som standard. Når man bruker kabler festet til roboten, må du først deaktivere avkrysningsboksen **Ubegrenset område for håndledd 3** for å unngå kabelspenning og beskyttelsesstoper.

1. Maksimal hastighet er der du definerer den maksimale vinkelhastigheten for hver ledd.
2. Posisjonsområdet er der du definerer posisjonen for hvert ledd. Igjen, deaktiveringsfeltene for Redusert modus deaktiveres hvis det ikke finnes et sikkerhetsplan eller konfigurerbart inngangssett for å utløse det. Denne grensen gjør det mulig å begrense robotens sikkerhetsrelaterte myke akse.



13.2.5 Planer



MERK:

Konfigureringsplaner er fullt ut basert på funksjoner. Vi anbefaler at du oppretter og navngir alle funksjoner før du redigerer sikkerhetskonfigurasjonen, da roboten er slått av når sikkerhetsfanen har blitt låst opp, og bevegelse av roboten vil være umulig.

Sikkerhetsplaner begrenser robotens arbeidsområde. Du kan definere opptil åtte sikkerhetsplaner, som begrenser robotverktøyet og albuen. Du kan også begrense albuebevegelsen for hvert sikkerhetsplan og deaktivere ved å fjerne markeringen i avmerkingsboksen. Før du konfigurerer sikkerhetsplaner, må du definere en funksjon i robotinstallasjonen, (se 16.1.4). Funksjonen kan deretter kopieres til sikkerhetsplanskjermbildet og konfigureres.




ADVARSEL:


Definere sikkerhetsplaner begrenser bare de definerte verktøysfærene og albuen, ikke den totale grensen for roboten. Dette betyr at selv om det oppgis et sikkerhetsplan, garanterer ikke det at andre deler av roboten vil overholde denne begrensningen.


Modi


Du kan konfigurere hvert plan med restriktive **Modi** ved hjelp av ikonene som er angitt nedenfor.

Deaktivert Sikkerhetsplanet er aldri aktivt i denne tilstanden.


 **Normal** Når sikkerhetssystemet er i normal modus, er et normal modus-plan aktivt og det fungerer som en streng grense på plasseringen.

 **Redusert** Når sikkerhetssystemet er i redusert modus, er et redusert modus-plan aktivt og det fungerer som en streng grense på plasseringen.

 **Normal & Redusert** Når sikkerhetssystemet er i enten normal eller redusert modus, er et normal redusert modus-plan aktivt og det fungerer som en streng grense på plasseringen.

 **Trigger-reduert modus** Sikkerhetsplanet fører til at sikkerhetssystemet bytter til redusert modus hvis robotverktøyet eller albuen er plassert utenfor det.

 **Vis** Hvis du trykker på dette ikonet, skjules eller vises sikkerhetsplanet i grafikkpanelet.

 **Slett** Sletter det opprettede sikkerhetsplanet (merk: det finnes ingen slett/rediger-handling her, så hvis et plan slettes ved en feil, må det lages på nytt)

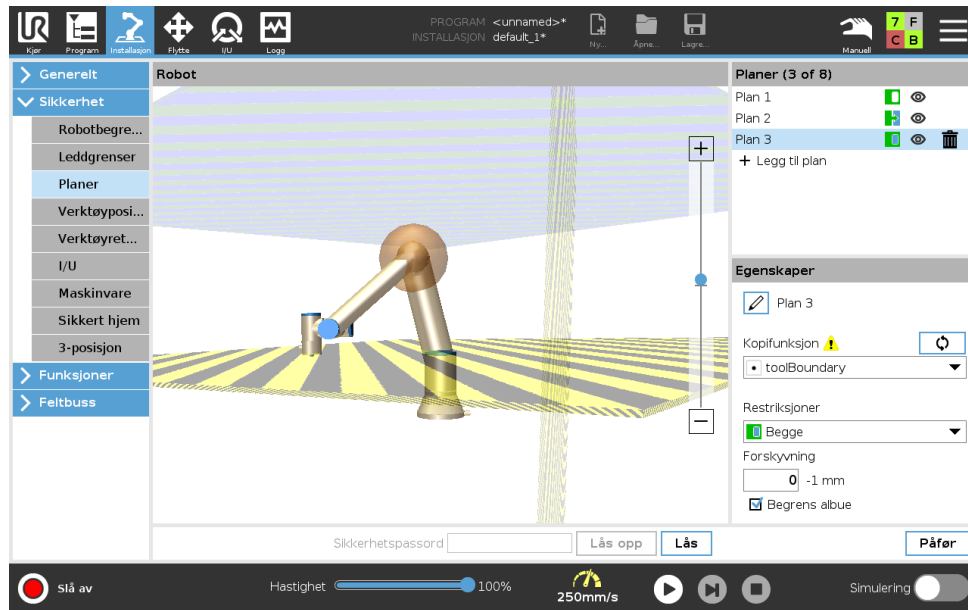
 **Gi nytt navn** Hvis du trykker på dette ikonet kan du navngi planet på nytt.

Konfigurering av sikkerhetsplaner

1. I din PolyScope topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på Sikkerhet og velger **Planer**.
3. Øverst til høyre på skjermen, i Planfeltet, trykker du på **Legg til plan**.

- Nederst til høyre på skjermen, i **Egenskaper**-feltet, stiller du inn Navn, Kopifunksjon og Restriksjoner. Merk: I **Kopifunksjon** er kun Udefinert og Base tilgjengelige. Du kan tilbakestille et konfigurert sikkerhetsplan ved å velge **Udefinert**.

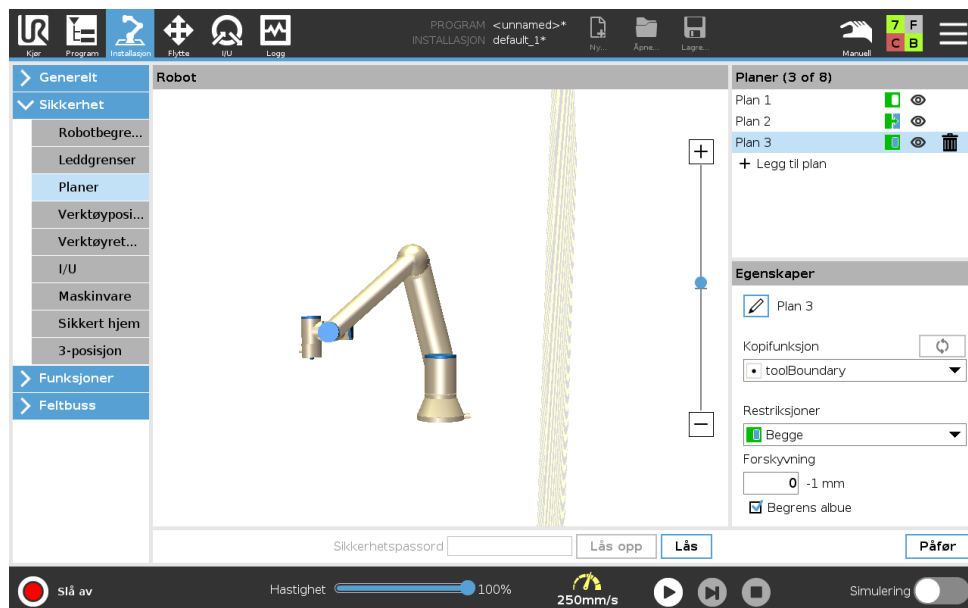
Hvis den kopierte funksjonen er modifisert i Funksjon-skjermen, vil et varselsikon vises til høyre i Kopifunksjon-teksten. Dette indikerer at funksjonen ikke er synkronisert, dvs. at informasjonen i egenskapskortet ikke er oppdatert for å gjenspeile endringer som kan ha blitt gjort i funksjonen.



Albue

Du kan aktivere **Begrens albue** for å forhindre at robotalbueens ledd går gjennom noen av dine definerte planer. Deaktiver Begrens albue for å la albuen gå gjennom planene.

Fargekoder



Grå Plan er konfigurert, men deaktivert (A)

Gul & Sort Normalt plan (B)

13.2 Sikkerhetsmenyinnstillinger

Blått & Grønt Utløserplan (C)

Sort pil Siden av planet som verktøyet og/eller albuen er tillatt å være på (for normalplaner)

Grønn pil Siden av planet som verktøyet og/eller albuen er tillatt å være på (for utløserplaner)

Grå pil Siden av planet som verktøyet og/eller albuen er tillatt å være på (for deaktiverte planer)

13.2.6 Freedrive

Freedrive lar robotarmen trekkes manuelt i ønskede posisjoner og/eller stillinger. Leddene beveger seg med lite motstand, fordi bremsene er frigjort. Mens robotarmen beveges manuelt, er den i Freedrive-modus (se 12.1). Når robotarmen i Freedrive-modus nærmer seg en forhåndsdefinert grense eller plan (se 13.2.5), øker motstanden. Dette gjør at det føles tungt å trekke roboten i posisjon. Du kan aktivere Freedrive på følgende måter:

- Bruke Freedrive-knappen
- Bruk I/U-handlinger (se 16.1.4)
- Bruk Freedrive-knappen på Flytte-kategoriskjermen (se 17.2)

Bruke Freedrive-knappen

1. Trykk og hold nede **Freedrive-knappen** som befinner seg på **Teach Pendant**.
2. Flytt robotarmen som du ønsker.

13.2.7 Tilbakekjøring

Når bremsene slippes under initialisering av robotarmen, kan det oppstå små vibrasjoner. I noen situasjoner, som når roboten er nær ved å kolliderer, kan slike vibrasjoner være uønsket og **Backdrive**-funksjonen kan brukes til å tvinge spesifikke ledd inn i ønsket posisjon uten å slippe alle bremsene i robotarmen.

Aktivere Backdrive

1. På **Start**-skjermen trykker du på **ON** for å starte oppstartssekvensen.
2. Når robottilstanden er **inaktiv**, trykker og holder du **Freedrive**-knappen. Robotens tilstand endres til **Backdrive**.
3. Bremsene frigjøres kun i leddene som det er mye press på. Så lenge **Freedrive**-knappen er aktivert/trykket. Mens du bruker **Backdrive**, føles robotarmen tung å flytte rundt.

13.2.8 Verktøyposisjon

Verktøyposisjonen tillater mer kontrollert begrensnig av verktøy og/eller tilbehør som plasseres på enden av robotarmen.

Robot er der du kan visualisere dine modifiseringer.

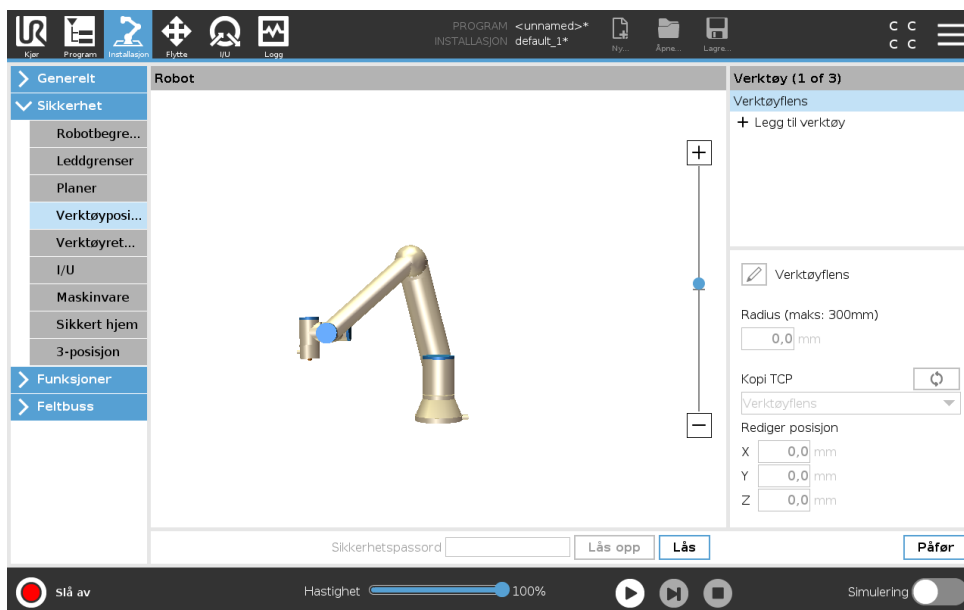
Verktøy er der du kan definere og konfigurere et verktøy opptil tre verktøy.

Verktøy_1 er standardverktøyet definert med verdiene $x=0,0$, $y=0,0$, $z=0,0$ and $radius=0,0$. Disse verdiene representerer robotverktøyflensen.

Merk:

- Under Kopi TCP kan du også velge **Verktøyflens** slik at verktøyverdiene går tilbake til 0.

- En standard sfære er definert ved verktøysflensen.



For brukerdefinerte verktøy kan brukeren endre:

Radius for å endre radius på verktøysfæren. Radiusen vurderes ved bruk av sikkerhetsplaner.

Når et punkt i sfæren passerer et redusert modusutløserplan, går roboten over i redusert modus. *Redusert* modus. Sikkerhetssystemet forhindrer ethvert punkt på sfæren fra å passere en sikkerhetsplan (se 13.2.5).

Posisjon for å endre verktøyets posisjon i forhold til robotens verktøyflens. Posisjonen vurderes for sikkerhetsfunksjonene for verktøyets hastighet, verktøystyrke, stoppavstand og sikkerhetsplan.

Du kan bruke et eksisterende verktøysenterpunkt som en basis for å definere nye verktøyposisjoner. En kopi av eksisterende TCP, forhåndsdefinert i Generell-menyen, på TCP-skjermen, kan nås i Verktøyposisjon-menyen, i Kopi TCP-rullegardinmenyen.

Når du redigerer eller justerer verdiene i **Rediger posisjon**-feltet, vil navnet på TCP som vises i rullegardinmenyen endres til **egendefinert**, noe som indikerer at det er forskjell mellom kopiert TCP og den faktiske grenseinngangen. Den originale TCP er fortsatt tilgjengelig i rullegardinlisten, og kan velges igjen for å endre verdiene tilbake til opprinnelig posisjon. Valget i kopi TCP-rullegardinmenyen påvirker ikke verktøynavnet.

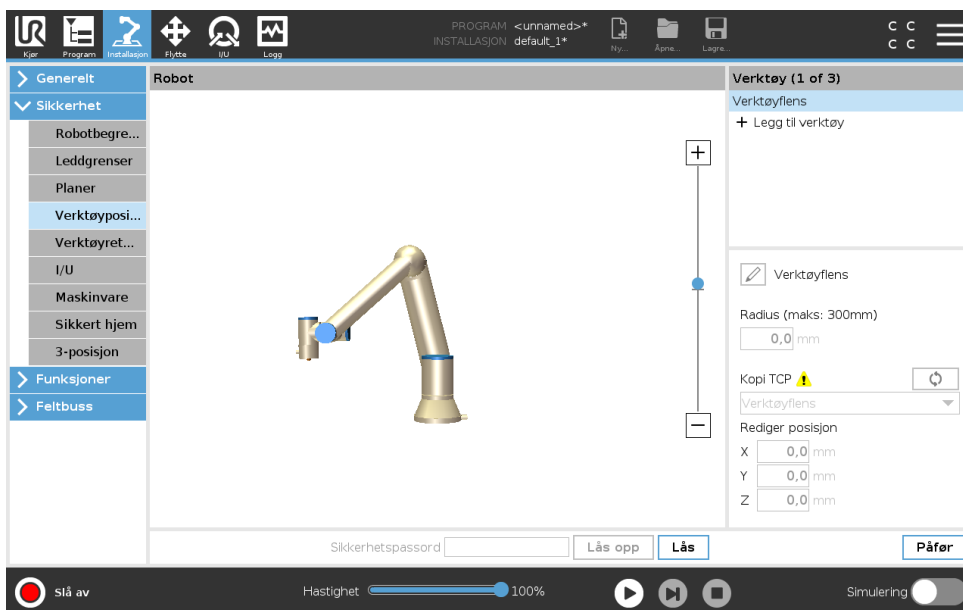
Når du har brukt endringer i verktøyposisjon-skjerm bildet, vil det vises et advarselsikon til høyre for kopi TCP-tekst dersom du prøver å endre den kopierte TCP-en på TCP-konfigurasjonsskjerm bildet.

Dette indikerer at TCP ikke er synkronisert, dvs. at informasjonen i egenskapsfeltet er ikke oppdatert for å gjenspeile endringer som kan ha blitt gjort i TCP. TCP kan synkroniseres ved å trykke på synkroniseringsikonet (se 16.1.1).

Merk: TCP må ikke synkroniseres for å kunne definere og bruke et verktøy med hell.

Du kan gi nytt navn til verktøyet ved å trykke på blyantfanen ved siden av det viste verktøynavnet.

Du kan også bestemme radius med et tillatt område på 0-300 mm. Grensen vises i grafikkrutten som enten et punkt eller en sfære avhengig av radiusstørrelsen.



13.2.9 Verktøyretning

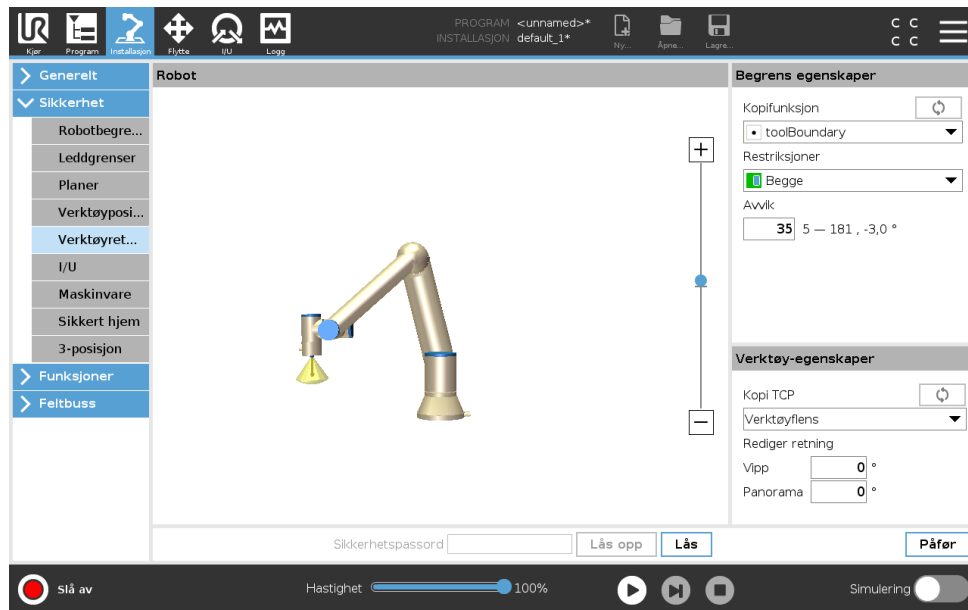
Verktøyretning-skjermen kan brukes til å begrense vinkelen som verktøyet peker på. Grensen er definert av en kjegle som har en fast orientering med hensyn til robotens armbase. Når robotarmen beveger seg, er verktøyretningen begrenset slik at den forblir innenfor den definerte kjeglen. Verktøyets standardretning faller sammen med Z-aksen til verktøyutgangsflensen. Den kan tilpasses ved å spesifisere vippe- og panoramavinkel.

Før du konfigurerer grensen, må du definere et punkt eller en plan i robotinstallasjonen (se 16.3). Funksjonen kan da kopieres og Z-aksen brukes som midtpunktet på keglen som definerer grensen.



MERK:

Konfigurasjonen av verktøyretningen er basert på funksjoner. Vi anbefaler at du oppretter ønsket funksjon(er) før du redigerer sikkerhetskonfigurasjonen. Når sikkerhetsfanen er låst opp, går robotarmen av og gjør det umulig å definere nye funksjoner.






Begrens egenskaper

Verktøyretningsgrensen har tre konfigurerbare egenskaper:

1. **Kjglesenter:** Du kan velge et punkt- eller planfunksjon fra rullegardinmenyen, for å definere sentrum av kjeglen. Z-aksen til den valgte funksjonen brukes som den retningen kjeglen er sentrert rundt.
2. **Kjglevinkel:** Du kan definere hvor mange grader roboten kan vike bort fra sentrum.

Deaktivert verktøyretningsgrense er aldri aktiv

-  **Normal verktøyretningsgrense** er kun aktiv når sikkerhetssystemet er i **Normal modus**.
-  **Redusert verktøyretningsgrense** er kun aktiv når sikkerhetssystemet er i **Redusert modus**.
-  **Normal & Redusert verktøyretningsgrense** er kun aktiv når sikkerhetssystemet er i **Normal modus** i tillegg til når det er i **Redusert modus**.

Du kan tilbakestille verdiene til standard eller angre verktøyretning-konfigurasjonen ved å stille kopieringsfunksjonen tilbake til "Udefinert".

Verktøy-egenskaper

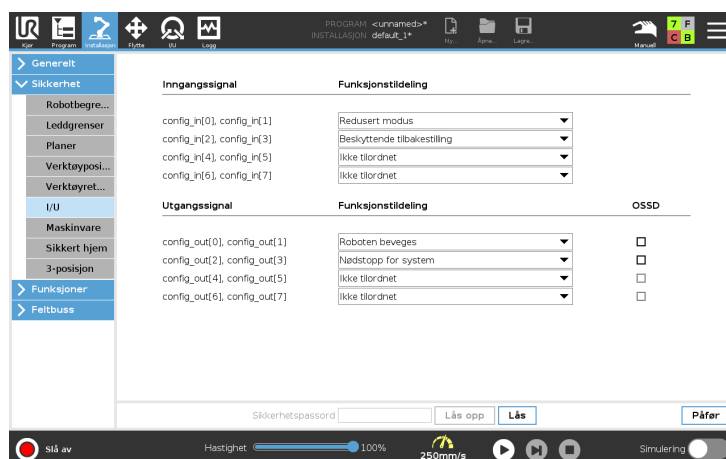
Som standard peker verktøyet i samme retning som Z-aksen på verktøysutgangsflensen. Dette kan endres ved å spesifisere to vinkler:

- Vippevinkel:** Hvor mye for å vippe Z-aksen på utgangsflensen mot X-aksen på utgangsflensen
- Panoramavinkel:** Hvor mye for å rotere den vippede Z-aksen rundt den opprinnelige utgangsflensens Z-akse.

Alternativt kan Z-aksen på en eksisterende TCP kopieres ved å velge den TCP-en fra rullegardinmenyen.

13.2.10 I/O

I/O-ene er delt mellom innganger og utganger, og er synkroniserte slik at hver funksjon tilbyr en kategori 3 og PLd-I/O.



Inngangssignaler

Følgende sikkerhetsfunksjoner kan brukes med inngangssignalene:

Systemnødstop Dette er en nødstopknapp som er alternativ til den på Tech Pendant, og gir samme funksjonalitet hvis enheten er i overensstemmelse med ISO 13850.

Redusert modus Alle sikkerhetsgrenser kan anvendes enten i normal modus eller redusert modus (se 13.2.2). Når den er konfigurert, vil et lavt signal sendes til inngangene slik at sikkerhetssystemet går over til redusert modus. Robotarmen bremses for å møte den satte grensen til redusert modus. Sikkerhetssystemet garanterer at roboten er innenfor redusert modusgrenser som er mindre enn 0,5 sekunder etter at inngangen er utløst. Dersom robotarmen fortsetter å krenke noen av de reduserte modusgrensene, utfører den en stoppkategori 0. Overgang tilbake til normal modus foregår på samme måte. Merk: sikkerhetsplanene kan også føre til overgang til redusert modus.

Treposisjonsaktiverende enhet I manuell modus må treposisjonsaktiverende enhet trykkes for å flytte roboten.

Operasjonsmodus Når definert, kan denne inngangen bli brukt til å bytte mellom **automatisk modus** eller **manuell modus** (se 12.1).

Beskyttende tilbakestilling Når et vernestop er konfigurert, sikrer denne utgangen at vernestop-tilstanden fortsetter helt til en tilbakestilling utløses.

Vernestopp i automatisk modus når den er konfigurert, utfører en **Automatisk modus sikkerhetsstopp** en sikkerhetsstopp når inngangstappene er lave og roboten er i automatisk modus.

Vernet tilbakestilling i automatisk modus Når en automatisk modus sikkerhetsstopp skjer, forblir roboten stoppet i automatisk modus til en stigende kant på inngangstappen utløser en nullstilling.



ADVARSEL:

- Hvis du deaktiverer standard sikkerhetsnullstilling-inngangen, er ikke robotarmen lenger stoppet så snart inngangen er høy. Et program som kun er pauset med sikkerhetsstoppen gjenopptas.
- På samme måte som sikkerhetsnullstilling, hvis den standard automatisk-modus sikkerhetsnullstillingen er deaktivert, er ikke robotarmen lenger sikkerhetsstoppet når automatisk-modus sikkerhetsstopp-inngangen er høy. Et program som kun er pauset med sikkerhetsstoppen gjenopptas.

Utgangssignaler

Du kan anvende følgende sikkerhetsfunksjoner for utgangssignaler. Alle signaler går tilbake til lav når tilstanden som utløste høyt signal er fjernet:

Systemnødstop Signalet *Lav* gis bare når sikkerhetssystemet er utløst i en nødstoppet tilstand av robotnødsstopp-inngangen eller nødstopp-knappen. Hvis nødstoppet tilstand utløses av systemnødsstopp-inngangen, vil det ikke angis lavt signal, dette for å unngå vranglås.

Roboten beveges Signalet er *Lav* hvis roboten beveger seg, ellers høy.

Robot stopper ikke Signalet er *Høy* når roboten har stoppet eller er i ferd med å stoppe på grunn av et nødstop eller vernestans. Ellers vil den være aktiv.

Redusert modus Signalet er *Lav* når robotarmen er plassert i redusert modus eller hvis sikkerhetsinngangen er konfigurert med en redusert modus-inngang og signalet for øyeblikket er lav. Ellers er signalet høyt.

Ikke redusert modus Dette er det motsatte av redusert modus som er definert over.

Trygg hjem Signal er *Høy* dersom robotarmen er stoppet i den konfigurerte trygg hjem-posisjonen. Ellers er signalet *Lav*.



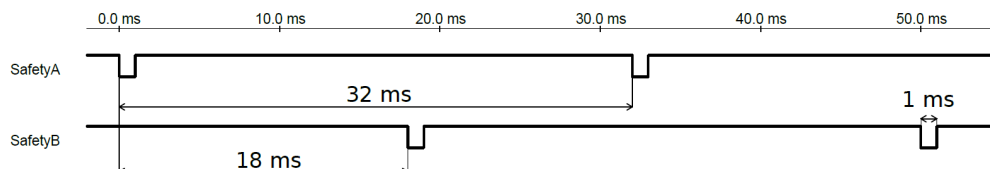
MERK:

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

OSSD-sikkerhetssignaler

Du kan konfigurere Kontrollboksen til å sende OSSD-pulser når en sikkerhetsutgang er inaktiv/høy. OSSD-pulser registrerer evnen til kontrollboksen til å gjøre sikkerhetsutgangene aktive/lave. Når OSSD-pulser er aktivert for en utgang, genereres en 1 ms lav pulse på sikkerhetsutgangen en gang hver 32 ms. Sikkerhetssystemet oppdager når en utgang er tilkoblet en tilførsel og slår av roboten.

Illustrasjonen under viser: tiden mellom pulser på en kanal (32 ms), pulselengden (1 ms) og tiden fra en puls på en kanal til en puls på den andre kanalen (18 ms)



Aktivere OSSD for sikkerhetsutgang

1. I toppteksten trykker du på **Innstillinger** og velger **Sikkerhet**.
2. Under **Sikkerhet**, velger du **I/O**.
3. På I/O-skjermen under utgangssignal, velger du ønsket OSSD-avkrysningsboksen. Du må tildele utgangssignalet for å aktivere OSSD-avkrysningsboksene.

13.2.11 Maskinvare

Du kan bruke roboten uten å feste Tech Pendant. For å fjerne Tech Pendant må du definere en annen nødstoppekilde. Du må spesifisere om Tech Pendant er festet for å unngå utløsning av sikkerhetsbrudd.

Velg tilgjengelig maskinvare

Roboten kan brukes uten PolyScope som programmeringsgrensesnitt.

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på **Sikkerhet** og velger **Maskinvare**.
3. Oppgi sikkerhetspassord og **Lås opp** skjermen.
4. Fravelg **Teach Pendant** for å bruke roboten uten Polyscope-grensesnitt.
5. Trykk på **Lagre og start på nytt** for å implementere endringer.

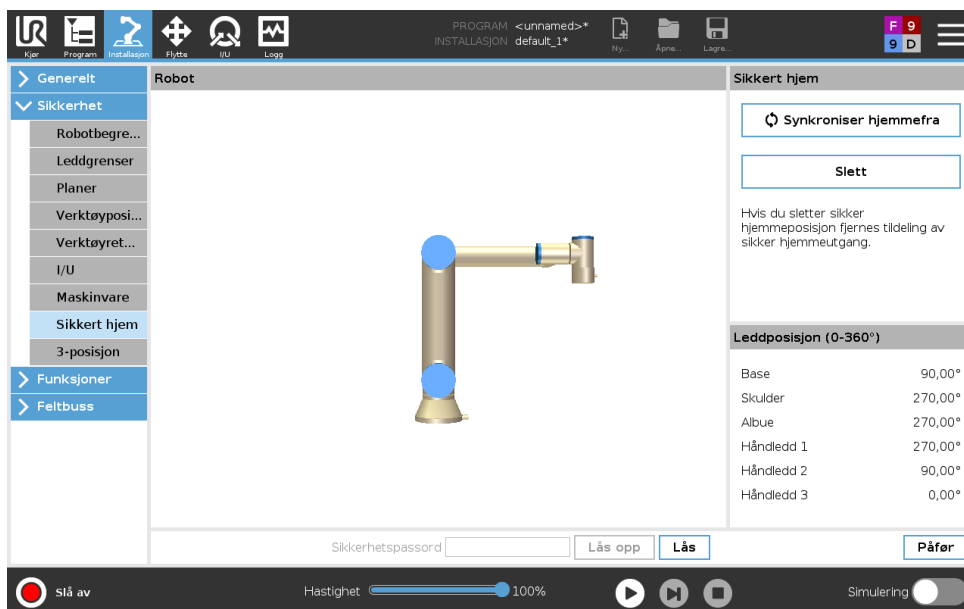


FORSIKTIG:

Hvis Teach Pendant er løsrevet eller frakoblet fra roboten, er nødstopp-knappen ikke lenger aktiv. Du må fjerne Teach Pendant fra området rundt roboten.

13.2.12 Trygg hjem-posisjon

Trygg hjem er en returposisjon definert av brukeren i den brukerdefinerte hjemposisjonen. Trygg hjem I/O'er er aktive når robotarmen er i trygg hjem-posisjonen og en trygg hjem I/O er definert. Robotarmen er i trygg hjem-posisjon dersom leddposisjonene er på den spesifiserte leddvinkelen eller på flere av 360 grader av disse. Safe Home Safety Output er aktiv når roboten står stille i Safe Home-posisjon.



Synking fra hjem

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på **Sikkerhet** og velger **Trygt hjem**.
3. Under **Trygg hjem** trykker du på **Synking fra hjem**.
4. Trykk på **Bruk** og i dialogboksen som vises velges **Bruk og omstart**.

Trygg hjem-utgang

Trygg hjem-posisjonen må defineres før trygg hjem-utgangen (se 13.2.10).

Definere trygg hjem-utgang

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på **Sikkerhet**, og velger **I/U**.
3. På I/O-skjermen i utgangssignalet, under funksjonstildeling i nedtrekksmenyen, velges **Trygg hjem**.
4. Trykk på **Bruk** og i dialogboksen som vises velges **Bruk og omstart**.

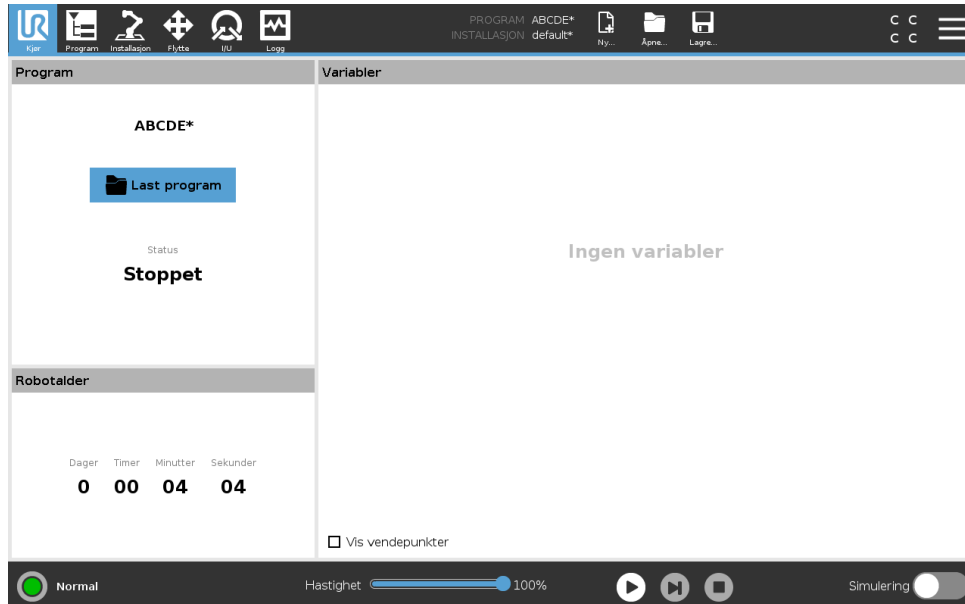
Rediger trygg hjem

Redigering av hjem modifierer ikke automatisk en tidligere definert trygg hjem-posisjon. Når disse verdiene er ute av synk, er hjem programnoden udefinert.

Rediger trygg hjem

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre under **Generelt** velges **Hjem**.
3. Trykk på **Rediger posisjon**, sett den nye robotarm-posisjonen og trykk på **OK**.
4. I Side-menyen til venstre, under **Sikkerhet**, velges **Trygt hjem**. Merk: et sikkert passord er nødvendig for å **åpne** sikkerhetsinnstillingene (se 13.1.2).
5. Under **Trygg hjem** trykker du på **Synking fra hjem**

14 Kjøre-kategorien



Kjøre-kategorien gir en svært enkel måte å drive robotarmen og styreenheten på, med så få knapper og alternativer som mulig. Du kan kombinere enkel betjening med å passord-beskytte programmeringsdelen av PolyScope (se 21.3.2), for å gjøre roboten til et verktøy som utelukkende kan kjøre forhåndslagde programmer.

På denne skjermen kan du automatisk laste inn og starte et standardprogram basert på en ekstern inngangssignalkantovergang (se 16.1.6).

Merk: Kombinasjonen av automatisk lasting og starting av et standardprogram og automatisk initialisering ved innkobling kan for eksempel brukes til å integrere robotarmen inn i andre maskiner.

14.1 Program

Programfeltet viser navnet på programmet som ble lastet inn på roboten og dets nåværende status. Du kan trykke på kategorien **Last program** for å laste inn et annet program.

14.2 Variabler

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

Installasjonsvariabler Disse kan brukes av flere programmer og deres navn og verdier er faste sammen med robotinstallasjonen (se 16.1.5). Variabler for installasjon beholder verdien sin etter at roboten og kontrollboksen har blitt startet på nytt.

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

Vis vendepunkter Robotprogrammet bruker skriptvariabler for å lagre informasjon om vendepunkter.

Velg **Vis vendepunkter** boksen, under **Variabler** for å vise skriptvariabler i variabellisten.

Variabeltyper

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

14.3 Robotalder

Dette feltet representerer tiden siden roboten først ble slått på. Merk: Tallene som er i dette feltet, er ikke knyttet til programmets kjøretid

14.4 Flytt robot til posisjon

Tilgang til **Flytt robot til posisjon** skjerm når robotarmen må bevege seg til en bestemt startposisjon før du kjører et program, eller når robotarmen beveger seg til et vendepunkt mens du endrer et program.

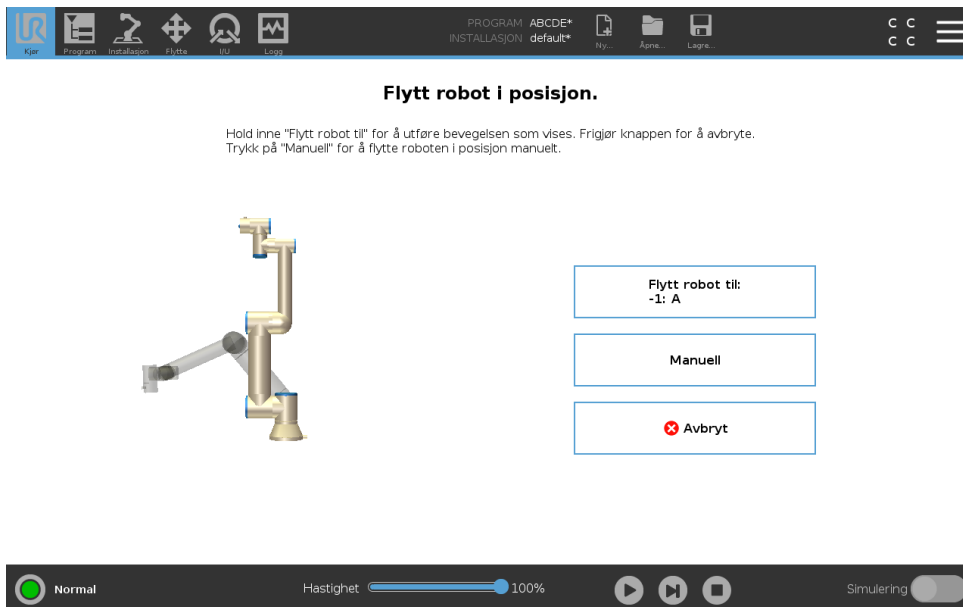
I tilfeller der **Flytt robot til posisjon** skjermen kan ikke bevege robotarmen til programstartposisjonen, beveger den seg til det første vendepunktet i programtreet.

