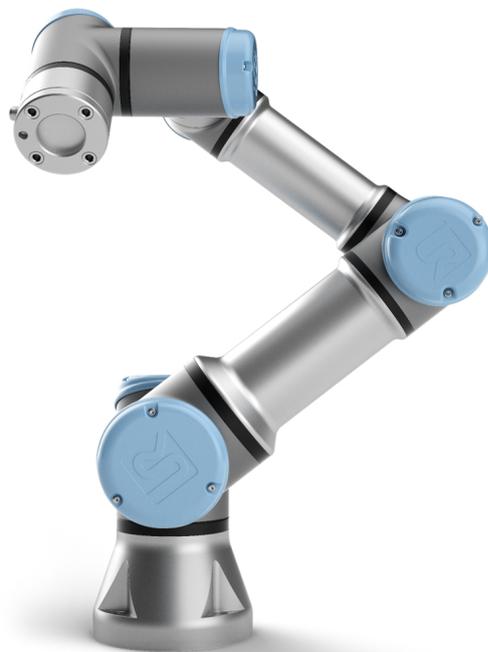




UNIVERSAL ROBOTS

Universal Robots e-Series Benutzerhandbuch



UR3e

Original instructions (de)



Die hier enthaltenen Informationen sind Eigentum von Universal Robots A/S und dürfen nur im Ganzen oder teilweise vervielfältigt werden, wenn eine vorherige schriftliche Genehmigung von Universal Robots A/S vorliegt. Diese Informationen können jederzeit und ohne vorherige Ankündigung geändert werden und sind nicht als Verbindlichkeit von Universal Robots A/S auszulegen. Dieses Dokument wird regelmäßig geprüft und überarbeitet.

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

Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S.

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



Inhalt

1. Vorwort	1
1.1. Verpackungsinhalt	2
1.2. Wichtiger Sicherheitshinweis	3
1.3. Lesen dieses Handbuchs	3
1.4. Wo Sie weitere Informationen finden	3
1.4.1. UR+	3
Teil I Hardware-Installationshandbuch	5
2. Sicherheit	7
2.1. Vorwort	7
2.2. Gültigkeit und Verantwortung	7
2.3. Haftungsbeschränkung	8
2.4. Warnsymbole in diesem Handbuch	8
2.5. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise	9
2.6. Verwendungszweck	11
2.7. Risikobewertung	12
2.8. Lagebewertung vor der ersten Verwendung	14
2.9. Notabschaltung	15
2.10. Bewegung ohne Antriebskraft	15
3. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen	17
3.1. Vorwort	17
3.2. Stoppkategorien	18
3.3. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen	18
3.4. Sicherheitsfunktion	22
3.5. Betriebsarten	23
4. Transport	25
5. Mechanische Schnittstelle	27
5.1. Vorwort	27
5.2. Wirkungsbereich des Roboters	27
5.3. Montage	27
5.4. Maximale Nutzlast	31
6. Elektrische Schnittstelle	32
6.1. Vorwort	32

6.1.1. Halterung für Control-Box	32
6.2. Ethernet	32
6.3. Elektrische Warnungen und Sicherheitshinweise	33
6.4. Controller-E/A	35
6.4.1. Gemeinsame Spezifikationen für alle Digital-E/A	36
6.4.2. Sicherheits-E/A	37
6.4.3. Digital-E/A für allgemeine Zwecke	42
6.4.4. Digitaleingang durch eine Taste	42
6.4.5. Kommunikation mit anderen Maschinen oder einer SPS	43
6.4.6. Analog-E/A für allgemeine Zwecke	43
6.4.7. EIN-/AUS-Remote-Steuerung	44
6.5. Netzanschluss	45
6.6. Roboteranschluss: Roboterkabel	47
6.6.1. Roboter-Anschlusskabel	47
6.7. Roboteranschluss: Basisflansch kabel	48
6.7.1. Basisflansch kabelstecker	48
6.8. Werkzeug E/A	49
6.8.1. Werkzeugstromversorgung	50
6.8.2. Stromversorgung	50
6.8.3. Doppel-Pin-Strom	51
6.8.4. Digitalausgänge des Werkzeugs	51
6.8.5. Digitaleingänge des Werkzeugs	52
6.8.6. Analoges Werkzeugeingang	53
6.8.7. Werkzeugkommunikation-E/A	54
7. Wartung und Reparatur	55
7.1. Sicherheitsanweisungen	55
7.2. Reinigung	56
8. Entsorgung und Umwelt	58
9. Zertifizierungen	59
10. Gewährleistung	61
10.1. Produkt-Gewährleistung	61
10.2. Haftungsausschluss	62

11. Nachlaufzeit und -strecke	63
12. Erklärungen und Zertifikate	66
13. Zertifizierungen	68
14. Angewandte Normen	76
15. Technische Spezifikationen	82
16. Tabellen zu Sicherheitsfunktionen	84
16.1. Table 1	84
17. Table 2	91
Teil II PolyScope-Handbuch	95
18. Vorwort	97
18.1. PolyScope Grundlagen	97
18.2. Symbole/Tabs in der Kopfzeile	97
18.3. Schaltflächen in der Fußzeile	99
18.4. Bildschirm Erste Schritte	100
19. Schnellstart	101
19.1. Roboterarm-Grundlagen	101
19.2. Installation des Roboterarms und des Controllers	101
19.3. Control-Box ein- und ausschalten	102
19.4. Roboterarm ein- und ausschalten	102
19.5. Initialisierung des Roboterarms	103
19.6. Schnelle Inbetriebnahme des Systems	104
19.7. Die Schaltfläche Home greift auf den Bildschirm Roboter in Position fahren zu, in dem Sie die Auto-Schaltfläche gedrückt halten können	105
19.7.1. Halten Sie die Freedrive-Schaltfläche auf dem Teach Pendant gedrückt.	106
19.7.2. Verwenden der Freedrive-Schaltfläche auf dem Bildschirm der Registerkarte „Bewegen“	107
19.8. Backdrive	107
19.8.1. Backdrive aktivieren	107
19.9. Das erste Programm	107
19.10. Roboter-Registrierung und URCap-Lizenzdateien	109
19.10.1. Registrierung des Roboters aus Ihrem aktuellen Bildschirm	109
19.10.2. Herunterladen der URCAP-Lizenzdatei	109
19.10.3. Roboter-Registrierung zurücksetzen	110
20. Betriebsmodus-Auswahl	111
20.1. Betriebsmodusarten	111

20.2. Drei-Stellungs-Zustimmschalter	113
20.2.1. Manueller Modus mit hoher Geschwindigkeit	113
21. Sicherheitskonfiguration	115
21.1. Grundlagen der Sicherheitseinstellungen	115
21.1.1. Sicherheitskonfiguration aufrufen	115
21.2. Sicherheitspasswort festlegen	116
21.3. Änderung der Sicherheitskonfiguration	117
21.4. Neue Sicherheitskonfiguration anwenden	117
21.5. Sicherheitsprüfsumme	117
21.6. Einstellungen im Menü Sicherheit	118
21.7. Roboter-Limits	118
21.8. Sicherheitsmodi	120
21.9. Toleranzen	120
21.10. Gelenk- grenzen	121
21.11. Ebenen	121
21.11.1. Betriebsarten	122
21.11.2. Sicherheitsebenen konfigurieren	123
21.11.3. Ellbogen	124
21.11.4. Farbcodes	124
21.12. Freedrive	125
21.12.1. Freedrive-Schaltfläche	125
21.13. Backdrive	125
21.13.1. Backdrive aktivieren:	125
21.14. Werkzeugposition	125
21.15. TCP-Ausrichtung	127
21.15.1. Begrenzungseinstellungen	128
21.15.2. Eigenschaften Werkzeug	129
21.16. E/A	129
21.16.1. Eingangssignale	129
21.16.2. Ausgangssignale	130
21.16.3. OSSD-Sicherheitssignale	131
21.17. Hardware	132
21.17.1. Verfügbare Hardware auswählen	132
21.18. Sichere Ausgangsposition	132
21.18.1. Synchronisierung der Ausgangsposition	133

21.19. Ausgang Sichere Ausgangsposition	133
21.19.1. Festlegung des Sichere Ausgangsposition-Output	133
21.20. Sichere Ausgangsposition bearbeiten	134
21.20.1. Sichere Ausgangsposition bearbeiten	134
22. Der Tab „Betrieb“	135
22.1. Programm	135
22.2. Variablen	135
22.3. Roboteralter	136
22.4. Roboter in Position fahren	136
22.4.1. Zugriff auf den Bildschirm Roboter in Position fahren	137
22.4.2. Roboter fahren zu:	137
22.4.3. Manuell	137
23. Programm - Tab	139
23.1. Programmstruktur	139
23.1.1. Programmausführungsanzeige	140
23.1.2. Schaltfläche Suchen	140
23.2. Programmstruktur Werkzeugleiste	140
23.2.1. Rückgängig/Erneut ausführen - Taste	140
23.2.2. Nach Oben & Unten bewegen	140
23.2.3. Ausschneiden	141
23.2.4. Kopieren	141
23.2.5. Einfügen	141
23.2.6. Löschen	141
23.2.7. Kommentar	141
23.3. Ausdruck-Editor	142
23.4. Programm von ausgewähltem Knoten starten	142
23.4.1. Verwendung der Option Abspielen ab Auswahl	143
23.5. Verwendung von Haltepunkten in einem Programm	143
23.6. Einzelschritte in einem Programm	145
23.7. Der Tab „Befehl“	145
23.8. Grafik-Tab	147
23.9. Der „Variablen“ -Tab	148
23.10. Basisprogrammknotten	149
23.10.1. Bewegen	149
23.10.2. Fixer Wegepunkt	152
23.10.3. Relativer Wegepunkt	158

23.10.4. Variabler Wegepunkt	159
23.10.5. Richtung	159
23.10.6. Stopbedingung	160
23.10.7. Bis-Werkzeugkontakt	161
23.10.8. Warten	163
23.10.9. Einstellen	164
23.10.10. Meldung	165
23.10.11. Halt	166
23.10.12. Kommentar	166
23.10.13. Ordner	167
23.11. Erweiterte Programmknoten	168
23.11.1. Schleife	168
23.11.2. If	168
23.11.3. Unterprogramm	170
23.11.4. Zuweisung	171
23.11.5. Script	171
23.11.6. Event	172
23.11.7. Thread	173
23.11.8. Switch	173
23.11.9. Timer	174
23.11.10. Home	175
23.12. Assistenten	175
23.12.1. Palettierung	175
23.12.2. Suchen	182
23.12.3. Kraft	185
23.12.4. Auswahl des Kraftwertes	187
23.12.5. Geschwindigkeitsbegrenzung	187
23.12.6. Testeinstellungen für Kraft	187
23.12.7. Förderbandverfolgung	188
23.12.8. Schraubtechnik	189
23.12.9. Schraubtechnik Bis	190
23.13. URCaps	192
23.13.1. Remote-TCP und Werkzeugpfad URCap	192
23.13.2. Bewegungsarten für Remote-TCP	193
23.13.3. RTCP-Wegepunkt	194
23.13.4. Remote TCP Werkzeugpfad	195
23.13.5. Remote TCP	196
23.13.6. Remote TCP PCS	197

23.13.7. Gewöhnliche TCP Werkzeugpfad Bewegungen	200
24. Register Installation	203
24.1. Allgemein	203
24.2. TCP-Konfiguration	203
24.2.1. Position	203
24.2.2. Orientierung	203
24.2.3. Hinzufügen, Umbenennen, Ändern und Entfernen von TCPs	204
24.2.4. Aktive TCP	204
24.2.5. Standard-TCP	204
24.2.6. Anlernen (Teaching) der TCP-Position	204
24.2.7. Anlernen (Teaching) der TCP-Ausrichtung	205
24.3. Nutzlast und Schwerpunkt	206
24.3.1. Festlegen der Nutzlast	206
24.3.2. Festlegen des Schwerpunkts	206
24.3.3. Schätzung der Nutzlast	206
24.3.4. Verwendung des Assistenten zur Schätzung der Nutzlast	206
24.4. Montage	207
24.5. E/A-Einstellung	208
24.5.1. E/A Signaltyp	209
24.5.2. Zuordnen von benutzerdefinierten Namen	209
24.5.3. E/A-Aktionen und E/A-Tabsteuerung	209
24.6. Variablen	211
24.7. Autostart	212
24.7.1. Laden eines Anlaufprogramms	213
24.7.2. Starten eines Anlaufprogramms	213
24.8. Werkzeug E/A	214
24.9. Steuerung E/A-Schnittstelle	214
24.10. Analoge Werkzeugeingänge	215
24.10.1. Kommunikationsschnittstelle für Tools	215
24.10.2. Konfigurieren der Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI)	215
24.11. Einstellungen Digitalausgänge	215
24.11.1. Parallelschaltung der Ausgänge	216
24.12. Sanfter Übergang zwischen Sicherheitsmodi	216
24.12.1. Einstellungsänderungen für Beschleunigung/Verlangsamung	216
24.13. Home	217
24.13.1. Festlegen von Ausgangsposition	217