Robotarmen kan bevege seg til feil posisjon hvis:

- TCP, funksjonsposisjon eller vendepunktsposisjon av den første bevegelsen endres under programgjennomføring før første bevegelse utføres.
- Det første vendepunktet er inne i en Hvis eller bytt programtrenode.

Tilgang til Flytt robot inn i posisjonsskjerm

1. I **Footer**, trykker du på **Play** for å gå til **Move Robot into Position**-skjermen.
2. Følg instruksjonene på skjermen for å bruke animasjonen og den virkelige roboten.



Flytt robot til:

Hold nede **Move robot to:** for å flytte robotarmen til en startposisjon. Den animerte robotarmen som vises på skjermen viser den ønskede bevegelsen som snart skal utføres.



MERK:

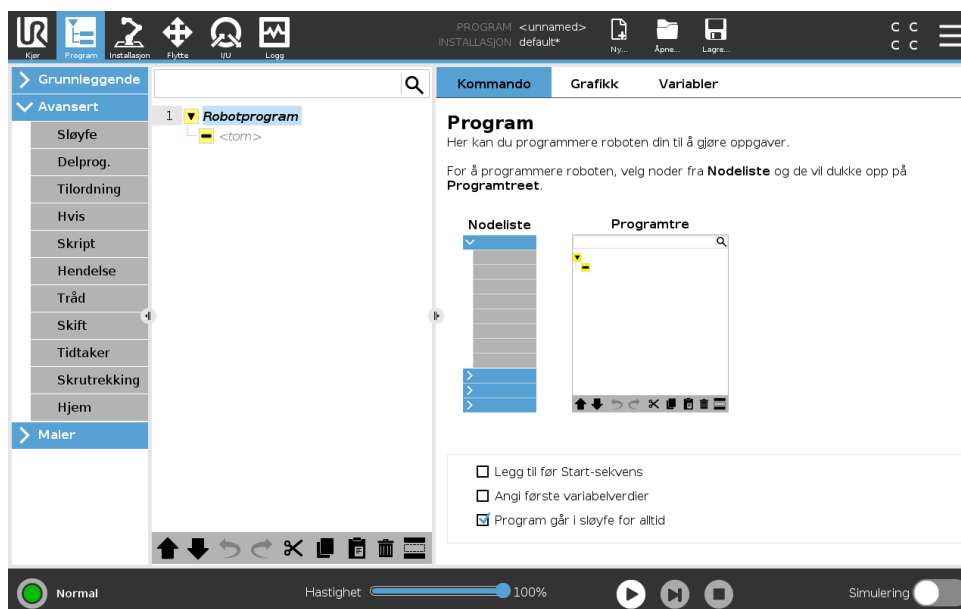
Kollisjon kan skade roboten eller annet utstyr. Sammenlign animasjonen med plasseringen av den virkelige robotarmen og sørg for at robotarmen kan trygt utføre bevegelsen uten å treffe noen hindringer.

Manuell

Trykk på **Manual** for å få tilgang til **Move** skjermen der robotarmen kan flyttes ved å bruke Flytt verktøy-pilene og/eller konfigurere verktøyposisjonen og leddposisjonens koordinater.



15 Program-kategorien



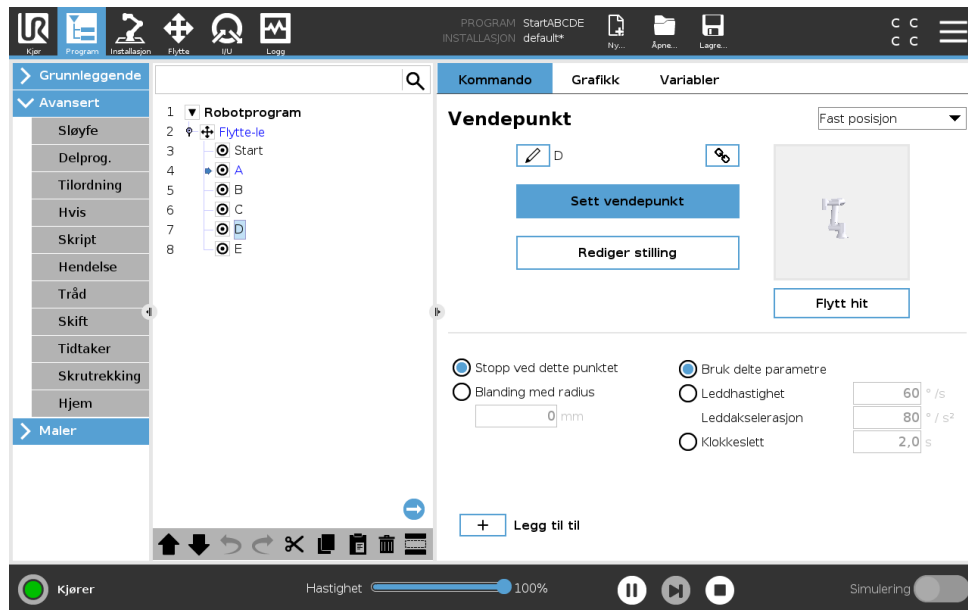
Program-kategorien viser programmet som redigeres.



15.1 Programtre

Ved å trykke på **Kommando** legger du til programnoder til programtreet. Konfigurer funksjonaliteten til programnodene som er lagt til på høyre side av skjermen.



Et tomt programtre tillates ikke å kjøre. Programmer som inneholder feilkonfigurerte programnoder tillates ikke å kjøre. Ugyldige programnoder er uthevet i gult for å indikere hva som må korrigeres før programmet tillates å kjøre.

15.1.1 Indikasjon av programkjøring



Når programmet kjøres vil programnoden som for øyeblikket utføres indikeres av et lite  ikon ved siden av noden. I tillegg fremheves utførelsesstien med en blå farge. Ved å trykke på -ikonet i hjørnet av programmet starter det å spore kommandoene som utføres.



15.1.2 Søk-knapp

Trykk på  for å søke i programtreet. Trykk på -ikonet for å gå ut av søk.



15.1.3 Verktøylinje for programtre

Bruk verktøylinjen nederst på Programtreet for å endre Programtreet.


Angre / gjøre om-knapp

 og -knappene brukes til å angre og gjenta endringer i kommandoer.


Flytt opp & Ned

 og -knapper endrer posisjonen til en node.


Klipp ut

-Knappen kutter en node og lar den brukes til andre handlinger (for eksempel lim inn på et annet sted i Programtreet).

Kopier

-knappen kopierer en node og lar den brukes til andre handlinger (for eksempel lim inn på et annet sted i Programtreet).


Lim inn

-knappen lar deg lime inn en node som tidligere ble kuttet eller kopiert.

Slett

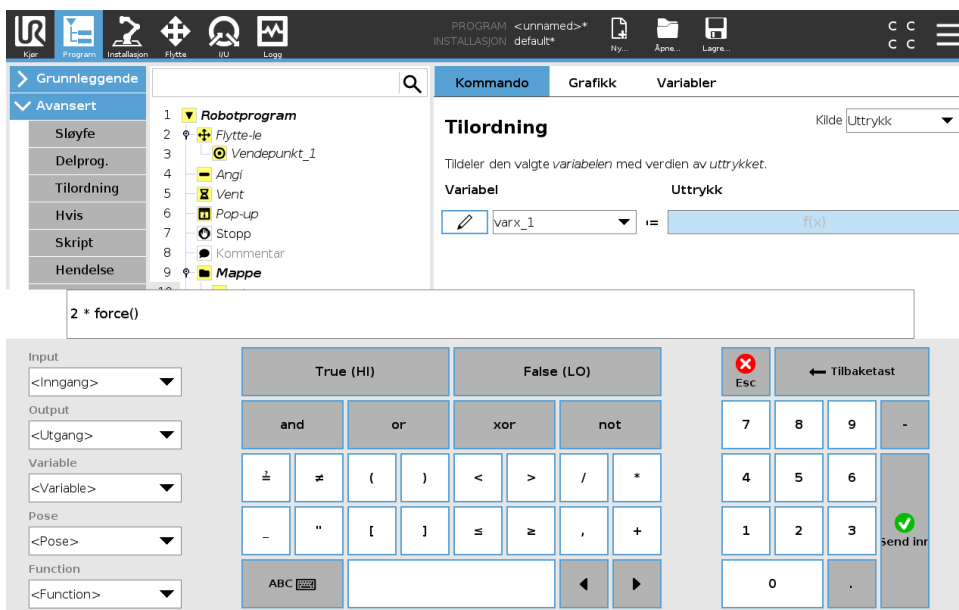
Trykk på -knappen å fjerne en node fra programtreet.

Sperre

Trykk på -knappen å undertrykke spesifikke noder på Programtreet.

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

15.1.4 Uttrykksredigering



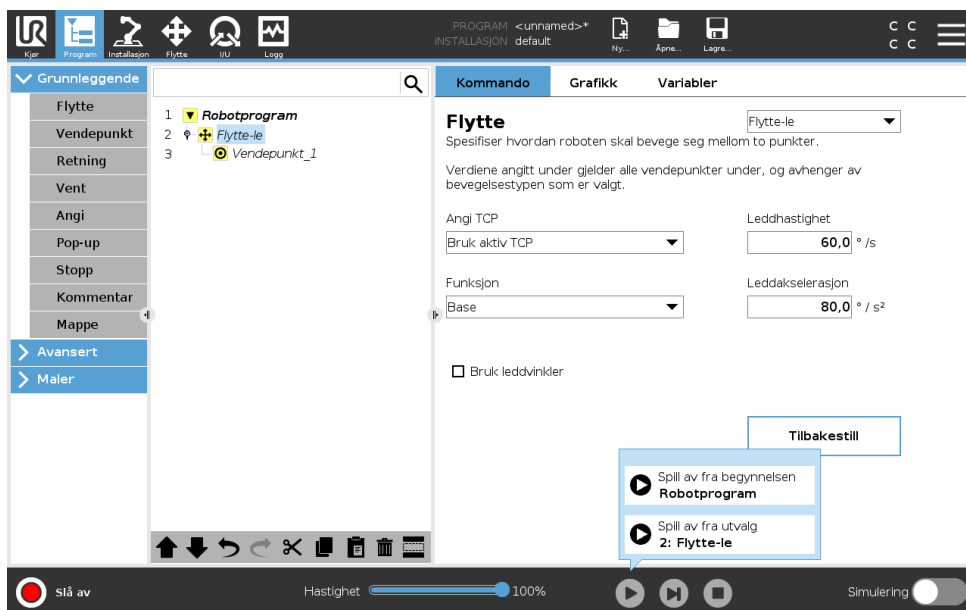
Mens uttrykket i seg selv redigeres som tekst, har uttrykksredigeringsprogrammet et antall knapper og funksjoner for å sette inn spesielle uttrykkssymboler, slik som * for multiplikasjon og ≤ for mindre enn eller er lik. Tastatursymbolknappen øverst til venstre i skjermen bytter til tekstredigering av uttrykket. Alle definerte variabler kan bli funnet i Variabel-velgeren, mens navnene på inn- og utganger finnes i Inngang- og Utgang-velgerne. Noen spesialfunksjoner finnes i Funksjon. Uttrykket sjekkes for grammatiske feil når man trykker på Ok-knappen. Med Avbryt-knappen forlater man skjermbildet og forkaster alle endringer.

Et uttrykk kan se slik ut:

```
digital_i[1] = Sann og analog_i[0] < 0,5
```

15.1.5 Start et program fra en valgt node

Når roboten er i manuell modus, (se 12.1), **Spill fra valg** kan et program starte fra en valgt node. **Spill fra begynnelsen** kjører et program normalt. Alternativet **Spill fra valg** er deaktivert hvis et program ikke kan kjøres fra en spesiell node. Spill fra valg kan ikke aktiveres med en tråd fordi tråder alltid starter fra begynnelsen.



Bruke Spill fra valg

Trykk på **Spill** og velg **Spill fra valg** for å kjøre et program fra en node i programtreet.



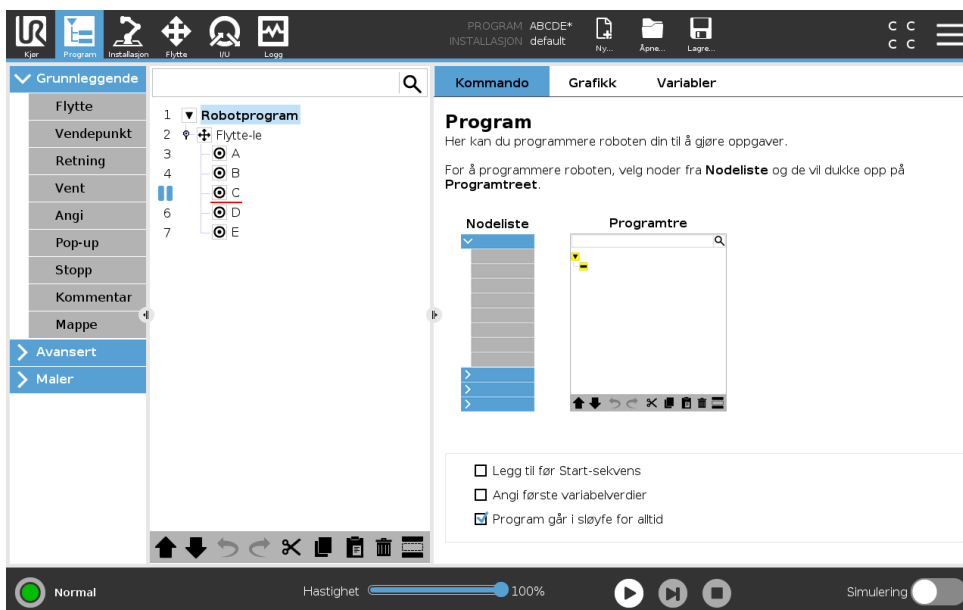
MERK:

- **Før start**-avsnittet, hvis det brukes, utføres alltid for både **Spill fra valg** og **Spill fra start**.
- Programmet stopper og viser en feilmelding hvis en ikke-tildelt variabel kommer.
- Et program kan kun starte fra en node i Robot-programmet.
- **Spill fra valg** kan brukes innen et underprogram. Programkjøringen stopper når underprogrammet slutter.

15.1.6 Bruke brytepunkt i et program

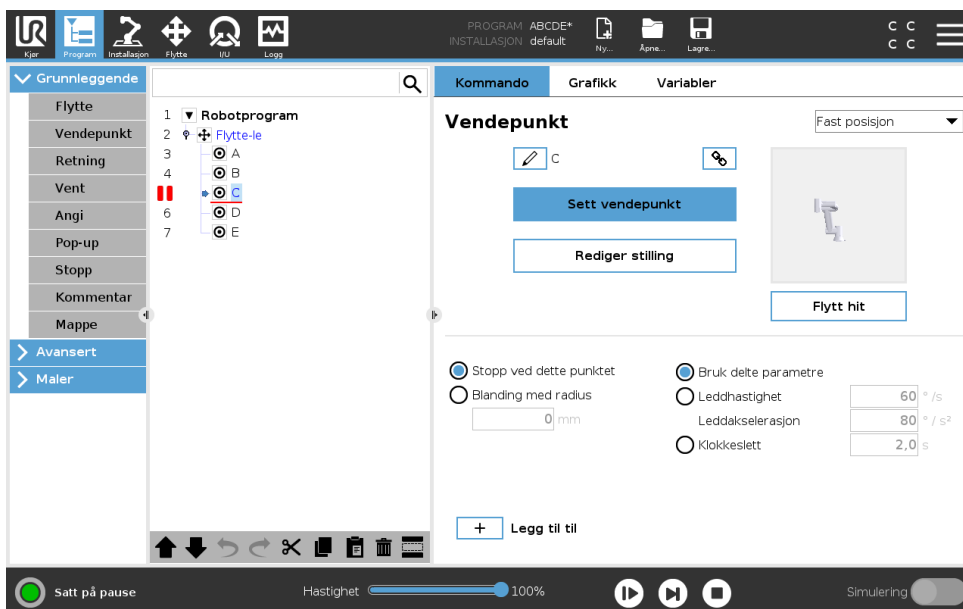
Et brytepunkt setter programkjøringen på pause. Du kan bruke brytepunkter for å sette et program på pause og starte det på nytt på et spesifikt punkt for å inspisere robotposisjon, variabler etc. Se 12.1.

1. I et Programtre trykker du på et linjenummer for å innstille eller slette et brytepunkt.



En rød linje enten over eller under en node, når et brytepunkt er satt, og setter kjøringen på pause. De fleste noder pauses før de utføres, med følgende unntak:

- Veipunkter: Et brytepunkt på en veipunktnode ignorerer blandingen og pauser programmet når roboten når sitt veipunkt.
- Frem til noder: Et brytepunkt på en frem til node setter programmet på pause når betingelsen først er oppfylt. Blandinger som brukes i frem til noden ignorerer ikke. De settes på pause når roboten når blanderadius.



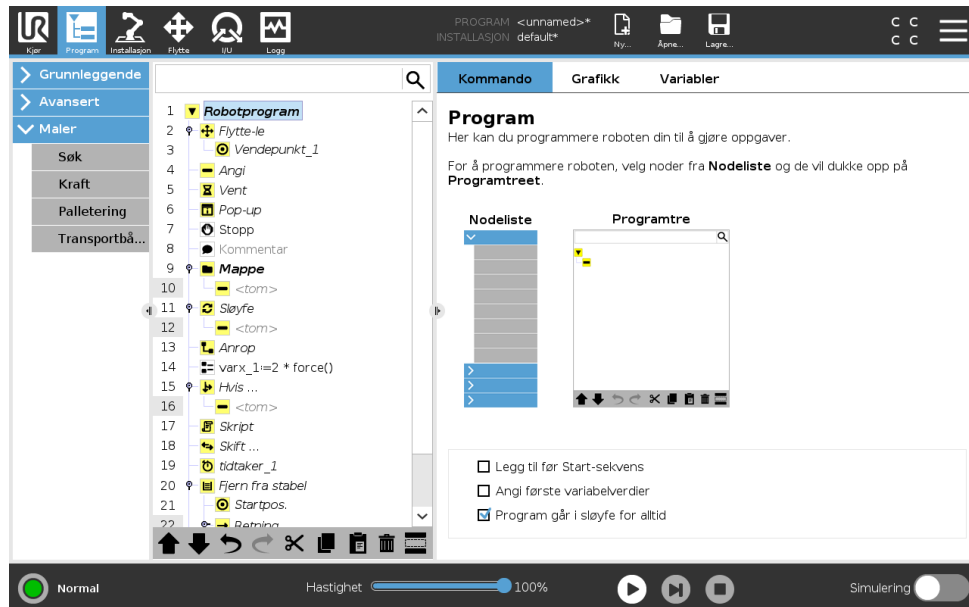
15.1.7 Enkeltrinn i et program

Enkeltrinn-knappen gjør at én node kan utføres i gangen, når roboten er i manuell modus. Du kan bruke enkeltrinn-knappen når programmet settes på pause. Trykk på enkeltrinn-knappen for programmet for å fortsette kjøring, og pause når du når følgende node i programmet. Hvis en node ikke støtter brytepunkter, settes ikke programkjøring ved å trykke på enkeltrinn-knappen

på pause på den noden. I stedet fortsetter kjøringen til programmet når en node som støtter brytepunkter.

15.2 Kommandokategori

Denne manualen dekker ikke alle detaljer om hver programnodetype. Robotprogramnoden inkluderer tre avmerkingsbokser som kontrollerer totalatferden til programmet.



Legg til før Start-sekvens

Velg denne avmerkingsboksen for å legge til en del i programmet som er når programmet starter.

Angi første variabelverdier

Velg denne for å sette de opprinnelige verdiene av programvariablene.

1. Velg en variabel fra rullegardinlisten eller ved å bruke valgboksen for variabler.
2. Skriv inn et uttrykk for den variabelen. Dette uttrykket brukes til å angi variabelverdien ved programstart.
3. Du kan velge **Hold verdi fra forrige økt** for å initialisere variabelen til verdien som finnes på **Variabler**-kategorien (se 15.4).

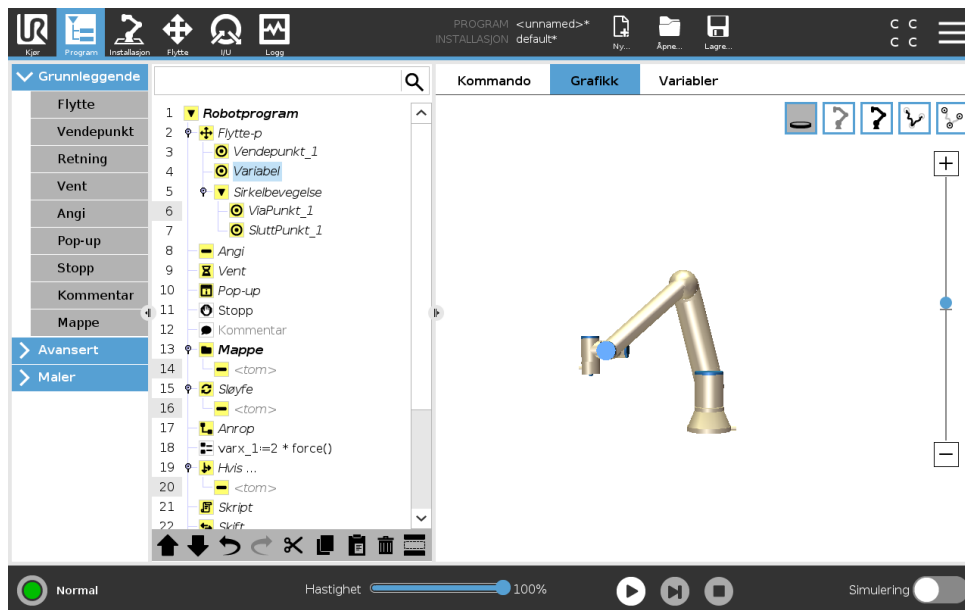
Dette lar variablene å beholde sine verdier mellom programutføringene. Variabelen får sin verdi fra uttrykket hvis programmet kjøres for første gang, eller hvis verdikategorien har blitt tømt.

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

Program går i sløyfe for alltid

Velg dette for å gjøre programmet løpende.

15.3 Grafikk-kategorien



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

Hvis den aktuelle posisjonen til robot-TCP kommer nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotverktøyet er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 13.2.5), vil det vises en 3D-representasjon av endegrensen.

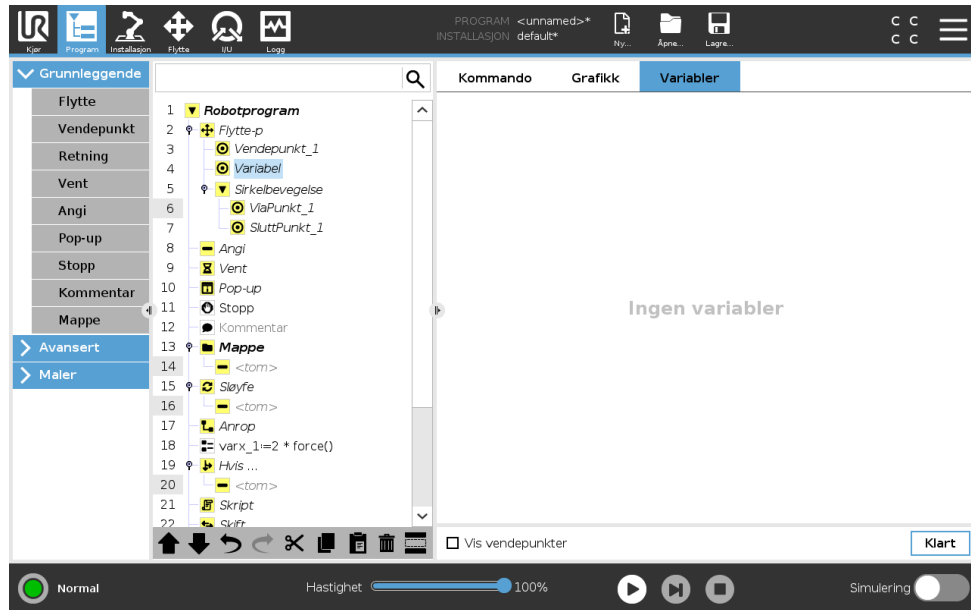
Merk: visualiseringen av endegrensene blir deaktivert når roboten kjører et program.

Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å bli posisjoneres på. Utløserplanene vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for **normal** modus (se 13.2.2) er aktiv. Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

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

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

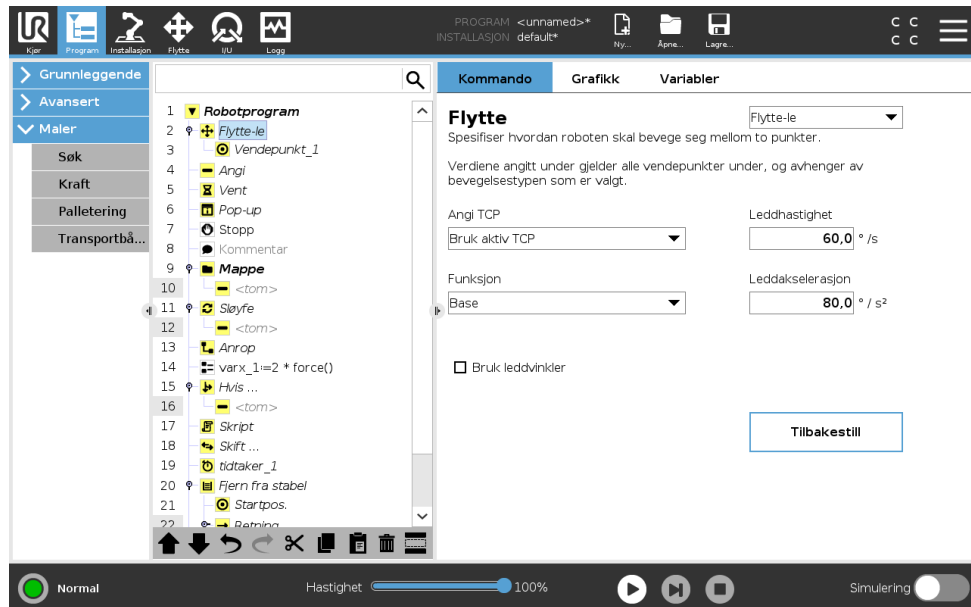
15.4 Variabler-kategorien



Kategorien **variabler** viser direkte verdiene av variablene i kjøreprogrammet, og holder en liste over variabler og verdier mellom kjøringene av programmer. Den vises bare når den har informasjon som skal vises. Vendepunktvariabler vises i listen hvis 'Vis vendepunkter' er aktivert.

15.5 Grunnleggende programnoder

15.5.1 Flytte

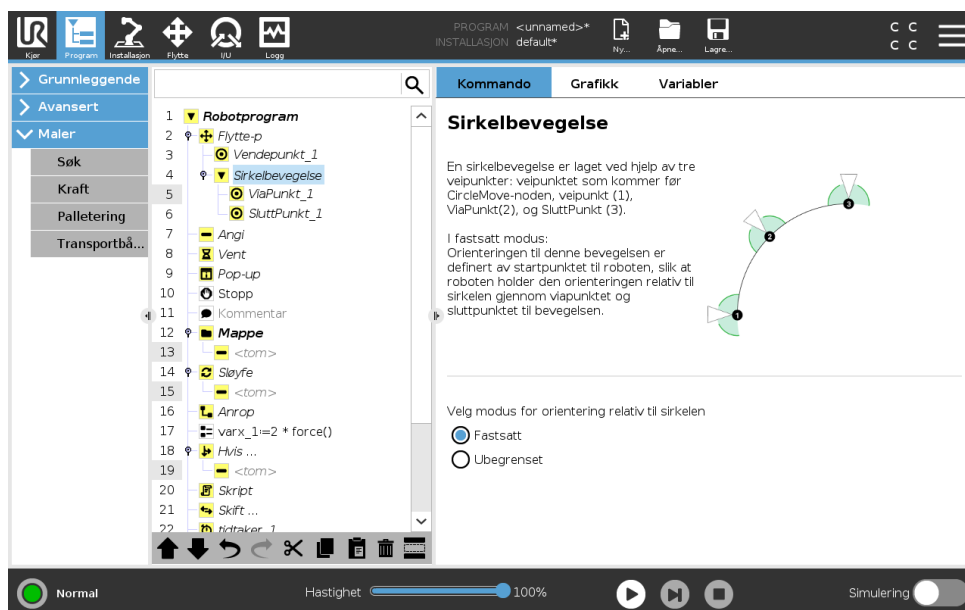


Flytt-kommandoen kontrollerer robotbevegelsen gjennom de underliggende vendepunktene. Vendepunkter må være under en Flytte-kommando. Flytt-kommandoen definerer akselerasjonen og hastigheten som robotarmen beveger seg mellom disse vendepunktene.

Bevegelsestyper

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

- **moveJ** utfører bevegelser som er utregnet i robotarmen **leddrom**. Leddene styres for å fullføre bevegelsene sine samtidig. Denne bevegelsestypen resulterer i en buet bane for verktøyet. De delte parametrene som gjelder for denne bevegelsestypen er den maksimale leddhastigheten og leddakselerasjonen, spesifisert i henholdsvis $grader/s$ og $grader/s^2$. Hvis det er ønskelig å la robotarmen bevege seg raskt mellom vendepunktene, uten hensyn til verktøyets bane mellom disse vendepunktene, er denne bevegelsestypen et gunstig valg.
- **moveL** beveger Verktøyets senterpunkt lineært mellom vendepunkter. Dette betyr at hvert ledd utfører en mer komplisert bevegelse for å holde verktøyet i en rett bane. De delte parametrene som kan stilles for denne bevegelsestypen er ønsket verktøyhastighet og verktøyakselerasjon spesifisert i henholdsvis mm/s og mm/s^2 , og også en funksjon.
- **moveP** beveger verktøyet lineært med konstant hastighet med sirkulære blandinger, og er tiltenkt for enkelte prosessbetjening, slik som liming eller dispensering. Størrelsen på blandingsradius er som standard en felles verdi mellom alle vendepunktene. En lavere verdi gjør at banen svinger skarpere, mens en høyere verdi gjør banen jevnere. Mens robotarmen beveger seg gjennom vendepunktene med konstant hastighet, kan robotens kontrollboks ikke vente på enten en I / O-operasjon eller en handling fra operatøren. Dette kan føre til stopp av robotarmens bevegelse, eller forårsake et beskyttende stopp.
- **Sirkelbevegelse** kan bli lagt til en **moveP** for å utføre en sirkelbevegelse. Roboten starter bevegelsen fra gjeldende posisjon eller startpunkt, beveger seg gjennom et **ViaPunkt** spesifisert på den sirkulære buen, og et **SluttPunkt**, som fullfører sirkelbevegelsen. En modus blir brukt til å regne ut verktøyorientering, gjennom den sirkulære buen. Modusen kan være:
 - Fastsatt: kun startpunktet blir brukt til å definere verktøyorientering
 - Ubegrenset: startpunktet transformerer seg til **SluttPunkt** for å definere verktøyorientering



Delte parametre

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

TCP-valg

Måten roboten beveger seg mellom vendepunkter, justeres avhengig av om TCP settes inn ved å bruke en brukerdefinert TCP eller en aktiv TCP. **Ignorer aktiv TCP** tillater denne bevegelsen å bli justert i forhold til verktøysflensen.

Stille inn TCP i en Flytte

1. Gå til skjermbildet Program-kategorien for å sette inn TCP som brukes til vendepunkter.
2. Velg Flytte-type under kommando, i rullegardinmenyen til høyre.
3. Under Flytte, velg et alternativ i **Sett TCP**-nedtrekksmenyen.
4. Velg **Bruk aktiv TCP** eller velg **en bruker definert TCP**.
Du kan også velge **Ignorer Active TCP**.

Funksjonsvalg

Funksjonen plasserer vendepunktene under Flytte-kommando, som bør være representert når du spesifiserer disse vendepunktene (se avsnitt 16.3). Dette betyr at når du angir et vendepunkt, vil programmet huske verktøykoordinatene i funksjonsplassen for den valgte funksjonen. Det er noen få situasjoner som må forklares nærmere:

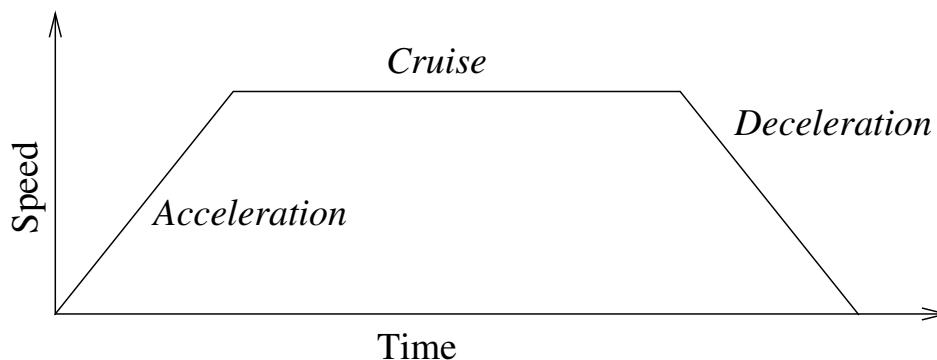
Relative vendepunkter Den valgte funksjonen har ingen innvirkning på relative vendepunkter. Den relative bevegelsen utføres alltid med hensyn til posisjonen av **basen**.

Variable vendepunkter Når robotarmen beveger seg til et variabelt vendepunkt, beregnes (TCP) som koordinatene til variabelen i rommet til den valgte funksjonen. Derfor vil robotarmens bevegelse for et variabelt vendepunkt endre seg hvis en annen funksjon blir valgt.

Funksjonsvariabel Du kan endre funksjonens posisjon mens programmet kjører ved å tildele en pose til den tilsvarende variabelen.

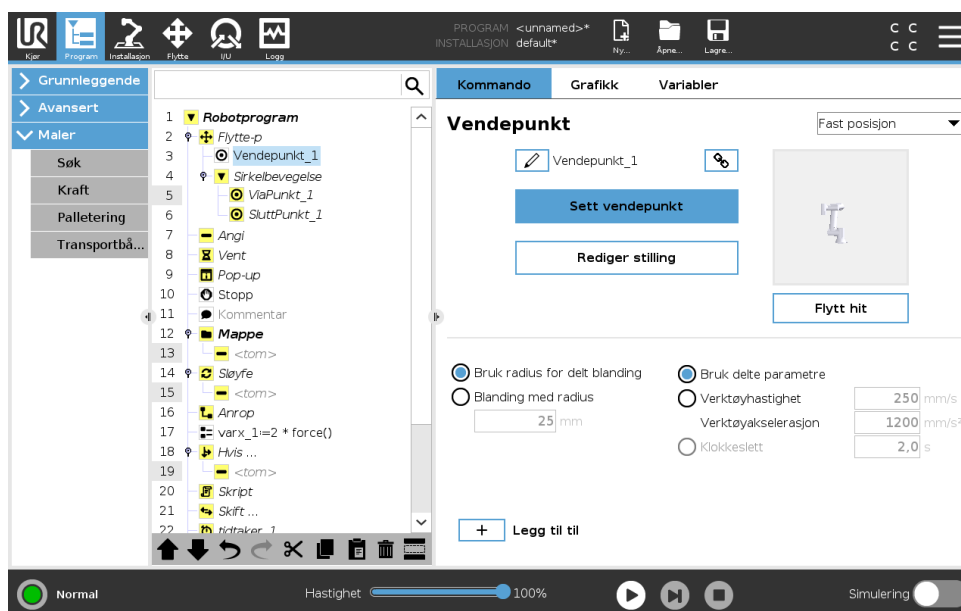
Bruk leddvinkler

Som et alternativ til 3D-positur kan du velge avkrysningsboksen **Bruk felles vinkler** når du bruker MoveJ for å definere vendepunkter ved hjelp av robotens fellesvinkler. Hvis **Bruk felles vinkler** er aktivert, er TCP- og funksjonsalternativer utilgjengelige. Vendepunkter definert ved hjelp av **Bruk felles vinkler** er ikke justert når programmet er flyttet mellom roboter.



Figur 15.1: Hastighetsprofil for en bevegelse. Kurven er delt inn i tre segmenter: akselerasjon, cruise og retardasjon. Nivået for cruise-fasen er gitt ved hastigheten av bevegelsen, mens stigningen til akselerasjon- og retardasjon-faser settes med akselerasjonsparameteren.

Fast vendepunkt



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

Læring av vendepunkter

Læring er uttrykket som brukes om å vise roboten hvordan du posisjonerer TCP i forhold til en funksjon for en applikasjon. Følg instruksjonene nedenfor for å lære roboten et vendepunkt:

1. I programfanen legger du inn et **Flytt node**.
2. På flytt node, bruk **Angi TCP** i rullegardinmenyen for å angi TCP.
3. På flytt node, bruk **Funksjon** i rullegardinmenyen for å velge en funksjon.
4. På vendepunkt, bruk **Læringsmodus** eller **Jog** for å posisjonere roboten i en ønsket konfigurasjon.

Bruke vendepunkter

Bruke et vendepunkt betyr å bruke det lærte forholdet mellom funksjonen og TCP i den nåværende situasjonen. Forholdet mellom funksjonen og TCP, anvendt på den gjeldende valgte funksjonen, oppnår ønsket TCP-plassering. Så finner roboten ut hvordan den posisjonerer seg selv, for å la den nåværende aktive TCP når denne TCP-posisjonen. Følg instruksjonene nedenfor for å bruke et vendepunkt:

1. Bruk et eksisterende vendepunkt i en Flytt node, eller sett vendepunktet inn i en annen Flytt node (f.eks. ved å kopiere og lime inn eller bruke "Link"-knappen på vendepunktet).
2. Angi ønsket TCP.
3. Still inn ønsket funksjon.

Angi vendepunktet

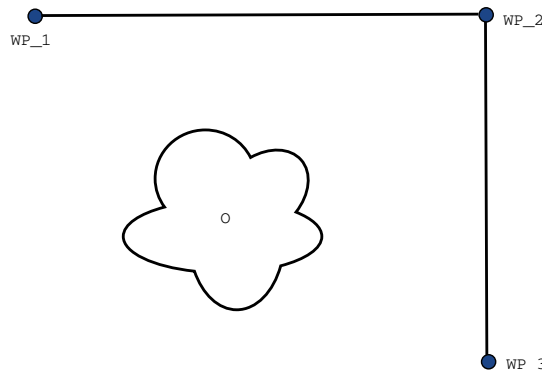
Vendepunktnavn

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

Blanding

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

Eksempel Ta et plukk og plasser-program som et eksempel (se figur 15.2), hvor roboten er ved vendepunkt 1 (WP_1), og den må plukke opp en gjenstand ved vendepunkt 3 (WP_3). For å unngå kollisjon med gjenstanden eller hindringer (0), må roboten nærme seg WP_3 i retningen fra vendepunkt 2 (WP_2). Så tre vendepunkter introduseres for å lage en bane som oppnår kravene.



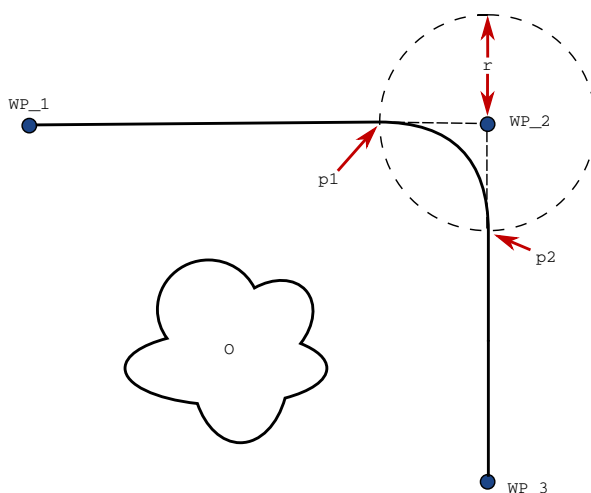
Figur 15.2: WP_1: startposisjon, WP_2: via punkt, WP_3: plukkeposisjon, 0: hindring.

Uten å konfigurere andre innstillinger, vil roboten stoppe ved hvert vendepunkt, før den fortsetter bevegelsen. Et stopp ved WP_2 er ikke optimalt for denne oppgaven, siden en jevn sving krever mindre tid og energi og allikevel oppnår kravene. Det er til og med akseptabelt at roboten ikke når WP_2 helt, så lenge overgangen fra den første banen til den andre skjer nær denne posisjonen.

Et stopp ved WP_2 kan unngås ved å konfigurere en blanding for vendepunktet, slik at roboten kan regne ut en jevn overgang inn i neste bane. Den primære parameteren for blandingen er en radius. Når roboten er inne i vendepunktets blanderadius, kan den begynne å blande og fravike fra den opprinnelige banen. Siden roboten da ikke trenger å sakke ned og øke hastigheten, får den raskere og jevnere bevegelser.

Blandeparametere I tillegg til vendepunktene, kan blandebanen også påvirkes av flere parametre (se figur 15.3):

- blanderadiusen (r)
- robotens første og siste hastighet (ved posisjon p1 og p2)
- bevegelsestiden (f.eks. hvis du angir en spesifikk tid for en bane, vil dette påvirke robotens første/siste hastighet)
- banetyper som roboten blander til og fra (MoveL, MoveJ)

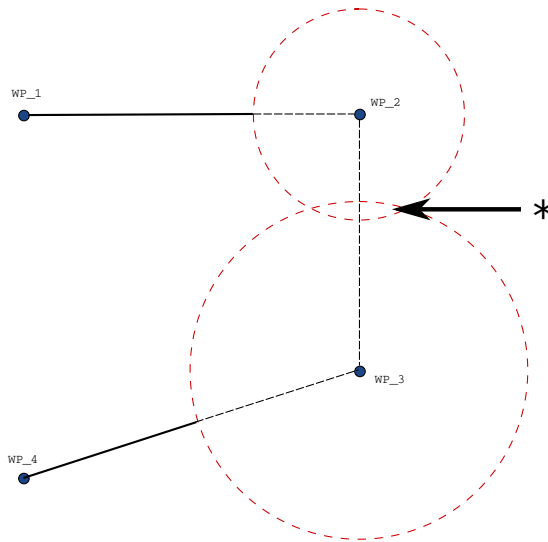


Figur 15.3: Bland over WP_2 med radius r , første blandeosisjon ved p1 og siste blandeosisjon ved p2. O er en hindring.

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

Blandinger kan ikke overlape, så det er ikke mulig å angi en blandingsradius som overlapper en blandingsradius for et tidligere eller følgende vendepunkt, som vist i figur 15.4.

Forutsatte blandebaner Blandebanen påvirkes både av vendepunktet hvor blanderadius er angitt og det neste vendepunktet i programtreet. For eksempel, i programmet i figur 15.5 er blandingen rundt WP_1 påvirket av WP_2. Konsekvensene av dette blir mer synlige når blandingen foregår rundt WP_2 i dette eksempelet. Det fins to mulige siste posisjoner og for å finne ut hvilket vendepunkt som er det neste som skal blandes til, må roboten evaluere nåværende resultat for `digital_inndata[1]` allerede når den går inn i blanderadiusen. Det betyr at **hvis...så**-uttrykket (eller andre nødvendige uttrykk for å finne ut neste vendepunkt, f.eks. variable vendepunkter) evalueres før vi når WP_2, som virker litt unaturlig når man ser på programsekvensen. Hvis et

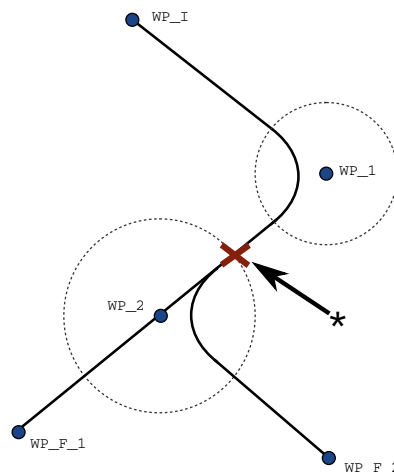


Figur 15.4: Overlapping av blanderadius er ikke tillatt (*).

vendepunkt er et stoppunkt og etterfølges av forutsatte uttrykk for å finne ut neste vendepunkt (f.eks. I/O-kommandoen), vil dette utføres når robotarmen har stoppet ved vendepunktet.

```

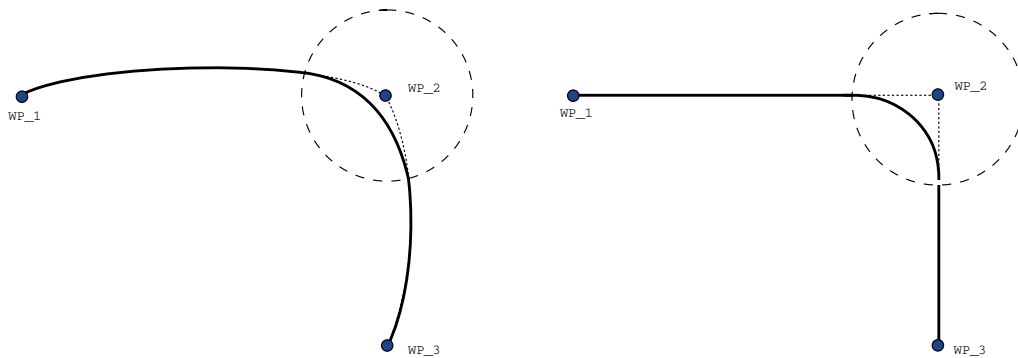
MoveL
  WP_I
  WP_1 (blanding)
  WP_2 (blanding)
  hvis (digital_inndata[1]) så
    WP_F_1
  annet
    WP_F_2
  
```



Figur 15.5: WP_I er første vendepunkt og det er to potensielle siste vendepunkter WP_F_1 og WP_F_2, avhengig av et betinget uttrykk. Det betingede hvis-uttrykket blir evaluert når robotarmen går inn i andre blandesyklus (*).

Forutsatte blandebaner Avhengig av bevegelsestype (dvs. MoveL, MoveJ eller MoveP), genereres forskjellige blandingsbaner.

- **Blandinger i MoveP** Når man blander i MoveP, følger blandingenes posisjon en sirkelbue med konstant hastighet. Retningen blandes med en jevn interpolasjon mellom de to banene. Du kan blande en MoveJ eller en MoveL til en MoveP. I et slikt tilfelle bruker roboten

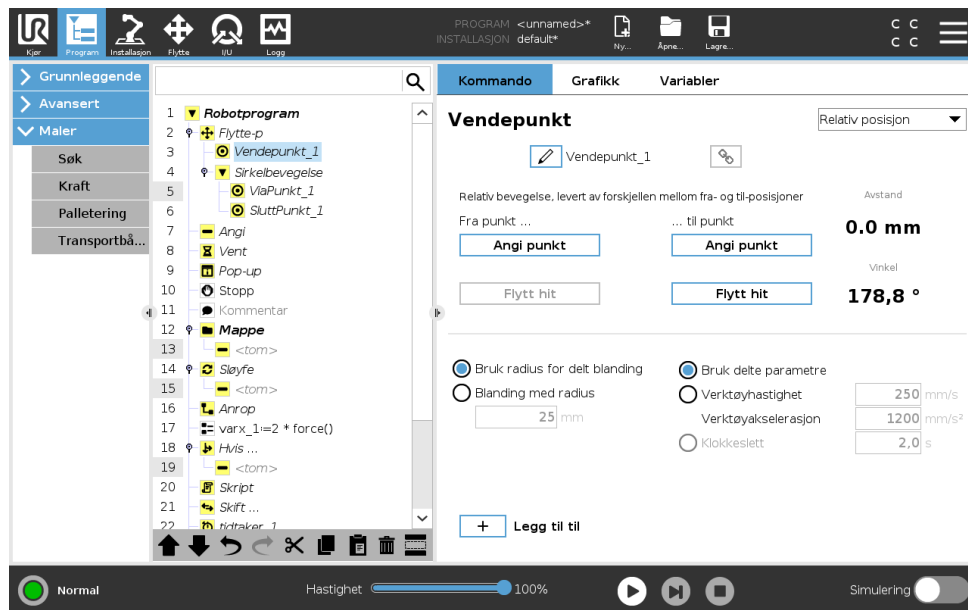


Figur 15.6: Leddrom (MoveJ) vs. kartesisk rom (MoveL) bevegelse og blanding.

sirkelbueblandingen til MoveP, og interpolerer de to bevegelsenes hastighet. Du kan ikke blande en MoveP til en MoveJ eller en MoveL. I stedet betraktes det siste vendepunktet til MoveP som et stoppunkt uten blanding. Du kan ikke utføre en blanding hvis de to banene ligger i en vinkel nær 180 grader (motsatt retning) fordi det skaper en sirkelbue med en svært liten radius som roboten ikke kan følge med konstant hastighet. Dette medfører et kjøretidsunntak i programmet som kan korrigeres ved å justere vendepunktene for å gi en mindre skarp vinkel.

- **Blandinger som involverer MoveJ** MoveJ-blandinger gir en jevn kurve i leddrommet. Dette gjelder blandinger fra MoveJ til MoveJ, MoveJ til MoveL og MoveL til MoveJ. Blandingen gir en jevnere og raskere bane enn bevegelsene uten blanding (se figur 15.6). Hvis hastighet og akselerasjon brukes til å spesifisere hastighetsprofilen, forblir blandingen innenfor blandingsradiusen under blandingen. Hvis du bruker *tid* i stedet for *hastighet* og *akselerasjon* for spesifisering av hastighetsprofilen for begge bevegelsene, er overskridelser mulige slik at banen følger den opprinnelige MoveJ. Når begge bevegelsene er tidsbegrensede, spares ikke tid ved å velge blandinger.
- **Blandinger i MoveL** Når man blander i MoveL, følger blandingenes posisjon en sirkelbue med konstant hastighet. Retningen blandes med en jevn interpolasjon mellom de to banene. Roboten kan senke hastigheten på banen før den følger sirkelbuen for å unngå veldig høye akselerasjoner (f.eks. hvis vinkelen mellom de to banene er nær 180 grader).

Relative vendepunkt

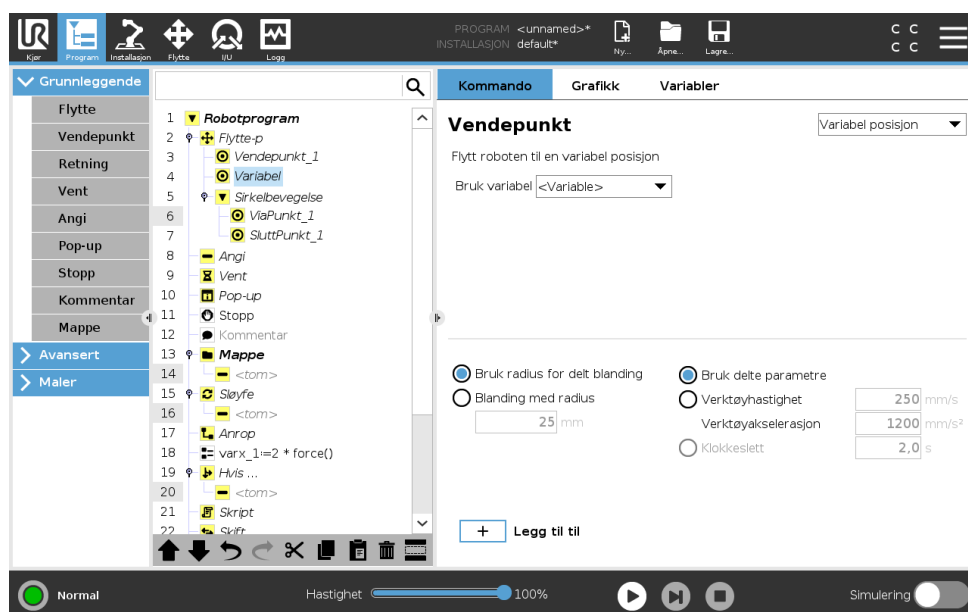


Et vendepunkt med posisjonen gitt i forhold til robotarmens tidligere posisjon, slik som "to centimeter til venstre". Den relative posisjonen er definert som forskjellen mellom de to angitte posisjonene (venstre til høyre).

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

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

Variabelt vendepunkt



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

15.5 Grunnleggende programnoder

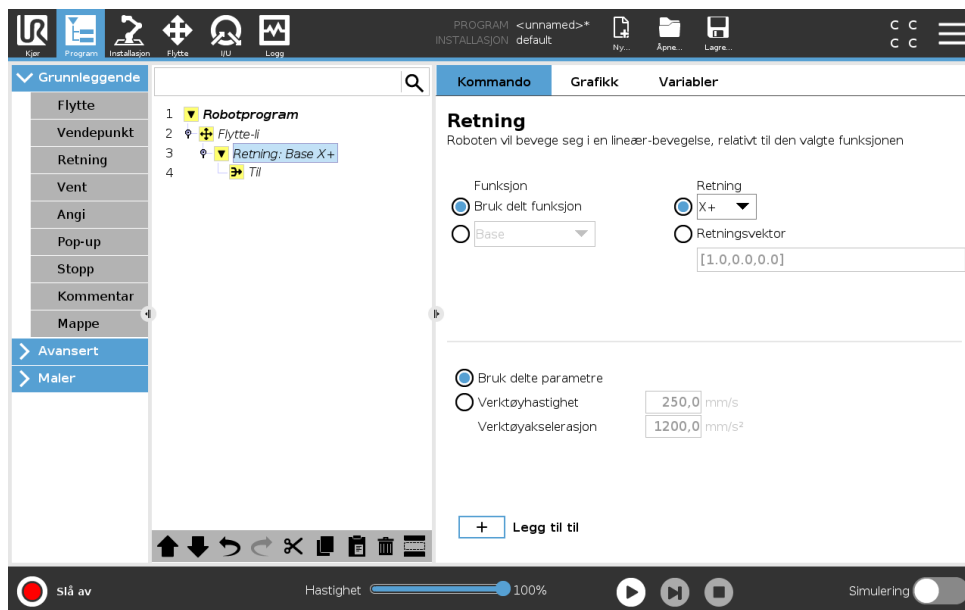
$var=p[0.5,0.0,0.0,3.14,0.0,0.0]$. De tre første er x , y , z og de siste tre er retningen angitt som en *rotasjonsvektor* gitt av vektoren rx , ry , rz . Lengden på akse er vinkelen som skal roteres i radianer, og vektoren angir selv akse som den skal rotere rundt. Posisjonen er alltid gitt i forbindelse med en referanseramme eller et koordinasjonssystem definert av den valgte funksjonen. Om blanderadius har blitt satt på et bestemt punkt og punktene som kommer før og etter er variable, eller hvis blanderadius er satt på et variabelt punkt, da vil blanderadius ikke bli sjekket for overflyt (se 15.5.1). Hvis, når programmet kjører, blanderadius flyter over et punkt, vil roboten ignorere dette og fortsette til neste punkt.

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

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

15.5.2 Retning

Programnoden **Retning** spesifiserer en bevegelse i forhold til funksjonsakser eller TCP-er. Roboten beveger seg inn langs banen spesifisert av Retning-programnoden, inntil bevegelsen stoppes av en **Inntil**-betingelse.



Legge til en retningsbevegelse

1. Under Grunnleggende, trykk på **Retning** for å legge til en retning til programtreet.
2. I Retning-feltet, under Funksjon, definerer du den lineære bevegelsen.

Stoppe en retningsbevegelse

1. I Retning-feltet, trykk på **Legg til inntil**-knappen for å definere og legge til stoppkriterier til programtreet.

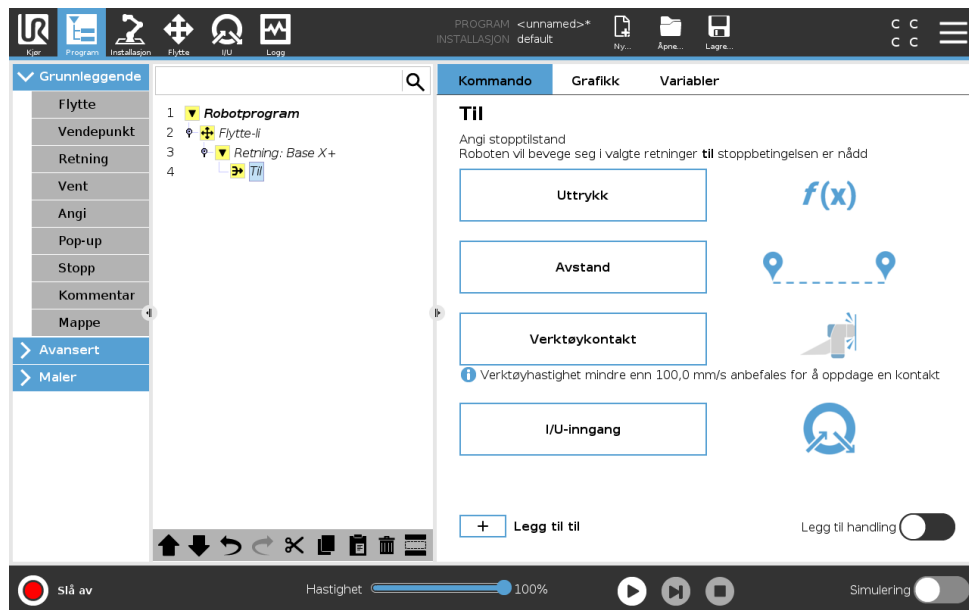
Du kan legge til innstillinger for Retningsvektor, for **Verktøyhastighet** og **Verktøyselerasjon**, for å definere vektorretningen for lineær bevegelse, noe som tillater avansert bruk, f.eks.:

- definere lineær bevegelse i forhold til flere funksjonsakser
- beregne retningen som et matematisk uttrykk

Retningsvektorene definerer et egendefinert kodeuttrykk som løses til en enhetsvektor. Retningsvektorer på [100,0,0] og [1,0,0] har for eksempel nøyaktig samme effekt på roboten; bruk hastighetsglideren til å bevege den langs x-aksen i ønsket hastighet. Verdiene på tallene i retningsvektoren er kun av innbyrdes betydning i forhold til hverandre.

Inntil

Programnoden **Inntil** definerer et stoppkriterium for en bevegelse. Roboten beveger seg langs en bane og stopper når det registreres kontakt. I programtreet kan du legge til Inntil-noder under Retning-noder og Vendepunkt-noder. Du kan legge til flere stoppkriterier til én enkelt bevegelse. Bevegelsen stopper når den første **Inntil**-betingelsen oppfylles.



I **Inntil**-feltet kan du definere følgende stoppkriterier:

- **Avstand** Denne noden kan brukes til å stoppe en retningsbevegelse når roboten har beveget seg en viss avstand. Hastigheten settes ned, slik at roboten stopper akkurat i riktig avstand.
- **Verktøykontakt** (se 15.5.2) Du kan bruke denne noden for å stoppe en bevegelse når robotverktøyet oppdager en kontakt.
- **Uttrykk** Denne noden kan brukes til å stoppe bevegelsen i henhold til et egendefinert programuttrykk. Du kan bruke I/O-er, variabler eller skriptfunksjoner til å spesifisere stoppbetingelsen.
- **I/O-inngang** Du kan bruke denne noden for å stoppe en signalkontrollert bevegelse på en I/O-inngang.

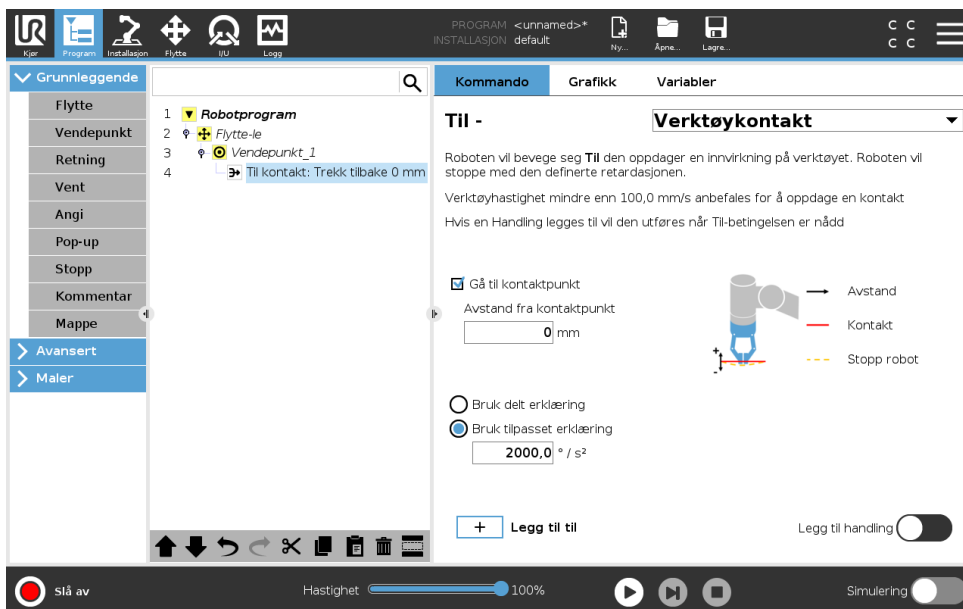
Til - verktøykontakt

Programnoden **Til verktøykontakt** gjør det mulig for roboten å stoppe sin bevegelse når det etableres kontakt med verktøyet. Du kan definere deselerasjonen for stoppen og retraksjonen av verktøyet.



FORSIKTIG:

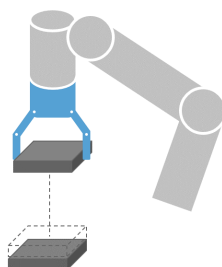
Standardhastigheten på bevegelsen er for høy for kontaktdeteksjon. En raskere bevegeshastighet trigger en beskyttelse stopp, før verktøykontakt-effekten kan tre i kraft. For å unngå triggering av en beskyttende stopp, må man senke bevegeshastigheten. For eksempel: 100m/s.



MERK:

Til verktøykontakt virker kanskje ikke hvis det monterte verktøyet vibrerer. For eksempel: eb vakuumbgriper med en integrert pumpe kan introdusere raske vibrasjoner.

Du kan bruke noden Til verktøykontakt for applikasjoner som stabling/avstabling, der Til verktøykontakt bestemmer høyden på stablede gjenstander.



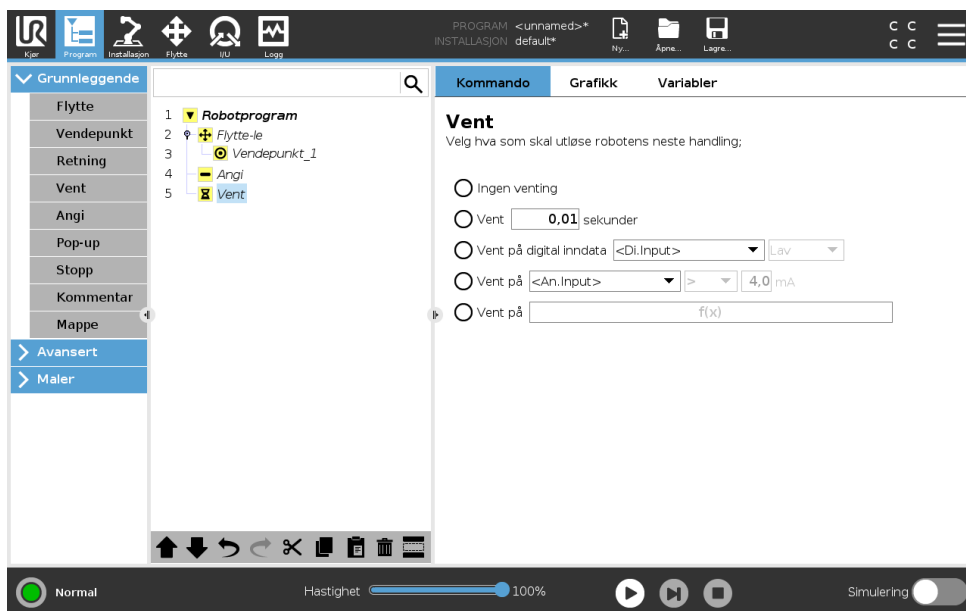
Trekk tilbake til kontakt

Bruk innstillingen **Trekk tilbake til kontakt** for roboten for å gå tilbake til den innledende kontaktpunktet. Du kan innstille en ytterligere reversert bevegelse for å få roboten til å bevege seg vekk fra, eller mot, kontakt. Dette er nyttig hvis du har et griperverktøy som trenger fri plass til å bevege seg, eller hvis en klemmehandling er nødvendig.

Handling

Legg til en **Handling** gjør det mulig for et program å bli lagt til hvis en spesifikk **Til**-tilstand er oppfylt. For eksempel kan Til verktøykontakt aktivere gripefunksjonen til et gripeverktøy. Hvis ingen **Handling** er definert, fortsetter programutførelsen til neste programnode i programtreet.

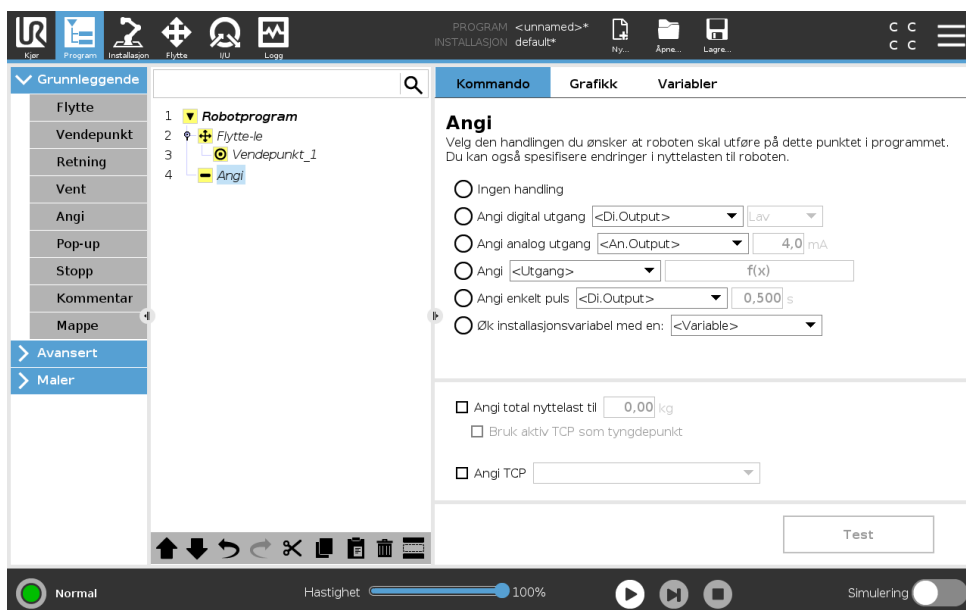
15.5.3 Vent



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

Merk: Når verktøykommunikasjonsgrensesnittet TCI er aktivert, vil analog inngang for verktøy være utilgjengelig for **Vent på**-valg og -uttrykk.

15.5.4 Angi



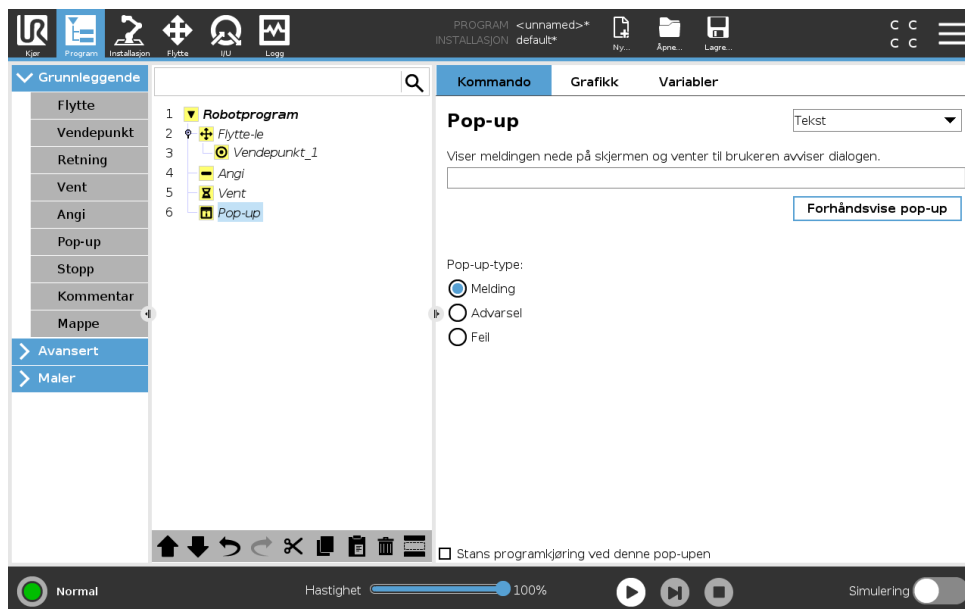
Setter enten digitale og analoge utganger til en gitt verdi. Digitale utganger kan også stilles inn til å sende en enkelt puls.

Bruk Angi-kommandoen til å stille inn robotarmens nyttelast. Du kan justere nyttelasten for å forhindre at roboten uventet utfører et vernestopp når vekten på verktøyet er ulik den forventede nyttelasten. Hvis den aktive TCP-en ikke burde brukes som tyngdepunkt, må du fjerne merket fra avmerkingsboksen.

Den aktive TCP-en kan også endres med en **Angi**-kommando, ved å merke av i avmerkingsboksen og velge en av TCP-forskyvningene fra menyen.

Hvis den aktive TCP-en for en bestemt bevegelse er kjent når programmet skrives, kan du bruke TCP-valgene ved å trykke på **Flytt** i grunnmenyen til venstre (se 15.5.1). For ytterligere informasjon om konfigurering av navngitte TCP-er, (Se 16.1.1).

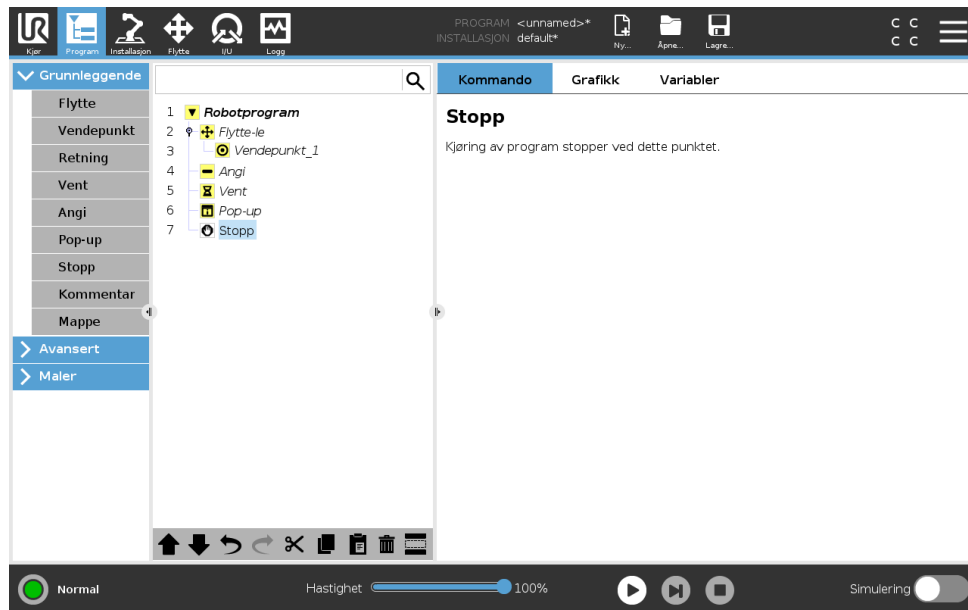
15.5.5 Pop-up



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

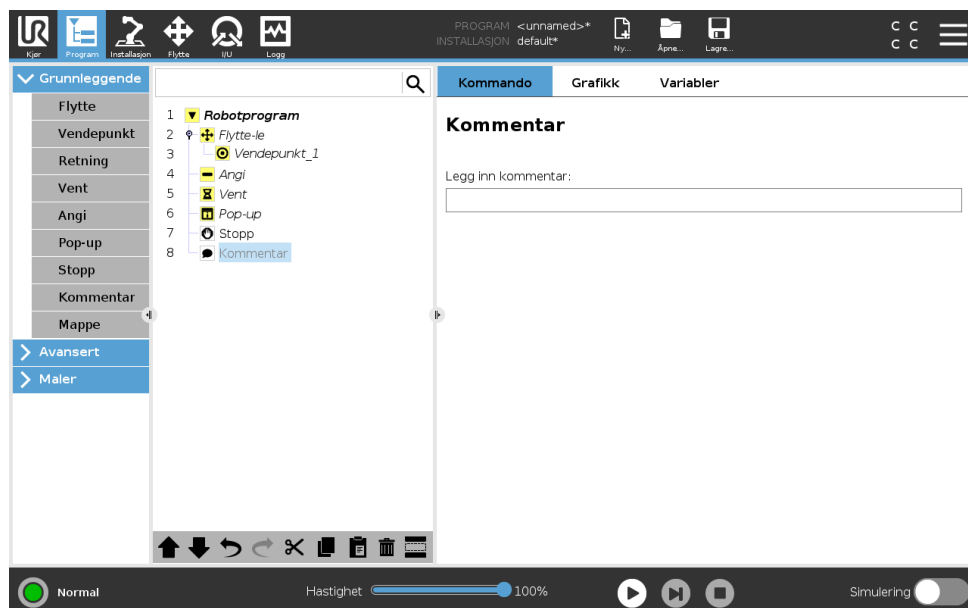
Merk: Meldinger er begrenset til maksimalt 255 tegn.

15.5.6 Stopp



Kjøring av programmet stopper ved dette punktet.