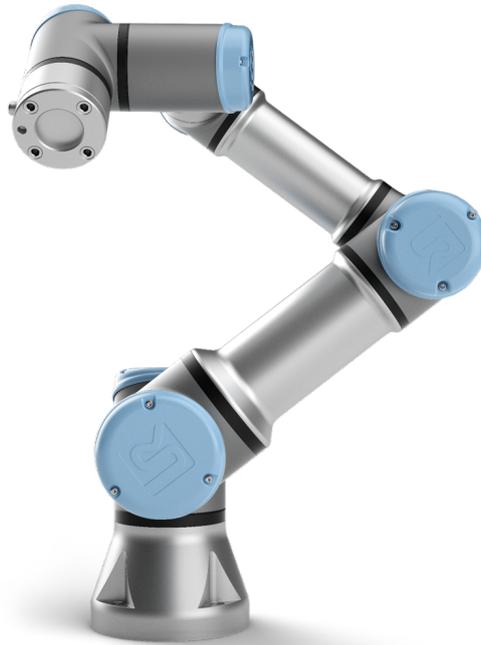
24.14. Einstellungen für Förderbandverfolgung	217
24.14.1. Definieren eines Fließbands	218
24.14.2. Förderband-Parameter	218
24.14.3. Parameter für Förderbandsbandverfolgung	218
24.15. Schraubtechnik-Einstellungen	219
24.15.1. Konfiguration eines Schraubendrehers	219
24.15.2. Konfiguration der Position des Schraubendrehers	220
24.15.3. Konfiguration der Schnittstelle des Schraubendrehers	221
24.16. Sicherheit	221
24.17. Koordinatensys	222
24.17.1. Verwenden einer Funktion	224
24.17.2. Verwenden von: Roboter hierher bewegen	224
24.17.3. Punkt-Funktion	224
24.17.4. Linien-Funktion	225
24.17.5. Funktion Ebene	226
24.17.6. Beispiel: Manuelle Anpassung einer Funktion zur Anpassung eines Programms	227
24.17.7. Beispiel: Dynamisches Aktualisieren einer Funktion	228
24.18. Funktionsbearbeitung	230
24.19. Feldbus	232
24.20. MODBUS-Client-E/A-Einstellung	232
24.20.1. Aktualisieren	233
24.20.2. Einheit hinzufügen	233
24.20.3. Einheit löschen	233
24.20.4. Einstellung IP-Adresse Einheit	233
24.20.5. Sequenzieller Modus	233
24.20.6. Signal hinzufügen	233
24.20.7. Signal löschen	233
24.20.8. Signaltyp einstellen	234
24.20.9. Signaladresse einstellen	234
24.20.10. Signalname einstellen	234
24.20.11. Signalwert	234
24.20.12. Status Signalkonnektivität	235
24.20.13. Erweiterte Optionen anzeigen	235
24.20.14. Erweiterte Optionen	235
24.21. Ethernet/IP	236
25. Register Move	237
25.1. Bewegung des Werkzeuges	237

25.2. Roboter	237
25.2.1. Koordinatensystem	238
25.2.2. Aktive TCP	238
25.2.3. Home	238
25.2.4. Freedrive	238
25.2.5. Ausrichten	238
25.3. Werkzeugposition	239
25.4. Gelenkposition	239
25.5. Bearbeitungsanzeige „Pose“	241
25.5.1. Roboter	241
25.5.2. Funktion und Werkzeugposition	242
25.5.3. Gelenkpositionen	242
25.5.4. Schaltfläche „OK“	242
25.5.5. Schaltfläche „Abbrechen“	243
26. E/A-Tab	245
26.1. Roboter	245
26.2. MODBUS	246
27. Der Tab „Protokoll“	249
27.1. Messwerte und gemeinsame Last	249
27.2. Datumsprotokoll	249
27.3. Fehlerberichte speichern	249
27.4. Datei für technische Unterstützung (Support-Datei)	250
28. Programm- und Installations-Manager	251
28.1. Öffnen...	251
28.2. Neu...	252
28.3. Speichern...	253
28.4. Datei-Manager	254
29. Hamburger-Menü	257
29.1. Hilfe	257
29.2. Info	257
29.3. Einstellungen	257
29.3.1. Einstellungen	257
29.3.2. Passwort	258
29.4. System	259
29.4.1. Sichern und Wiederherstellen	259



29.4.2. Aktualisieren	259
29.4.3. Netzwerk	260
29.4.4. Verwaltung von URCaps	260
29.4.5. Fernsteuerung	261
29.5. Roboter Herunterfahren	262
30. Glossar	263
30.1. Index	264

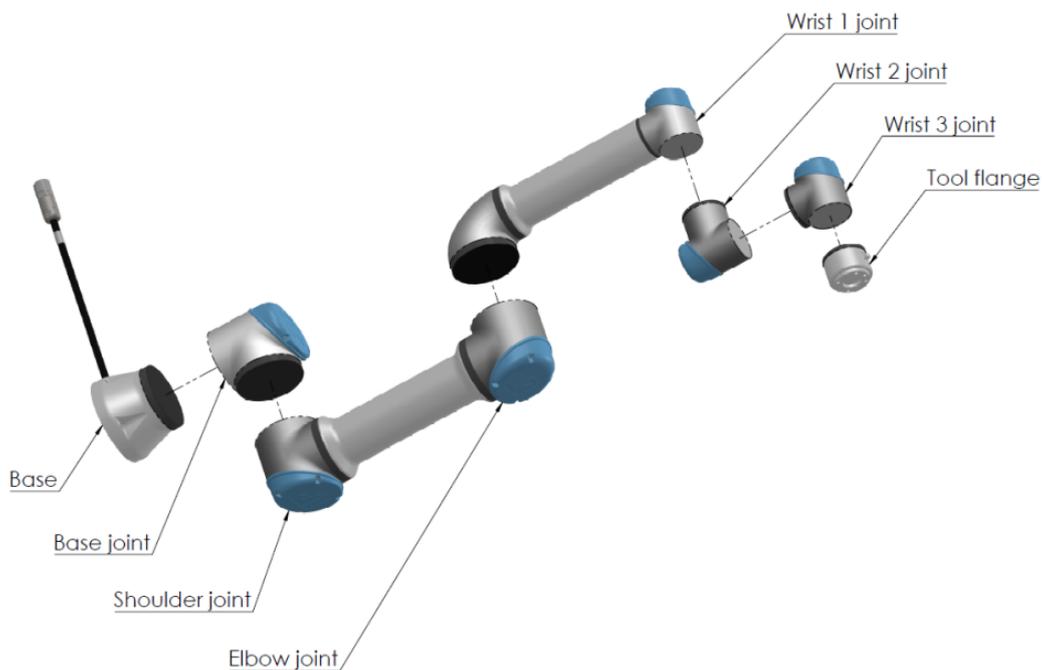
1. Vorwort



Herzlichen Glückwunsch zum Erwerb Ihres neuen Universal Robots e-Series-Roboters.

Der Roboter kann zur Bewegung eines Werkzeugs programmiert werden und mit anderen Maschinen über elektrische Signale kommunizieren. Sein Arm besteht aus stranggepressten Aluminiumrohren und Gelenken.

Über unsere patentierte Programmieroberfläche PolyScope ist die Programmierung des Roboters zur Bewegung eines Werkzeugs entlang eines gewünschten Weges einfach.



2.1: Die Gelenke, die Basis und der Werkzeugflansch am Roboterarm.

Mit sechs Gelenken und einem hohen Grad an Flexibilität sind die kooperativen Roboterarme der e-Series von Universal Robots wie dafür geschaffen, die Bewegungsabläufe eines menschlichen Arms nachzuempfinden. Über unsere patentierte Programmieroberfläche PolyScope ist die Programmierung des Roboters zur Bewegung eines Werkzeugs und zur Kommunikation mit anderen Maschinen anhand elektrischer Signale einfach. In [Abbildung 2.1: Die Gelenke, die Basis und der Werkzeugflansch am Roboterarm](#). oben sind die Hauptkomponenten des Roboterarms zu sehen. Die Abbildung kann im Verlauf des Handbuchs zum Nachschlagen herangezogen werden.

1.1. Verpackungsinhalt

Wenn Sie einen Roboter bestellen, erhalten Sie zwei Pakete. Eines beinhaltet den Roboterarm, das andere enthält die folgenden Komponenten:

- Control-Box mit Teach Pendant
- Montagevorrichtung für die Control-Box
- Montagevorrichtung für das Teach Pendant
- Schlüssel zum Öffnen der Control-Box
- Strom- bzw. Netzkabel für die jeweilige Region
- Dieses Handbuch

1.2. Wichtiger Sicherheitshinweis

Der Roboter ist eine **unvollständige Maschine** (siehe) und daher ist für jede Installation des Roboters eine Risikobewertung erforderlich. Alle Sicherheitshinweise in Kapitel 2. [Sicherheit auf Seite 7](#) sind unbedingt zu befolgen.

1.3. Lesen dieses Handbuchs

Dieses Handbuch enthält Anweisungen für die Installation und Programmierung des Roboters. Das Handbuch gliedert sich in zwei Teile:

Hardware-Installationshandbuch

Mechanische und elektrische Installation des Roboters.

PolyScope-Handbuch

Programmierung des Roboters.

Dieses Handbuch richtet sich an Roboter-Integratoren, die einfache mechanische und elektrische Schulungskennnisse besitzen und die außerdem mit elementaren Programmierkonzepten vertraut sind.

1.4. Wo Sie weitere Informationen finden

Die Support-Webseite (<http://www.universal-robots.com/support>) enthält:

- Andere Sprachversionen dieses Handbuchs:
- **PolyScope-Handbuch**
- Das **Service-Handbuch** mit Anleitungen zur Fehlerbehebung, Instandhaltung und Instandsetzung des Roboters
- Das **Script-Handbuch** für erfahrene Benutzer

1.4.1. UR+

Die UR+-Seite (<http://www.universal-robots.com/plus/>) ist ein Online-Showroom für innovative Produkte, um Ihre UR-Roboter-Anwendung Ihren Bedürfnissen anzupassen. Sie finden alles Notwendige an einem Ort – von Anbaugeräten und Zubehör bis Vision-Kameras und Software. Alle Produkte sind für die Integration mit UR-Robotern getestet und genehmigt und garantieren einfache Inbetriebnahme, zuverlässigen Betrieb, ein tolles Bedienerlebnis und einfache Programmierung. Sie können die Webseite auch dazu nutzen, um dem UR + Entwicklerprogramm beizutreten und auf unsere neue Software-Plattform zuzugreifen, die es Ihnen ermöglicht, weitere benutzerfreundliche Produkte für UR-Roboter zu entwickeln.



Teil I

Hardware-Installationshandbuch

2. Sicherheit

2.1. Vorwort

Dieses Kapitel enthält wichtige Sicherheitsinformationen, die vom Integrator von e-Series-Robotern von Universal Robots gelesen und verstanden werden müssen, **bevor** der Roboter zum ersten Mal eingeschaltet wird.

In diesem Kapitel sind die ersten Teilabschnitte allgemein. In den sich anschließenden Teilabschnitten werden gezielt technische Angaben behandelt, die sich auf das Einstellen und Programmieren des Roboters beziehen. Kapitel [3. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen auf Seite 17](#) beschreibt und definiert sicherheitsrelevante Funktionen, die insbesondere für kollaborative Anwendungen relevant sind.

Die Anweisungen und Hinweise in Kapitel [3. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen auf Seite 17](#) sowie in Abschnitt [2.7. Risikobewertung auf Seite 12](#) sind von besonderer Bedeutung.

Es ist von großer Wichtigkeit, dass alle Montageanweisungen und Anleitungen der übrigen Kapitel und Handbucheile beachtet und befolgt werden.

Insbesondere zu beachten sind Texte im Zusammenhang mit Warnsymbolen.



HINWEIS

Universal Robots schließt jedwede Haftung aus, wenn der Roboter (Arm-Kontrolleinheit und/oder Teach Pendant) beschädigt, verändert oder auf bestimmte Weise manipuliert wird. Universal Robots kann nicht für Schäden am Roboter oder anderen Geräten haftbar gemacht werden, wenn diese durch Programmierfehler oder eine Fehlfunktion des Roboters verursacht wurden.

2.2. Gültigkeit und Verantwortung

Die Informationen in diesem Handbuch decken jedoch nicht ab, wie eine vollständige Roboteranwendung konzipiert, installiert oder betrieben wird und darüber hinaus auch nicht alle peripheren Geräte, die die Sicherheit des kompletten Systems beeinflussen können. Das komplette System muss gemäß den Sicherheitsanforderungen aus den Normen und Vorschriften des Landes konzipiert und installiert werden, in dem der Roboter installiert wird.

Die Integratoren von Universal Robots-Robotern der e-Serie sind verantwortlich dafür, sicherzustellen, dass die geltenden Sicherheitsbestimmungen und -vorschriften ihres Landes beachtet werden und dass hohe Gefährdungsrisiken in der kompletten Roboteranwendung vermieden werden. Dies beinhaltet, beschränkt sich jedoch nicht auf:

- Durchführung einer Risikobewertung für das komplette Robotersystem
- Kopplung von anderen Maschinen und zusätzlichen Sicherheitsbauteilen, wenn durch Risikobewertung definiert
- Einrichtung der angemessenen Sicherheitseinstellungen in der Software
- Sicherstellung, dass der Benutzer keine Sicherheitsmaßnahmen verändert
- Validierung, dass das gesamte Robotersystem korrekt konzipiert und installiert ist
- Spezifizierung der Nutzungsanweisungen
- Kennzeichnung der Roboterinstallation mit relevanten Schildern und Angaben von Kontaktinformationen des Integrators
- Sammlung aller Unterlagen in einer technischen Dokumentation, einschließlich der Risikobewertung und dieses Handbuchs

2.3. Haftungsbeschränkung

Die Sicherheitsangaben in diesem Handbuch sind nicht als Zusicherung durch UR zu betrachten, dass der industrielle Manipulator keine Verletzungen oder Schäden verursachen wird, selbst wenn alle Sicherheitsanweisungen eingehalten werden.

2.4. Warnsymbole in diesem Handbuch

Die nachstehenden Symbole stehen für die Benennungen der unterschiedlichen Gefahren Ebenen, die in diesem Handbuch vorkommen. Die gleichen Warnsignale werden auch am Produkt verwendet.



WARNUNG

Dies weist auf eine unmittelbare Gefährdungssituation durch Elektrizität hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder schweren Verletzungen führen kann.



WARNUNG

Dies weist auf eine unmittelbare Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zum Tod oder schweren Verletzungen führen kann.



WARNUNG

Dies weist auf eine potentielle Gefährdungssituation durch Elektrizität hin, die, wenn nicht vermieden, zu Verletzungen oder größeren Geräteschäden führen kann.

**WARNUNG**

Dies weist auf eine potentielle Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zu Verletzungen oder großen Geräteschäden führen kann.

**WARNUNG**

Dies weist auf eine potentiell gefährdende, heiße Oberfläche hin, die bei Berührung Verletzungen verursachen kann.

**VORSICHT**

Dies weist auf eine Gefährdungssituation hin, die, wenn nicht vermieden, zu Geräteschäden führen kann.

2.5. Allgemeine Warnungen und Sicherheitshinweise

Dieser Abschnitt enthält allgemeine Warnhinweise und Vorsichtsmaßnahmen, die in verschiedenen Teilen des Handbuchs erneut vorkommen und erklärt werden können. Wiederum andere Warnungen und Sicherheitshinweise finden sich im gesamten Handbuch wieder.

**WARNUNG**

Stellen Sie sicher, dass der Roboter und alle elektrischen Geräte den Spezifikationen und Warnungen entsprechend installiert werden, die in den Kapiteln [5. Mechanische Schnittstelle auf Seite 27](#) und [stehen](#).

**WARNUNG**

1. Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm und das Werkzeug/Anbauteil ordnungsgemäß und fest angeschraubt sind.
2. Gewährleisten Sie, dass ausreichend Platz vorhanden ist, damit sich der Roboterarm frei bewegen kann.
3. Stellen Sie sicher, dass die Sicherheitsmaßnahmen und / oder Roboter-Sicherheitskonfigurationsparameter, wie in der Risikobewertung festgelegt, eingestellt wurden, um die Programmierer, Anwender und umstehende Personen zu schützen.
4. Tragen Sie bei der Arbeit mit dem Roboter keine weite Kleidung oder Schmuck. Langes Haar muss bei der Arbeit mit dem Roboter zurückgebunden sein.
5. Verwenden Sie den Roboter nicht, falls er Schäden aufweist (z. B. gelöste, defekte oder entfernte Gelenkkappen).
6. Falls die Software einen Fehler meldet, drücken Sie sofort den Not-Aus-Schalter, notieren Sie die Umstände, die zu dem Fehler geführt haben, stellen Sie die zugehörigen Fehlercodes im Protokollbildschirm fest und wenden Sie sich an Ihre Lieferfirma.
7. Schließen Sie keine Sicherheitsausrüstung an Standard-E/A an. Verwenden Sie nur sicherheitsbezogene E/A.
8. Stellen Sie sicher, dass Sie die richtigen Installationseinstellungen verwenden (z. B. Roboterwinkel, Masse in TCP, TCP-Offset und Sicherheitskonfiguration). Speichern und laden Sie die Installationsdatei zusammen mit dem Programm.
9. Die Freedrive-Funktion sollte nur bei Installationen verwendet werden, in denen die Risikobewertung dies zulässt.
10. Werkzeuge/Anbauteile und Hindernisse dürfen keine scharfen Kanten oder Klemmpunkte haben.
11. Ermahnen Sie alle Personen, nicht mit den Händen und dem Gesicht in Reichweite eines in Betrieb befindlichen oder in Betrieb gesetzten Roboters zu gelangen.
12. Achten Sie auf Roboterbewegung, wenn Sie das Teach-Pendant verwenden.
13. Sofern durch die Risikobewertung entsprechend festgestellt, darf der Sicherheitsbereich des Roboters nicht betreten und der Roboter nicht berührt werden, wenn das System in Betrieb ist.
14. Das Kombinieren verschiedener Maschinen kann Gefahren erhöhen oder neue Gefahren schaffen. Führen Sie stets eine Gesamtrisikobewertung für die komplette Installation durch. Abhängig vom bewerteten Risiko können verschiedene Grade der funktionellen Sicherheit angesetzt werden; wenn in



diesem Sinne unterschiedliche Sicherheits- und Not-Aus-Funktionsgrade notwendig sind, entscheiden Sie sich stets für den höchsten Funktionsgrad. Es ist stets erforderlich, die Handbücher für alle in der Installation verwendeten Geräte gelesen und verstanden zu haben.

15. Nehmen Sie am Roboter keine Veränderungen vor. Eine Veränderung kann Gefahren schaffen, die für den Integrator unkalkulierbar sind. Jeder autorisierte Wiederausbau hat unter Einhaltung der neuesten Version aller relevanten Service-Handbücher zu erfolgen.
16. Wurde der Roboter mit einem zusätzlichen Modul (z. B. Euromap67-Schnittstelle) erworben, lesen Sie zunächst das jeweilige Handbuch zu dem Modul.
17. Stellen Sie sicher, dass alle Personen, die den Roboter bedienen, die Lage der Not-Aus-Schalter kennen und eingewiesen sind, diese im Notfall oder in Ausnahmesituationen zu betätigen.



WARNUNG

1. Der Roboter und die Kontrolleinheit erzeugen während des Betriebs Wärme. Bedienen und berühren Sie den Roboter nicht, während er sich in Betrieb befindet oder unmittelbar nach dem Betrieb, da ein längerer Kontakt Unwohlsein hervorrufen kann. Sie können die Temperatur auf dem Protokollbildschirm vor dem Umgang oder Berühren des Roboters kontrollieren oder den Roboter ausschalten und eine Stunde abkühlen lassen.
2. Stecken Sie niemals einen Finger hinter die innere Abdeckung der Control-Box.



VORSICHT

1. Wenn der Roboter mit Maschinen kombiniert wird oder mit Maschinen arbeitet, die den Roboter beschädigen könnten, wird ausdrücklich empfohlen, alle Funktionen und das Roboterprogramm separat zu prüfen.
2. Setzen Sie den Roboter keinen permanenten Magnetfeldern aus. Sehr starke Magnetfelder können den Roboter beschädigen.

2.6. Verwendungszweck

Universal Robots-Roboter der e-Serie sind für die industrielle Handhabung von Werkzeugen/Anbaugeräten oder für die Verarbeitung oder Übergabe von Komponenten oder Produkten vorgesehen. Für Details zu den Umgebungsbedingungen, in denen der Roboter eingesetzt werden sollte, siehe Anhänge und .

Universal Robots-Roboter der e-Serie sind mit speziellen sicherheitsrelevanten Funktionen ausgestattet, die für den kollaborativen Betrieb, also für den Betrieb des Roboters ohne Zäune und/oder zusammen mit einem Menschen konzipiert sind.

Der kollaborative Betrieb ist nur für ungefährliche Anwendungen vorgesehen, bei denen die komplette Anwendung einschließlich des Werkzeugs/Anbaugeräts, Werkstücks, der Hindernisse und anderer Maschinen laut Risikobewertung der jeweiligen Anwendung frei von erheblichen Gefahrenquellen ist.

Jede Nutzung oder Anwendung, die von dem vorgesehenen Verwendungszweck abweicht, wird als unzulässige Zweckentfremdung erachtet. Dies beinhaltet, beschränkt sich jedoch nicht auf:

- Nutzung in potentiell explosionsgefährdeten Umgebungen
- Nutzung in medizinischen und lebenswichtigen Anwendungen
- Nutzung vor der Durchführung einer Risikobewertung
- Nutzung außerhalb der technischen Spezifikationen
- Nutzung als Steighilfe
- Betrieb außerhalb der zulässigen Betriebsparameter



WARNUNG

- Verwenden Sie diesen Industrieroboter nur in Übereinstimmung mit dem im Benutzerhandbuch angegebenen Verwendungszweck und gemäß der angegebenen Daten.
- Das Produkt ist nicht für den Einsatz in explosionsgefährdeten Bereichen oder Umgebungen ausgelegt oder vorgesehen.
- Das Produkt ist nicht für medizinische Anwendungen mit Kontakt oder Nähe zu Patienten ausgelegt oder vorgesehen.
- Jegliche Verwendung oder Anwendung, die von der beabsichtigten Verwendung, den Spezifikationen und Zertifizierungen abweicht, ist verboten, da dies Tod, Körperverletzung und/oder Sachschäden zur Folge haben kann.

UNIVERSAL ROBOTS LEHNT AUSDRÜCKLICH JEGliche AUSDRÜCKliche ODER STILLSCHWEIGENDE GARANTIE DER EIGNUNG FÜR JEGliche MISSBRÄUchliche VERWENDUNG AB.

2.7. Risikobewertung

Zu den wichtigsten Aufgaben eines Integrators gehört die Risikobewertung. In vielen Ländern ist dies gesetzlich vorgeschrieben. Der Roboter selbst ist eine unvollständige Maschine, da die Sicherheit der Roboterinstallation davon abhängt, wie der Roboter integriert wird (z. B. Werkzeug/Anbaugerät, Hindernisse und andere Maschinen). Es wird empfohlen, dass der Integrator für die Durchführung der Risikobewertung ISO 12100 und ISO 10218-2 nutzt. Im Übrigen

kann die technische Spezifikation ISO/TS 15066 als zusätzliche Orientierung verwendet werden. Die Risikobewertung durch den Integrator hat alle Arbeitsabläufe über die gesamte Lebensdauer der Roboteranwendung hinweg zu berücksichtigen, einschließlich, aber nicht beschränkt auf:

- Anlernen (Teaching) des Roboters während der Einrichtung und Entwicklung der Roboterinstallation
- Fehlersuche und Wartung
- Normalbetrieb der Roboterinstallation

Eine Risikobewertung muss durchgeführt werden, **bevor** der Roboterarm zum ersten Mal eingeschaltet wird. Ein Teil der durch den Integrator durchzuführenden Risikobewertung ist, die richtigen Sicherheitskonfigurationseinstellungen sowie die Notwendigkeit zusätzlicher Not-Aus-Schalter und/oder andere für die spezifische Roboteranwendung erforderlichen Schutzmaßnahmen zu identifizieren.

Die Festlegung der richtigen Sicherheitskonfigurationseinstellungen ist ein zentraler Inhalt bei der Entwicklung kollaborierender Roboteranwendungen. Siehe Kapitel [3. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen auf Seite 17](#) und Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#) für detaillierte Informationen.

Einige sicherheitsrelevante Funktionen sind speziell für kollaborative Roboteranwendungen ausgelegt. Diese Funktionen sind über die Sicherheitskonfigurationseinstellungen konfigurierbar und besonders relevant, wenn es um spezifische Risiken in der Risikobewertung durch den Integrator geht:

- **Kraft und Leistungsbegrenzung:** Diese wird verwendet, um Klemmkräfte und -spannungen in Bewegungsrichtung für den Fall einer Kollision zwischen dem Roboter und dem Bediener zu reduzieren.
- **Drehmomentbegrenzung:** Diese wird verwendet, um hohe Übergangsenergien und Stoßkräfte bei Kollisionen zwischen Roboter und Bediener durch Verringern der Robotergeschwindigkeit zu reduzieren.
- **Begrenzung von Gelenk, Ellbogen und der Werkzeug-/Anbaugeräteposition:** Wird insbesondere dazu verwendet, um die Risiken für bestimmte Körperteile zu reduzieren. Zum Beispiel, um Bewegungen in Richtung Kopf und Hals zu vermeiden.
- **Begrenzung der Werkzeug-/Anbaugeräteausrichtung:** Wird insbesondere dazu verwendet, um Risiken im Zusammenhang mit bestimmten Bereichen und Funktionen des Werkzeugs/Anbaugeräts oder Werkstücks zu verringern. Zum Beispiel, um zu vermeiden, dass scharfkantige Gegenstände den Bediener gefährden.
- **Geschwindigkeitsbegrenzung:** Wird insbesondere dazu verwendet, eine niedrigere Geschwindigkeit des Roboterarms zu gewährleisten.

Der Integrator ist gehalten, den unbefugten Zugang zu der Sicherheitskonfiguration durch einen Passwortschutz zu verhindern.

Eine Risikobewertung kollaborierender Roboteranwendungen ist für Kontaktpunkte erforderlich, die beabsichtigt sind und/oder bei denen die Gefahr einer relativ vorhersehbaren Zweckentfremdung besteht. In dieser Bewertung müssen folgende Punkte berücksichtigt werden:

- Schweregrad der einzelnen, möglichen Kollisionen
- Wahrscheinlichkeit des Auftretens einzelner, möglicher Kollisionen
- Möglichkeiten zur Vermeidung einzelner, möglicher Kollisionen

Ist der Roboter in einer nichtkollaborierenden Roboteranwendung installiert, bei der die Gefahrenquellen oder Risiken anhand der integrierten sicherheitsbezogenen Funktionen (z. B. bei Verwendung eines gefährlichen Werkzeugs/Anbaugeräts) nicht hinreichend beseitigt bzw. verringert werden können, so muss die Risikobewertung des Integrators auf die Notwendigkeit zusätzlicher Schutzmaßnahmen hinauslaufen (z. B. eine Sicherungsvorrichtung zum Schutz des Bedieners während der Einrichtung und Programmierung).

Universal Robots hat untenstehende, potentiell bedeutende Gefährdungen als Gefahren erkannt, die vom Integrator zu beachten sind.

Hinweis: Bei einer speziellen Roboterinstallation können andere erhebliche Risiken vorhanden sein.

1. Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten oder Ecken am Werkzeug/Anbaugerät oder an der Werkzeug-/Anbaugeräteverbindung.
2. Risiko von offenen Wunden durch scharfe Kanten oder Ecken an Hindernissen in der Nähe des Roboters.
3. Risiko von Blutergüssen durch Kontakt mit dem Roboter.
4. Risiko von Verstauchungen oder Knochenbrüchen zwischen einer schweren Nutzlast und einer harten Oberfläche.
5. Auswirkungen als Folge lockerer Schrauben, die den Roboterarm oder das Werkzeug/Anbauteil halten.
6. Risiko durch Teile, die aus dem Werkzeug/Anbaugerät fallen, beispielsweise aufgrund einer unzureichenden Klemmung oder Stromunterbrechung.
7. Fehler durch unterschiedliche Not-Aus-Schalter für unterschiedliche Maschinen.
8. Fehler durch nicht autorisierte Änderungen an den Sicherheitskonfigurationsparametern.

Informationen über Nachlaufzeiten und Nachlaufwege finden Sie in Kapitel 3. [Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen auf Seite 17](#) und in Anhang .