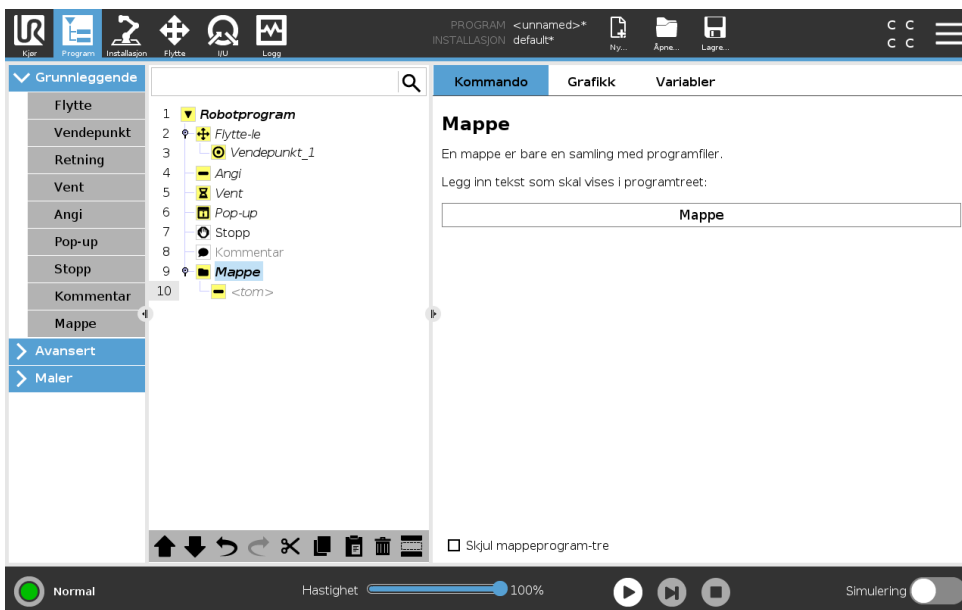
15.5.7 Kommentar



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

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

15.5.8 Mappe

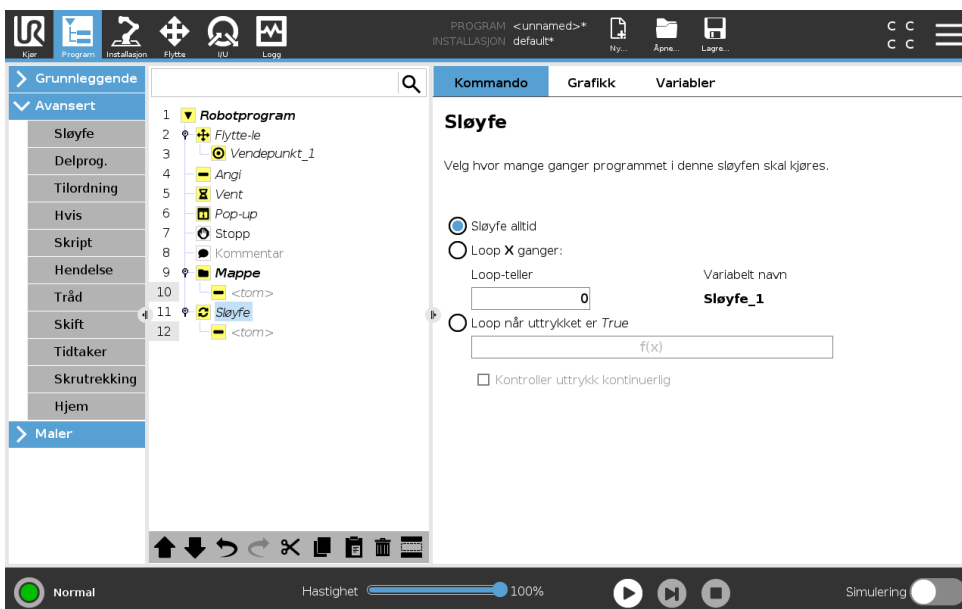


En **mappe** brukes til å organisere og merke spesifikke deler av et program, til å rense program-treet og gjøre det enklere å lese og navigere i programmet.

Mapper har ingen innvirkning på programmet og dens gjennomføring.

15.6 Avanserte programnoder

15.6.1 Sløyfe



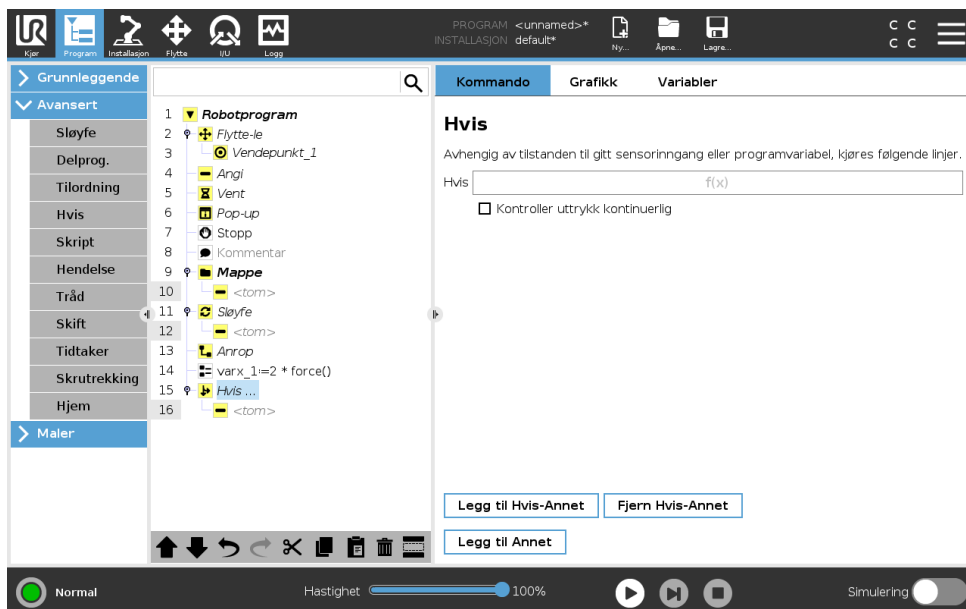
Sløyfer i de underliggende programkommandoene. Avhengig av valget er de underliggende programkommandoene enten satt i sløyfe uendelig, et visst antall ganger eller så lenge den gitte tilstanden er sann. Når sløyfen er på et visst antall ganger, opprettes en dedikert sløyfevariabel (kalt `sløyfe_1` i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

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

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

15.6.2 Hvis

Hvis og Annet-Hvis-erklæringene endrer robotens atferd basert på sensorinnganger eller variable verdier.



Velg tilstander i Uttrykksredigering som utgjør uttrykk ved bruk av en Hvis erklæring. Hvis tilstanden er evaluert til Sann, blir erklæringene i denne Hvis kommandoen utført. Imidlertid kan en Hvis-kommando kun ha en Annet erklæring. Bruk Legg til annet hvis og Fjern annet hvis for å legge til eller fjerne annet hvis-uttrykk.

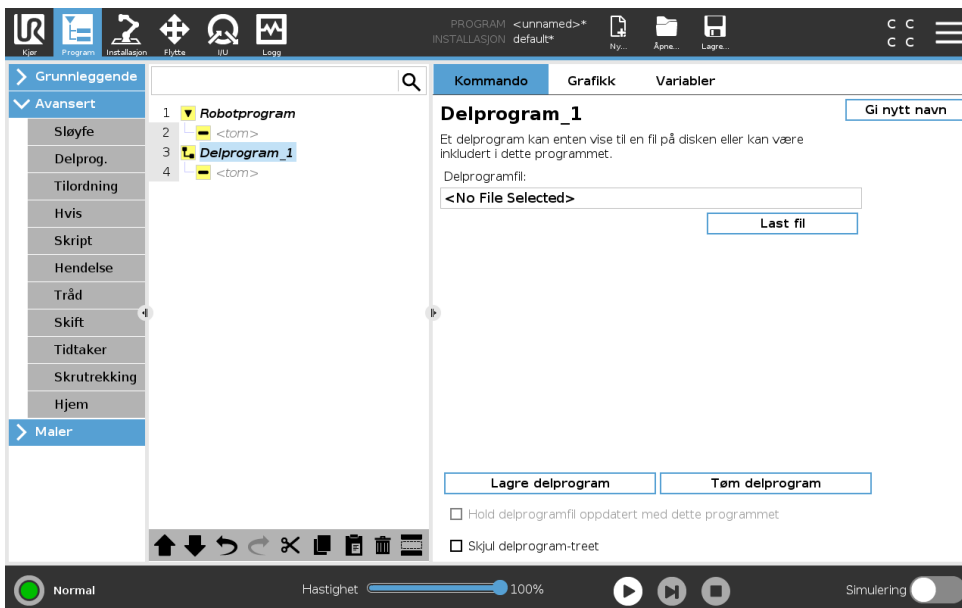
Velg Sjekk uttrykk kontinuerlig for å la If, Annet-Hvis og Loop erklæringene evalueres mens linjene deres utføres. Hvis et uttrykk i Hvis-kommando evalueres som Falsk, vil Annet-Hvis eller Annet uttalelser følges.



MERK:

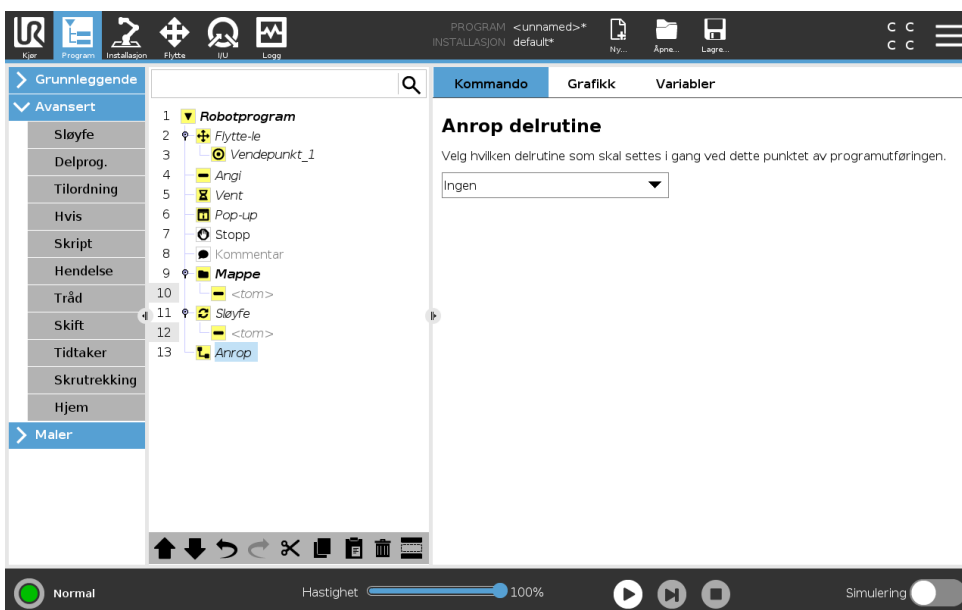
Hvis det er veipunkter inne i et Hvis uttrykk eller inne i et Loop uttrykk med sjekk uttrykk kontinuerlig-alternativet, kan du legge til en stopj() eller et stop1() etter uttrykket for å forsiktig senke farten på robotarmen. Dette gjelder både for Hvis og Loop-kommandoer (se avsnitt15.6.1).

15.6.3 Delprogram



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

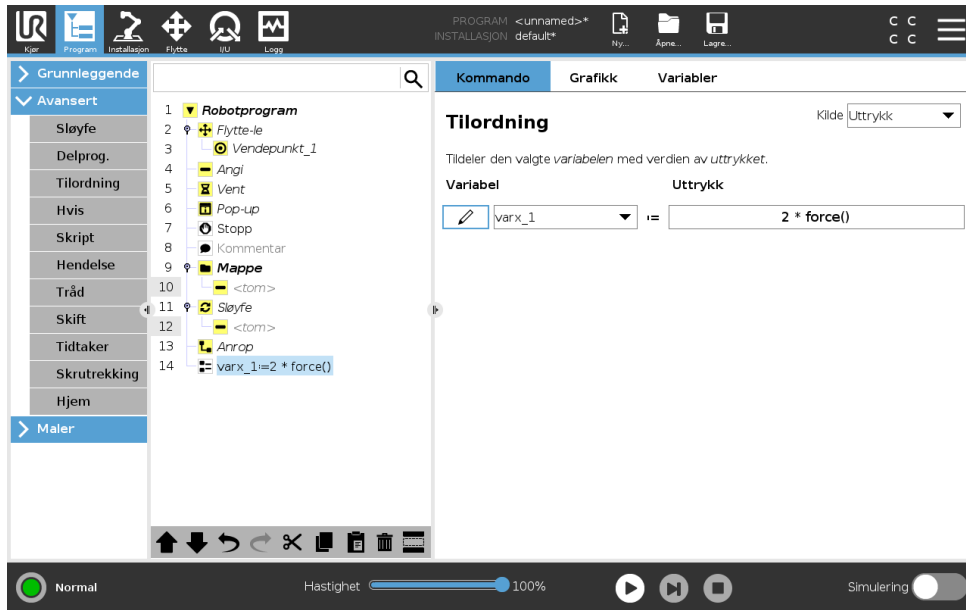
Kall opp delprogram



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

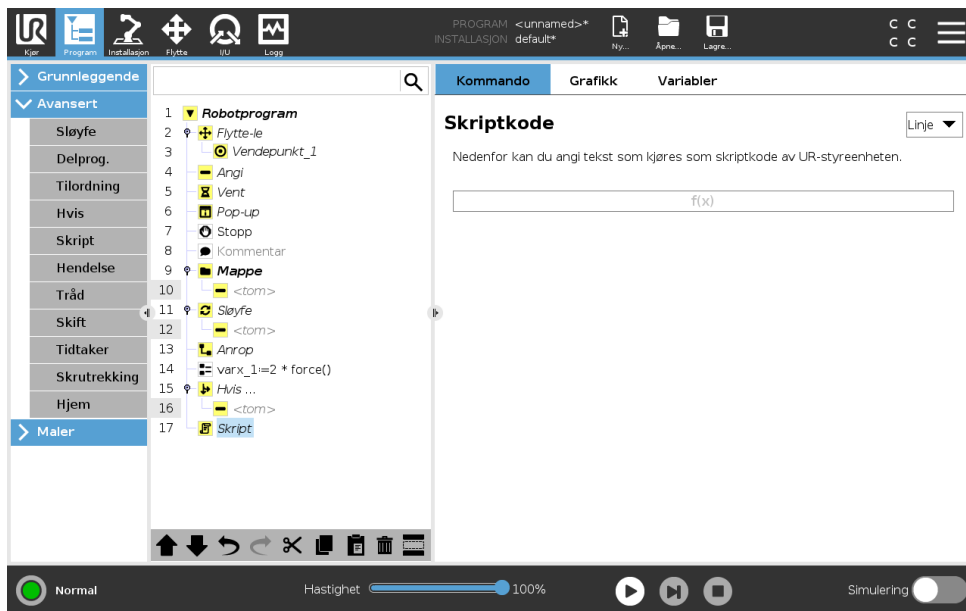
Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

15.6.4 Tilordning



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

15.6.5 Skript



Følgende alternativer er tilgjengelige i nedtrekkslisten under kommando:

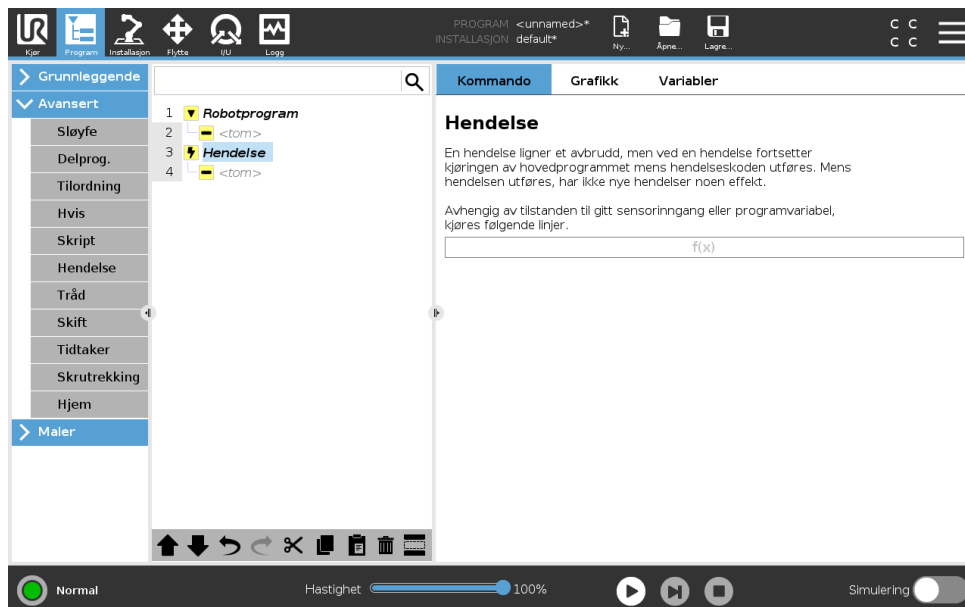
- **Linje** lar deg skrive en enkelt linje med URscript-kode, ved hjelp av uttrykksredigeringsprogrammet (15.1.4)
- **Fil** lar deg skrive, redigere eller laste inn URscript-filer.

Du finner instruksjoner for skiving av URscript i skriphåndboken på supportnettstedet (<http://www.universal-robots.com/support>).

15.6 Avanserte programnoder

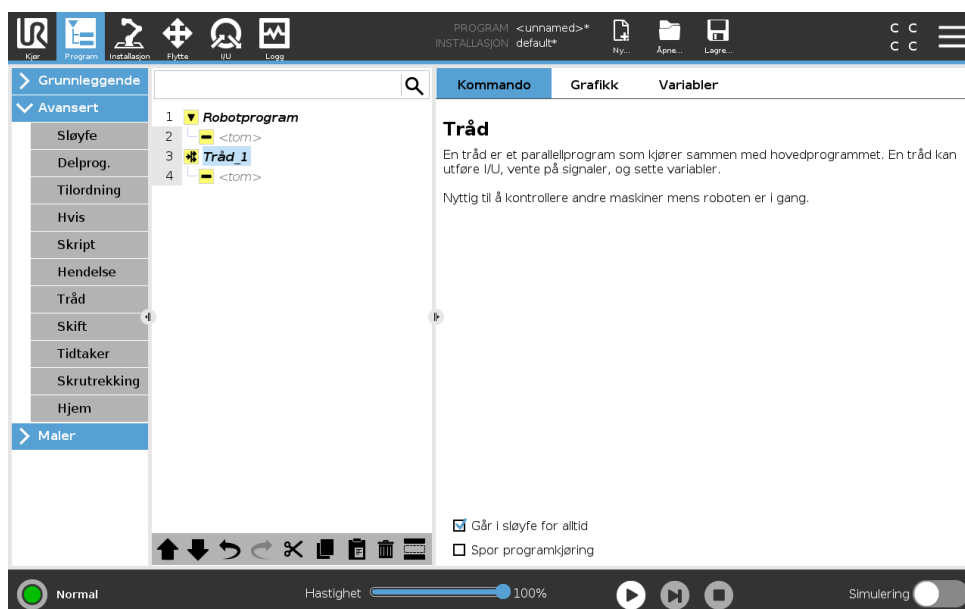
Funksjoner og variabler deklart i en URscript-fil er tilgjengelige for bruk gjennom programmet i PolyScope.

15.6.6 Hendelse



En hendelse kan brukes til å overvåke et inngangssignal og utføre en handling eller angi en variabel når inngangssignalet går høyt. Hvis for eksempel utgangssignalet går høyt, kan hendelsesprogrammet vente i 200 ms og deretter sette det tilbake til lavt igjen. Dette kan gjøre hovedprogramkoden mye enklere dersom en ekstern maskin utløses på en stigende flens i stedet for et høyt inngangsnivå. Hendelser vil bli sjekket en gang per kontrollsyklus (2 ms).

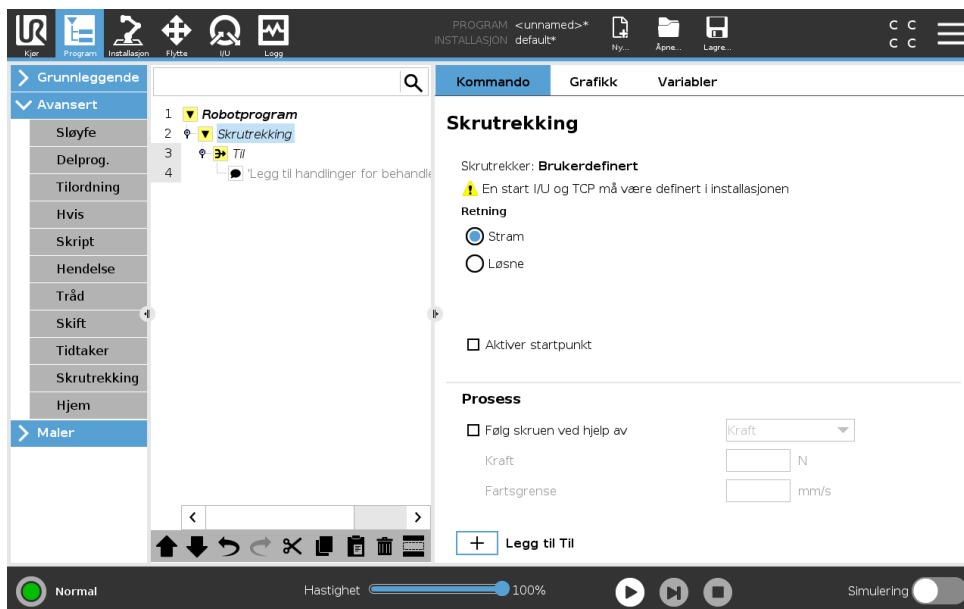
15.6.7 Tråd



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

15.6.8 Skrutrekking

Skrutrekking programnoden er en lett måte å legge til et skrutrekkerprogram på for en medfølgende skrutrekker. Konfigurasjon av skrutrekkeren og dens tilkoblinger til roboten er definert i installasjonskategorien (se 16.1).



Legg til en skrutrekkerenode

1. I Topptekst trykker du på **Program**.
2. Under avansert trykker du på **Skrutrekking**.
3. Velg **Stram** for å følge skruen i strammeretning (inn) eller velg **Løsne** for å følge skruen i en løsneretning (ut). Dette valget påvirker kun robotens bevegelse til å følge skruen og dens målingsberegninger.
4. I **Programvalg**-feltet kan du velge et skrutrekkerprogram, avhengig av **Programvalg**-signalene i installasjonen.
5. Velg **Aktiver startpunkt**, for å legge MoveL til programtreet som utføres når skrutrekkeren allerede kjører.
Velg **Aktiver maskinfeil-operatør**, for å legge til et korrigerende tiltak, hvis nødvendig, til programtreet for skrutrekkerhandlingene starter.

Hvis man velger **Følg skruen**, under **Prosess**, for å påvirke skrutrekkerhandlingen på følgende måter:

- **Kraft:** Velg **Kraft** for å definere hvor mye kraft som skal utøves på en skrue. Velg deretter **Hastighetsgrense**, slik at roboten beveger seg i denne hastigheten så lenge den ikke kommer i kontakt med skruen.



FORSIKTIG:

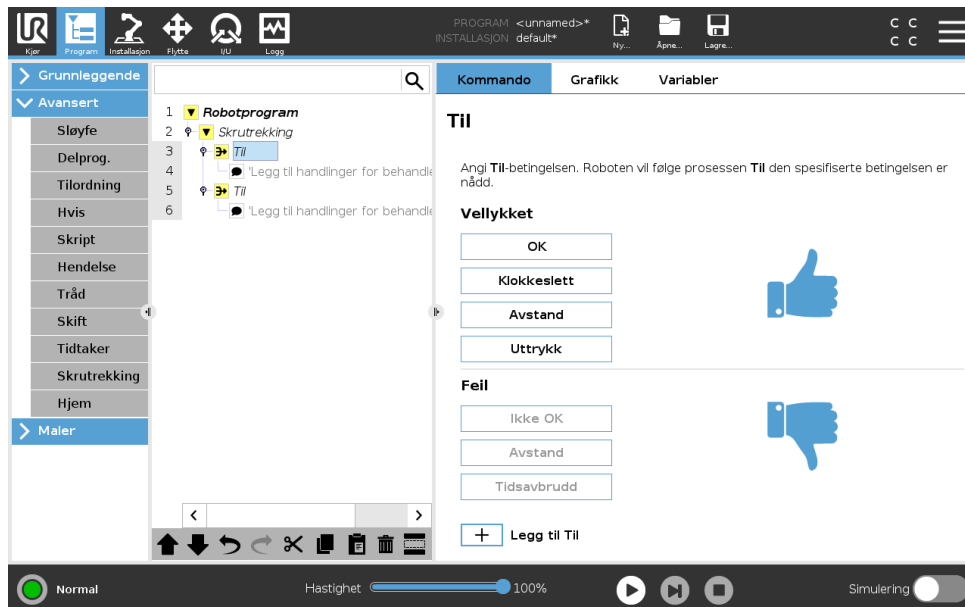
Plasser skrutrekkeren litt over skruen før du starter et skrutrekkerprogram. Hvis du utøver kraft på skruen kan det påvirke skrutrekkerprogrammets ytelse.

15.6 Avanserte programnoder

- **Hastighet:** Velg en fast **Verktøyhastighet** og **Akselerasjonslik** at roboten følger skruen.
- **Uttrykk:** På samme måte som If-kommandoen (se 15.6.2), velger du **Uttrykk** for å beskrive tilstanden som roboten følger skruen under.

Bruk skrutrekker til

Noden skrutrekkerprogram inkluderer en obligatorisk til vellykket-node **Until** som definerer stoppkriteriene for skrutrekkerprosessen.



Du kan definere følgende stoppkriterier:

- **Suksess:** Skrutrekkingen fortsetter frem til fullføring er oppdaget ved bruk av ditt valgte alternativ. Du kan kun legge til én suksessstilstand.
- **Feil:** Skrutrekkingen fortsetter frem til fullføring er oppdaget ved bruk av ditt valgte alternativ(er). Du kan legge til mer enn én feiltilstand.



Suksess

- **OK:** Skrutrekkingen fortsetter frem til et Ok-signal oppdages fra skrutrekkeren.
- **Tid:** Skrutrekkingen fortsetter opp til en definert tid.
- **Avstand:** Skrutrekkingen fortsetter opp til en definert avstand.
- **Uttrykk:** Skrutrekkingen fortsetter frem til en egendefinert uttrykks-tilstand er oppfylt.

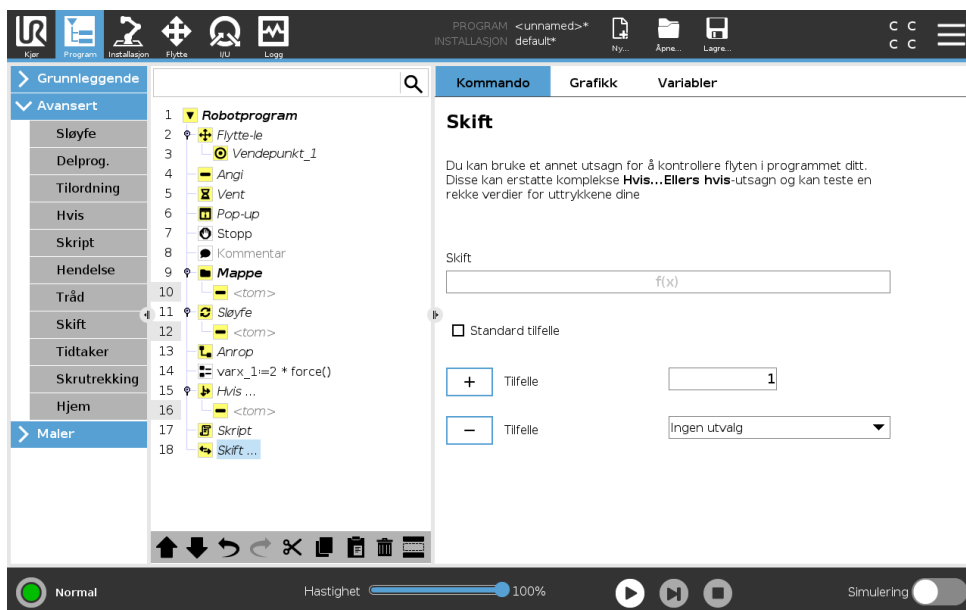


Feil

- **Ikke OK:** Skrutrekkingen stopper når et IKKE Ok-signal oppdages fra skrutrekkeren.
- **Avstand:** Skrutrekkingen stopper når den definerte avstanden overskrides.
- **Tidsavbrudd:** Skrutrekkingen stopper når den definerte tiden overskrides.

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

15.6.9 Skift

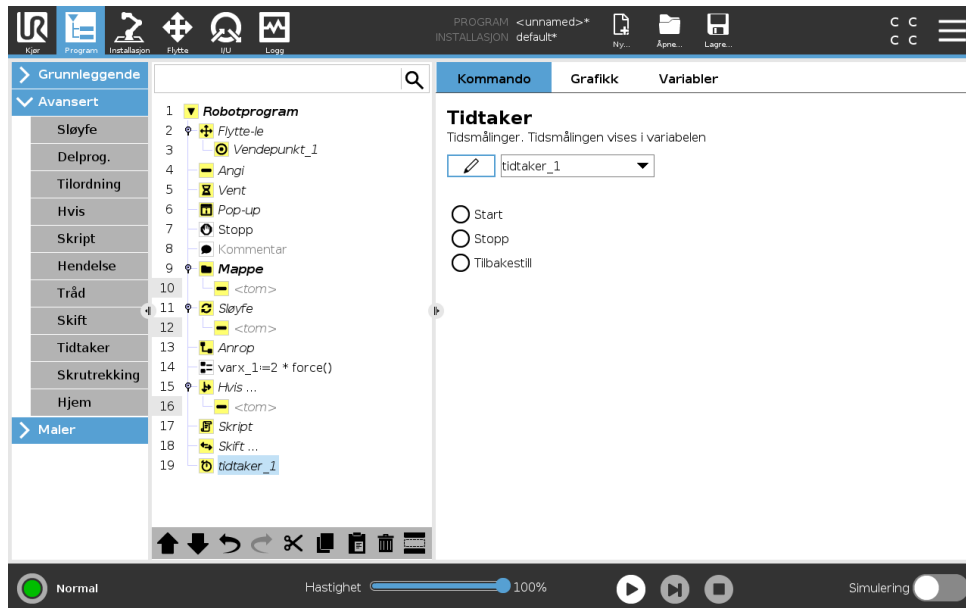


15.6 Avanserte programnoder

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

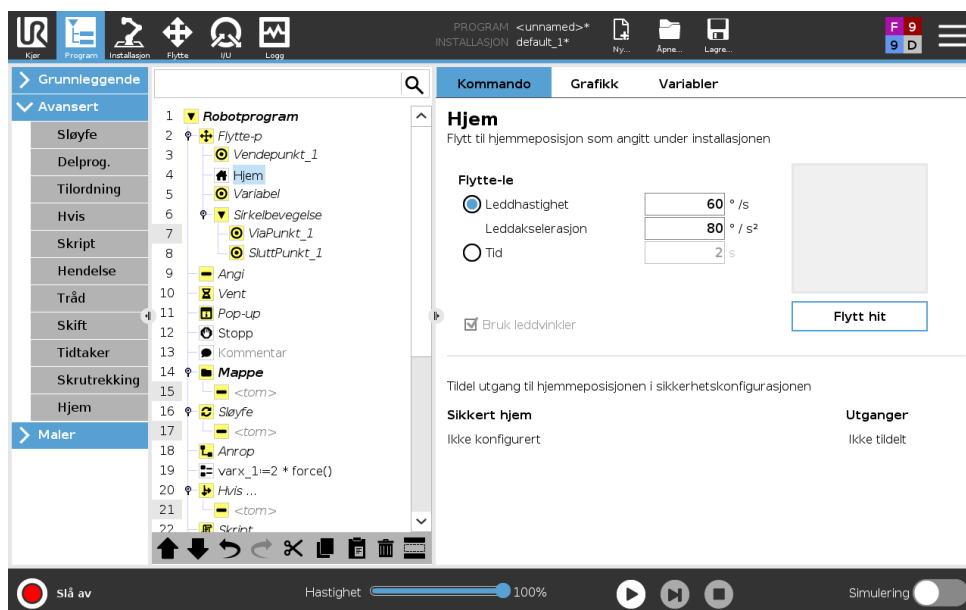
Hvert skift kan ha flere tilstander og én standardtilstand. Skift kan kun ha ett tilfelle definert av hvilken som helst tilstands verdi. Tilstander kan legges til ved bruk av knappene på skjermen. En tilstand-kommando kan fjernes fra skjermen for det skiftet.

15.6.10 Timer



En timer måler hvor lenge det tar for bestemte deler av programmet å kjøre. EN programvariabel

15.6.11 Hjem



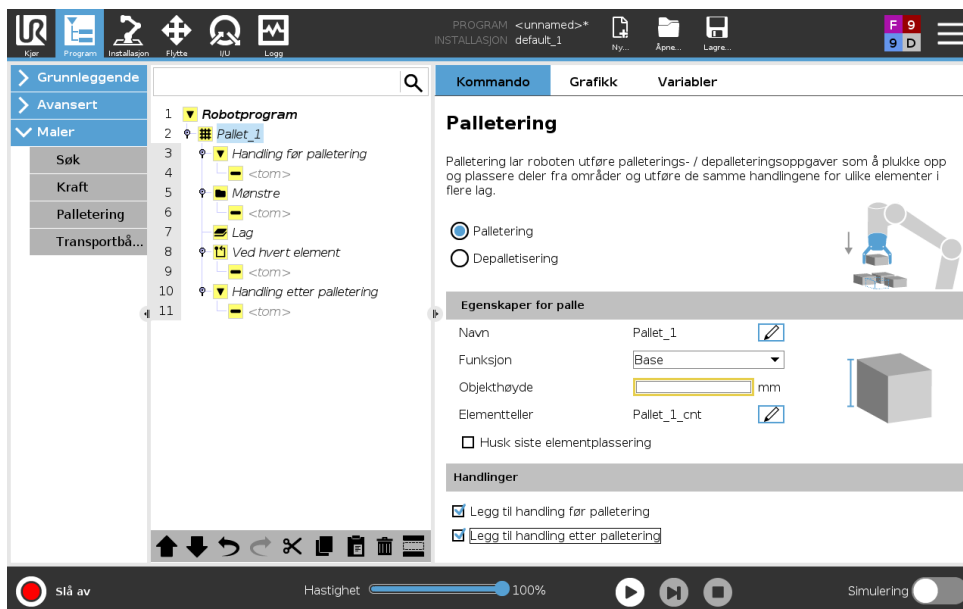
Hjem-noden benytter leddvinkler til å flytte roboten til en forhåndsdefinert hjemposisjon. Hvis definert som en trygg hjemposisjon, vil hjem-noden vises som hjem (sikkerhet) i programtreet. Dersom hjemposisjonen er ute av synk med sikkerhet er noden udefinert.

15.7 Maler

15.7.1 Palletering




Palletering er en mal som gjør det enkelt å programmere palleterings- og depalleteringsoppgaver, plukking og plassering av deler (f.eks. fra brett, inventar osv.), og få roboten til å utføre repetitive handlinger for forskjellige elementer i flere lag med flere mønstre. Du kan skape forskjellige mønstre og bruke dem på forskjellige lag. Du kan også plassere en separator mellom hvert lag (se 15.7.1). Videre kan du bruke funksjoner fra palleegenskapene for å enkelt justere plasseringen av pallen din. For å lære om funksjoner, se 16.3. Følg avsnittet **Opprette et palleteringsprogram** nedenfor for å bruke palleteringsmalen.

Lage et palleteringsprogram



1. Avgjør om du ønsker å lære en Funksjon (se 16.3) eller bruke en base som en referanseplan.
2. I **Program-kategorien**, under **Maler**, trykker du på **Palletering**.
3. På Palletering-skjermen velger du én av følgende handlinger, avhengig av hva du ønsker å gjøre.
 - (a) Velg **Palletering** for å organisere elementer opp på en pall.
 - (b) Velg **Depalletering** for å fjerne elementer fra en pall.
4. Under **Palle-egenskaper** angir du navn, funksjon (se trinn 1), gjenstandshøyde og elementteller navn for programmet ditt. Merk av for **Husk siste elementplassering** hvis du vil at roboten skal starte opp igjen ved elementet den håndterte da den stoppet.
5. Under **Handlinger** på Palletering-skjermen legger du til handlinger som skal utføres før eller etter palleteringssekvensen, ved å velge følgende:
 - (a) **Legg til handling før palletering**: Disse handlingene gjøres før palletering starter.

- (b) **Legg til handling etter palletering:** Disse handlingene gjøres etter at palletering er ferdig.
- I programtreet trykker du på **Mønstre**-noden for å angi mønstre for lagene. Du kan opprette følgende mønstertyper: linje, nett eller uregelmessig (se figur nedenfor). På denne skjermen kan du velge om du vil inkludere en separator mellom lagene (se 15.7.1).
 - Trykk på møsternoden(e) i programtreet for å lære roboten lagspesifikke posisjoner (f.eks. start/slutt-punkter, netthjørner og/eller antall elementer). Se 15.5.1 for opplæringsinstruksjoner. Alle posisjonene må læres i bunnen av pallen. For å duplisere et mønster trykker du på **Dupliser mønster**-knappen på møsternodeskjermen du vil duplisere.