2.8. Lagebewertung vor der ersten Verwendung

Folgende Tests müssen durchgeführt werden, bevor Sie den Roboter zum ersten Mal benutzen bzw. jedes Mal, nachdem Änderungen vorgenommen wurden. Stellen Sie sicher, dass alle Sicherheitseingänge und -ausgänge ordnungsgemäß und korrekt verbunden sind. Testen Sie, ob alle angeschlossenen Sicherheitseingänge und -ausgänge funktionieren, einschließlich aller zusammen mit Maschinen oder Robotern verwendeten Geräte. Dies beinhaltet folgende Maßnahmen:

- Prüfung der Not-Aus-Schalter und Auslösung des Roboterstopps bzw. der Bremswirkung.
- Schutzstopp-Eingangstest auf Einfrieren der Roboterbewegung. Wurde ein Schutzstopp-Reset konfiguriert, ist zu prüfen, ob er vor der erneuten Bewegungsaufnahme aktiviert werden muss.
- Prüfung des Initialisierungsbildschirms, um zu testen, ob der Reduzierte Modus ein Umschalten vom Sicherheitsmodus auf den reduzierten Modus zulässt.
- Prüfung, ob der Betriebsmodus den Betriebsmodus umschaltet (siehe Symbol in der rechten, oberen Ecke der Benutzeroberfläche).
- Prüfung, ob der Drei-Stellungs-Zustimmschalter gedrückt werden muss, um Bewegungen im manuellen Modus zu ermöglichen und ob der Roboter mit reduzierter Drehzahlsteuerung arbeitet.
- Prüfung, ob der Ausgang für die Notabschaltung des Systems in der Lage ist, das System in einen sicheren Status zu versetzen.
- Prüfung, ob das System die Ausgänge für Roboterbewegung, Roboter stoppt nicht, Reduzierter Modus und Nicht-reduzierter Modus tatsächlich erkennt.

2.9. Notabschaltung

Betätigen Sie den Not-Aus-Schalter, um alle Roboterbewegungen unverzüglich zu stoppen.

Hinweis: Nach IEC 60204-1 und ISO 13850 gelten Not-Aus-Vorrichtungen nicht als Schutzausstattung. Sie sind vielmehr ergänzende Schutzmaßnahmen und nicht dafür gedacht, Verletzungen zu verhindern.

Aus der Risikobewertung der Roboter-Anwendung sollte hervorgehen, ob weitere Not-Aus-Schalter benötigt werden. Not-Aus-Schalter müssen den Anforderungen der IEC 60947-5-5 (siehe Abschnitt) entsprechen.

2.10. Bewegung ohne Antriebskraft

In dem unwahrscheinlichen Fall eines Notfalls, bei dem ein Roboter gelenk bewegt werden muss, aber die Stromversorgung des Roboters entweder unmöglich oder unerwünscht ist, wenden Sie sich an Ihren Universal Robots-Händler.

3. Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen

3.1. Vorwort

Universal Robots e-Series-Roboter sind mit einer Reihe von eingebauten Sicherheitsfunktionen sowie Sicherheits-E/A und digitalen/analogen Steuersignalen von oder zu elektrischen Schnittstellengruppen ausgestattet, die dem Anschluss an andere Geräte und an zusätzliche Schutzgeräte dienen. Jede Sicherheitsfunktion und Schnittstelle wird gem. EN ISO13849-1:2008 (siehe Kapitel für Zertifizierungen) überwacht. Die Überwachung dieser Funktionen geschieht mit Performance Level d (PLd) in einer Kategorie 3-Architektur.

Siehe Kapitel [21. Sicherheitskonfiguration auf Seite 115](#) in Abschnitt [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#) für die Konfiguration der Sicherheitsfunktionen sowie Ein- und Ausgänge in der Benutzerschnittstelle. Siehe Kapitel für eine Anleitung zum Anschließen von Sicherheitsgeräten an die E/A.



HINWEIS

1. Die Verwendung und Konfiguration von Sicherheitsfunktionen und Schnittstellen müssen die Verfahren zur Risikobewertung für jede Roboteranwendung berücksichtigen. (siehe Kapitel [2. Sicherheit auf Seite 7](#) Abschnitt [2.7. Risikobewertung auf Seite 12](#))
2. Erkennt der Roboter einen Fehler im Sicherheitssystem (z. B. ein durchtrenntes Kabel im Notabschaltung-Stromkreis oder eine überschrittene Sicherheitsgrenze), so wird ein Stopp der Kategorie 0 eingeleitet.
3. Die Stoppdauer muss bei der Risikobewertung für Anwendungen berücksichtigt werden.

**WARNUNG**

1. Die Verwendung von Sicherheitskonfigurationsparametern, die von denen in der Risikobewertung des Integrators abweichen, können in Gefährdungen und Risiken resultieren, die sich nicht angemessen und hinreichend beseitigen bzw. verringern lassen.
2. Stellen Sie sicher, dass Werkzeuge und Greifer entsprechend verbunden sind, so dass bei einer Unterbrechung der Stromversorgung keine Gefährdungen auftreten können.
3. Verwenden Sie die Spannung 12 V vorsichtig, da ein Programmierfehler zu einem Spannungswechsel auf 24 V führen kann, was zur Beschädigung der Geräte und zu einem Brand führen könnte.
4. Anbaugeräte sind durch das UR-Sicherheitssystem nicht geschützt. Die Wirkungsweise eines Anbaugerätes und/oder dessen Verbindungskabel wird nicht überwacht.

3.2. Stoppkategorien

Je nach den Umständen kann der Roboter drei Arten von Stopp-Kategorien (gemäß IEC 60204-1) ausführen. Diese Kategorien sind in der folgenden Tabelle beschrieben:

Stoppkategorie	Beschreibung
0	Roboter durch die sofortige Trennung der Stromversorgung anhalten.
1	Roboter auf geordnete und kontrollierte Weise anhalten Stromversorgung wird getrennt, sobald der Roboter anhält.
2	*Roboter mit Energie für Antriebe anhalten; Bahnverlauf wird beibehalten. Antriebsenergie wird beibehalten, auch nachdem der Roboter anhält.

Hinweis: * Universal Robots-Stopsps der Kategorie 1 und 2 sind im Verlauf als SS1- oder SS2-Stopsps nach IEC 61800-5-2 beschrieben.

3.3. Konfigurierbare Sicherheitsfunktionen

Die Sicherheitsfunktionen in Robotern von Universal Robots (wie in der Tabelle unten aufgeführt) sind dafür zuständig, das Robotersystem zu steuern, d. h. den Roboter inkl. des Werkzeugs/Anbaugeräts. Die Roboter-Sicherheitsfunktionen dienen dazu, Risiken durch das Robotersystem anhand der Risikobewertung zu verringern. Positionen und Geschwindigkeiten sind gegenüber der Roboterbasis relativ.

Sicherheitsfunktion	Beschreibung
Gelenkpositionsbegrenzung	Bestimmt den oberen und unteren Grenzwert für die zulässigen Gelenkpositionen.

Sicherheitsfunktion	Beschreibung
Gelenkgeschwindigkeitsbegrenzung	Bestimmt einen oberen Grenzwert für die Gelenkbeschleunigung.
Sicherheitsebenen	Definiert Ebenen im Raum, die die Roboterposition begrenzen. Sicherheitsebenen begrenzen entweder nur das Werkzeug/Anbaugerät oder das Werkzeug/Anbaugerät mit dem Ellbogen.
Werkzeugausrichtung	Definiert zulässige Ausrichtungsgrenzen für das Werkzeug.
Geschwindigkeitsgrenzen	Begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboters. Die Geschwindigkeit wird am Ellbogen, am Werkzeug/Anbaugeräteflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt.
Kraftbegrenzung	Begrenzt das maximale Moment, das vom Roboterwerkzeug/Anbaugerät und Ellbogen in Klemmsituationen aufgebracht wird. Die Kraft ist am Werkzeug/Anbaugerät, Ellbogenflansch und in der Mitte der benutzerdefinierten Werkzeug/Anbaugeräteposition begrenzt.
Drehmomentbegrenzung	Begrenzt das maximale Drehmoment des Roboters.
Energiebegrenzung	Begrenzt die mechanische Leistungskraft des Roboters.
Nachlaufzeitbegrenzung	Begrenzt die maximale Zeitdauer, die der Roboter nach einem Schutzstopp pausiert.
Nachlaufstreckenbegrenzung	Begrenzt den maximalen Nachlaufweg des Roboters nach einem Schutzstopp.

Bei der Risikobewertung für Anwendungen ist es erforderlich, die Stoppdauer einzubeziehen, d. h. die Zeit bis zum Stillstand, nachdem ein Stopp eingeleitet wurde. Um diesen Prozess abzuschwächen, können die Sicherheitsfunktionen *Nachlaufzeitbegrenzung* und *Nachlaufwegbegrenzung* verwendet werden. Diese Sicherheitsfunktionen verringern die Geschwindigkeit der Roboterbewegung dynamisch auf eine Weise, dass er stets innerhalb der Grenzwerte zum Stillstand kommt. Es ist zu berücksichtigen, dass die Grenzen für die Gelenkpositionen, für die Sicherheitsebenen und für die Werkzeug-/Anbaugeräteausrichtung den erwarteten Nachlaufweg einbeziehen, d. h. die Roboterbewegung verlangsamt sich, bevor der Grenzwert erreicht ist.

Die Funktionssicherheit kann wie folgt zusammengefasst werden:

Sicherheitsfunktion	Toleranz	Performance Level (PL)	Kategorie
Notabschaltung	–	d	3
Schutzstopp	–	d	3
Gelenkpositionsbegrenzung	5 °	d	3

Sicherheitsfunktion	Toleranz	Performance Level (PL)	Kategorie
Gelenkgeschwindigkeitsbegrenzung	1.15 °/s	d	3
Sicherheitsebenen	40 mm	d	3
Werkzeugausrichtung	3 °	d	3
Geschwindigkeitsgrenzen	50 mm/s	d	3
Kraftbegrenzung	25 N	d	3
Drehmomentbegrenzung	3 kg m/s	d	3
Energiebegrenzung	10 W	d	3
Nachlaufzeitbegrenzung	50 ms	d	3
Nachlaufstreckenbegrenzung	40 mm	d	3
Safe Home	1.7 °	d	3



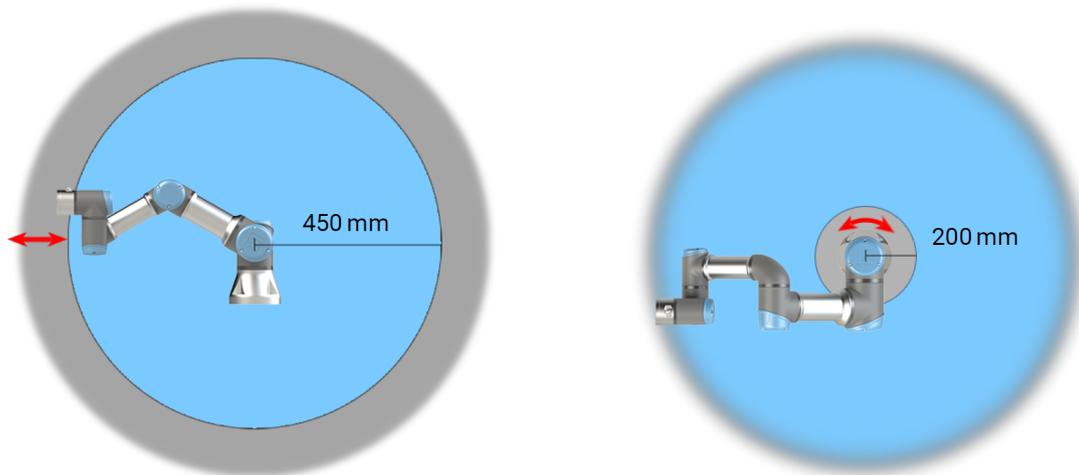
WARNUNG

Bei der Kraftbegrenzungsfunktion gibt es zwei Ausnahmen, die beim Einrichten einer Roboteranwendung zu beachten sind (Abb. 4.1). Wenn sich der Roboter streckt, kann der Kniegelenk-Effekt bei niedrigen Geschwindigkeiten zu hohen Kräften in radialer Richtung vom Basisflansch führen. Auch wenn sich das Werkzeug-/Anbaugerät in der Nähe der Basis um den Basisflansch herum bewegt, können bei niedrigen Geschwindigkeiten hohe Hebelkräfte wirken. Die Quetschgefahr kann dadurch verringert werden, dass Hindernisse in diesen Bereichen entfernt werden, der Roboter anders platziert wird oder eine Kombination von Sicherheitsebenen und Gelenkgrenzen festgelegt wird, die eine Bewegung des Roboters in diesem Teil seines Wirkungsbereichs verhindern.



WARNUNG

Wird der Roboter in Applikationen mit handgeführten Linearbewegungen verwendet, muss das Tempolimit auf maximal 250 mm/s für das Werkzeug-/Anbaugerät und den Ellbogen festgeschrieben werden, es sei denn, die Risikobewertung zeigt, dass höhere Geschwindigkeiten akzeptabel sind. Dies verhindert schnelle Bewegungen des Roboter-Ellbogens in der Nähe von Singularitäten.



4.1: Aufgrund der physikalischen Eigenschaften des Roboterarms erfordern bestimmte Arbeitsbereiche besondere Aufmerksamkeit wegen Quetschgefahr. Dazu gehört ein Bereich (links) bei radialen Bewegungen, wenn das Handgelenk 1 mindestens 450 mm von der Basis des Roboters entfernt ist. Der andere Bereich (rechts) befindet sich bei Tangentialbewegung innerhalb von 200 mm vom Basisflansch des Roboters.

Der Roboter verfügt auch über folgende Sicherheitseingänge:

Sicherheitseingang	Beschreibung
Not-Aus-Schalter	Führt einen Stopp der Kategorie 1 aus und informiert andere Maschinen über den <i>System-Notabschaltungsausgang</i> , falls dieser definiert ist.
Roboter-NotHalt	Führt mittels Control-Box-Eingang einen Stopp der Kategorie 1 aus und informiert andere Maschinen über den <i>System-Notabschaltungsausgang</i> , falls dieser definiert ist.
System-NotHalt	Führt einen Stopp der Kategorie 1 nur für den Roboter aus.
Schutzstopp	Führt einen Stopp der Kategorie 2 in jedem Modus aus.
Automatikmodus-Schutzstopp	Führt einen Stopp der Kategorie 2 NUR im Automatikmodus aus. Die <i>Automatikmodus-Schutzabschaltung</i> kann nur gewählt werden, wenn ein Dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert und installiert ist.
Schutz-Reset	Kehrt aus dem <i>Schutzstopp-Status</i> zurück, wenn eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt.
Reduzierter Modus	Leitet das Sicherheitssystem zur Übernahme der Begrenzungswerte des <i>Reduzierten Modus</i> .
Drei-Stellungs-Zustimmschalter	Löst einen Stopp der Kategorie 2 aus, wenn der Zustimmschalter vollständig gedrückt oder vollständig losgelassen wird (nur im manuellen Modus). Ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter-Stopp wird ausgelöst, wenn der Eingang auf LOW geht. Dieser bleibt durch einen Schutzreset unbeeinflusst.
Betriebsart	Umschaltung zwischen Betriebsarten. Der Roboter befindet sich im Automatikmodus, wenn der-Eingang LOW und im manuellen Modus, wenn der-Eingang HIGH ist.

Sicherheitseingang	Beschreibung
Automatic Mode Safeguard Reset	Kehrt aus dem <i>Automatikmodus-Schutzstopp-Status</i> zurück, wenn im Automatikmodus eine steigende Flanke im Schutz-Reset-Eingang auftritt.

Für Schnittstellen mit anderen Maschinen verfügt der Roboter über die folgenden Sicherheitsausgänge:

Sicherheitsausgang	Beschreibung
System-NotHalt	Ist dieser Logikpegel LOW, so ist der <i>Notabschaltung-Eingang</i> LOW oder der Not-Aus-Schalter ist gedrückt.
Roboter bewegt sich	Ist dieser Logikpegel HIGH, bewegt sich kein Gelenk des Roboterarms um mehr als 0,1 rad/s.
Roboter stoppt nicht	Logikpegel HIGH, wenn der Roboter aufgrund einer Notabschaltung oder eines Schutzstopps angehalten wurde oder im Begriff ist anzuhalten. Ansonsten Logikpegel LOW.
Reduzierter Modus	Logikpegel LOW, wenn sich das Sicherheitssystem in Reduzierten Modus befindet.
Nicht Reduzierter Modus	Logikpegel LOW, wenn sich das System NICHT im Reduzierten Modus befindet.
Safe Home	Logikpegel HIGH, wenn sich der Roboter in der konfigurierten Sicheren Ausgangsposition befindet.

Alle Sicherheits-E/A sind zweikanalig, d. h. sie sind sicher, wenn der Logikpegel LOW ist (z. B. der Not-Aus-Stopp ist bei Logikpegel LOW aktiv).

3.4. Sicherheitsfunktion

Das Sicherheitssystem agiert, indem es alle Sicherheitsgrenzen auf Überschreitungen prüft bzw. ob eine Notabschaltung oder ein Schutzstopp ausgelöst ist.

Reaktionen des Sicherheitssystems sind

Auslösung	Reaktion
Notabschaltung	Stoppkategorie 1.
Schutzstopp	Stoppkategorie 2.
Grenzwertverletzung	Stoppkategorie 0.
Fehlererkennung	Stoppkategorie 0.



HINWEIS

Erkennt das Sicherheitssystem eine Störung oder Grenzwertverletzung, werden alle Sicherheitsausgänge wieder auf LOW gesetzt.

3.5. Betriebsarten

Normaler und reduzierter Modus

Das Sicherheitssystem verfügt über zwei konfigurierbare Modi: **Normal** und **Reduziert**. Für jeden dieser zwei Modi können Sicherheitsgrenzen konfiguriert werden. Der Reduzierte Modus ist aktiv, wenn sich das Roboterwerkzeug/Anbaugerät auf der „Reduzierter-Modus“-Seite einer **Reduzierten Modus auslösen**-Ebene befindet oder durch einen Sicherheitseingang ausgelöst wird.

Verwendung einer Ebene zum Auslösen des reduzierten Modus: Bewegt sich der Roboter von der Seite des reduzierten Modus der Auslöseebene zurück zur „Normaler Modus“-Seite, gibt es eine 20-mm-Zone um die Auslöseebene, in der die Grenzwerte des normalen und des reduzierten Modus erlaubt sind. Das verhindert ein Flackern im Sicherheitsmodus, wenn sich der Roboter direkt an der Grenze befindet.

Verwendung eines Eingangs zum Auslösen des reduzierten Modus:: Wird ein Eingang verwendet (um den reduzierten Modus beispielsweise zu starten oder anzuhalten), können bis zu 500 ms verstreichen, bis die Grenzwerte des neuen Modus übernommen werden. Dies kann beim Wechsel vom reduzierten Modus zum Normalmodus oder beim Wechsel vom Normalmodus zum Reduzierten Modus passieren. Dadurch kann der Roboter beispielsweise die Geschwindigkeit der neuen Sicherheitsgrenzen übernehmen.

Wiederherstellungsmodus

Wird ein Sicherheitsgrenzwert überschritten, muss das Sicherheitssystem neu gestartet werden. Befindet sich das System beim Start jenseits einer Sicherheitsgrenze (z. B. jenseits der Positionsgrenze eines Gelenks), wird der besondere Wiederherstellungsmodus aktiviert. Im Wiederherstellungsmodus ist es nicht möglich, Programme für den Roboter auszuführen. Der Roboterarm kann jedoch mit dem Freedrive-Modus oder über den **Bewegen-Tab** in PolyScope (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#) PolyScope-Handbuch) von Hand wieder zurück in seinen zulässigen Wirkungsbereich bewegt werden. Die Sicherheitsgrenzwerte des Wiederherstellungsmodus sind:

Sicherheitsfunktion	Grenzwert
Gelenkgeschwindigkeitsbegrenzung	30 °/s
Geschwindigkeitsgrenzen	250 mm/s
Kraftbegrenzung	100 N
Drehmomentbegrenzung	10 kg m/s
Energiebegrenzung	80 W

Das Sicherheitssystem veranlasst einen Stopp der Kategorie 0, falls einer dieser Grenzwerte überschritten wird.

**WARNUNG**

Grenzwerte der Gelenkposition, der Sicherheitsebenen und der Werkzeug-/Anbaugeräteausrichtung sind im Wiederherstellungsmodus deaktiviert. Lassen Sie beim Zurückbewegen des Roboterarms in seinen zulässigen Wirkungsbereich äußerste Vorsicht walten.

4. Transport

Der Roboter und die Control-Box werden als kalibrierte Einheit ausgeliefert. Eine Trennung der beiden Komponenten würde eine Neukalibrierung erforderlich machen.

Transportieren Sie den Roboter nur in seiner Originalverpackung. Bewahren Sie das Verpackungsmaterial an einem trockenen Ort auf, für den Fall, dass Sie den Roboter später noch einmal umziehen möchten.

Beim Transport des Roboters von der Verpackung zur Aufstellfläche, heben Sie beide Rohre des Roboterarms gleichzeitig an. Halten Sie den Roboter in Stellung, bis alle Montageschrauben am Fußflansch des Roboters sicher festgezogen sind.

Heben Sie die Control-Box am Griff an.



WARNUNG

1. Achten Sie darauf, dass Sie Ihren Rücken etc. beim Heben der Geräte nicht überlasten. Verwenden Sie geeignete Hebezeuge. Alle regionalen und nationalen Richtlinien der Lastenhandhabung sind zu befolgen. Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die durch den Transport der Geräte verursacht wurden.
2. Stellen Sie sicher, dass der Roboter gemäß der Montageanleitung in Kapitel [5. Mechanische Schnittstelle auf Seite 27](#) montiert wird.

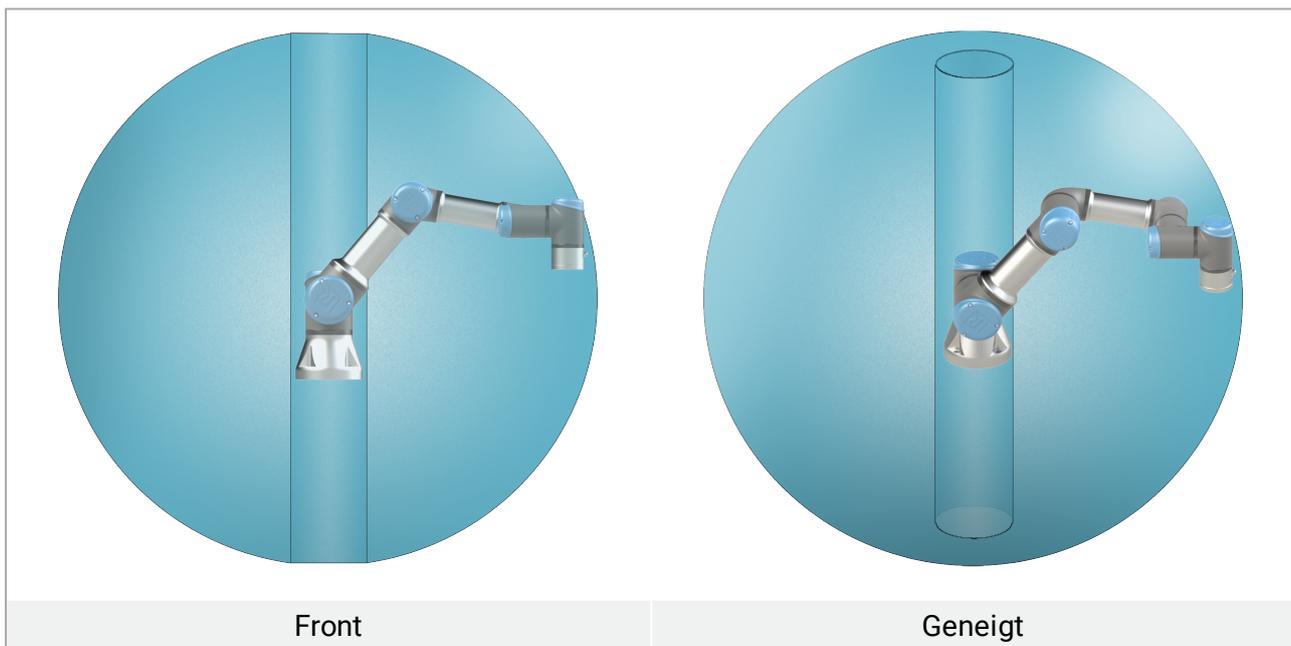
5. Mechanische Schnittstelle

5.1. Vorwort

Dieser Abschnitt beschreibt die Montage-Grundlagen der Teile des Robotersystems. Die Anweisungen für die elektrische Installation in Kapitel sind zwingend zu beachten.

5.2. Wirkungsbereich des Roboters

Der Wirkungsbereich des Roboters erstreckt sich bis zu 500 mm vom Basisgelenk. Bitte beachten Sie bei der Auswahl eines Aufstellungsortes für den Roboter unbedingt das zylindrische Volumen direkt über und unter der Basis. Eine Bewegung des Werkzeugs in der Nähe des zylindrischen Volumens sollte vermieden werden, da sich die Robotergelenke schnell bewegen müssten, obwohl sich das Werkzeug nur langsam bewegt. Dadurch arbeitet der Roboter ineffizient und eine Durchführung der Risikobewertung ist schwieriger.



5.3. Montage

Roboterarm



WARNUNG

Vergewissern Sie sich, dass der Roboterarm ordnungsgemäß und sicher verankert ist. Eine instabile Montage kann zu Unfällen führen.

Der Roboterarm wird mithilfe von vier M6 Schrauben (Festigkeitsklasse 8.8) und vier 6,6 mm Öffnungen im Basisflansch des Roboters montiert. Ziehen Sie die Schrauben mit 9 N m Drehmoment an.

und verwenden Sie die beiden vorgesehenen $\varnothing 5$ Löcher (mit Stift), um den Roboterarm ordnungsgemäß neu zu positionieren.

Abbildung 6.1 zeigt die Stelle, an der die Löcher zu bohren und die Schrauben zu montieren sind. Ein genaues Basisgegenstück ist optional als Zubehör erhältlich.

Montieren Sie den Roboter auf einer stabilen, vibrationsfreien Oberfläche, die mindestens dem Zehnfachen des normalen Drehmoments des Basisflanschgelenks und mindestens dem Fünffachen des Gewichts des Roboterarms standhält. Wird der Roboter auf einer linearen Achse oder einer sich bewegenden Plattform montiert, dann sollte die Beschleunigung der sich bewegenden Montagebasis sehr niedrig sein. Eine hohe Beschleunigung kann einen Sicherheitsstopp des Roboters auslösen.



WARNUNG

Schalten Sie den Roboterarm ab, um einen unerwarteten Start während der Montage und Demontage zu verhindern.

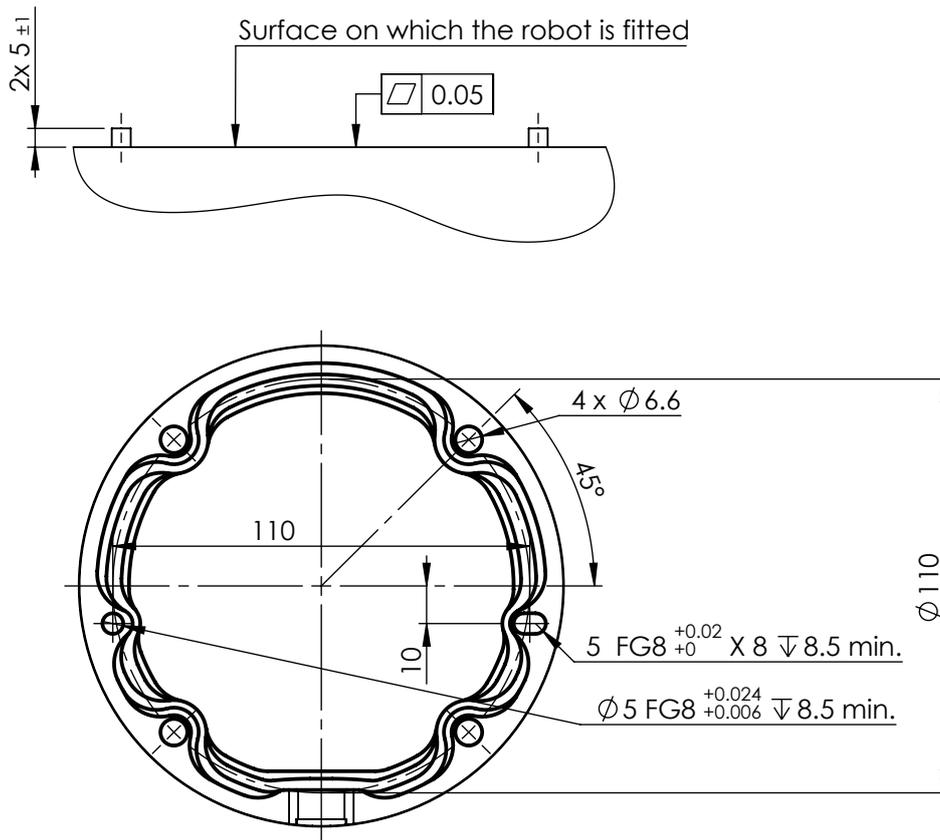
Um den Roboterarm abzuschalten:

1. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach Pendant, um den Roboter auszuschalten.
2. Ziehen Sie den Stecker des Netzkabels aus der Steckdose.
3. Lassen Sie dem Roboter 30 Sekunden Zeit, um gespeicherte Energie zu entladen.