	<p>Linje</p> <p>For å lære posisjonene markerer du hvert element i programtreet:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Start_Item_1 • End_Item_1 <p>Sett inn antall elementer i sekvensen ved hjelp av Elementer-tekstboksen nederst på skjermen.</p>
	<p>Nett</p> <p>For å lære posisjonene markerer du hvert element i programtreet:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Corner_Item_1 • Corner_Item_2 • Corner_Item_3 • Corner_Item_4 <p>Sett inn antall rader og kolonner i de aktuelle tekstboksene for å angi dimensjonene til mønsteret.</p>
	<p>Uregelmessig</p> <p>For å lære posisjonene markerer du hvert element i programtreet:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Item_1 • Item_2 • Item_3 <p>Trykk på Legg til element for å legge til og identifisere et nytt element i sekvensen.</p>

- Trykk på **Lag**-noden i programtreet for å konfigurere lagene i palleteringssekvensen. Bruk nedtrekksmenyen **Velg mønster** til å velge mønsteret for hvert lag. Trykk på **Legg til lag**-knappen for å legge til flere lag i programmet. Lagene må legges til i riktig rekkefølge, siden de ikke kan rearrangeres senere.
- I programtreet trykker du på **Ved hvert element**-noden. Velg å bruke standardalternativet (A) Veiviser for Ved hvert element, eller (B) Konfigurer Ved hvert element manuelt. Instruksjoner for hvert alternativ følger nedenfor.

(A) Veiviser for Ved hvert element Veiviseren for Ved hvert element gjør det lettere å definere handlingene som utføres ved hvert element på en pall, for eksempel referansepunktet, tilnærmingsvendepunktet, vendepunktet for verktøyhandlingspunkt samt avslutningsvendepunkt (beskrevet i tabellen nedenfor). Tilnærmingen og Avslutt vendepunkt for hvert element vil beholde samme orientering og retning, uavhengig av retningen til de ulike gjenstandene.

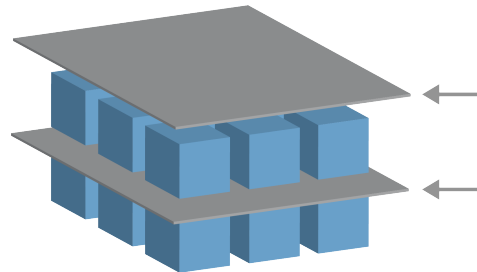
1. Trykk på **Ved hvert element**-noden i programtreet.
2. Trykk på **Neste** på Ved hvert element-skjermen.
3. Trykk på **Flytt hit**-knappen. Hold så inne **Auto**-knappen eller bruk **Manuell**-knappen for å flytte roboten til referansepunktet. Trykk på **Fortsett**-knappen. Trykk på **Neste**.
4. Trykk på **Sett vendepunkt** for å lære roboten tilnærmingsvendepunktet (se 15.5.1). Trykk på **Neste**.
5. Gjenta trinn 3.
6. Trykk på **Sett vendepunkt** for å lære roboten avslutningsvendepunktet (Se 15.5.1). Trykk på **Neste**.
7. Trykk på **Fullfør**.
8. Du kan nå legge til egnede griperhandlingsnoder i Verktøyhandling-mappen i programtreet.

 <p>Verktøyhandlingspunkt</p>	<p>Vendepunkt for verktøyhandlingspunkt: Stedet og posisjonen du vil at roboten skal ha når den utfører en handling for hvert element i et lag. Vendepunktet for verktøyhandlingspunkt er referansepunkt som standard, men det kan redigeres i programtreet ved å trykke på noden Vendepunkt for verktøyhandlingspunkt.</p> <p>Når du bruker veiviseren, er referansepunktet den første posisjonen i det første definerte laget på pallen. Referansepunktet brukes til å lære roboten tilnæringsvendepunktet, vendepunktet for verktøyhandlingspunkt og avslutningsvendepunktet for hvert element i et lag.</p>
 <p>Tilnærming</p>	<p>Tilnæringsvendepunkt: Den kollisjonsfrie posisjonen og retningen du vil at roboten skal ha når den tilnærmer seg et element i et lag.</p>
 <p>Verktøyhandling</p>	<p>Verktøyhandling: Handlingen du vil at robotverktøyet skal utføre for hvert element.</p>
 <p>Avslutning</p>	<p>Avslutningsvendepunkt: Posisjonen og retningen du vil at roboten skal ha når den beveger seg bort fra et element i et lag.</p>

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

(B) Manuell konfigurasjon

1. Trykk på **Ved hvert element**-noden i programtreet.
2. Trykk på **Manuell konfigurasjon** på **Ved hvert element**-startskjermen.
3. Bruk nedtrekksmenyene til å velge et mønster og et referansepunktelement. Trykk på **Bruk dette referansepunktet** for å sette referansepunktet.
4. Flytt roboten til referansepunktet ved å trykke på **Flytt hit**.
5. Trykk på Tilnærming-noden i programtreet for å lære roboten tilnærmingsvendepunktet (se 15.5.1). Tilnærming-vendepunktet for hvert element vil beholde samme orientering og retning, uavhengig av retningen til de ulike gjenstandene.
6. Trykk på Ved hvert element-noden i programtreet. Gjenta trinn 4.
7. Trykk på **Avslutning**-noden i programtreet for å lære roboten avslutningsvendepunktet (se 15.5.1).
8. Du kan nå legge til egnede griperhandlingsnoder i Verktøyhandling-mappen i programtreet.

Legg til en separator mellom lag i en palleteringssekvens

Separatorer, som papir eller polystyrenskum, kan plasseres mellom lag i en palleteringssekvens. For å legge inn separatorene mellom lagene må du følge instruksjonene nedenfor:

1. Velg **Mønstre**-noden i programtreet.
2. På **Mønstre**-skjermen velger du **Separator** og definerer høyden i millimeter ved hjelp av **Separatorhøyde**-tekstboksen. Hvis høyden ikke er definert, kjører ikke programmet.
3. Velg **Lag** i programtreet. På Lag-skjermen velger du mellom hvilke lag separatorene skal plasseres (separatorer plasseres automatisk mellom hvert lag).
4. Trykk på **Separator**-noden i programtreet. Trykk på **Sett separator** for å lære roboten separatorposisjonen.
5. Velg mellom å bruke standardalternativet (A) Separatorveiviser eller (B) Konfigurer separatorsekvensen manuelt. Instruksjoner for hvert alternativ følger nedenfor.

Når veiviseren er fullført, eller hvis du avbryter veiviseren, vises en mal i programtreet under **Separatorhandling**. I tillegg til Verktøyhandling-mappen under Separatorhandling-noden, kan du velge en av følgende mapper:

- **Plukke-separator** er stedet hvor du programmerer roboten til å plukke opp separatorer til palletering.
- **Slippe-separator** for å slippe separatorer for depalletisering

(A) Separatorveiviser

1. Trykk på **Separatorhandling**-noden i programtreet.
2. Trykk på **Neste** på Separatorhandling-skjermen.
3. Trykk på **Flytt hit**-knappen og hold inne **Auto**-knappen eller bruk **Manuell**-knappen for å flytte roboten til separatorpunktet. Trykk på **Fortsett**-knappen. Trykk på **Neste**.
4. Trykk på **Sett vendepunkt** for å lære roboten tilnærmingsvendepunktet (se 15.5.1). Trykk på **Neste**.
5. Gjenta trinn 3.
6. Trykk på **Sett vendepunkt** for å lære roboten avslutningsvendepunktet (Se 15.5.1). Trykk på **Neste**.
7. Trykk på **Fullfør**.
8. Du kan nå legge til egnede handlingsnoder i Plukk separator-, Slipp separator- og Verktøyhandling-mappene i programtreet.

(B) Manuell konfigurasjon

1. Trykk på **Separatorhandling**-noden i programtreet.
2. Trykk på **Manuell konfigurasjon** på **Separatorhandling**-startskjermen.
3. Flytt roboten til referansepunktet ved å trykke på **Flytt hit**.
4. Trykk på Tilnærming-noden i programtreet for å lære roboten tilnærmingsvendepunktet (se 15.5.1).
5. Trykk på Separatorhandling-noden i programtreet. Gjenta trinn 3.
6. Trykk på Avslutning-noden i programtreet for å lære roboten avslutningsvendepunktet (se 15.5.1).
7. Du kan nå legge til egnede handlingsnoder i Plukk separator-, Slipp separator- og Verktøyhandling-mappene i programtreet.

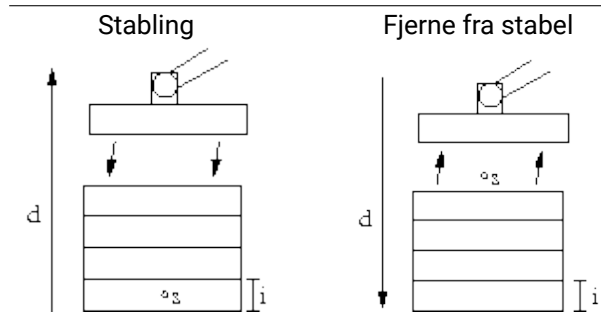
Alternativer for å tilpasse et palleteringsprogram

Du kan tilpasse palleteringsprogrammet ditt på følgende måter:

- Hvis pallene din må justeres eller flyttes etter at du har opprettet et palleteringsprogram, må du bare lære pallefunksjonen på nytt (se 16.3) fordi palleteringsprogramsekvensen er fiksert relativ til funksjonen. Dermed justeres alle andre programkomponenter automatisk til det nylærte posisjonen.
- Du kan redigere egenskapene til bevegelseskommandoene (se 15.5.1).
- Du kan endre hastigheter og blandingsradier (se 15.5.1).
- Du kan legge til andre programnoder i Ved hvert element-sekvensen eller Separatorhandling-sekvensen.

15.7.2 Søk

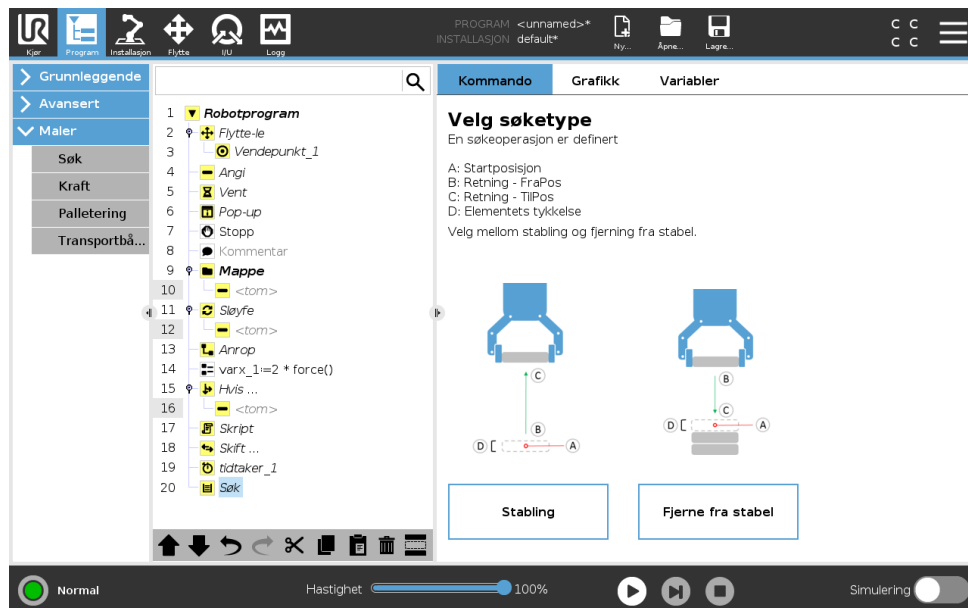
En søkefunksjon bruker en sensor til å avgjøre når den riktige posisjonen for å gripe eller slippe et element nås. Sensoren kan være en trykknappbryter, en trykksensor eller en kapasitiv sensor. Denne funksjonen er beregnet for arbeid med stabler med elementer med ulik tykkelse, eller der de nøyaktige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



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

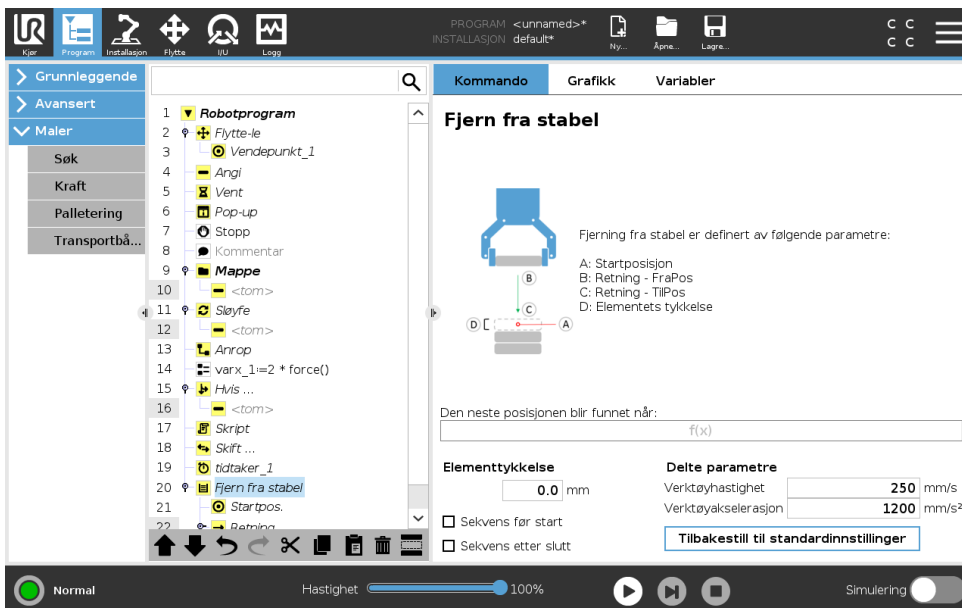
I tillegg til dette må man også definere tilstanden for når den neste stabelposisjonen nås, og en spesiell programsekvens som utføres ved hver av stabelposisjonene. Hastighet og akselerasjoner må også angis for bevegelsen som er involvert i stabelposisjonen.

Stabling



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

Fjerne fra stabel

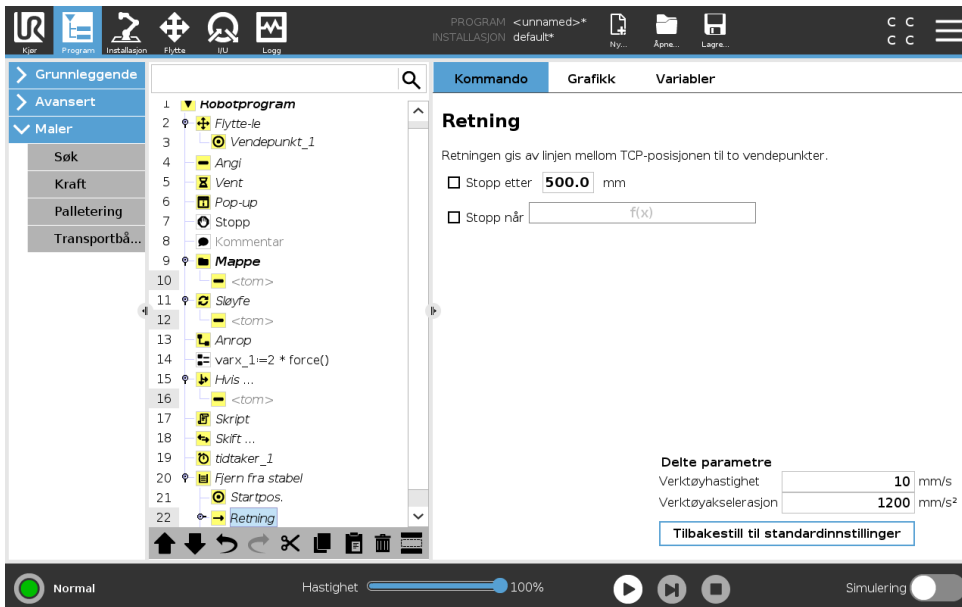


Ved ned-stabling beveger robotarmen seg fra utgangsposisjonen i angitt retning for å søke etter neste element. Tilstanden på skjermen bestemmer når neste element er nådd. Når betingelsen blir oppfylt, husker roboten posisjonen og utfører spesialsekvensen. Neste gang starter roboten søket fra den lagrede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

Startposisjon

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

Retning



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

Merk: Retningen tar ikke hensyn til retningene til punktene.

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

Uttrykk for neste stablingsposisjon

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

“FørStart”

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

“EtterSlutt”

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

Plukk/plasser-sekvens

Plukk/plasser-sekvensen er en spesialprogramsekvens som utføres ved hver stablingsposisjon, tilsvarende palloperasjonen . .

15.7.3 Kraft

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

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

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

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

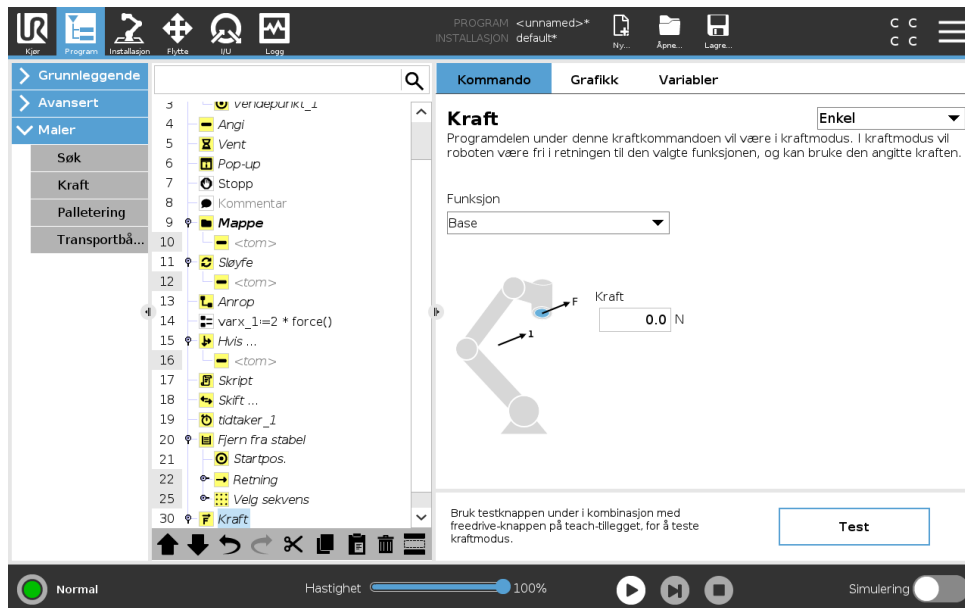


MERK:

Hvis det er en kraft-node inne i en `Hvis`, `ElseIf` eller `Loop`, og `Sjekk` uttrykk `kontinuerlig`-alternativet er valgt, kan du legge til en `ende_kraft_modus()` skript på slutten av uttrykket for å avslutte kraftkontroll.

**ADVARSEL:**

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

**Funksjonsvalg**

Funksjonsmenyen brukes for å velge koordinatsystemet (aksene) roboten bruker mens den arbeider i kraftmodus. Funksjonene i menyen er de som har blitt definert i installasjonen, (se 16.3).

Kraftmodustype

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

- **Enkel:** Kun én akse vil være kompatibel i kraftmodus. Kraften langs denne akse er justerbar. Ønsket kraft vil alltid utøves langs z-aksen til den valgte funksjonen. For linjefunksjoner er det imidlertid langs y-aksen.
- **Ramme:** Rammetypen muliggjør mer avansert bruk. Her kan kompatibilitet og kraft i alle seks frihetsgrader velges uavhengig av hverandre.
- **Punkt:** Når punktet er valgt, peker y-aksen til oppgaverammen fra robot-TCP-en mot opprinningspunktet til den valgte funksjonen. Avstanden mellom robot-TCP-en, og opprinningspunktet til den valgte funksjonen må være minst 10 mm. Merk at oppgaverammen vil endres under kjøring ettersom posisjonen til robot-TCP-en endrer seg. Oppgaverammens x- og z-akse er avhengige av den valgte funksjonens opprinnelige retning.
- **Bevegelse:** Bevegelse betyr at oppgaverammen vil endres i henhold til TCP-ens bevegelsesretning. X-aksen til oppgaverammen blir projeksjonen av TCP-bevegelsesretningen på

planet som er dannet av x- og y-aksen for den valgte funksjonen. Y-aksen vil være vinkelrett i forhold til robotarmens bevegelse, og i x-y-planet til den valgte funksjonen. Dette kan være nyttig ved sliping langs en kompleks bane, hvor det er nødvendig med kraft loddrett i henhold til TCP-bevegelsen.

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

For de siste tre typene kan den faktiske oppgaverammen vises i sanntid under grafikk-kategorien (se 15.3), mens roboten arbeider i kraftmodus.

Valg av kraftverdi

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

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



MERK:

Du må gjøre følgende:

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

Hastighetsbegrensninger

Maksimal kartesisk hastighet kan settes for kompatible akser. Roboten beveger seg ved denne hastigheten i kraftkontroll, så lenge den ikke kommer i kontakt med en gjenstand.

Teste kraftinnstillinger

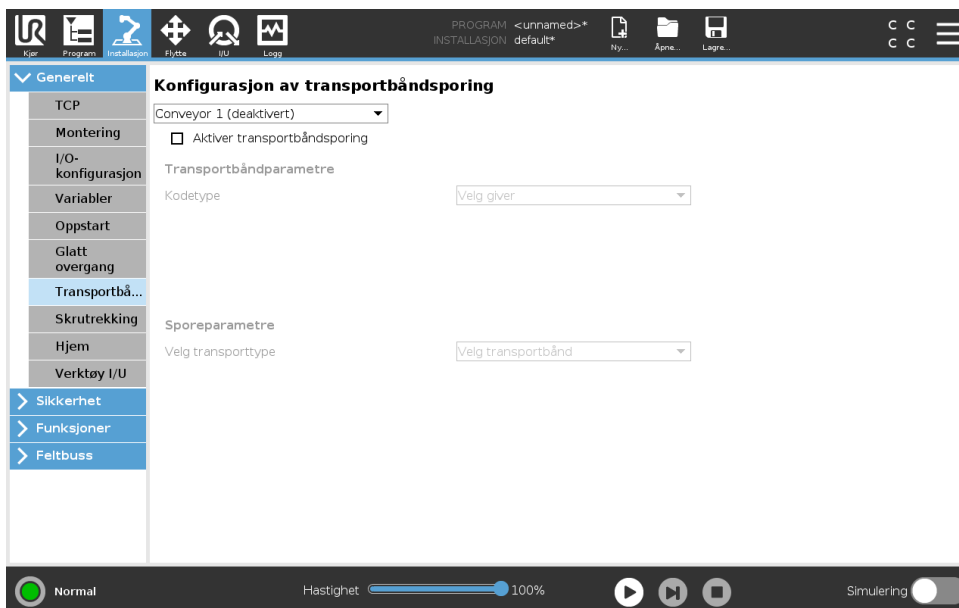
På-/av-knappen, merket med ordet **Test**, endrer funksjonen til **Freedrive**-knappen på baksiden av læringsdelen fra normal Freedrive-modus til test av kraftkommandoen.

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

Merk: **Freedrive**-knappen vil kun være i effekt når en gyldig funksjon er valgt for Kraft-kommandoen.

15.7.4 Transportbåndsporing

Transportbåndsporing lar robotarmen spore bevegelsene til opptil to transportbånd. Transportbåndsporing defineres i Installasjonsfanen (se avsnittet 16.1.10).



Transportbåndsporing-programnoden er tilgjengelig for Program-kategorien under Maler. Alle bevegelser under denne noden vil være tillatt mens transportbåndet spores, men de er relative til bevegelsen til transportbåndet. Blandinger tillates ikke i transportbåndsporing, så roboten stopper fullstendig før den gjør neste bevegelse.

Spore et transportbånd

1. I Topptekst trykker du på **Program**.
2. Trykk på **Maler** og velg **Transportbåndsporing** for å legge til en transportbåndstyringsnode til programtreet. Alle bevegelser oppgitt under transportbåndstyringen sporer bevegelsene til transportbåndet.
3. I transportbåndsporing fra Velg transportbånd-nedtrekkslisten, velges **Transportbånd 1** eller **Transportbånd 2** for å definere hvilket transportbånd som skal spores.



MERK:

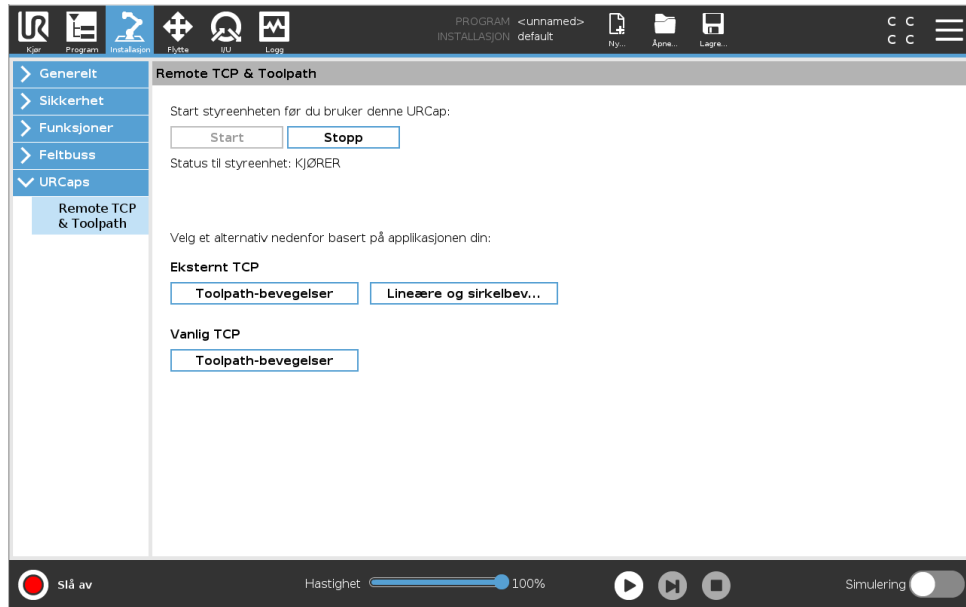
Hvis det er en transportbåndsporing-node inne i en Hvis, ElseIf eller Loop, og Sjekk uttrykk kontinuerlig-alternativet er valgt, kan du legge til en `ende_kraft_modus()` skript på slutten av uttrykket for å avslutte transportbåndsporing,

15.8 URCaps

15.8.1 Ekstern TCP og Toolpath URCap

Den eksterne TCP og Toolpath URCap lar deg innstille Remote Tool Center Points (RTCP), der verktøyets midtpunkt er fiksert på plass, relativt til robotens base. Ekstern TCP og Toolpath

URCap muliggjør også programmeringsvendepunkter og sirkelbevegelser og genererer robotbevegelse basert på importert verktøybanefiler definert i tredjeparts CAD/CAM-programvarepakker. Den eksterne TCP URcap krever at roboten din er registrert før bruk (se 11.4). RTCP fungerer i applikasjoner som krever at roboten griper og flytter elementer, relativt til et fast verktøy. RTCP brukes sammen med RTCP_MoveP og RTCP_CircleMove-kommandoene for å flytte en grepet del med konstant hastighet relativt til det faste verktøyet.



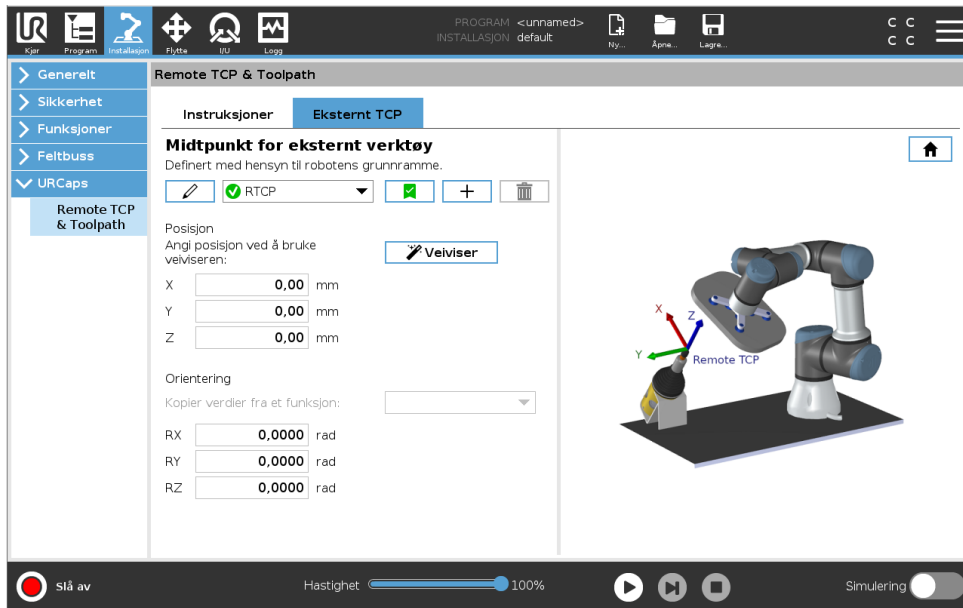
På samme måte som vanlige TCP (se 16.1.1) kan du definere og navngi RTCP i installasjonsfanens oppsett. Du kan også fullføre følgende handlinger:

- Legge til, endre navn, modifisere og fjerne RTCPer
- Forstå standard og aktiv RTCP
- Lær RTCP-posisjon
- Kopier RTCP-orientering

Sette opp RTCP fra en funksjon

Sette opp en RTCP ved bruk av en funksjon for å la roboten joggles relativt til RTCP mens man lager RTCP-vendepunkter og RTCP-sirkelbevegelser.

1. Trykk på plussikonet for å lage en ny RTCP **RTCP**. Eller velg en eksisterende RTCP i hurtigmenyen.
2. Trykk på hurtigmenyen **Kopier verdier fra en punktfunksjon** og velg en funksjon. Bekreft RTCP-posisjonen og retningsverdioppdateringen for å matche den valgte funksjonen.



15.8.2 Eksterne TCP-bevegelsestyper

RTCP_MoveP

På samme måte som en vanlig MoveP, definerer RTCP_MoveP verktøyhastigheten og akselerasjonen som robotarmen beveger seg i relativt til den eksterne TCP-en. Se 16.1.1.

RTCP sirkelbevegelse

På samme måte som en vanlig sirkelbevegelse kan RTCP sirkelbevegelse legges til en RTCP_MoveP for å lage sirkelbevegelser. Se 16.1.1.

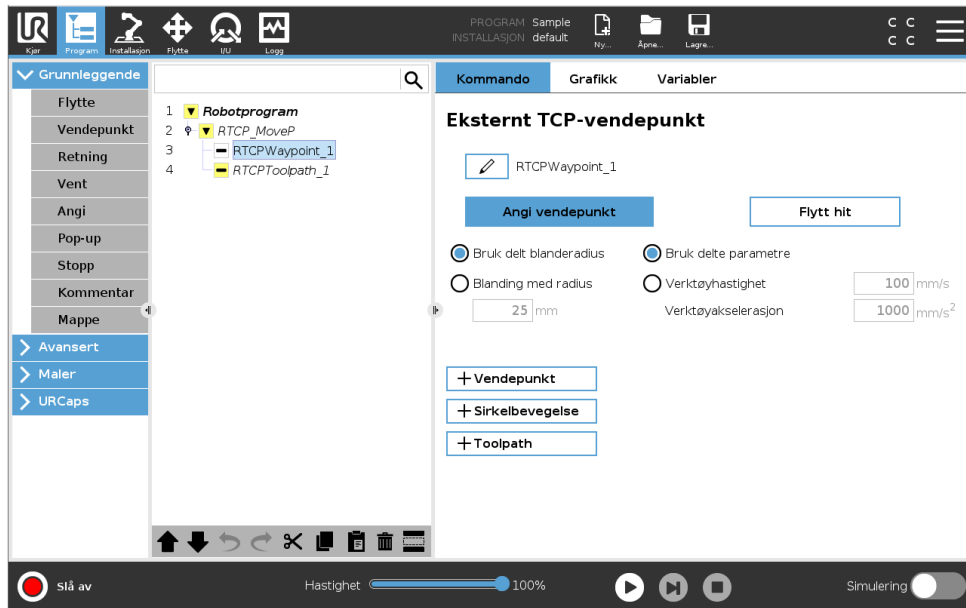


MERK:

Maksimumhastigheten til en sirkelbevegelse kan være lavere enn den spesifiserte verdien. Sirkelradiusen er r , maksimum akselerasjon er A , og maksimum hastighet kan ikke overstige Ar på grunn av centripetal akselerasjon.

15.8.3 RTCP-vendepunkt

På samme måte som vanlige vendepunkter lar RTCP-vendepunkter et verktøy bevege seg lineært ved bruk av konstant hastighet og runde blandinger. Størrelsen på blandingsradius er som standard en felles verdi mellom alle vendepunktene. En mindre radius gjør svingen skarpere. En større radius gjør svingen rundere. RTCP-vendepunkt læres ved å fysisk flytte robotarmen til posisjonen.



Lære RTCP-vendepunkter

1. I programfanen legger du inn en **RTCP_MoveP** node.
2. På RTCP_MoveP-noden trykker du på **Innstill** for å få frem Flytt-skjermen.
3. På Flytt-skjermen, bruk **Læringsmodus** eller **Jog** for å posisjonere roboten i en ønsket konfigurasjon.
4. Trykk på dett grønne krysset for å bekrefte.

Konfigurere et RTCP-vendepunkt

Bruk blandinger for å la roboten gå raskt mellom to baner. Trykk på **Bruk delt blandet radius** eller trykk på **Bland med radius** for å innstille blanderadius for en vendepunkt fra en RTCP_MoveP.



MERK:

En fysisk tid-node (f.eks. Flytt, vent) kan ikke brukes som et barn av en RTCP_MoveP-node. Hvis en ustøttet node legges til som et barn til en RTCP_MoveP-node, vil ikke programmet validere.

15.8.4 Ekstern TCP Toolpath

Ekstern TCP og Toolpath URCap genererer robotbevegelser automatisk, og gjør det enklere å følge komplekse baner nøyaktig.

Konfigurere en ekstern TCP Toolpath

1. Velg **ekstern TCP Toolpath Moves** på Remote TCP & Toolpath URCap hjemmesiden for å angi arbeidsflyten.
2. Følg instruksjonene under **Instructions Tab**.

En ekstern TCP Toolpath-bevegelser krever følgende store komponenter:

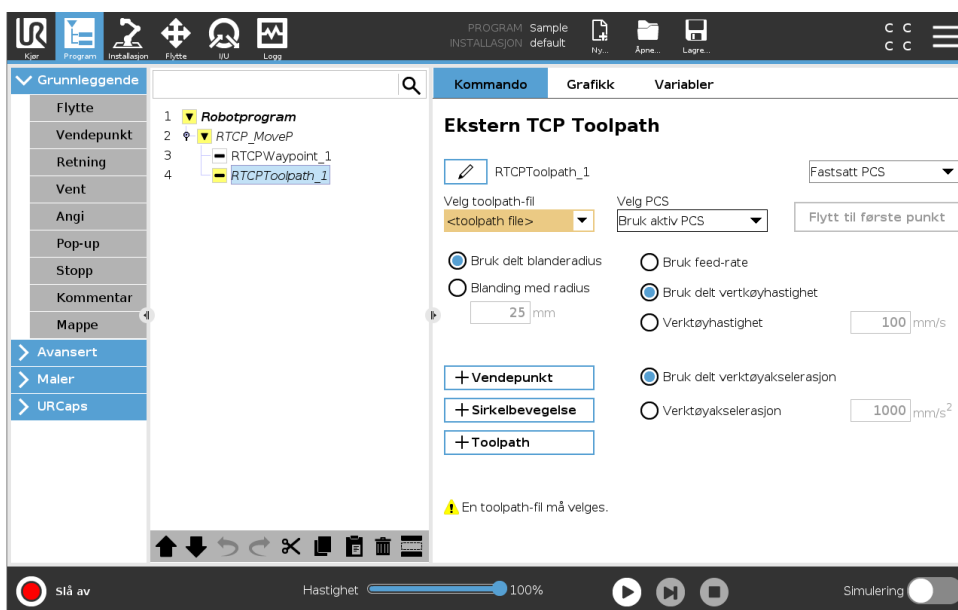
- Toolpath-fil
- Eksternt TCP
- Ekstern TCP PCS

Konfigurere en Toolpath ved bruk av CAD/CAM-programvare

En verktøybane definerer retning, bane, hastighet eller (matehastighet) og reiseretning på verktøyet.

1. Opprett eller importerer en CAD-modell av en del.
2. Sett opp et PCS (part coordinate system) festet til delen.
3. Opprett en verktøybane relativ til de PCS basert på delefunksjoner
4. Simuler verktøybanens bevegelse for å bekrefte at den oppfyller forventningene.
5. Eksporterer verktøybanen til en G-kodefil med .nc-filforlengelse.