VORSICHT

Montieren Sie den Roboter in einer Umgebung, die der IP-Schutzart entspricht. Der Roboter darf nicht in einer Umgebung betrieben werden, die die IP-Schutzart für Roboter (IP54), Teach Pendant (IP54) oder Control-Box (IP44) überschreitet.



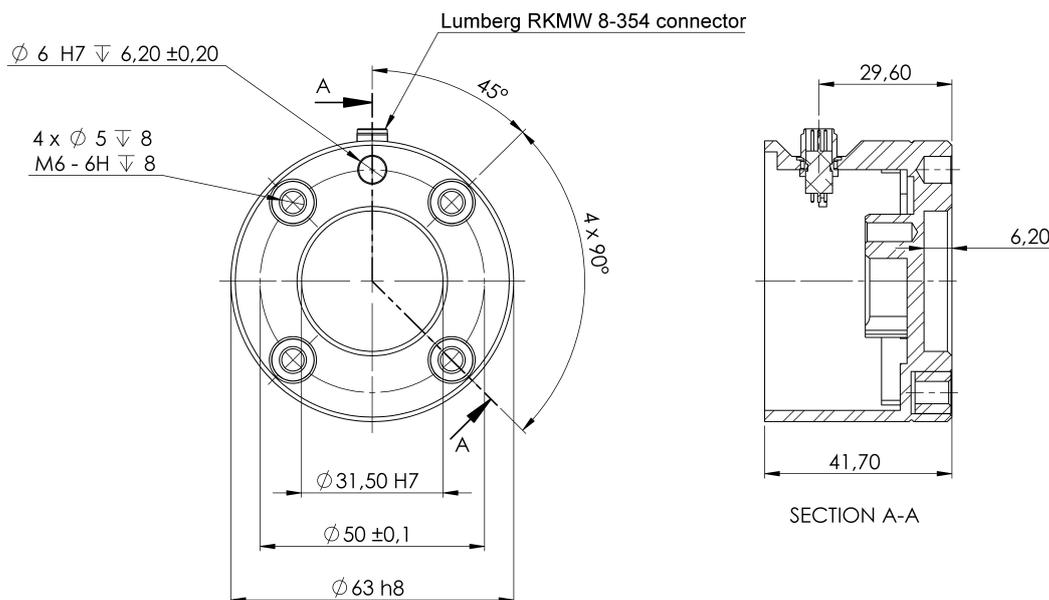
6.1: Löcher zur Montage des Roboters. Verwenden Sie vier M6 Schrauben. Alle Maßangaben sind in mm.

Werkzeug

Der Werkzeugflansch des Roboters verfügt über vier Löcher mit M6-Gewinde zur Befestigung des Werkzeugs am Roboter. Die M6-Schrauben mit Festigkeitsklasse 8.8 müssen mit Drehmoment 8 Nm angezogen werden. Für eine akkurate Werkzeugpositionierung verwenden Sie einen Stift in dem vorgesehenen $\text{Ø}6$ -Loch. Abb. 6.2 zeigt die Abmessungen und ein Lochbild des Werkzeugflanschs. Empfohlen wird die Verwendung eines radialen Langlochs für den Stift, um eine übermäßige Krafteinwirkung zu vermeiden und dennoch eine genaue Positionierung einzuhalten. Verwenden Sie zur Montage des Werkzeugs keine Schrauben, die länger als 8 mm sind. Sehr lange M6-Schrauben können Druck auf den Boden des Werkzeugflanschs ausüben und einen Kurzschluss im Roboter verursachen.

**WARNUNG**

1. Vergewissern Sie sich, dass das Werkzeug ordnungsgemäß und sicher festgeschraubt ist.
2. Stellen Sie sicher, dass das Werkzeug so konstruiert ist, dass es keine Gefährdung darstellt, indem sich beispielsweise unerwartet ein Teil löst.
3. Die Montage des Werkzeugs mit M6-Schrauben, die länger als 8 mm sind, kann Abdrücke im Werkzeugflansch hinterlassen und zu irreparablen Schäden bis hin zum Austausch des Gelenks führen.



6.2: Der Werkzeugausgangsflansch (ISO 9409-1-50-4-M6) befindet an der Stelle, an der das Werkzeug an der Spitze des Roboters montiert wird. Alle Maßangaben sind in mm.

Control-Box

Die Control-Box kann an der Wand angebracht oder auf den Boden gestellt werden. Für einen ausreichenden Luftstrom wird ein Abstand von 50 mm zu beiden Seiten der Control-Box benötigt.

Teach-Pendant

Das Teach Pendant kann an eine Wand oder an die Control-Box gehängt werden. Stellen Sie sicher, dass das Kabel keine Stolpergefahr darstellt.

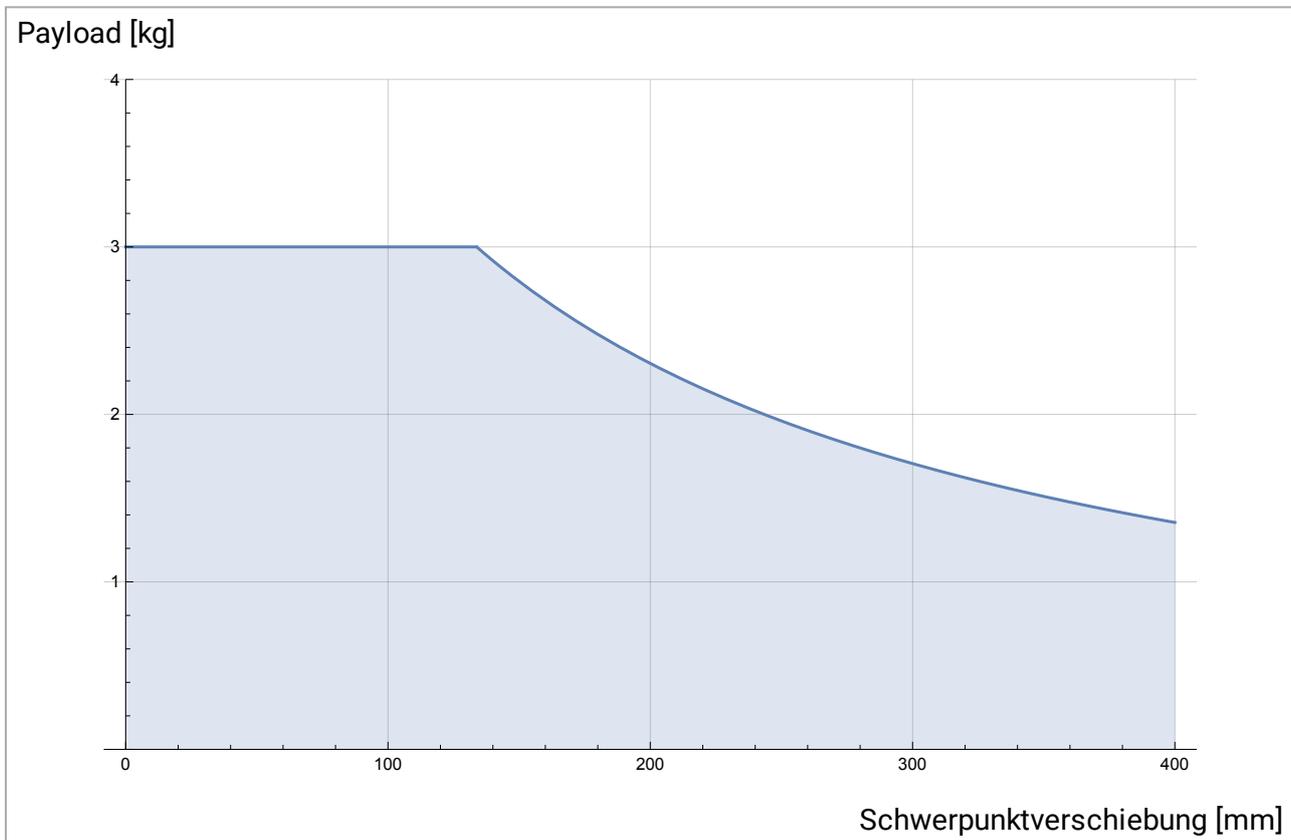
Zusätzliche Halterungen für Control-Box und Teach Pendant können Sie nach Bedarf erwerben.

**WARNUNG**

1. Stellen Sie sicher, dass die Control-Box, das Teach Pendant und die Kabel nicht in direkten Kontakt mit Flüssigkeit kommen. Eine feuchte Control-Box kann tödliche Verletzungen zur Folge haben.
2. Stellen Sie das Teach Pendant (IP54) und die Control-Box (IP44) in einer Umgebung auf, die der IP-Schutzart entspricht.

5.4. Maximale Nutzlast

Die maximal zulässige Nutzlast des Roboterarms hängt von der *Schwerpunktverschiebung* ab, siehe Abbildung 6.3. Die Abweichung des Schwerpunktes ist definiert als der Abstand zwischen der Mitte des Werkzeugflanschs und dem Schwerpunkt der angehängten Nutzlast.



6.3: Beziehung zwischen der maximal zulässigen Nutzlast und der Schwerpunktverschiebung.

6. Elektrische Schnittstelle

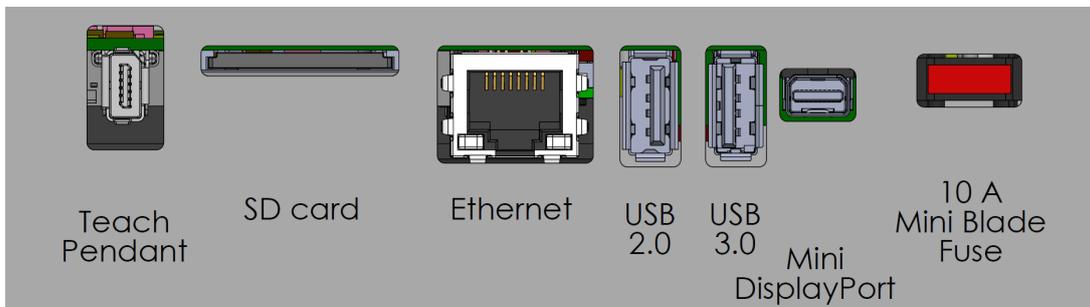
6.1. Vorwort

Dieses Kapitel beschreibt alle elektrischen Schnittstellengruppen des Roboterarms in der Control-Box. Für den Großteil der **E/A** sind Beispiele angegeben. Der Begriff **E/A** bezieht sich sowohl auf digitale als auch analoge Steuersignale von oder zu einer der u. g. elektrischen Schnittstellengruppen.

- Netzanschluss
- Roboteranbindung
- Controller-E/A
- Werkzeug E/A
- Ethernet

6.1.1. Halterung für Control-Box

Auf der Unterseite der E/A-Schnittstellengruppen existiert eine Konsole mit Ports, die zusätzliche Verbindungen (siehe Abb. unten) ermöglicht. Die Unterseite der Control-Box enthält dafür eine mit einer Kappe versehene Öffnung für müheloses Anschließen (siehe [6.2. Ethernet unten](#)). Der Mini-Display-Port unterstützt Monitore mit Display-Port und erfordert ein aktives Mini-Display zu einem DVI- oder HDMI-Konverter für den Anschluss von Monitoren mit DVI/HDMI-Schnittstelle. Passive Konverter arbeiten nicht mit DVI/HDMI-Anschlüssen zusammen.



Sicherungsanforderung ist eine Miniflachsicherung mit UL-Kennzeichnung und einer maximalen Strombelastbarkeit von 10 A und einer Mindestspannung von 32 V

6.2. Ethernet

Die Ethernet-Schnittstelle kann für folgende Zwecke verwendet werden:

- MODBUS, EtherNet/IP und PROFINET (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)).
- Remote-Zugriff und Remote-Steuerung.

Um das Ethernet-Kabel zu verbinden, wird es durch die Öffnung an der Unterseite der Control-Box geführt und in den Ethernet-Anschluss an der Unterseite der Konsole eingesteckt. Ersetzen Sie die Öffnung an der Unterseite der Control-Box mit einer entsprechenden Kabelverschraubung, wenn Sie das Kabel mit dem Ethernet-Anschluss verbinden.



Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Kommunikationsgeschwindigkeit	10	-	1000	MB/s

6.3. Elektrische Warnungen und Sicherheitshinweise

Beachten Sie die folgenden Warnhinweise für alle oben genannten Schnittstellengruppen, zusätzlich zu denen für die Erstellung und Installation einer Roboteranwendung.

Alle Spannungen und Ströme sind DC (Gleichstrom), sofern nicht anders angegeben.

**WARNUNG**

1. Schließen Sie Sicherheitssignale niemals an eine SPS an, bei der es sich nicht um eine Sicherheits-SPS mit entsprechendem Sicherheitsniveau handelt. Eine Nichtbeachtung dieser Warnung kann schwere Verletzungen oder den Tod zur Folge haben, da die Sicherheitsfunktion umgangen werden kann. Sicherheitsschnittstellensignale sind von den normalen E/A-Schnittstellensignalen getrennt zu verlegen.
2. Alle sicherheitsrelevanten Signale sind redundant aufgebaut (zwei unabhängige Kanäle). Halten Sie die beiden Kanäle getrennt, damit eine einzelne Störung nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen kann.
3. Einige E/A innerhalb der Control-Box können entweder für normale oder sicherheitsrelevante E/A konfiguriert werden. Lesen und verstehen Sie den kompletten Abschnitt [6.4. Controller-E/A auf der gegenüberliegenden Seite](#).