Importere en G-kode verktøybane til PolyScope.



1. Last verktøybanens filer i rotkatalogen på en USB-minnepinne. Verktøybanefiler må ha .nc-forlengelsen.
2. Sett USB-minnepinnen inn i Teach-tillegget.
3. I overskriften trykker du på installasjon, URCaps, velger ekstern TCP & Verktøybane, velg ekstern TCP - Verktøybane-bevegelser og velg verktøybane.
4. Velg hvilke verktøybanefiler som skal importeres i Polycop.

15.8.5 Ekstern TCP

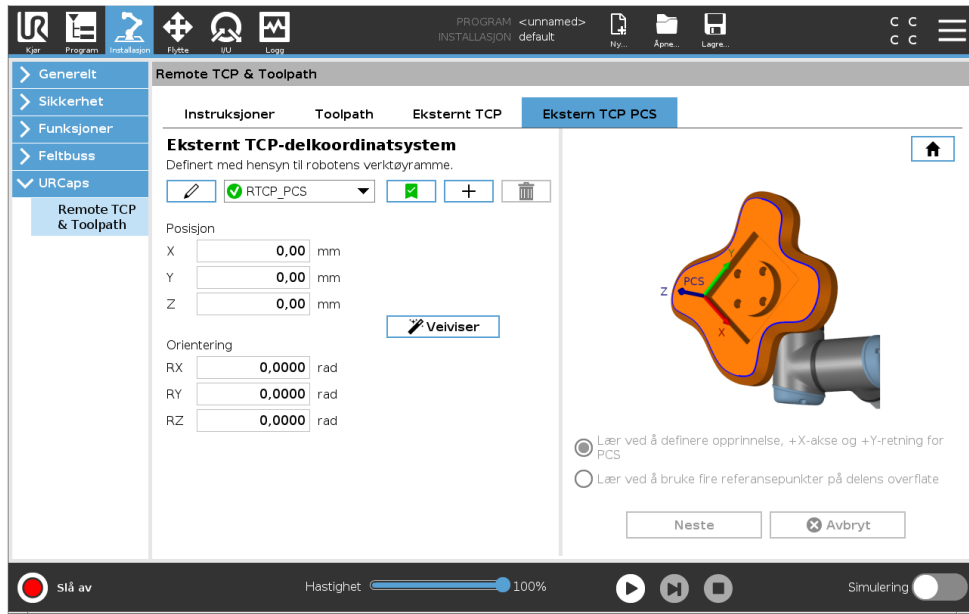
Konfigurere en ekstern TCP for Toolpath-bevegelser

1. Ved det første vendepunktet i CAM-miljøet, skal du fastslå verktøyorientering.
2. Bruk Freedrive for å manuelt gripe delen med kloen.
3. Velg plassering for ekstern TCP
4. Bruk posisjonsveilederen for å innhente positive verdier.
5. Juster roboten til ønsket del for tilnærming av ekstern TCP er oppnådd.
6. Se for deg verktøyorienteringen ved første vendepunkt på den fysiske delen. Merk: Retningen til den positive Z-aksen skal peke vekk fra deleoverflaten.

7. Opprett en planfunksjon med samme retning som du så får deg i forrige trinn.
8. Innstill Remote TCP-orientering ved å kopiere verdier fra plan-funksjonen. Den ønskede delen opprettholdes mens verktøybanen kjøres.

15.8.6 Ekstern TCP PCS

Remote TCP Part Coordinate System (PCS) er definert som en fiksert relativ til robotverktøyflensen. Trykk på staven på PolyScope-skjermen for å aktivere veilederen til å lære Remote TCP PCS. Du kan bruke hvilken som helst av testmetodene som er beskrevet under.



Konfigurere en ekstern TCP PCS.

Bruk denne metoden hvis PCS kan innstilles på deleoverflaten.

1. Bruk Freedrive for å manuelt gripe delen med kloen.
2. Velg en Remote TCP for å lære referansepunktene. For høy nøyaktighet kan du sette opp en skarp Remote TCP midlertidig for å fullføre denne læringsprosessen.
3. Kjør roboten for Remote TCP for å berøre den opprinnelige, positive X-aksen og den positive Y-aksens retning på PCS på delen.
4. Trykk på Innstill for å avslutte læringsprosessen. Posisjons- og retningsverdiene fylles ut automatisk.

Hvis ikke kan du bruke denne metoden.

1. Velg tre eller fire referansepunkter på deleoverflaten.
2. I CAD/CAM-programvaren kan du registrere X, Y, Z koordinatene relative til PCS for de valgte referansepunktene.
3. Bruk Freedrive for å manuelt gripe delen med kloen.
4. Velg en Remote TCP for å lære referansepunktene. For høy nøyaktighet kan du sette opp en skarp Remote TCP midlertidig for å fullføre denne læringsprosessen.
5. Angi korrdinatene for det første referansepunktet.
6. Kjør roboten til Remote TCP for å berøre det første referansepunktet på delen.
7. Gjenta trinn fem og seks for de andre referansepunktene.

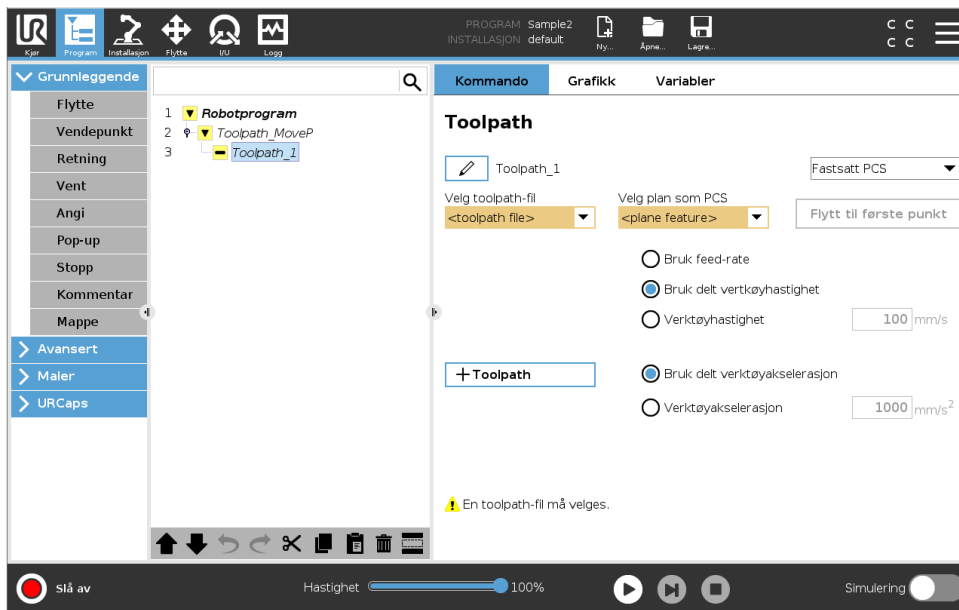
Innstillinger for variabel PCS.

For avanserte tilfeller der delen ikke gripes med høy konsistens, kan du innstille en variabel PCS for å justere verktøybanens bevegelser i henhold til deleplasseringen og retningen relativt til robotverktøyflensen. Du kan opprette en poseringsvariabel knyttet til en ekstern sensor som kan oppdage PCS-plasering og retning.

1. Sett opp en ekstern sensor som oppdager PCS-plaseringen og retningen. Du må konvertere sensorens utgang til robotens verktøyflensramme.
2. Bekreft at PCS er satt opp relativt til delen, og plasseringen og retningen kan oppdages av den eksterne sensoren.
3. I PolyScope, oppretter du en poseringsvariabel knyttet til den eksterne sensorens utgang som en variabel PCS. Gi den et distinkt navn, f.eks. **variable_rtcp_pcs_1**.
4. Sett inn en **RTCP Toolpath Node**.
5. Øverst i høyre hjørne på programsiden, i hurtigmenyen, velger du **Variable PCS**.
6. I **Select PCS** hurtigmenyen velger du **variable_rtcp_pcs_1**.
7. Opprett en oppgave eller Skriptnode for å oppdatere **variable_rtcp_pcs_1** før RTCP Toolpath Node.

Følgende avsnitt forklarer hvordan man bruker en variabel PCS i Remote TCP Toolpath-node.

Konfigurere en ekstern TCP Toolpath-node



1. Gå til program-kategorien og trykk på **URCaps**.
2. Velg **Remote TCP Move** for å sette inn en RTCP_MoveP-node.
3. Velg TCP og innstill bevegelsesparametere: verktøyhastighet, verktøyakselerasjon og blandingsradius.
4. Trykk på **+Toolpath** for å sette inn en RTCPToolpath-node. Slett RTCPWaypoint-node som ble opprettet som standard, hvis den ikke er nødvendig.
5. Velg verktøybanefil og den korresponderende Remote TCP PCS fra hurtigmenyene.

6. Juster bevegelsesparameterne hvis forskjellige verdier skal brukes på RTCPToolpath-node.
7. Trykk på **Move to First Point** for å bekrefte den grepne delen nærmer seg Remote TCP som forventet.
8. Test programmet i simuleringmodus i lav hastighet for å bekrefte konfigurasjonene.



MERK:

Du kan sikre at robotbevegelsen er identisk, hver gang verktøybanen kjøres, ved å legge til en MoveJ med en **Use Joint Angles** innstilt til å flytte til en fast leddkonfigurasjon før verktøybanen kjøres. Se 15.5.1.

15.8.7 Vanlige TCP Toolpath-bevegelser

På samme måte som konfigurasjon av Remote TCP Toolpath Move, krever en vanlig TCP Toolpath Move følgende:

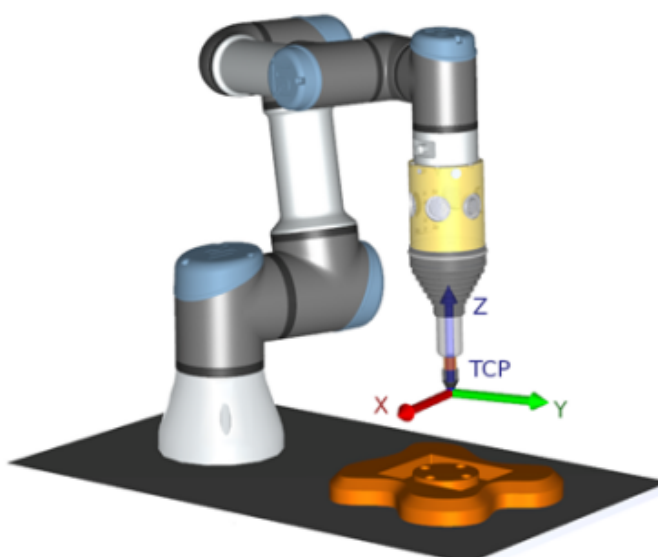
- Toolpath-fil
- Vanlig TCP
- Planfunksjon som PCS

Konfigurere og importere en Toolpart-fil

Dette er likt konfigurasjon av Toolpath (se 15.8.4) og importerer Toolpath (se 15.8.4).

Konfigurere en Regular TCP

Følg instruksjonene i 16.1.1 for å konfigurere en Regular TCP. Merk: Bekreft at den positive Z-aksen på verktøypunktene vekk fra deleoverflaten.



Konfigurere en Plane Feature PCS

1. Opprett en funksjon ved å **Adding a plane** eller **Teaching a plane**. Se 16.3.4.
2. Fest delen relativ til robotbasen.

15.8 URCaps

3. Bekreft at riktig TCP brukes for å opprette planfunksjonen. For høy nøyaktighet kan du sette opp en skarp Remote TCP midlertidig for å fullføre denne læringsprosessen.
4. Kjør roboten for Remote TCP for å berøre den opprinnelige, positive X-aksen og den positive Y-aksens retning på PCS på delen.
5. Fullfør læringsprosessen og bekreft PCS-posisjon og orientering.

Konfigurere en Toolpath-node

1. Gå til program-kategorien og trykk på **URCaps**.
2. Velg TCP og innstill bevegelsesparametere: verktøyhastighet, verktøyakselerasjon og blandingsradius. Velg **Spin tool freely around its Z-axis**. Ikke velg hvis verktøyet må følge retningen rundt Z-aksen definert i verktøybanefilen.
3. Trykk på **+Toolpath** for å sette inn en Toolpath-node.
4. I hurtigmenyen velger du en toolpath-fil og den korresponderende PCS (planfunksjonen).
5. Juster bevegelsesparametere hvis forskjellige verdier skal brukes på Toolpath-node.
6. Trykk **Move to First Point** for å bekrefte at verktøyet kan flytte til det første punktet i verktøybanen.
7. Kjør programmet i simuleringsmodus i lav hastighet for å bekrefte konfigurasjonene.



MERK:

Du kan sikre at robotbevegelsen er identisk, hver gang verktøybanen kjøres, ved å legge til en MoveJ med en **Use Joint Angles** innstilling til å flytte til en fast leddkonfigurasjon før verktøybanen kjøres. Se 15.5.1.

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

16 Installasjonskategori

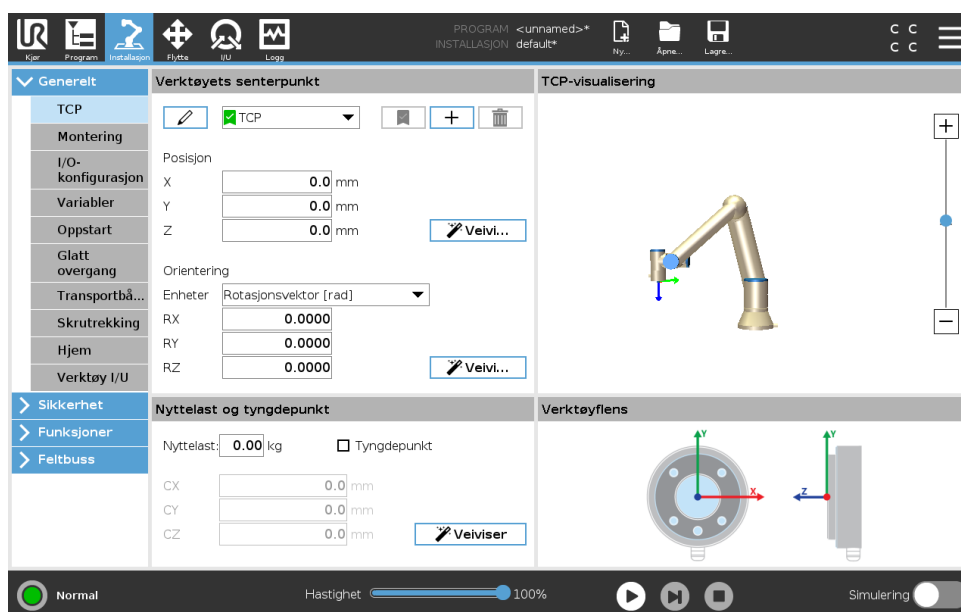
16.1 Generelt

Installasjonskategorien lar deg konfigurere innstillingene som påvirker robotens og PolyScope's generelle ytelse .

16.1.1 TCP-konfigurasjon

Et **verktøysenterpunkt** (TCP) er et punkt på robotens verktøy. Hver TCP inneholder en oversettelse og en rotasjon i forhold til midten av verktøyutgangsflensen.

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



Posisjon

X, Y, Z koordinatene spesifiserer TCP-posisjon. Når alle verdier (inkludert retning) er null, sammenfaller TCP med midten av verktøyutgangsflensen og anvender koordinatsystemet som vises på skjermen.

Retning

RX, RY, RZ koordinatboksene spesifiserer TCP-retning. På samme måte som Flytt-kategorien, bruker du enhetens hurtigmeny over RX, RY, RZ-boksene for å velge retningskoordinatene (se 17.3.1).

Legge til, endre navn, modifisere og fjerne TCPer

Trykk på knappen **Ny** for å definere en ny TCP. TCP som ble opprettet mottar et unikt navn automatisk og blir valgt i nedtrekksmenyen. For å endre navn på en TCP, trykker du på **Bly-ant**-knappen ved siden av **TCP**-nedtrekksmenyen. For å fjerne valgt TCP, trykker du på **Fjern**-knappen. Siste TCP kan ikke fjernes.

Oversettelsen og rotasjonen av en valgt TCP kan modifiseres ved å angi de nye verdiene i feltene.

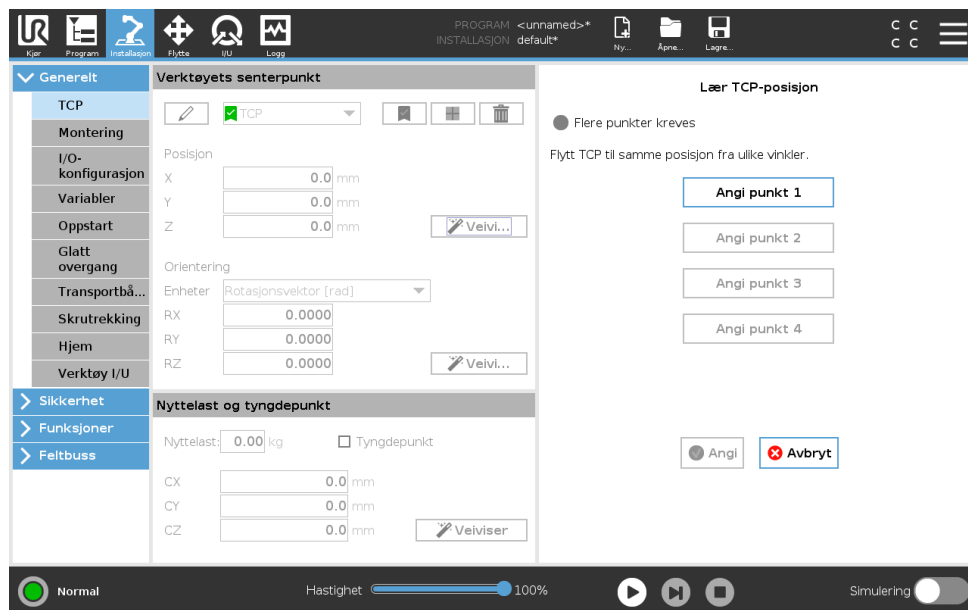
Aktiv TCP

Når den beveger seg lineært, bruker roboten alltid den aktive TCP for å avgjøre TCP-forskyvning. Den aktive TCP kan nedres ved bruk av en Flytt-kommando (se 15.5.1) eller en Innstill-kommando. Bevegelsen til aktiv TCP visualiseres i grafikk-kategorien (se 15.3).

Standard TCP

Standard TCP må innstilles som den aktive TCP før man kjører et program. Velg ønsket TCP og trykk på **Innstill som standard** for å innstille TCP som standard. Det grønne ikonet i den tilgjengelige hurtigmenyen indikerer standard konfigurert TCP.

Lære TCP-posisjon

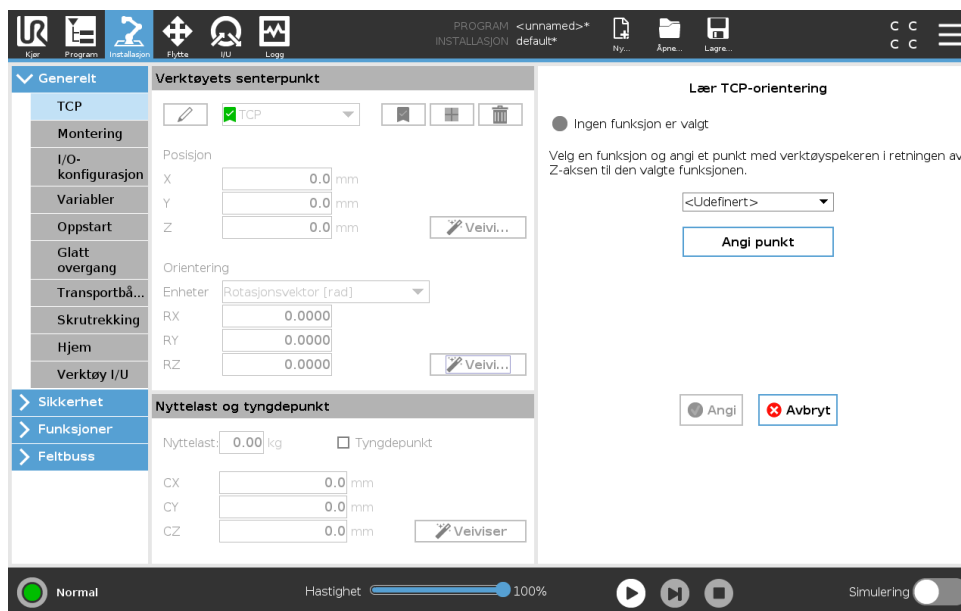


Koordinatene til TCP-posisjonen kan beregnes på følgende måte:

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

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

Lære TCP-orientering



1. Trykk på **TCP Orienteringsveiviseren**.
2. Velg en funksjon fra nedtrekkslisten. (Se 16.3) for ytterligere informasjon om hvordan å definere nye funksjoner
3. Trykk på **Velg punkt** og bruk **Flytt verktøypiler** til en posisjon der verktøyet orientering og tilhørende TCP sammenfaller med koordinatsystemet til den valgte funksjonen.
4. Kontroller den beregnede TCP-orienteringen og bruk den på den valgte TCP ved å trykke på **Sett**-knappen.

16.1.2 Nyttelast og tyngdepunkt

Spesifiser vekten av en nyttelast og definer et tyngdepunkt.

Innstillinger nyttelast

Trykk på nyttelastfeltet og angi en ny vekt. Denne innstillingen gjelder for alle definerte TCP-er. For mer detaljer om maksimalt tillatt nyttelast henviser vi til installasjonsmanualen for maskinvare.

Innstilling av tyngdepunkt.

Trykk på feltene CX, CY and CZ for å innstille tyngdepunkt. Innstillingene gjelder for alle definerte TCP-er. Installasjoner laget før versjon 5.2 støtter at tyngdepunktet kan settes til TCP dersom de tidligere ble satt. Fra versjon 5.1 kan du imidlertid ikke innstille tyngdepunkt manuelt.



ADVARSEL:

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

Estimering av nyttelast

Denne funksjonen lar roboten sette riktig nyttelast og tyngdepunktet.

Bruke veiviseren for nyttelastestimering

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


MERK:

Følg disse retningslinjene for de beste resultatene for lastestimat:

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


ADVARSEL:

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

Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

16.1.3 Montering


Spesifisering av montering av robotarmen har to formål:

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

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



ADVARSEL:

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

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

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

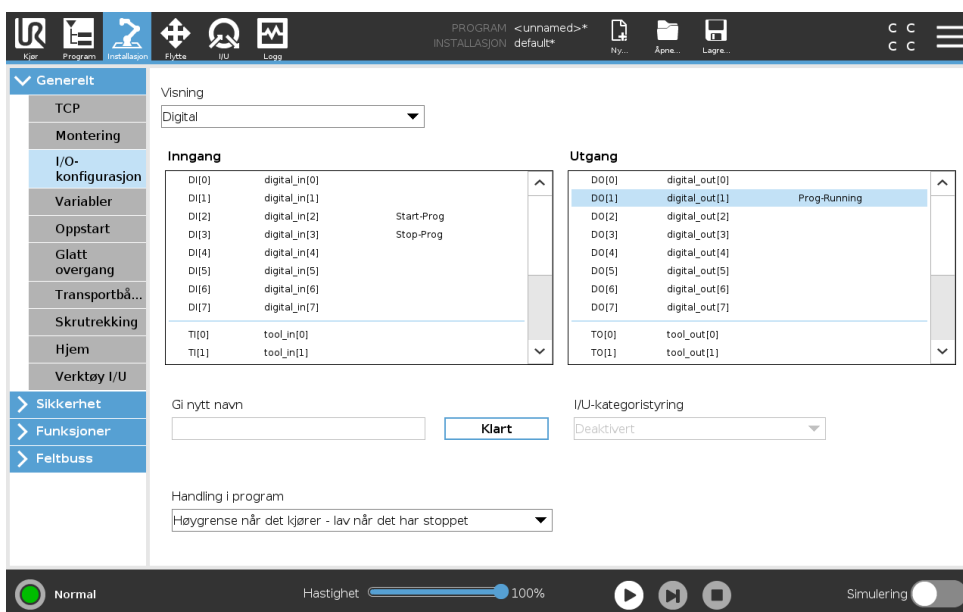
Knappene på den nedre delen av skjermen brukes til å rotere monteringen av robotarmen til å tilpasse den faktiske monteringen.



ADVARSEL:

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

16.1.4 I/O-konfigurasjon



The screenshot shows the 'I/O-konfigurasjon' window in the Universal Robots software. The interface includes a top menu bar with icons for 'Kjør', 'Program', 'Installasjon', 'Flytt', 'I/U', and 'Logg'. Below the menu, there are tabs for 'Generelt', 'TCP', 'Montering', 'I/O-konfigurasjon', 'Variabler', 'Oppstart', 'Glatt overgang', 'Transportbå...', 'Skrutrekking', 'Hjem', and 'Verktøy I/U'. The 'I/O-konfigurasjon' tab is active, showing a 'Visning' dropdown set to 'Digital'. The 'Inngang' section contains a table of digital inputs (DI) and tool inputs (TI). The 'Utgang' section contains a table of digital outputs (DO) and tool outputs (TO). At the bottom, there are fields for 'Gi nytt navn', 'I/U-kategoristyring', and 'Handling i program'.

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

Merk: Når verktøykommunikasjonsgrensesnittet (TCI) er aktivert, vil ikke analog inngang for verktøy være tilgjengelig.

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

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

I/O-signaltype

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

Tildel brukerdefinerte navn

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

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

Et generell formålregister må ha et brukerdefinert navn for å gjøre det tilgjengelig i programmet (f.eks. for en **Vent**-kommando eller det betingede uttrykket for en **Hvis**-kommando) Kommandoene **Vent** og **Hvis**, beskrives i (15.5.3) og (15.6.2). Du kan finne de navngitte registerne for generell bruk i velgeren for **Inngang** eller **Utgang** på skjermbildet **Uttryksredigering**.

I/O-handlinger og I/O-kategoristyring

Inngangs- og utgangshandlinger Fysiske og digitale Feltbuss I/O'er kan benyttes til å aktivere handlinger eller agere ut fra statusen til et program.

Tilgjengelige inngangshandlinger:

- Start: starter eller gjenopptar gjeldende program på en stigende kant. Denne funksjonen er bare aktivert i Fjernkontroll (se 21.4.5).
- Stopp: Stopper gjeldende program på en stigende kant.
- Pause: Setter gjeldende program på pause på en stigende kant.
- Freedrive: Når inngangen er høy, er roboten i freedrive (tilsvarende som for freedriveknappen). Inngangen ignoreres hvis et program kjører eller andre forhold underkjenner bruk av freedrive.

**ADVARSEL:**

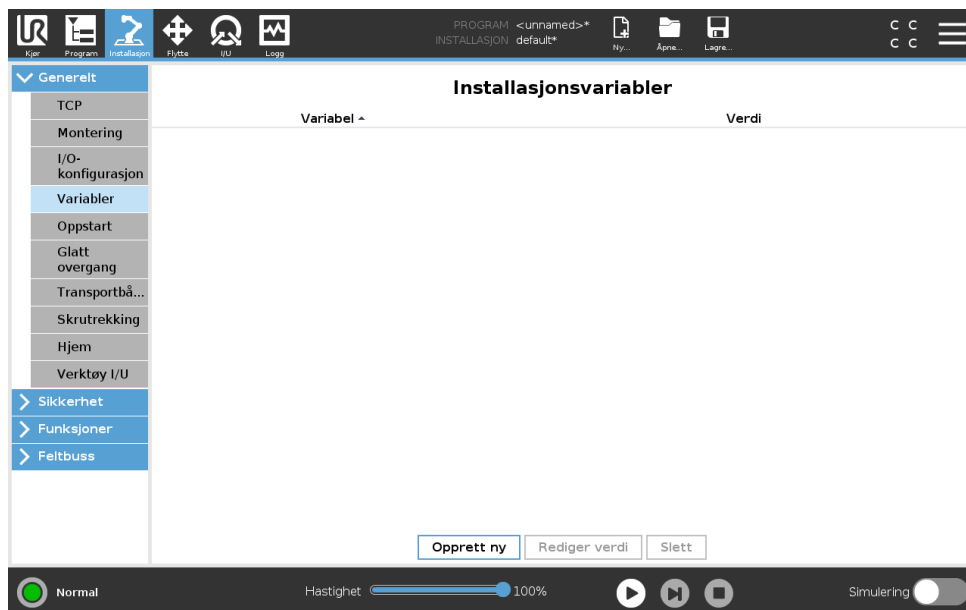
Hvis roboten stoppes under bruk av Start-inngangshandlingen, beveger roboten seg sakte til første vendepunkt i programmet, før det aktuelle programmet utføres. Hvis roboten settes på pause under bruk av Start-inngangshandlingen, beveger roboten seg sakte til stedet der den ble satt på pause, før det aktuelle programmet gjenopptas.

Tilgjengelige utgangshandlinger:

- Lavgrense når det ikke kjører: Utgangen er lav når programtilstanden er "stoppet" eller "pauset".
- Høygrense når det ikke kjører: Utgangen er høy når programtilstanden er "stoppet" eller "pauset".
- Høygrense når det kjører - lav når det har stoppet: Utgangen er lav når programtilstanden er "stoppet" eller "pauset".
- Kontinuerlig puls: Utgangen alternerer mellom høy og lav i et angitt antall sekunder, mens programmet kjører. Sett programmet på pause eller stopp det for å opprettholde pulstilstanden.

I/O-kategoristyring Angi om en utgang kontrolleres på I/O-kategorien (av enten programmere, eller både operatører og programmerere), eller om det kontrolleres av robotprogrammer.

16.1.5 Variabler



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

Opprett nye installasjonsvariabler

Navn	Verdi
i_varx_1	=

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

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

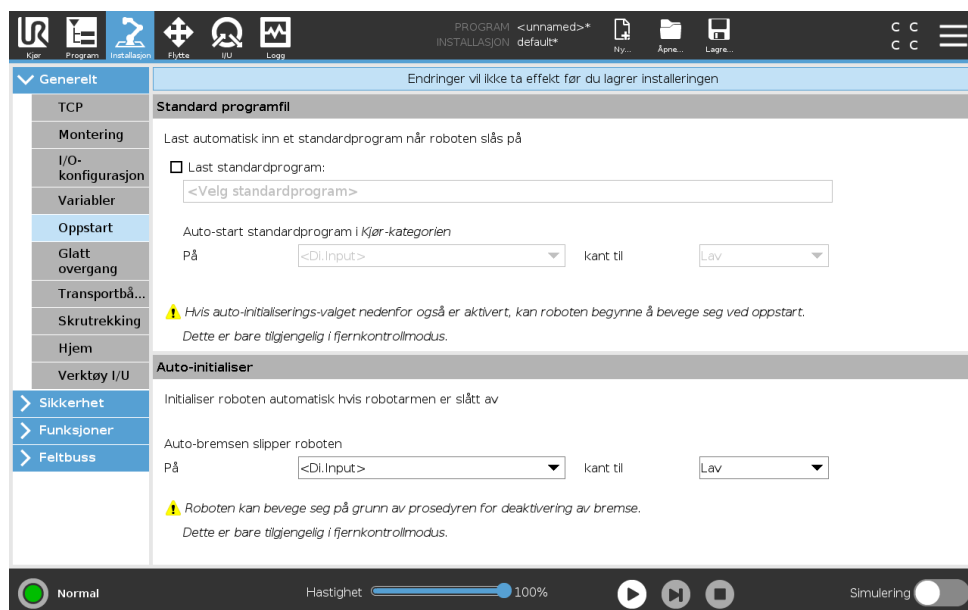
For å slette en variabel, velg den og trykk på **Slett**.

Etter å ha konfigurert installasjonsvariablene, må selve installasjonen lagres for å beholde denne konfigurasjonen.

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

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

16.1.6 Oppstart



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



ADVARSEL:

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

Laste et oppstartprogram

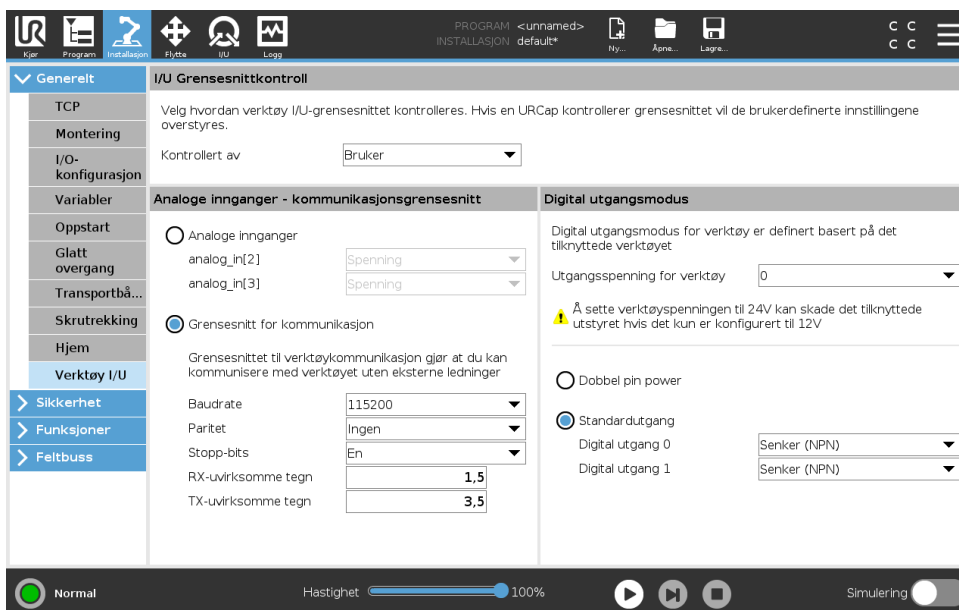
At standardprogram blir lastet når kontrollboken slås på. Videre vil standardprogrammet også lastes automatisk når **Kjør program**-skjermbildet (se 14) kommer opp og ingen program er lastet.

Starte et oppstartprogram

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

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

16.1.7 Verktøy-I/U



I/U Grensesnittkontroll

I/O grensesnittkontroll lar deg bytte mellom brukerkontroll og URcap-kontroll.

1. Trykk på fanen med Installasjon og under Generelt trykker du på **Verktøy I/O**.
2. Under **I/O grensesnittkontroll**, velg **Bruker** for å få tilgang til analoge innganger for verktøy og/eller innstillinger for digital utgangsmodus. Hvis man velger en URcap fjernes tilgang til analoge innganger for verktøy og innstillinger for innganger for verktøy.



MERK:

Hvis en URcap kontrollerer en endeeffektor, som f.eks. En griper, krever URcap kontroller over verktøy IO-grensesnittet. Velg URcap i listen for å la det kontrollere verktøy IO-grensesnittet.

Verktøyets analoge innganger

Verktøykommunikasjonsgrensesnitt

Verktøykommunikasjonsgrensesnittet TCI gjør at roboten kan kommunisere med et påmontert verktøy via robotens analoge inngang for verktøy. Dette fjerner behovet for ekstern kabling.

Når verktøykommunikasjonsgrensesnittet aktiveres, vil alle analoge innganger for verktøy være utilgjengelige.

Konfigurere verktøykommunikasjonsgrensesnittet (TCI)

1. Trykk på fanen med Installasjon og under Generelt trykker du på **Verktøy I/O**.
2. Velg **verktøykommunikasjonsgrensesnitt** for å redigere TCI-innstillinger.
Når TCI aktiveres, vil analog verktøyinngang være utilgjengelig for I/O-konfigurasjon av installasjonen og vises ikke i inntastingslisten. Analog verktøyinngang er også utilgjengelig for programmer som vent på-oppsjoner og -uttrykk.
3. I nedtrekksmenyen under kommunikasjonsgrensesnitt, velges nødvendige verdier.
Eventuelle endringer i verdier vil øyeblikkelig sendes til verktøyet. Hvis installasjonsverdier er annerledes enn de som verktøyet bruker, vil en advarsel vises.

Digital utgangsmodus

Verktøykommunikasjonsgrensesnittet tillater uavhengig konfigurasjon av digitale utganger. I PolySchope har hver pinne en nedtrekksmeny som tillater valg av utgangsmodus. Følgende alternativer er tilgjengelige:

- Synkende: Dette lar pinnen konfigureres i en NPN eller synkende konfigurasjon. Når utgangen er av, tillater pinnen en strømflyt til jordingen. Dette kan benyttes i forbindelse med PWR-pinnen til å lage en full krets. Se *Maskinvareinstallasjonshåndbok*.
- Innhentning: Dette lar pinnen konfigureres i en PNP eller innhentingskonfigurasjon. når utgangen er på leverer pinnen en positiv spenningskilde (konfigurerbar i IO-fanen). Dette kan benyttes i forbindelse med GND-pinnen til å lage en full krets.
- Dytt / dra: Dette lar pinnen konfigureres i en dytt / dra -konfigurasjon. når utgangen er på leverer pinnen en positiv spenningskilde (konfigurerbar i IO-fanen). Dette kan benyttes i forbindelse med GND-pinnen til å lage en full krets. Når utgangen er av, tillater pinnen en strømflyt til jordingen.