**WARNUNG**

1. Stellen Sie sicher, dass alle nicht wassergeschützten Geräte trocken bleiben. Sollte Wasser in das Produkt gelangt sein, trennen Sie alle Stromversorgungen bzw. schalten Sie diese ab und kontaktieren Sie Ihren Universal Robots-Serviceanbieter.
2. Verwenden Sie nur die mit dem Roboter bereitgestellten Originalkabel. Setzen Sie den Roboter nicht für Anwendungen ein, bei denen die Kabel Biegungen ausgesetzt sind.
3. Nullanschlüsse sind mit GND (Erdung) bezeichnet und werden an die Schirmung des Roboters und an die Control-Box angeklemt. Alle markierten Erdungsanschlüsse (GND) sind nur für die Stromversorgung und Signalgebung konzipiert. Verwenden Sie die mit Erdungssymbolen gekennzeichneten M6-Schraubverbindungen als PE (Schutzerde) im Inneren der Control-Box. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.
4. Bei der Anbringung von Schnittstellenkabeln zu den Roboter-E/A ist äußerste Sorgfalt geboten. Die Metallplatte im Boden ist für Schnittstellenkabel und Anschlüsse bestimmt. Entfernen Sie die Platte, bevor Sie die Löcher bohren. Stellen Sie sicher, dass vor der erneuten Montage der Platte alle Späne entfernt worden sind. Denken Sie daran, die korrekten Verschraubungsgrößen zu verwenden.



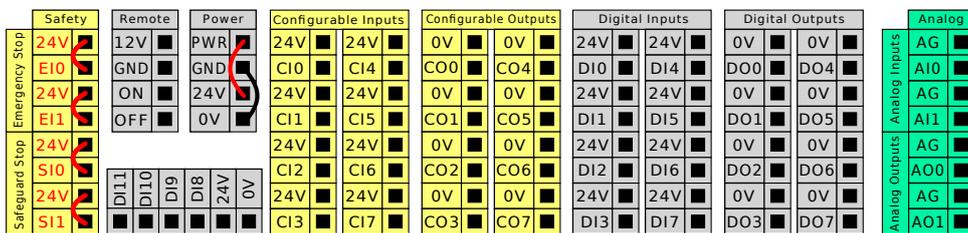
VORSICHT

1. Der Roboter wurde gemäß internationaler IEC-Standards auf **EMV (elektromagnetische Verträglichkeit)** getestet. Störsignale mit höheren Pegeln als denen, die in den spezifischen IEC-Normen angegeben sind, können ein unerwartetes Verhalten des Roboters verursachen. Sehr hohe Signalpegel oder übermäßige Aussetzung können den Roboter dauerhaft beschädigen. EMV-Probleme treten häufig bei Schweißvorgängen auf und werden in der Regel im Protokoll erfasst. Universal Robots kann nicht für Schäden haftbar gemacht werden, die im Zusammenhang mit EMV-Problemen verursacht wurden.
2. E/A-Kabel zwischen der Control-Box und anderen Maschinen/Geräten dürfen nicht länger als 30 m sein, es sei denn, es wurden zusätzliche Prüfungen durchgeführt.

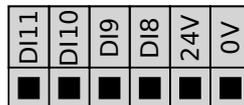
6.4. Controller-E/A

Der **E/A** in der Control-Box lässt sich für eine breite Palette an Geräten verwenden, einschl. von pneumatischen Relais, SPS und Not-Aus-Schaltern.

Die folgende Abbildung zeigt die Anordnung der elektrischen Schnittstellengruppen in der Control-Box.



Ebenso können Sie den horizontalen Digitaleingangsblock DI8-DI11 (siehe Abbildung unten) als Quadratur-Encoder für Förderbandverfolgung (siehe [6.4.1. Gemeinsame Spezifikationen für alle Digital-E/A auf der nächsten Seite](#)) für diese Art des Eingangs verwenden.



Die Bedeutung der unten aufgeführten Farbschemata sind zu beachten und einzuhalten.

Gelb mit roter Schrift	Vorgesehen für Sicherheitssignale
Gelb mit schwarzer Schrift	Für die Sicherheit konfigurierbar
Grau mit schwarzer Schrift	Digital-E/A für allgemeine Zwecke
Grün mit schwarzer Schrift	Analog-E/A für allgemeine Zwecke

In der grafischen Benutzeroberfläche (GUI) können Sie **konfigurierbare E/A** als **sicherheitsrelevante E/A** oder **Universal-E/A** einrichten (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)).

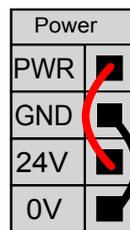
6.4.1. Gemeinsame Spezifikationen für alle Digital-E/A

Dieser Abschnitt definiert die elektrischen Spezifikationen für den folgenden 24 V Digital-E/A der Control-Box.

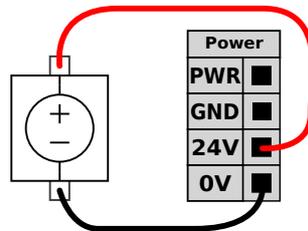
- Sicherheits-E/A.
- Konfigurierbare E/A.
- Universal-E/A.

Installieren Sie den Roboter mit der für alle drei Eingangsarten gleichen elektrischen Spezifikation.

Es ist möglich, den digitalen E/A mit einer internen 24-V-Spannungsversorgung oder mit einer externen Stromversorgung zu betreiben, indem der Klemmenblock **Spannung** entsprechend konfiguriert wird. Dieser Block besteht aus vier Klemmen. Die oberen beiden (PWR und GND) sind der 24-V- und Erdungsanschluss der internen 24-V-Stromversorgung. Die unteren beiden (24V und 0V) des Blocks umfassen den 24V-Eingang der E/A-Versorgung. Die Standardkonfiguration verwendet die interne Spannungsversorgung (siehe unten).



Falls die Stromstärke nicht ausreicht, kann eine externe Spannungsversorgung angeschlossen werden (siehe unten).



Die elektrischen Spezifikationen für eine interne und externe Spannungsversorgung sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
<i>Interne 24-V-Spannungsversorgung</i>					
[PWR - GND]	Spannung	23	24	25	V
[PWR - GND]	Strom	0	-	2*	A
<i>Externe 24 V Eingangsansforderungen</i>					
[24V - 0V]	Spannung	20	24	29	V
[24V - 0V]	Strom	0	-	6	A

* 3,5 A für 500 ms oder 33 % Einschaltdauer.

Die digitalen E/A erfüllen IEC 61131-2. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Digitalausgänge					
[CO _x / DO _x]	Strom*	0	-	1	A
[CO _x / DO _x]	Spannungsabfall	0	-	0.5	V
[CO _x / DO _x]	Kriechstrom	0	-	0.1	mA
[CO _x / DO _x]	Funktion	-	PNP	-	Typ
[CO _x / DO _x]	IEC 61131-2	-	1A	-	Typ
Digitaleingänge					
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Spannung	-3	-	30	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	AUS-Bereich	-3	-	5	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	EIN-Bereich	11	-	30	V
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Strom (11 – 30 V)	2	-	15	mA
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	Funktion	-	PNP +	-	Typ
[EI _x /SI _x /CI _x /DI _x]	IEC 61131-2	-	3	-	Typ

Für ohmsche Lasten oder induktive Lasten von maximal 1 H.



HINWEIS

Als **konfigurierbar** wird ein E/A bezeichnet, der entweder als sicherheitsrelevanter oder als allgemeiner E/A konfiguriert wird.

6.4.2. Sicherheits-E/A

Dieser Abschnitt beschreibt die speziellen Sicherheitseingänge (gelbe Klemmen mit roter Schrift) und als Sicherheits-E/A konfigurierte E/A. Folgen Sie bei allen digitalen E/A den gängigen Spezifikationen in Abschnitt [6.4.1. Gemeinsame Spezifikationen für alle Digital-E/A auf der vorherigen Seite](#).

Sicherheitsausrüstung und -geräte müssen unter Einhaltung der Sicherheitsanweisungen und der Risikobewertung installiert werden, siehe Kapitel [2. Sicherheit auf Seite 7](#).

Alle Sicherheits-E/A sind paarweise (redundant) angeordnet und müssen als zwei getrennte Systeme beibehalten werden. Eine einzelne Störung führt nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion.

Es existieren zwei Typen von permanenten Sicherheitseingängen:

- **Roboter-NotHalt** Nur für Notabschaltungsgeräte
- **Schutzstopp** Für Schutzvorrichtungen

Der funktionale Unterschied wird im Folgenden erklärt.

	NotHalt	Schutzstopp
Roboterbewegung stoppt	Ja	Ja

	NotHalt	Schutzstopp
Programmausführung	Pausiert	Pausiert
Strom für Antrieb	Aus	Ein
Reset	Manuell	Automatisch oder manuell
Einsatzhäufigkeit	Nicht häufig	Jeder Durchlauf bis nicht häufig
Erfordert erneute Initialisierung	Nur Lösen der Bremse	Nein
Stoppkategorie (IEC 60204-1)	1	2
Performance Level der Überwachungsfunktion (ISO 13849-1)	PLd	PLd

Verwenden Sie den konfigurierbaren E/A dazu, um zusätzliche E/A-Sicherheitsfunktionen wie z. B. einen Notabschaltungsausgang einzurichten. Das Einrichten konfigurierbarer E/A für Sicherheitsfunktionen erfolgt über die GUI, siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)).



WARNUNG

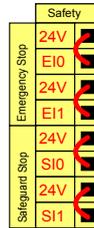
1. Schließen Sie Sicherheitssignale niemals an eine SPS an, bei der es sich nicht um eine Sicherheits-SPS mit entsprechendem Sicherheitsniveau handelt. Eine Nichtbeachtung dieser Warnung kann schwere Verletzungen oder den Tod zur Folge haben, da die Sicherheitsfunktion umgangen werden kann. Sicherheitsschnittstellensignale sind von den normalen E/A-Schnittstellensignalen getrennt zu verlegen.
2. Alle sicherheitsrelevanten E/A sind redundant aufgebaut (zwei unabhängige Kanäle). Halten Sie die beiden Kanäle getrennt, damit eine einzelne Störung nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen kann.
3. Sicherheitsfunktionen müssen vor der Inbetriebnahme des Roboters überprüft werden. Sicherheitsfunktionen sind regelmäßig zu überprüfen.
4. Die Roboterinstallation muss diesen Spezifikationen entsprechen. Eine Nichtbeachtung dieser Warnung kann schwere Verletzungen oder den Tod zur Folge haben, da die Sicherheitsfunktionen umgangen werden können.

OSSD-Signale

Alle konfigurierten und permanenten Sicherheitseingänge werden gefiltert, um die Verwendung von OSSD-Sicherheitsgeräten mit Impulslängen unter 3 ms zu ermöglichen. Der Sicherheitseingang wird jede Millisekunde abgetastet und der Zustand des Eingangs wird durch das am häufigsten auftretende Eingangssignal innerhalb der letzten 7 Millisekunden bestimmt. OSSD-Pulse auf den Sicherheitsausgängen sind beschrieben in Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#).

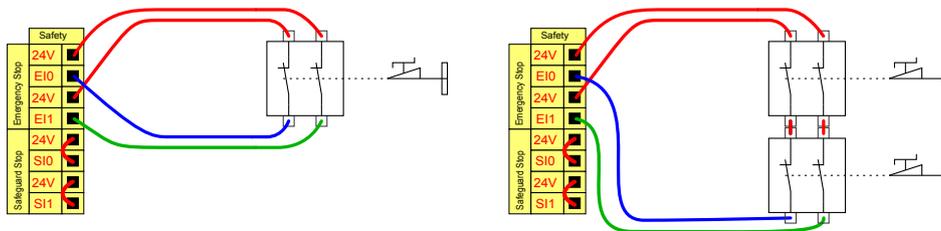
Standardmäßige Sicherheitskonfiguration

Der Roboter wird mit einer Standardkonfiguration für den Betrieb ohne zusätzliche Sicherheitsausstattung ausgeliefert (siehe Abbildung unten).



Not-Aus-Schalter anschließen

In den meisten Roboteranwendungen ist die Nutzung einer oder mehrerer zusätzlicher Not-Aus-Schalter erforderlich. Die folgende Abbildung veranschaulicht die Verwendung mehrerer Not-Aus-Schalter.

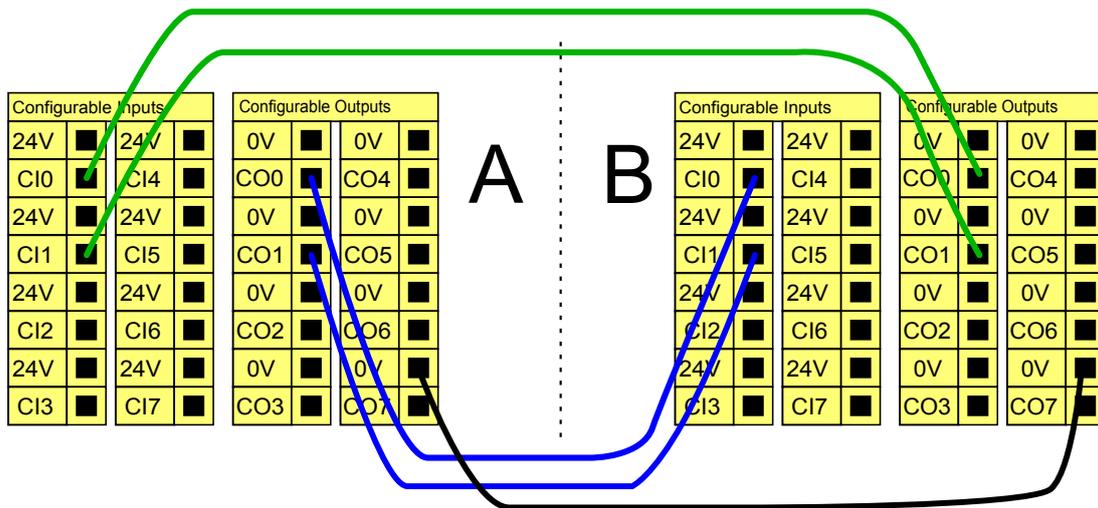


Notabschaltung mit mehreren Maschinen teilen

Eine gemeinsame Notabschaltungsfunktion zwischen dem Roboter und anderen Maschinen kann mittels Konfiguration der folgenden E/A -Funktionen in der GUI eingerichtet werden. Der Notabschaltungseingang des Roboters kann nicht für gemeinsame Verwendung eingesetzt werden. Falls mehr als zwei UR Roboter oder andere Maschinen verbunden werden sollen, ist eine Sicherheits-SPS nötig, um die Notabschaltungssignale zu steuern.