16.1 Generelt

Etter å ha valgt en ny utgangskonfigurasjon trer endringene i kraft. Den nåværende innlastede installasjonen er modifisert for å reflektere den ny konfigurasjonen. Etter å ha verifisert at verktøyets utgang fungerer som forventet, må du sørge for å lagre konfigurasjonen for å unngå tap av endringene.

Dobbel pinnespennning

Dobbel pinnespennning benyttes som strømkilde for verktøyet. Aktivering av dobbel pinnespennning deaktiverer verktøyets standard digitale utganger.

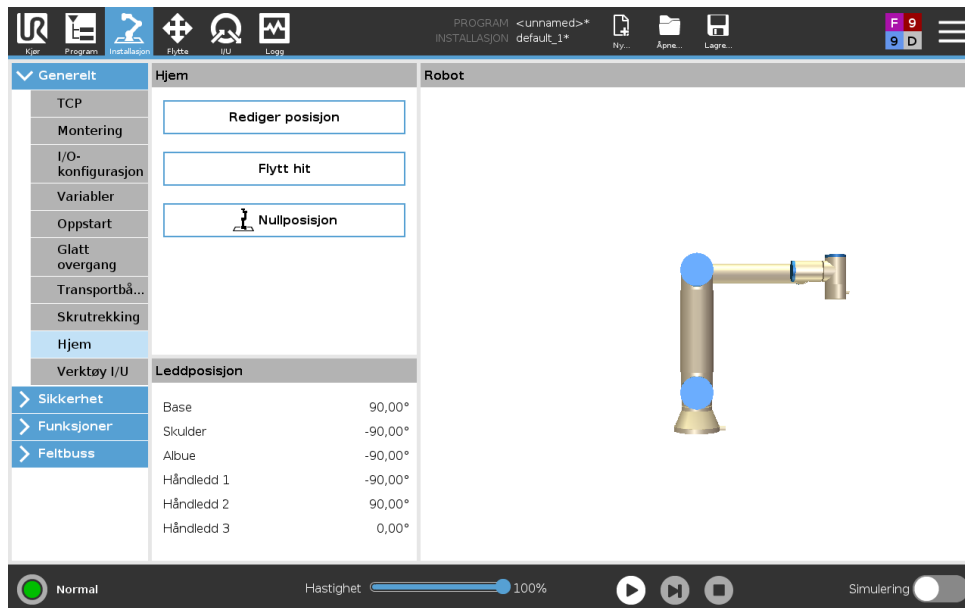
16.1.8 Glatt overgang mellom sikkerhetsmoduser

Når du bytter mellom sikkerhetsmoduser under hendelser (dvs. redusert modus-inngang, redusert modusutløserplan, vernestopp og treposisjonsaktiverende enhet), forsøker robotarmen å bruke 0,4 s for å opprette en "myk" overgang. Eksisterende applikasjoner har uendret oppførsel som tilsvarer "hard" koding. Nye installasjonsfiler er standard til "myk" koding.

Justere innstillinger for akselerasjon/retardasjon

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. I Side-menyen til venstre trykker du på **Generell** og velger **Glatt overgang**.
3. Velg **Hard** for å ha en høyere akselerasjon/retardasjon eller velg **Myk** for glattere standard overgangsinnstillinger.

16.1.9 Hjem



Hjem er en brukerdefinert returposisjon for robotarmen. Når definert er hjemposisjonen tilgjengelig når det lages et robotprogram. Du kan bruke hjemposisjonen til å definere en trygg hjemposisjon. (Se 13.2.12) Bruk Startskjerm-knappene for følgende:

- **Rediger posisjon** modifiserer en hjemposisjon.
- **Flytt hit** flytter robotarmen til den definerte hjemposisjonen.
- **Nullposisjon** tillater robotarmen å returnere til en oppreist posisjon.

Definere hjem

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. Under **Generelt**, velges **Hjem**.
3. Trykk på **Sett posisjon**.
4. Lær roboten til å enten bruke **Freedrive** eller **Overgangsknapper**.

16.1.10 Konfigurasjon av transportbåndsporing

Konfigurasjonen av transportbåndsporing lar det konfigureres bevegelser for opptil to separate transportbånd. Innstillingene for transportbåndsporing gir flere valg for å konfigurere roboten, for at den kan arbeide med absolutte eller trinnvise kodere, så vel som lineære eller sirkulære transportbånd.

Definere et transportbånd

1. I Topptekst trykker du på Installasjon.
2. Under Generelt velges **Transportbåndsporing**.
3. Benytt Transportbåndsporningsoppsett, i nedtrekksmenyen velges **Transportbånd 1** eller **Transportbånd 2**.
Du kan kun velge ett transportbånd om gangen.
4. Velg **Aktiver transportbåndsporing**
5. Konfigurer **Transportbåndparametrene** (avsnitt 16.1.10) og **Sporingsparametrene** (avsnitt 16.1.11).

Transportbåndparametre

Gradvis økende kodere kan kobles til digitale innganger 8 til 11. Dekoding av digitale signaler kjører på 40 kHz. Bruk av **Kvadratur**-koder (krever to innganger), gjør at roboten kan vurdere farten og retningen på transportbåndet. Hvis retningen til transportbåndet er konstant, kan en enkel inngang brukes, som vil registrere *hevet*, *senket*, eller *hevet og senket* kanter som bestemmer farten til transportbåndet.

Absolutte kodere kan kobles til via et MODBUS-signal. Dette krever et digitalt MODBUS-utgangsregister i (avsnitt 16.4.1).

Sporeparametre

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

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

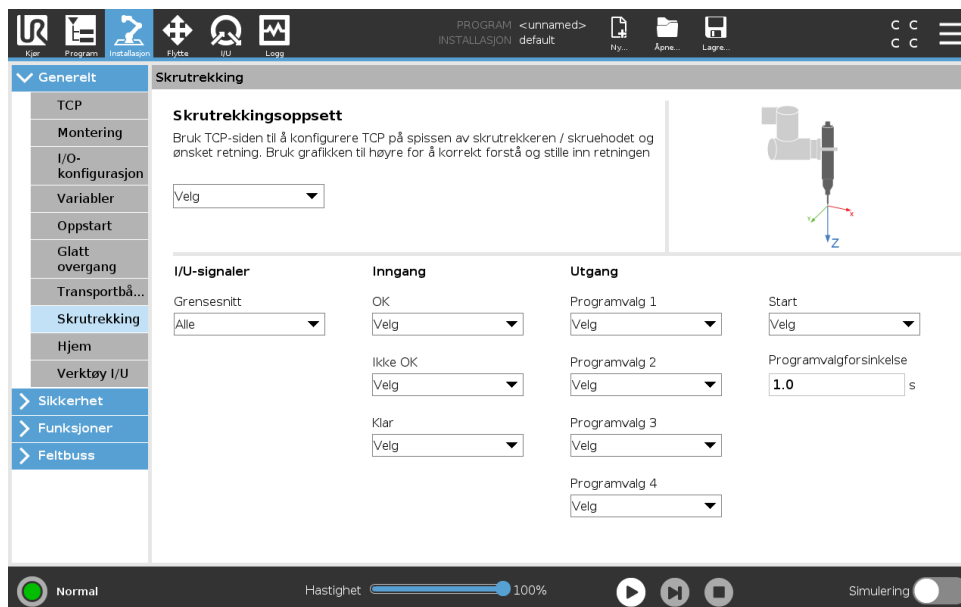
Sirkulære transportbånd Ved sporing av en sirkulær transportør, må transportørens midtpunkt defineres.

1. Definer midtpunktet i **Funksjoner**-delen av installasjonen. Verdien av **Avmerkinger per rotasjon** må være antall avmerkinger som koderen genererer når transportbåndet roterer én full runde.

2. Velg **Roter verktøyet med transportbånd**-feltet for at verktøyorienteringen skal spore transportbåndrotasjonen.

16.1.11 Skrutrekkingsoppsett

Skrutrekkingsoppsett gir alternativer for å konfigurere roboten slik at den fungerer med en industriell skrutrekker eller en industriell mutterkjører. Du kan sette opp en skrutrekkerens posisjon når det gjelder robotens verktøyflens og elektriske grensesnitt.



Konfigurere en skrutrekker

1. I kategorien Topptekst trykker du på **Installasjon**.
2. Under Generelt, velger du **Skrutrekking**, eller oppretter din egen TCP for skrutrekking ved å trykke på **TCP** under Generelt.
3. Under **Inngang** og **Utgang**, konfigurerer du I/Os for skrutrekkeren din. Du kan bruke **Grensesnitt**-listen for å filtrere typen I/O-er som vises under inngang og utgang.
4. Under **Start**, velger du I/O som starter skrutrekkerhandlingen.

Merk: I alle utgangers programvalgliste under utgang, kan du velge et heltallutgang for å bytte programvalg (se 15.6.8) til et tallfelt.

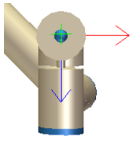
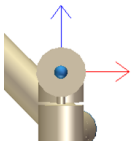
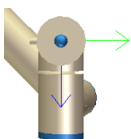
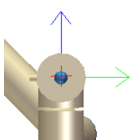
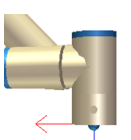
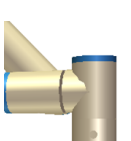
Konfigurere skrutrekkerens posisjon

1. Under **Skrutrekkingsoppsett** bruker du hurtigmenyen for å velge en tidligere definert TCP (se 16.1.1). Der posisjon og retning er satt opp på følgende måte:
 - Konfigurer posisjonen til å være tuppen på skrutrekkerverktøyet der den kontakter skruen.
 - Konfigurer retningen slik at den positive Z-retningen er tilpasset lengden på skruene som skal strammes.

Du kan visualisere X, Y og Z-koordinatene for den valgte TCP for å bekrefte at den samsvarer med verktøyets bit eller stikkontakt.

Skrutrekkingsprogramnoden (se 15.6.8) bruker den positive Z-retningen for den valgte TCP for å følge skruen og beregne avstander.

Typiske retningsverdier (i rotasjonsvektor [rad] notasjon) er illustrert i følgende tabell.

Skrutrekkingssaksen parallell til den negative Y-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: 1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Skrutrekkingssaksen parallell til den positive Y-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: -1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Skrutrekkingssaksen parallell til den positive X-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: 1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad
Skrutrekkingssaksen parallell til den negative X-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: -1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad
Skrutrekkingssaksen parallell til den positive Z-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Skrutrekkingssaksen parallell til den negative Z-retningen på robotens verktøyflens		Retning <ul style="list-style-type: none"> • RX: 3.1416 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad

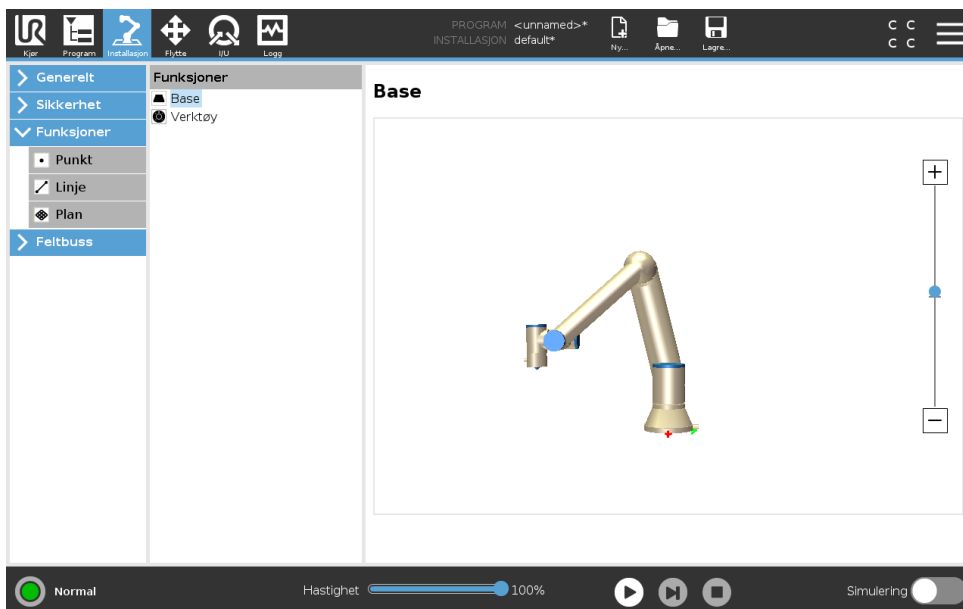
Konfigurere skrutrekkerens grensesnitt

1. Bruk **Grensesnittets** hurtigmeny øverst på skjermen for å endre det viste innholdet basert på signaltipe.
2. Under **Inngang**, konfigurere signalene som roboten mottar fra skrutrekkeren:
 - OK: Høy når strammingen avsluttes på en vellykket måte, hvis den ikke velges er ikke denne tilstanden tilgjengelig i skrutrekkingsprogramnoden
 - NOK: Høy når strammingen avsluttes med feil, hvis den ikke velges er ikke denne tilstanden tilgjengelig i skrutrekkingsprogramnoden
 - Klar: Høy når skrutrekkeren er klar for å startes, hvis ikke valgt, sjekkes ikke denne tilstanden
3. Under **Utgang**, konfigurere signalene som roboten sender til skrutrekkeren:
 - Start: starter verktøystramming eller løsning av en skrue avhengig kun av ledninger.
 - Programvalg: ett heltall, eller opp til fire binære signaler, kan velges for å aktivere forskjellige strammingskonfigurasjoner som er lagret i skrutrekkeren
 - Programvalgforsinkelse: ventetid som skal brukes etter å ha endret skrutrekkerens program for å sikre at den er aktiv.

16.2 Sikkerhet

Se kapittel 13.

16.3 Funksjoner

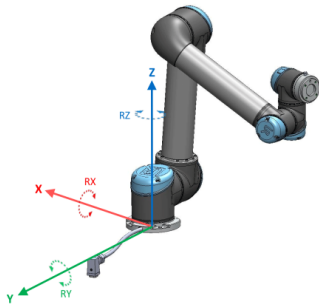


Funksjonene mer eller mindre en representasjon av en slik gjenstand som er definert ved navn for referanse i fremtiden, og en seksdimensjonal positur (posisjon og orientering) relativ til robotens sokkel.

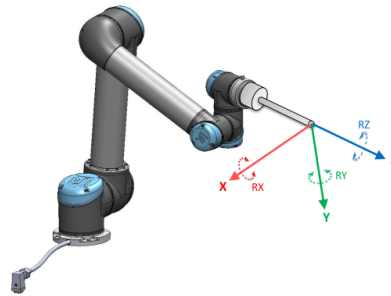
Enkelte delpartene til et robotprogram består av bevegelser som utføres relativt til spesifikke

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

- Sokkelfunksjonen er plassert med opprinnelsespunktet i robotsokkelens senter (se figur 16.1)
- Verktøyfunksjonen er plassert med opprinnelsespunktet i senteret til den gjeldende TCP-en (se figur 16.2)



Figur 16.1: Sokkelfunksjon



Figur 16.2: Verktøyfunksjon (TCP)

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

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

For å nøyaktig definere retningen for en lineær transportør, skal to punkter av en linje-funksjon defineres med så mye fysisk separasjon som mulig. Punkt-funksjonen kan også brukes til å definere en lineær transportør, men brukeren må peke TCP i retning av transportørbevegelsen.

Hvis du bruker flere punkter til å definere posituren til et bord, betyr det at orienteringen er basert på posisjonene i stedet for orienteringen til én enkelt TCP. En enkel TCP-orientering er vanskeligere å konfigurere med høy presisjon.

For å lære om de forskjellige metodene for å definere en funksjon, se (avsnitt: 16.3.2), (16.3.3) og (16.3.4).

16.3.1 Bruke en funksjon

Når en funksjon er definert i installasjonen, kan du se det fra robotprogrammet for å knytte robotbevegelser (f.eks. **MoveJ**, **MoveL** og **MoveP** kommandoer) til funksjonen (se avsnitt 15.5.1). Dette gjør det enkelt å tilpasse et robotprogram (f.eks. når det er flere robotstasjoner, når en gjenstand flyttes under kjøring av et program eller når en gjenstand flyttes permanent i scenen). Ved å justere funksjonen til et objekt, flyttes alle programbevegelser i forhold til objektet. For ytterligere eksempler, se (avsnitt 16.3.5) og (16.3.6). Når en funksjon har blitt valgt som en referanse, vil Flytt verktøy-knappene for oversettelse og rotasjon operere i det valgte funksjonsområdet (se 17.3) og (17.1), lesing av TCP koordinatene. Hvis en tabell er for eksempel definert som en funksjon og er valgt som en referanse i Flytt-kategorien, flytter oversettelse-pilene

16.3 Funksjoner

(f. eks. opp/ned, venstre/høyre, fremover/bakover) roboten i disse retningene i forhold til bordet. I tillegg vil TCP-kordinatene ligge i rammen av tabellen.

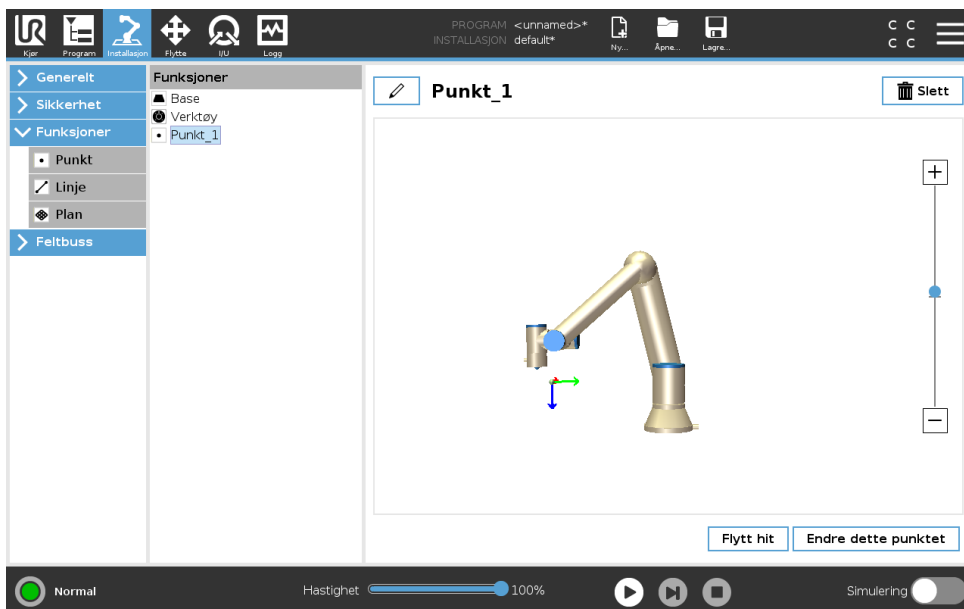
- I Funksjoner-treet, kan du omdøpe et punkt, en linje eller en plan ved å trykke på blyantknappen.
- I Funksjoner-treet, kan du slette et punkt, en linje eller en plan ved å trykke på Slett-knappen.

Bruke Flytt robot her

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

16.3.2 Legge til et punkt

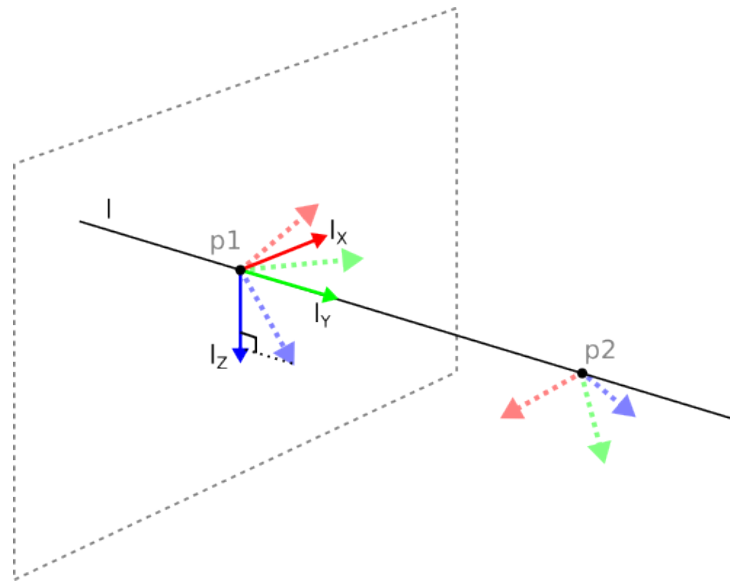
Trykk på **Punkt**-knappen for å legge til en punktfunksjon i installasjonen. Punkt-funksjonen definerer en sikkerhetsgrense eller en global hjemmekonfigurasjon for robotarmen. Posisjonen til punktfunksjonen er definert som posisjonen og orienteringen til TCP-en.



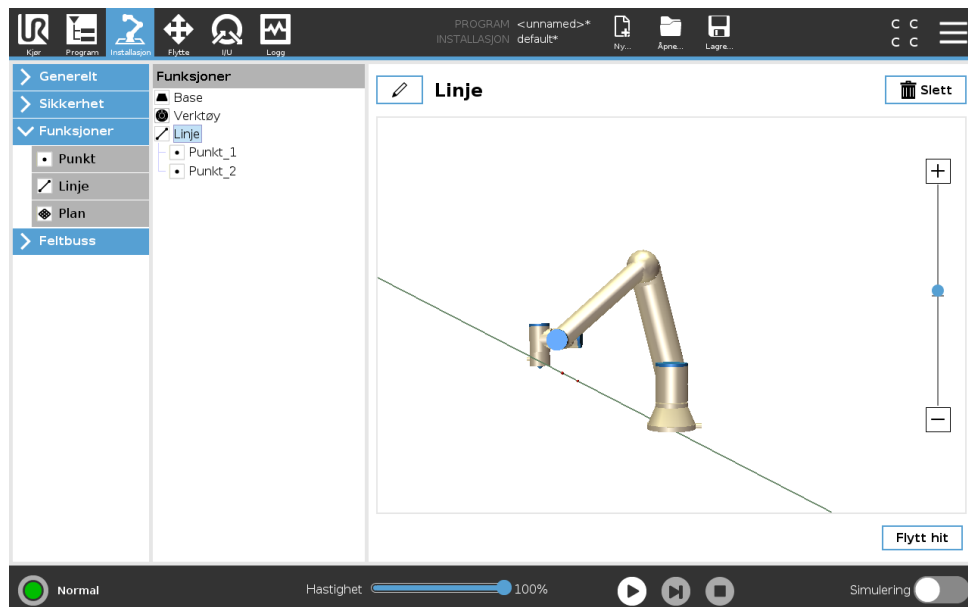
16.3.3 Legge til en linje

Trykk på **line**-knappen for å legge til en linjefunksjon i installasjonen. Linje-funksjonen definerer linjer som roboten må følge. (f.eks. ved bruk av transportsporing). En linje l defineres som en akse mellom to punktfunksjoner $p1$ og $p2$ som vist i figuren 16.3.

I figur 16.3 utgjør aksene som er rettet fra det første punktet mot det andre punktet, y-aksen i koordinasjonssystemet til linjen. Z-aksen er definert av projeksjonen av z-aksen til $p1$ på den rette vinkelen på linjen. Plasseringen av linjens koordinasjonssystem er den samme som posisjonen til $p1$.



Figur 16.3: Definisjon av linjefunksjonen



Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

16.3.4 Plan-funksjon

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

Legg til en plan

1. I Installasjon, velg **Funksjoner**.
2. Under Funksjoner, velg **Plan**.

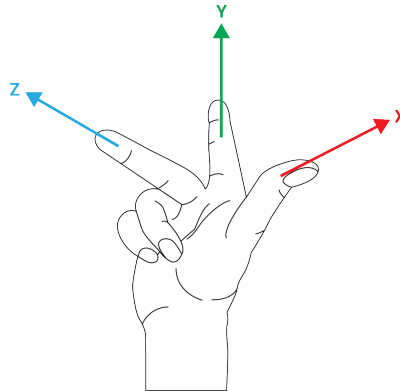
Lær om en plan

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

1. Velg Origo

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

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



MERK:

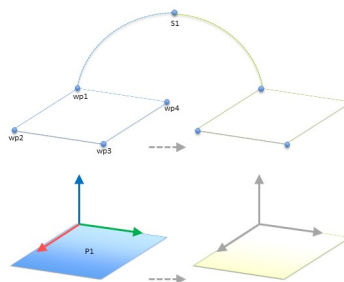
Du kan undervise planen i motsatt retning av x-aksen, hvis du vil at planen skal være normalt i motsatt retning.

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

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

Forestill deg en applikasjon hvor flere deler av et robotprogram er relative til et bord. Figur 16.4 illustrerer bevegelsen fra vendepunkt wp1 og helt til wp4.

```
Robotprogram
Flytte-le
  S1
  MoveL #-funksjonen: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4
```



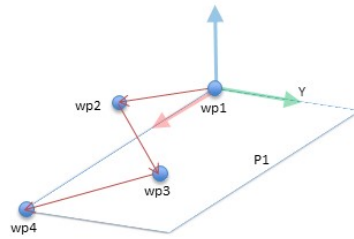
Figur 16.4: Enkelt program med fire veipunkter relativ til et funksjonsplan som blir manuelt oppdatert ved endring av funksjon

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

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

16.3.6 Eksempel: Dynamisk oppdatering av en funksjonpositur

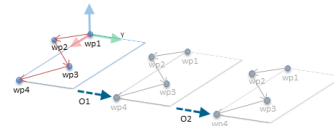
Forestill deg en lignende applikasjon hvor roboten må bevege seg i et spesifikt mønster oppå et bord for å løse en angitt oppgave (se 16.5).



Figur 16.5: A MoveL kommanderer med fire veipunkter i henhold til planfunksjon

```

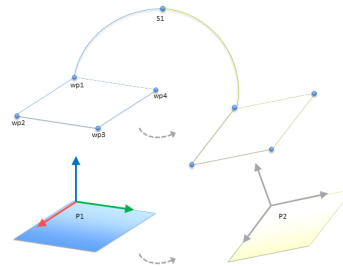
Robotprogram
  Flytte-le
    wp1
    y = 0,01
    o = p[0,y,0,0,0,0]
    P1_var = positur_trans(P1_var, o)
    MoveL #-funksjonen: P1_var
      wp1
      wp2
      wp3
      wp4
  
```



Figur 16.6: Angi utligning for planfunksjonen

```

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



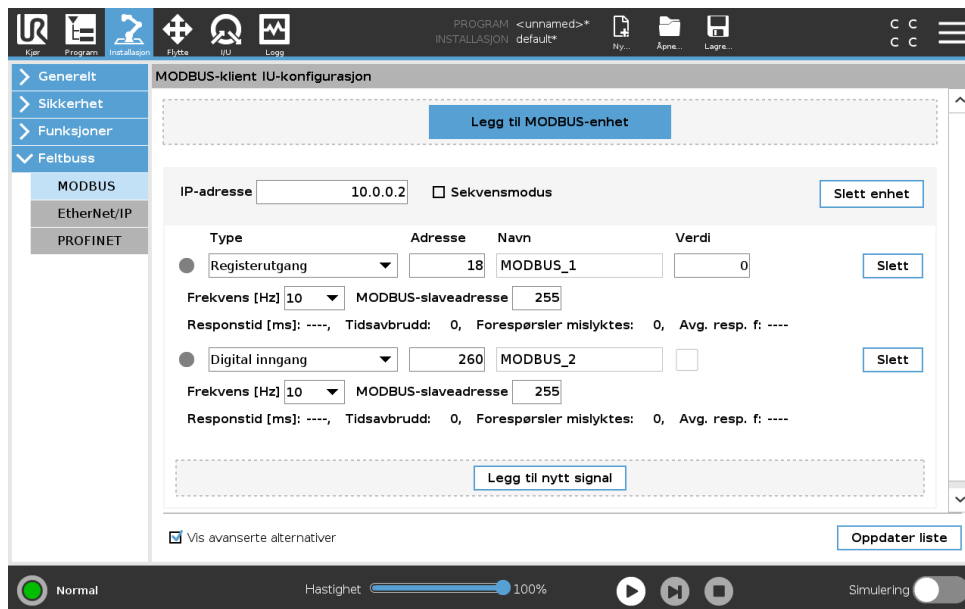
Figur 16.7: Bytte fra én planfunksjon til en annen

Bevegelsen i forhold til *P1* gjentas flere ganger, hver gang med en forskyvning *o*. I dette eksemplet er forskyvningen satt til 10 cm i Y-retningen (se figur 16.6, forskyvninger *O1* og *O2*). Dette oppnås ved å bruke skriptfunksjonene *positur_add()* eller *positur_trans()* for å manipulere variabelen. Det er mulig å bytte til en ny funksjon mens programmet kjører, i stedet for å legge til en utligning. Dette er vist i eksempelet nedenfor (se figuren 16.7), hvor referansefunksjonen for MoveL-kommandoen *P1_var* kan bytte mellom to planer *P1* og *P2*.

16.4 Feltbuss

Her kan du stille inn familien til industrielle datanettverksprotokoller som brukes til sanntids distribuert kontroll godkjent av PolyScope : MODBUS Ethernet/IP og PROFINET.

16.4.1 I/U-konfigurasjon av MODBUS-klient



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

Oppdater

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

Legg til enhet

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

Slett enhet

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

Angi enhetens IP

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

Sekvensmodus

Kun tilgjengelig når Vis avanserte alternativer (se 16.4.1) er valgt. Hvis du velger denne avmerkingsboksen, vil dette tvinge modbus-klienten til å vente på svar før den sender neste forespørsel. Denne modusen er et krav for noen feltbuss-enheter. Hvis du skrur på dette alternativet, kan det hjelpe når det finnes flere signaler, og hvis du øker antall forespørsler, vil dette føre til at signalet blir koblet fra. Merk at den faktiske signalfrekvensen kan være lavere enn forespurt når flere signaler er definert i sekvensmodus. Faktisk signalfrekvens kan observeres i signalstatistikker (se delen 16.4.1). Signalindikasjonslampen vil lyse gult hvis den faktiske signalfrekvensen er lavere enn halve verdien som er valgt fra nedtrekksmenyen "Frekvens".

Legg til signal

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

Slett signal

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

Angi signaltype

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

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

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

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

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

Angi signalnavn

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

Angi signalnavn

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

Signalverdi

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

Signalets tilkoblingsstatus

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

E1 ULOVLIG FUNKSJON (0x01) Funksjonskoden som er mottatt i søket er ikke en tillatt handling for serveren (eller slaven).

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

Vis avanserte alternativer

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

Avanserte alternativer

Oppdater hyppighet Denne menyen kan brukes til å endre oppdateringshyppigheten av signalet. Med dette menes hvor ofte forespørsler sendes til den eksterne MODBUS-enheten for enten lesing eller skriving av signalverdien. Når frekvensen er angitt som 0, vil modbusforespørsler startes ved behov, ved bruk av skriptfunksjonene *modbus_hent_signal_status*, *modbus_angi_utgangs_register*, og *modbus_angi_utgangs_signal*.

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

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

Tilkoblingsstatus TCP-tilkoblingsstatus.

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

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

Tidsavbrudd Antall modbus-forespørsler som ikke fikk svar.

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

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

Alle tellere opptil 65535, og deretter nullinnstilt igjen.

16.4.2 Ethernet/IP

EtherNet/IP er der du kan aktivere eller deaktivere robotens forbindelse til en EtherNet/IP. Der som du aktiverer, kan du velge hvilken handling som skal forekomme i et program når det forekommer et tap av EtherNet/IP-skannerforbindelse. Disse handlingene er:

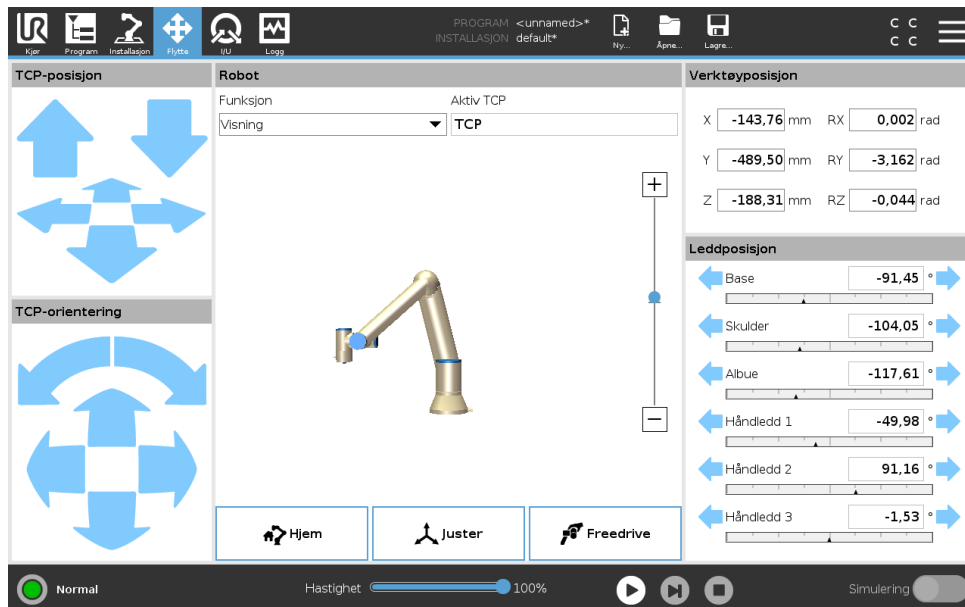
Ingen: PolyScope vil ignorere tapet av EtherNet/IP-tilkobling og fortsette med programmet som normalt.

Pause: PolyScope vil pause det aktuelle programmet. Programmet vil fortsette der det stoppet.

Stopp: PolyScope vil stoppe det aktuelle programmet.

17 Flytte-kategorien

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



17.1 Flytt verktøy

Hold nede én av **Flytt verktøy**-pilene for å flytte robotarmen i en bestemt retning.

- **Oversett pilene** (øverst) flytter robotverktøy-tuppen i indikert retning.
- **Roter pilene** (nederst) endrer retningen på robotverktøyet i indikert retning. Rotasjonspunktet er Tool Center Point (TCP), dvs. punktet på enden av robotarmen som gir et karakteristisk punkt på robotens verktøy. TCP er vist som en liten blå ball.

17.2 Robot

Hvis den aktuelle posisjonen til robot -TCP kommer nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotverktøyet er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 13.2.5), vil det vises en 3D-representasjon av den nærmeste endegrensen.

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

Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å posisjoneres på. Utløserplan vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for **normal** modus (se 13.2.2) er aktiv. Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor).

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

Funksjon

I venstre hjørnet av **Robot**-feltet, under **Funksjon**, kan du definere hvordan du kontrollerer robotarmen i forhold til **Visning**-, **Base**- eller **Verktøy**-funksjoner.

Merk: For å få den beste følelsen for å styre robotarmen, kan du velge **Visning**-funksjonen og så **Roter piler** for å endre visningsvinkelen på 3D-bildet for å samsvare med måten du ser den virkelige robotarmen.

Aktiv TCP

I **Robot**-feltet, under **Aktiv TCP**, vil navnet på det nåværende aktive Tool Center Point (TCP) vises.

Hjem

Hjem-knappen gir tilgang til **Flytt robot til posisjon**-skjermen, Hold nede **Auto**-knappen (se 14.4) to for å flytte roboten til en posisjon tidligere definert under Installasjon (se 16.1.9). **Hjem**-knappens standardinnstilling returnerer robotarmen til loddrett posisjon (se 16.1.9).

Freedrive

På-skjerm **Freedrive**-knappen lar robotarmen dras til ønsket posisjon/poseringer.

Juster

Tilpass-knappen gjør det mulig for Z-aksen på den aktive TCP å tilpasse til en valgt funksjon.

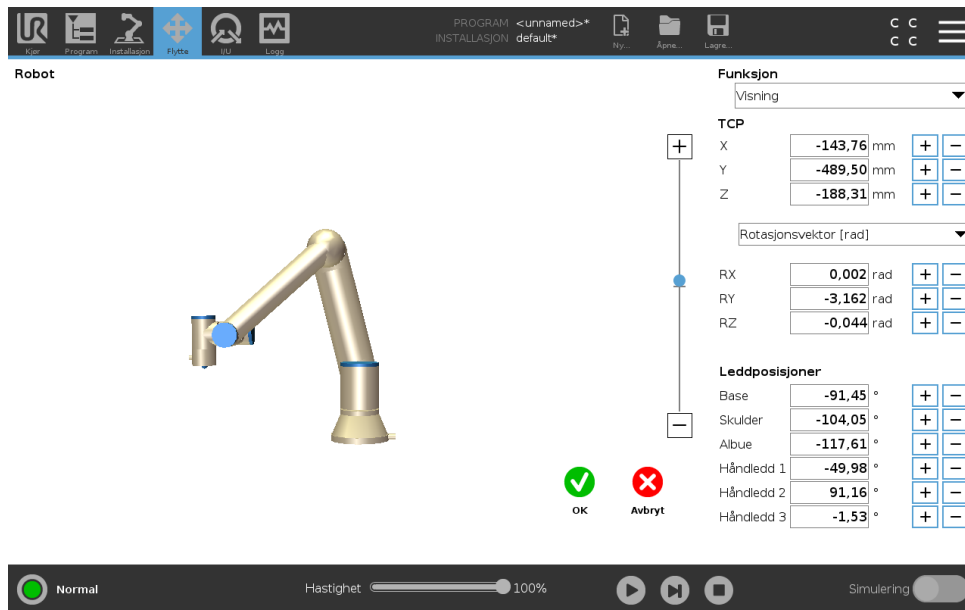
17.3 Verktøyposisjon

Tekstboksene viser de fullstendige verdiene til TCP i forhold til den valgte funksjonen.

Merk: Du kan konfigurere flere navngitte TCP-er (se 16.1.1). Du kan også trykke på **Rediger positur** for å få tilgang til **Pose Editor**-skjermen.

17.3.1 Positur-redigerings skjerm

Når du får tilgang til **positurredigerings**skjermen, kan du angi mål-leddposisjoner, eller en målpositur (posisjon og retning) for TCP. Merk: Denne skjermen er **frakoblet** og styrer ikke robotarmen direkte.



Robot

3D-bildet viser den nåværende robotarmposisjonen. **Skyggen** viser robotarmens målposisjon som styres av de angitte verdiene på høyre side av skjermen. Trykk på forstørrelsesglass-ikonene for å zoome inn/ut, eller dra en finger over for å endre visningen.

Hvis den angitte posisjonen til robot-TCP er nær et sikkerhets- eller utløserplan, eller retningen på robotens verktøy er nær verktøyets orienteringsendegrense (se 13.2.5), vil det vises en 3D-representasjon av den nærmeste endegrensen. Sikkerhetsplanene er visualiseres i gult og svart med en liten pil som representerer planet normalt, noe som indikerer den siden av planet som robot-TCP er tillatt å posisjoneres på. Utløserplanene vises i blått og grønt, og en liten pil som peker mot den siden av planet hvor grensene for **normal** modus (se 13.2.2) er aktiv. Verktøyets orienteringsendegrense visualiseres ved hjelp av en sfærisk kjegle sammen med en vektor som angir den aktuelle retningen til robotverktøyet. På innsiden av kjeglen representerer den tillatte det området for verktøyets orientering (vektor). Når målrobot-TCP ikke lenger er i nærheten av grensen, forsvinner 3D-representasjonen. Hvis mål-TCP er i strid med, eller svært nær å bryte en endegrense, blir visualiseringen av grensen rød.

Funksjon og verktøyposisjon

De aktive TCP- og koordinatverdiene for den valgte funksjonen vises. **X, Y, Z** koordinatene spesifiserer verktøysposisjon. **RX, RY, RZ** koordinatene spesifiserer retning. (Se 16.1.1) for ytterligere informasjon om konfigurering av flere navngitte TCP-er.

Bruk rullegardinmenyen ovenfor **RX, RY** og **RZ**-boksene for å velge orienteringsrepresentasjonstypen:

- **Rotasjonsvektor [rad]** Orienteringen angis som en *rotasjonsvektor*. Lengden på akserne er vinkelen som skal roteres i radianer, og vektoren angir selv akserne som den skal rotere rundt. Dette er standardinnstillingen.
- **Rotasjonsvektor [°]** Orienteringen gis som en *rotasjonsvektor*, der lengden på vektoren er vinkelen som skal roteres i grader.

- **RPY [rad]** Rull, helling og vertikal (RPY) vinkler, der vinklene er i radianer. RPY-rotasjonsmatrise (X, Y, Z"-rotasjon) angis med:
$$R_{rpy}(\gamma, \beta, \alpha) = R_Z(\alpha) \cdot R_Y(\beta) \cdot R_X(\gamma)$$
- **RPY [°]** rull, helling og vertikal (RPY) vinkler, hvor vinklene er i grader.

Du kan trykke på verdiene for å redigere koordinatene. Du kan også trykke på **+** eller **--**-knappene til høyre for en boks for å legge til / trekke fra en verdi til/fra aktuell verdi. Eller du kan holde nede en knapp for å øke/reducere verdien direkte.

Leddposisjoner

Individuelle leddposisjoner er spesifisert direkte. Hver leddposisjon kan ha et leddgrenseområde fra -360° til $+360^\circ$. Du kan konfigurere leddposisjoner som følger:

- Du kan trykke på leddposisjonene for å redigere verdiene.
- Du kan også trykke på **+** eller **--**-knappene til høyre for en boks for å legge til eller trekke fra en verdi til/fra aktuell verdi.
- Holde nede en knapp for å øke/reducere verdien direkte.

OK-knapp

Hvis du aktiverer denne skjermen fra **Flytt** skjermen (se 17), trykk på **OK** knappen for å gå tilbake til **Flytt**-skjermen. Robotarmen beveger seg til det spesifiserte målet. Hvis den siste angitte verdien var et verktøykoordinat, vil robotarmen flytte til målposisjon ved hjelp av **MoveL**-bevegelsestypen, eller ved hjelp av **MoveJ**-bevegelsestypen, hvis en leddposisjon ble oppgitt sist (se 15.5.1).

Avbryt-knapp

Med **Avbryt**-knappen forlater man skjermbildet og forkaster alle endringer.

17.4 Leddposisjon

Leddposisjon-feltet lar deg kontrollere individuelle ledd direkte. Hvert ledd beveger seg langs et standard leddgrenseområde fra -360° til $+360^\circ$, definert av en horisontal linje. Når linjen er nådd, kan du ikke flytte leddet lengre.

Merk: Du kan konfigurere ledd med et posisjonsområde som skiller seg fra standard (se 13.2.4), dette nye området er indikert med en rød sone inni den horisontale linjen.

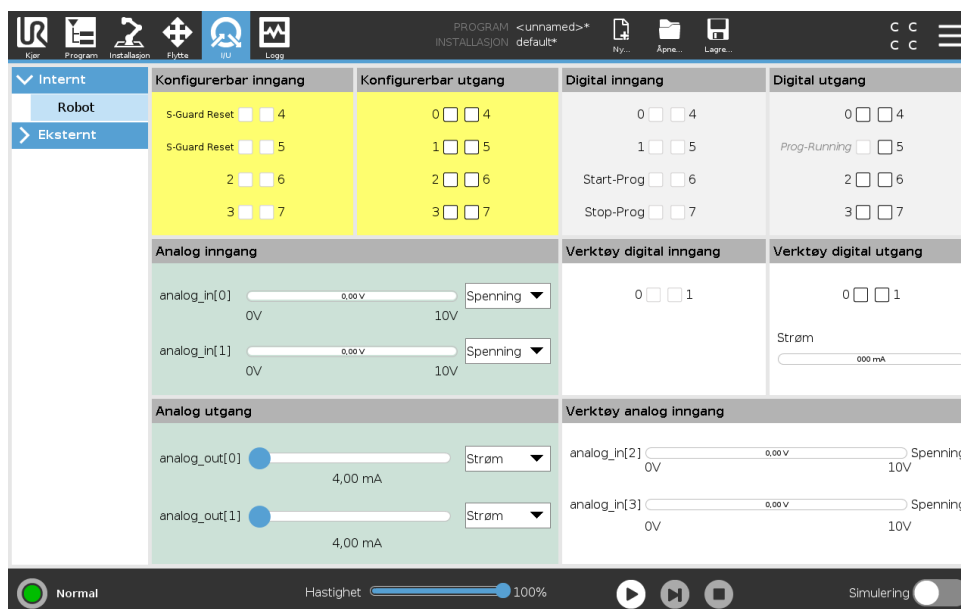


ADVARSEL:

1. I kategorien **Innstillinger**, dersom gravitasjonsinnstilling (se 16.1.3) er feil, eller robotarmen bærer en tung last, kan robotarmen begynne å bevege seg (falle) når du trykker på kategorien **Freedrive**. I så fall slipper du **Freedrive** igjen.
2. Bruk riktige installasjonsinnstillinger.(f.eks. Robotens monteringsvinkel, nyttelastmasse og nyttelastsenter for tyngdekraftforskyving). Lagre og last ned installasjonsfilene sammen med programmet.
3. Nyttelastinnstillinger og robotmonteringsinnstillinger må innstilles riktig før du betjener **Freedrive**-knappen. Hvis disse innstillingene ikke er korrekte, vil robotarmen bevege seg når du aktiverer **Freedrive**.
4. **Freedrive**-funksjonen skal bare brukes i installasjoner der risikovurderingen tillater det. Verktøy og hindringer må ikke ha skarpe kanter eller klempunkter. Sørg for at alt personell holder seg utenfor rekkevidden av robotarmen.

18 I/U-kategori

18.1 Robot



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

Konfigurerbare I/U-er kan være reservert for spesielle sikkerhetsinnstillinger som er definert i avsnittet for konfigurasjon av sikkerhets I/U for installasjonen (se 13.2.10). De som er reservert vil ha navnet på sikkerhetsfunksjonen i stedet for et standard eller brukerdefinert navn. Konfigurerbare utganger som er reservert for sikkerhetsinnstillinger er ikke vekslingsbare og vil kun bli vist som LED.

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

Spenning I verktøyutgang kan Spenning konfigureres kun når verktøyutgang kontrolleres av brukeren. Hvis man velger en URcap, fjernes tilgangen til spenningen.

Analoge domeneinnstillinger De analoge I/O kan settes til enten strøm [4-20mA] eller spenning [0-10V]-utsignal. Innstillingene blir husket for eventuelle senere oppstarter av styreenheten til roboten når et program lagres. Hvis man velger en URcap, i verktøyutgang, fjernes tilgangen til domeneinnstillingene for de analoge verktøyinngangene.

Verktøykommunikasjonsgrensesnitt Når **verktøykommunikasjonsgrensesnittet TCI** er aktivert, vil ikke analog inngang for verktøy være tilgjengelig. På I/U-skjermbildet, vil feltet **Verktøy-inngang** endre seg, som vist nedenfor.

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

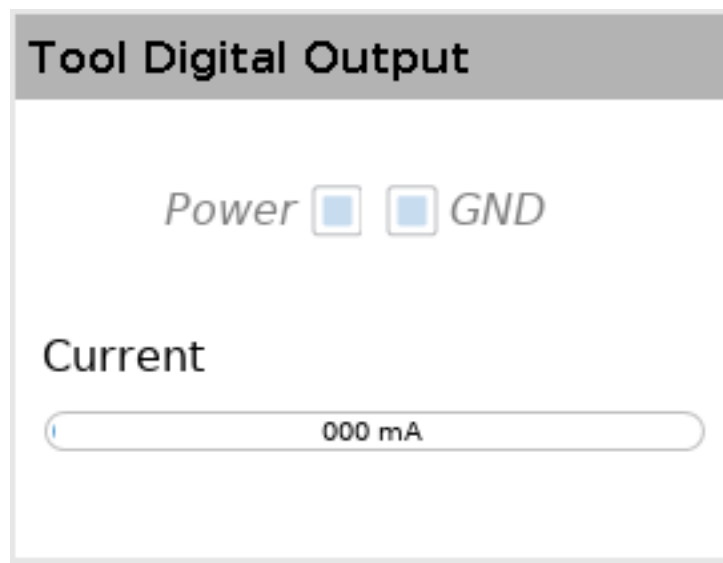


MERK:

Når **Dobbel pinnespenning** er aktivert, må verktøyets digitale utganger ha navn som følger:

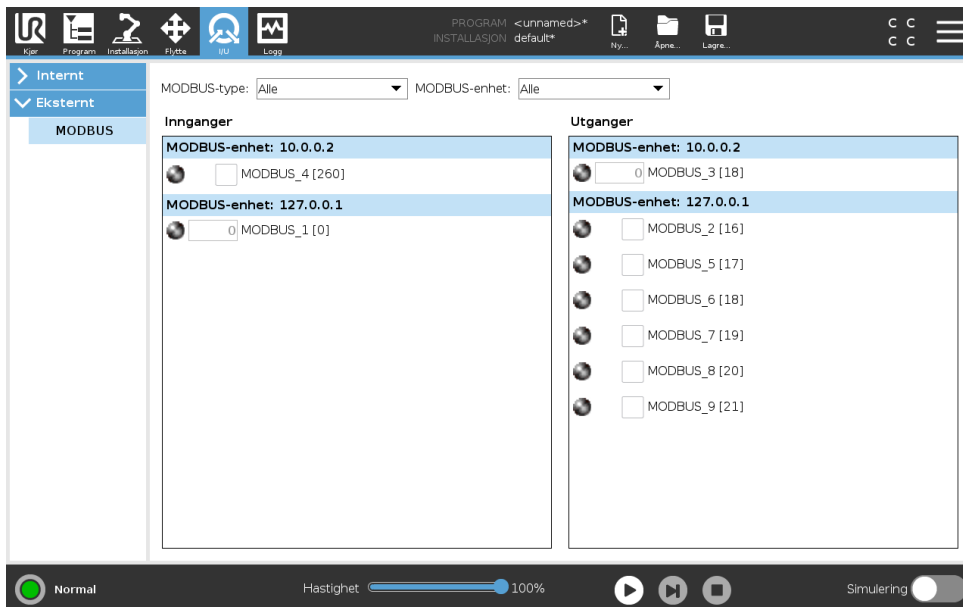
- verktøy_ut[0] (effekt)
- verktøy_ut[1] (GND)

Feltet med **Verktøyutgang** er illustrert nedenfor.



18.2 MODBUS

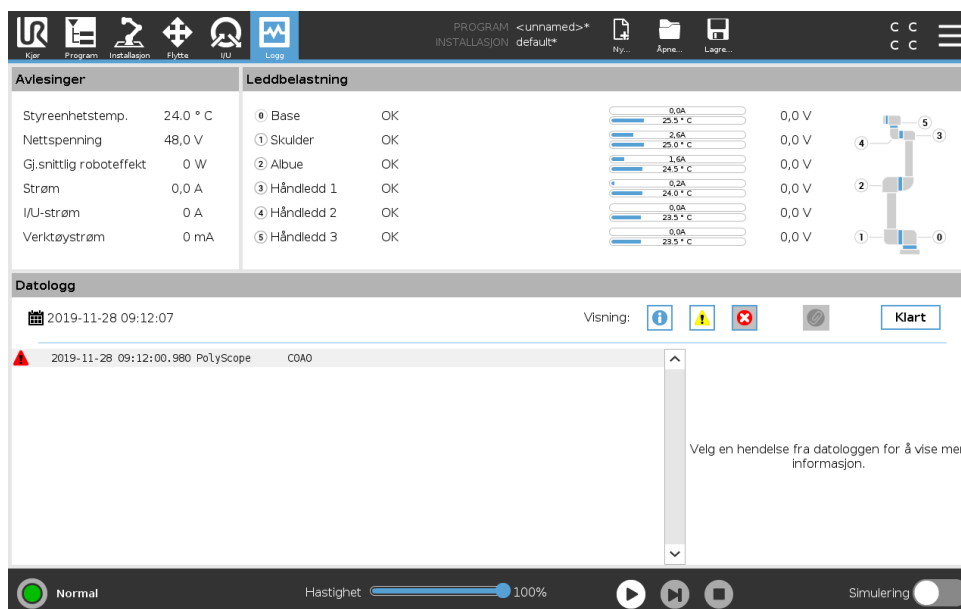
Skjermbildene nedenfor viser MODBUS-klient I/O-signaler ettersom de settes opp i installasjonen. Med nedtrekksmenyene på toppen av skjermen kan du endre det viste innholdet basert på signaltype og MODBUS-enhet dersom mer enn en er konfigurert. Hvert signal på listen inneholder dets tilkoblingsstatus, verdi, navn og signaladresse. Utgangssignalene kan byttes dersom tilkoblingsstatusen og valgte faner for I/O kontroll tillater det (se 16.1.4).





Opphavsrett © 2009–2020 tilhører Universal Robots A/S. Alle rettigheter reservert.

19 Logg-kategorien



19.1 Avlesinger og leddb belastning

Den øverste halvdel av skjermen viser tilstanden for robotarmen og kontrollboksen. Den venstre delen av skjermen viser informasjon relatert til kontrollboksen, mens den høyre delen av skjermen viser informasjon om robotledd. Hvert ledd viser temperaturen til belastningen av leddet og spenningen.

19.2 Datologg

Den første kolonnen kategoriserer alvorlighetsgraden av loggoppføringen. Den andre kolonnen viser tidspunkt for mottak av meldingen. Den neste kolonnen viser avsenderen av meldingen. Den siste kolonnen viser selve meldingen. Meldinger kan filtreres ved å velge de avlange knappene som korresponderer til alvorlighetsgraden. Figuren ovenfor viser feil som vil vises mens informasjons- og varselmeldinger vil bli filtrert. Noen loggmeldinger er utformet for å gi mer informasjon vist på høyre side, etter å ha valgt loggoppføringen.

19.3 Lagrer feilrapporter

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

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



MERK:

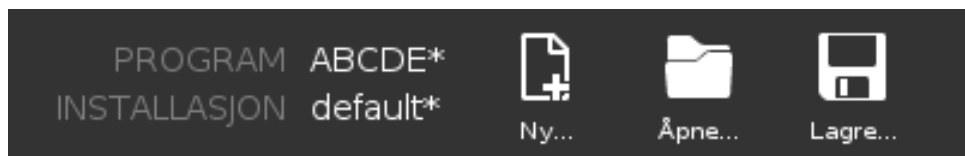
Den eldste rapporten slettes når en ny genereres. Kun de fem siste rapportene lagres.

Følgende listen over feil kan spores og eksporteres:

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

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

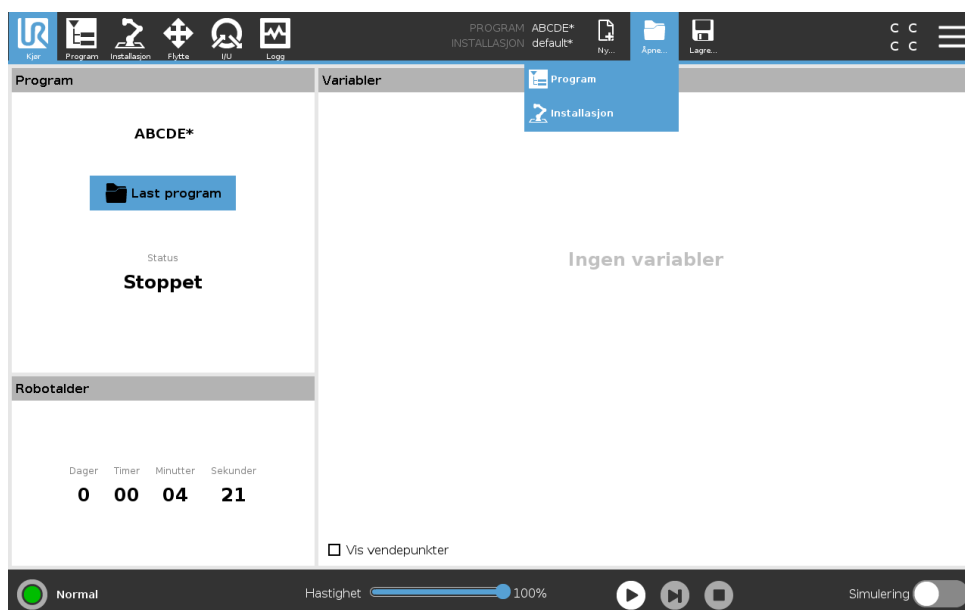
20 Program- og installasjonsbehandling



Filbehandleren refererer til tre ikoner som lar deg opprette, laste inn og konfigurere programmer og installasjoner: **Ny...**, **Åpne...** og **Lagre...**. Filbanen viser ditt aktuelle nedlastede programnavn og type Installasjon. Filbanen endres når du lager eller laster inn et nytt program eller en installasjon. Du kan ha flere installasjonsfiler for en robot. Programmer oppretter last og bruker den aktive installasjonen automatisk.

20.1 Åpne ...

Lar deg laste et program og/eller installasjon.



Å åpne et program

1. I Filbehandleren. Trykk på **Åpne ...** og velg Program.
2. På Last inn program-skjermen, velg et eksisterende program og klipp på Åpne.
3. I filbanen, kontroller at ønsket programnavn vises.

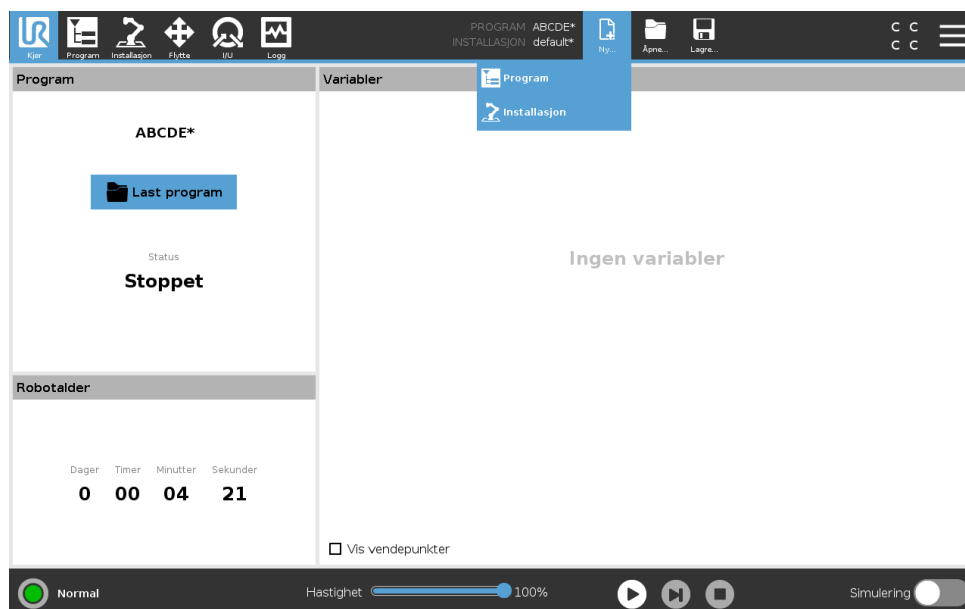
Å åpne en installasjon.

1. Trykk på **Åpne...** i Program- og installasjonsbehandlingen og velg Installasjon.
2. På Last ned robotinstallasjon-skjermen, velg en eksisterende installasjon og trykk på Åpne.

3. I Sikkerhetskonfigurasjonsboksen, velg Bruk, og omstart for å starte roboten på nytt.
4. Velg Angi installasjon for å angi installasjon for det gjeldende programmet.
5. I filbanen, kontroller at ønsket installasjonsnavn vises.

20.2 Ny ...

Lar deg lage et nytt program og/eller installasjon.



Å lage et nytt program

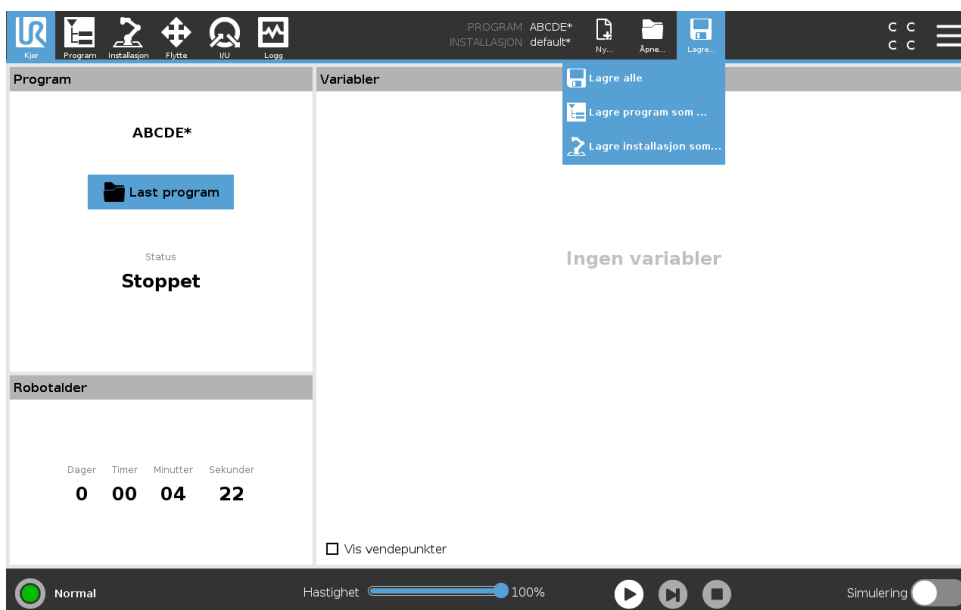
1. I Filbehandleren. Trykk på **Ny...** og velg Program.
2. På Program-skjermen, konfigurert ditt nye program slik du ønsker.
3. I Filbehandleren, trykk på **Lagre ...** og velg Lagre alle eller Lagre program som ...
4. På Lagre program som-skjermen, tildel et filnavn og trykk på Lagre.
5. I filbanen, kontroller at ønsket programnavn vises.

Å lage en ny installasjon

Merk: Du må lagre en installasjon til bruk etter at roboten slås av.

1. I Filbehandleren. Trykk på **Ny...** og velg Installasjon.
2. Klikk på Bekreft sikkerhetskonfigurasjon.
3. På Installasjonsskjermen, konfigurert din nye installasjon slik du ønsker.
4. I Filbehandleren, trykk på **Lagre...** og velg Lagre og Lagre installasjon som....
5. Tildel et filnavn og trykk på skjermen Lagre på Lagre robotinstallasjon.
6. Velg Angi installasjon for å angi installasjon for det gjeldende programmet.
7. I Filbane, kontroller at nytt installasjonsnavn vises.

20.3 Lagre ...



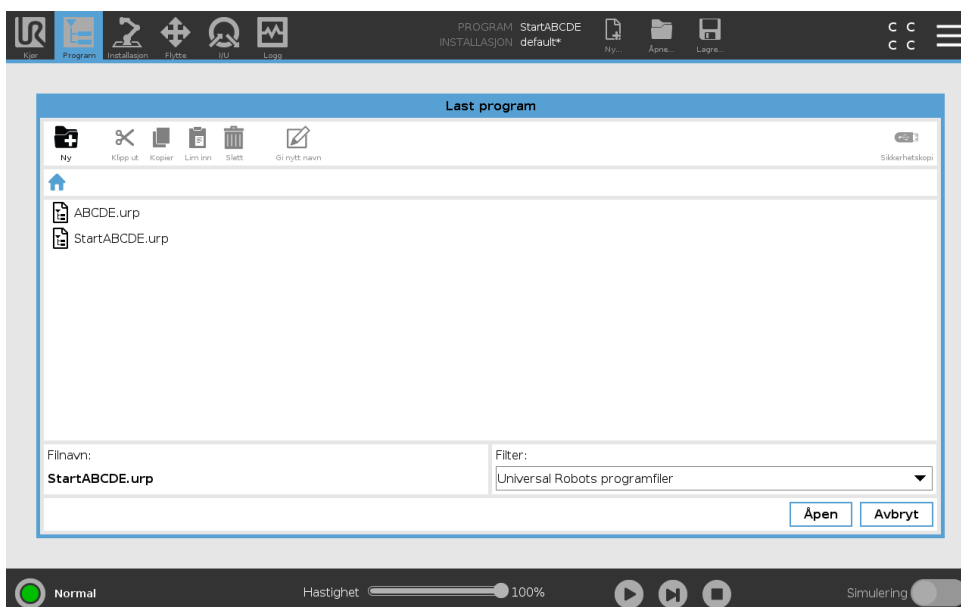
Lagre ... foreslår tre alternativer. Alt etter hvilke program/installasjoner du laster opp-lager, kan du:

Lagre alle for å lagre det aktuelle programmet og installasjonen umiddelbart uten at systemet ber om å lagre et annet sted eller annet navn. Merk: Dersom ingen endringer gjøres i Program-installasjon, vil Lagre alle...-knappen vises som deaktivert.

Lagre program som... for å lagre det nye programnavnet- og plasseringen. Merk: den aktuelle installasjonen er også lagret, med eksisterende navn og plassering.

Lagre installasjon som ... for å endre det nye installasjonsnavnet- og plasseringen. Merk: det aktuelle programmet er lagret, med eksisterende navn og plassering.

20.4 Filbehandler



Dette bildet viser lasteskjermen, som har følgende knapper:

Navigasjons-sti Filstien viser en liste over de stiene som fører til den nåværende plasseringen. Ved å velge et mappenavn i listen, endres filstien til denne katalogen og viser den i filvalg-området.

Filvalgområde Trykk på navnet på en fil for å åpne den. Kataloger velges ved å trykke på navnet i et halvt sekund.

Fil-filter Du kan spesifisere filtypene som vises. Etter å ha valgt Sikkerhetskopifiler, viser dette området de 10 sist lagrede programversjonene, hvor ".old0" er den nyeste og ".old9" er den eldste.

Filnavn Den valgte filen vises her. Når du lagrer en fil, bruker du tekstfeltet til å skrive inn filnavnet manuelt.

Handlingsknapper Kommandolinjen består av en rekke knapper som gjør det mulig å håndtere filer

. Sikkerhetskopieringen til høyre for kommandolinjen støtter sikkerhetskopiering av de valgte filene og katalogene både til filområdet og til en USB. Sikkerhetskopiering er bare aktivert når et eksternt lagringsmedium er koblet til USB-porten.

21 Hamburger-meny

21.1 Hjelp

Du finner definisjoner for alle elementer som utgjør PolyScope -evnene.

1. I høyre hjørne av **Toppteksten** trykker du på **Hamburger**-menyen og velger **Hjelp**.
2. Klikk på et av de røde spørsmålstegnene som vises for å definere ønsket element.
3. I øverste høyre hjørnet på element-definisjon-skjermen trykker du på rød X for å gå ut av Hjelp.

21.2 Om

Du kan vise Versjon og Juridiske data.

1. Trykk på **Hamburger**-menyen og velg **Om**.
2. Trykk på **Versjon** eller **Juridisk** for å vise data.
3. Trykk på Lukk for å gå tilbake til skjermen din.

21.3 Innstillinger

Tilpass PolyScope-innstillinger

1. I toppteksten, trykker du på Hamburger-menyen og velger **Innstillinger**.
2. I Side-menyen til venstre velger du et element for personalisering. Merk: Hvis et operasjonsmodus-passord ble angitt i Side-menyen er **System** kun tilgjengelig for programmereren.
3. Nede til høyre trykker du på **Bruk og Start på nytt** for å innføre dine endringer.
4. Nede til venstre trykker du på **Avslutt** for å lukke skjermen uten endringer.

21.3.1 Preferanser

Språk

Du kan endre PolyScope-språket og måleenhet (Metrisk eller Imperial).

Klokkeslett

Du kan nå få tilgang til og/eller justere nåværende tid og data som vises på PolyScope.

1. I toppteksten, trykker du på Hamburger-menyikonet og velger **Innstillinger**.
2. Under innstillinger velger du **Tid**.
3. Bekreft og/eller juster **Tid** og/eller **Dato** etter ønske.
4. Trykk på **Bruk og start på nytt** for å bruke endringene dine.

Dato og tid vises i logg-kategorien (se 19.3) under **Datologg**.

Skjul Glidebryter

Glidebryter ligger på bunnen av skjermbildet Kjør-kategorien og tillater operatøren å endre hastigheten av et program som pågår.

1. I topteksten, trykker du på Hamburger-menyikonet og velger **Innstillinger**.
2. Under Preferanser, trykker du på **Kjøreskjermen**.
3. Velg avkrysningsboksen for å vise eller skjule **Glidebryter**.

21.3.2 Passord

Modus

Operasjonsmodus-passordet forhindrer uautorisert modifisering av robotoppsett ved å skape to forskjellige brukerroller på PolyScope: Automatisk og manuelt. Når du setter operasjonsmodus-passordet, kan programmer eller installasjoner bare opprettes og lastes ned i manuelt-modus. Hver gang du går inn i manuelt-modus, ber PolyScope om passordet som tidligere ble angitt på denne skjermen.

Sikkerhet

Sikkerhetspassordet forhindrer uautorisert modifisering av sikkerhetsinnstillinger .

21.4 System

21.4.1 Sikkerhetskopier og gjenopprett

Lagre en full kopi av systemet ditt til en USB-stasjon og bruk den for å gjenopprette systemet ditt tilbake til tidligere tilstand. Dette kan være nødvendig etter at disken er skadet eller du har slettet noe ved et uhell.



MERK:

Bruk en av USB-portene inne i kontrollboksen (CB) når du utfører en sikkerhetskopierings- og gjenoppretingsoperasjon. Bruk av CB USB-port er mer stabilt og det går fortere å ta en sikkerhetskopiering.

Sikkerhetskopiere systemet

1. I topteksten, trykker du på Hamburger-menyikonet og velger **Innstillinger**.
2. Under System trykker du på **Sikkerhetskopier Gjenopprett**.
3. Velg sted for å lagre sikkerhetskopieringen og trykk på **Sikkerhetskopi**.
4. Trykk på **OK** for full systemomstart.

Gjenopprette systemet

1. I topteksten, trykker du på Hamburger-menyikonet og velger **Innstillinger**.
2. Under System trykker du på **Sikkerhetskopier Gjenopprett**.
3. Velg din sikkerhetskopifil og trykk på **Gjenopprett**.
4. Trykk på **OK** for å bekrefte.

21.4.2 Oppdater

Du kan bruke en USB-enhet for å sikre at robotprogramvaren er oppdatert.

Oppdatere programvare

1. I toppteksten, trykker du på Hamburger-menyikonet og velger **Innstillinger**.
2. Under System trykker du på **Oppdatere**.
3. Sett inn en USB-enhet og trykk deretter på **Søk** for å vise oppdateringsfiler.
4. I listen over gyldige oppdateringer velger du ønsket versjon og trykker på **Oppdater** for å installere.



ADVARSEL:

Sjekk alltid programmet/programmene etter en programvareoppgradering. Oppgraderingen kan endre banene i programmet ditt.

21.4.3 Nettverk

Du kan konfigurere robottilkobling til et nettverk ved å velge en av tre tilgjengelige nettverksmetoder:

- DHCP
- Statisk adresse
- Deaktivert nettverk (hvis du ikke ønsker å koble roboten din til et nettverk)

Avhengig av nettverksmetoden du velger, konfigurerer du nettverksinnstillingene:

- IP adresse
- Nettverksmaske
- Standard Gateway
- Foretrukket DNS-server
- Alternativ DNS-server

Merk: Trykk på **Bruk** for å bruke endringer.



21.4.4 Administrere dine URCaps

Du kan håndtere dine eksisterende **URCaps** eller installere en ny en i din robot.

1. I toppteksten trykker du på Hamburger-menyen og velger **Innstillinger**.
2. Under System, trykker du på **URCaps**.
3. Trykk på knappen **+**, velg **.urcap**-filen og trykk på **Åpne** Merk: Kontroller flere detaljer om den nye URCap ved å velge den i **Aktiv URCaps**-feltet. Mer informasjon vises i **URCap-informasjon**-feltet nederst.
4. Hvis du ønsker å fortsette med installasjonen av URCap, trykk på **Start på nytt**. Etter det trinnet er URCap installert og klart for bruk.
5. For å fjerne en installert URCap, velg den fra Active URCaps og trykk på **-**-knappen og trykk **Start på nytt** slik at endringer kan tre i kraft.

21.4.5 Fjernkontroll

En robot kan enten være kontrollert lokalt (kontrollert fra Teach Pendant) eller fjernkontrollert (kontrollert eksternt).

 Lokal kontroll tillater ikke	 Fjernkontroll tillater ikke
Slå på og frigjør bremses som sendes til roboten over nettverket	Bevege roboten fra flytte-kategorien
Motta og gjennomføre robotprogrammer og installasjon sendt til roboten over nettverket	Start i programmer fra Teach Pendant
Autostart av programmer ved oppstart, styrt fra digitale innganger	Last inn programmer og installasjoner fra Teach Pendant
Autostart bremsefrigivelse ved oppstart, styrt fra digitale innganger	Freedrive
Start av programmer, styrt fra digitale innganger	

Kontroll av roboten via nettverk eller digital inngang er som standard begrenset. Aktivering og valg av Fjernkontroll -funksjonen fjerner denne restriksjonen. Aktiver Fjernkontroll ved å bytte til Lokal kontroll (PolyScope-kontroll) på roboten, slik at all kontroll over kjørerprogrammer og utførelse av skript utføres eksternt.

Merk: Aktiver fjernkontrollfunksjonen i Innstillinger for å få tilgang til fjernmodus og lokal modus i profilen.

Aktivere fjernkontroll

1. I topteksten trykker du på Hamburger-menyen og velger **Innstillinger**.
2. Under System, velg **Fjernkontroll**.
3. Trykk på **Aktivere** for å gjøre fjernkontrollfunksjonen tilgjengelig. PolyScope forblir aktiv. Merk: Aktivering av fjernkontroll fører ikke til umiddelbar start av funksjonen. Den lar det bytte fra Lokal kontroll til Fjernkontroll.
4. I profilmenyen velger du **Fjernkontroll** for å endre PolyScope. Merk: Du kan gå tilbake til Lokal kontroll ved å bytte tilbake i profilmenyen, eller velge Operatør eller Programmerer dersom et passord er spesifisert.



MERK:

- Selg om fjernkontroll begrenser dine handlinger i PolyScope , kan du fortsatt kontrollere robotens tilstand.
- Når et robotsystem er slått av i Fjernkontrollen, starter den opp i Fjernkontrollen.

21.5 Stopp driften på roboten

Stopp driften på roboten-knappen lar roboten skru seg av og starte på nytt.

Slå av roboten

1. I toppteksten, trykker du på Hamburger-menyen og velger **Slå av roboten**.
2. Når Slå av roboten-dialogboksen vises, trykker du på **Slå av**.