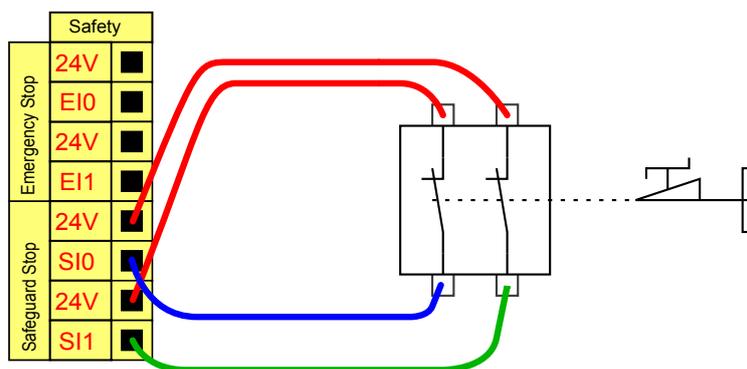
- Konfigurierbares Eingangspaar: Externe Notabschaltung.
- Konfigurierbares Eingangspaar: System-Notabschaltung.

Die folgende Abbildung zeigt zwei UR Roboter, die sich die Notabschaltungsfunktion teilen. In diesem Beispiel werden die konfigurierten E/A C10-C11 und C00-C01 verwendet.



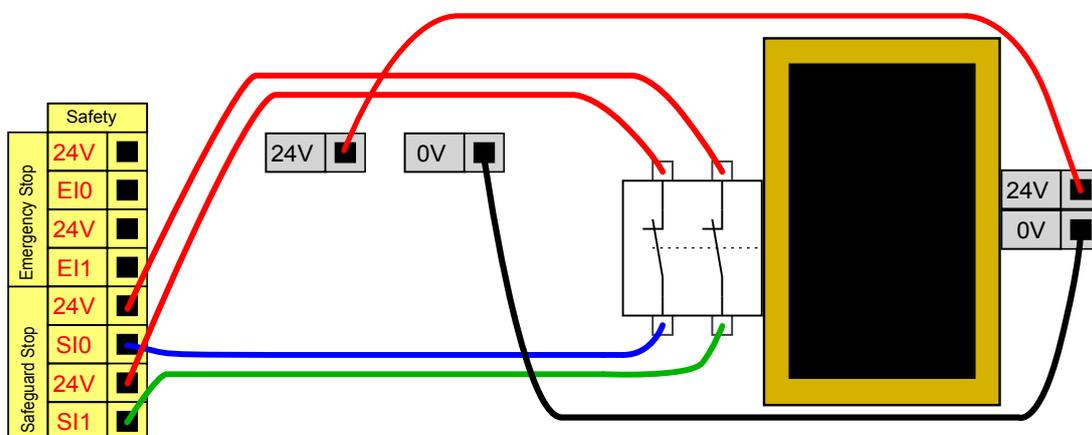
Schutzstopp mit automatischer Wiederaufnahme

Ein Beispiel für ein einfaches Schutzstopp-Gerät ist ein Türschalter, der den Roboter stoppt, wenn die Tür geöffnet wird (siehe Abbildung unten).



Diese Konfiguration trifft nur auf Anwendungen zu, bei denen der Betreiber die Tür nicht passieren und hinter sich schließen kann. Mit dem konfigurierbaren E/A wird eine Reset-Taste vor der Tür eingerichtet, um den Roboterbetrieb wiederaufzunehmen.

Ein weiteres Beispiel für eine automatische Fortsetzung ist die Verwendung einer Sicherheitsschaltmatte oder eines Sicherheits-Laser-Scanners (siehe unten).



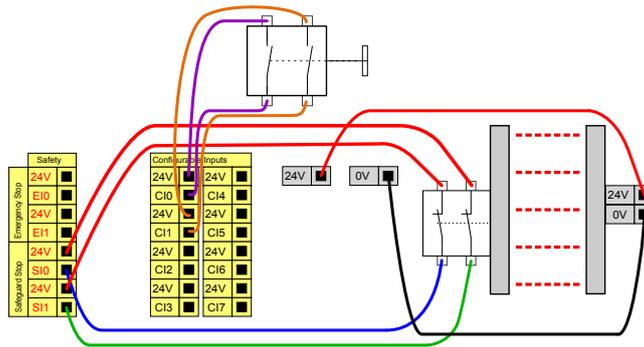


WARNUNG

1. Der Roboter setzt den Betrieb automatisch fort, sobald das Signal wiederhergestellt ist. Verwenden Sie diese Konfiguration nicht, wenn das Signal von der Sicherheitszone aus wiederhergestellt werden kann.

Schutzstopp mit Reset-Taste

Ist die Schutzstopp-Schnittstelle mit einem Lichtvorhang verbunden, so ist ein Reset von außerhalb der Sicherheitszone erforderlich. Die Reset-Taste benötigt zwei Kanäle. In diesem Beispiel ist der E/A CI0-CI1 für die Reset-Taste konfiguriert, siehe unten.



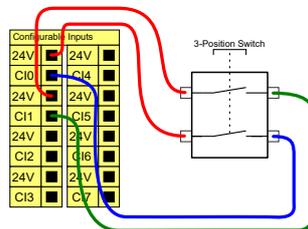
Drei-Stellungs-Zustimmschalter

Die Abbildung unten zeigt, wie ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter anzuschließen ist. Siehe Abschnitt 20. Betriebsmodus-Auswahl auf Seite 111 für weitere Informationen über Dreistufige Zustimmschalter.



HINWEIS

Mehrere Dreistufige Zustimmschalter werden vom Sicherheitssystem von Universal Robots nicht unterstützt.

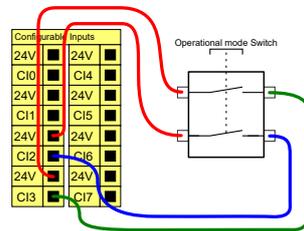


HINWEIS

Die beiden Eingangskanäle für den 3-Stellungs-Zustimmschalter haben eine Abweichungstoleranz von 1 s.

Betriebsmodus-Schalter

Die Abbildung unten zeigt einen Betriebsmodus-Schalter. Siehe Abschnitt 20.1. Betriebsmodusarten auf Seite 111 für weitere Informationen zu den Betriebsmodi.



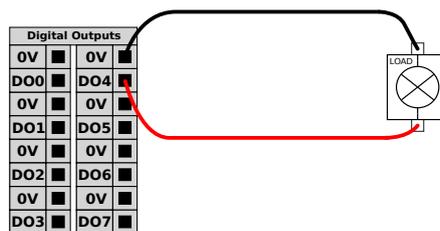
6.4.3. Digital-E/A für allgemeine Zwecke

Dieser Abschnitt beschreibt die allgemeinen 24 V E/A (graue Klemmen) und die nicht fest als Sicherheits-E/A konfigurierten aber konfigurierbaren E/A (gelbe Klemmen mit schwarzer Schrift). Die gängigen Spezifikationen im Abschnitt 6.4.1. Gemeinsame Spezifikationen für alle Digital-E/A auf Seite 36 sind zu beachten.

Die allgemeinen E/A können für die direkte Steuerung von Geräten wie pneumatischen Relais oder für die Kommunikation mit einer SPS verwendet werden. Alle Digitalausgänge können automatisch deaktiviert werden, wenn die Programmausführung gestoppt wird, siehe Teil **Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95**. In diesem Modus ist der Ausgang immer LOW, wenn kein Programm läuft. Beispiele dafür finden Sie in den folgenden Unterabschnitten. In den Beispielen werden reguläre Digitalausgänge verwendet. Solange er nicht für eine Sicherheitsfunktion konfiguriert werden soll, kann jeder beliebige konfigurierbare Ausgang verwendet werden.

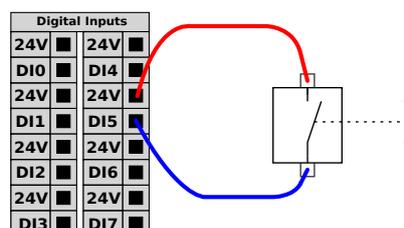
Last durch Digitalausgang gesteuert

Dieses Beispiel zeigt die Steuerung einer Last über einen Digitalausgang, wenn angeschlossen.



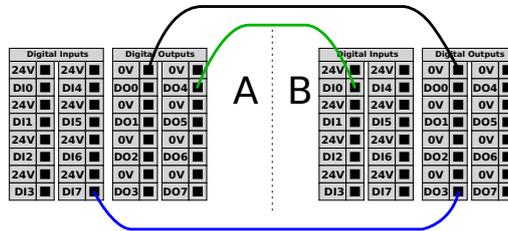
6.4.4. Digitaleingang durch eine Taste

Dieses Beispiel zeigt den Anschluss einer einfachen Taste an einem Digitaleingang.



6.4.5. Kommunikation mit anderen Maschinen oder einer SPS

Der digitale E/A kann verwendet werden, um mit anderen Geräten zu kommunizieren, sofern ein gemeinsamer GND (0V) besteht und die Maschine PNP-Technologie verwendet, siehe unten.



6.4.6. Analog-E/A für allgemeine Zwecke

Die Analog-E/A-Schnittstelle ist die grüne Klemme. Sie wird verwendet, um die Spannung (0 – 10 V) oder den Strom (4 – 20 mA) von und zu anderen Geräten auszugeben oder zu erfassen.

Um höchste Genauigkeit zu erreichen, wird folgendes empfohlen:

- Verwenden Sie die AG-Klemme, die dem E/A am nächsten liegt. Das Paar teilt sich einen gemeinsamen Modus-Filter.
- Verwenden Sie den gleichen GND (0V) für Geräte und die Control-Box. Der Analog E/A ist nicht galvanisch von der Control-Box getrennt.
- Verwenden Sie ein abgeschirmtes Kabel oder verdrehte Doppelkabel. Schließen Sie die Schirmung an den GND-Anschluss der Klemme **SPANNUNG** an.
- Verwenden Sie Geräte im Strommodus. Stromsignale sind weniger anfällig für Störungen.

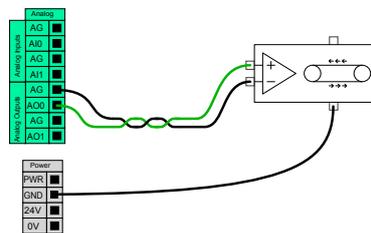
In der GUI können Sie den Eingangsmodus wählen (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)). Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
<i>Analogeingang im Strommodus</i>					
[AIx - AG]	Strom	4	-	20	mA
[AIx - AG]	Widerstand	-	20	-	Ohm
[AIx - AG]	Auflösung	-	12	-	Bit
<i>Analogeingang im Spannungsmodus</i>					
[AIx - AG]	Spannung	0	-	10	V
[AIx - AG]	Widerstand	-	10	-	kOhm
[AIx - AG]	Auflösung	-	12	-	Bit
<i>Analogausgang im Strommodus</i>					
[AOx - AG]	Strom	4	-	20	mA
[AOx - AG]	Spannung	0	-	24	V
[AOx - AG]	Auflösung	-	12	-	Bit

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
<i>Analogausgang im Spannungsmodus</i>					
[AOx - AG]	Spannung	0	-	10	V
[AOx - AG]	Strom	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	Widerstand	-	1	-	Ohm
[AOx - AG]	Auflösung	-	12	-	Bit

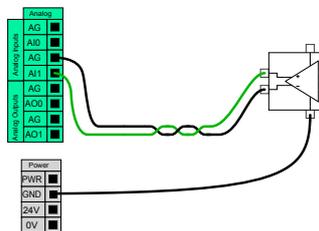
Verwendung eines Analogausgangs

Dieses Beispiel zeigt, wie ein Fließband mit einem analogen Drehzahl-Steuerungseingang gesteuert werden kann.



Verwenden eines Analogeingangs

Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines Analogsensors.



6.4.7. EIN-/AUS-Remote-Steuerung

Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung kann verwendet werden, um die Control-Box ein- und auszuschalten, ohne das Teach Pendant zu verwenden. Verwendet wird sie in der Regel dann, wenn

- Wenn das Teach Pendant nicht verfügbar ist.
- eine SPS-Anlage die volle Kontrolle benötigt
- mehrere Roboter gleichzeitig ein- oder ausgeschaltet werden müssen.

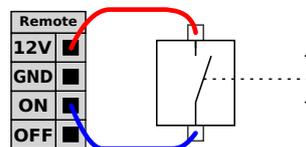
Die **EIN-/AUS**-Remote-Steuerung bietet eine 12-V-Hilfsstromversorgung, die aktiv bleibt, wenn die Control-Box ausgeschaltet wird. Der **EIN**-Eingang ist nur für kurzzeitige Aktivierung gedacht und funktioniert in der gleichen Weise wie der **Power**-Knopf. Der **AUS**-Eingang kann nach Belieben gedrückt gehalten werden. Verwenden Sie eine Software-Funktion, um Programme automatisch zu laden und zu starten (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)).

Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Klemmen	Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
[12V - GND]	Spannung	10	12	13	V
[12V - GND]	Strom	-	-	100	mA
[ON / OFF]	Inaktive Spannung	0	-	0,5	V
[ON / OFF]	Aktive Spannung	5	-	12	V
[ON / OFF]	Eingangsstrom	-	1	-	mA
[ON]	Einschaltzeit	200	-	600	ms

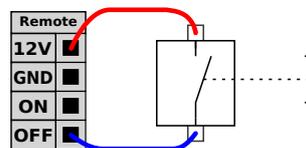
Remote-Taste „EIN“

Dieses Beispiel zeigt, wie eine Remote-**AN**-Taste angeschlossen wird.



Remote-Taste „AUS“

Dieses Beispiel zeigt, wie eine Remote-**AUS**-Taste angeschlossen wird.



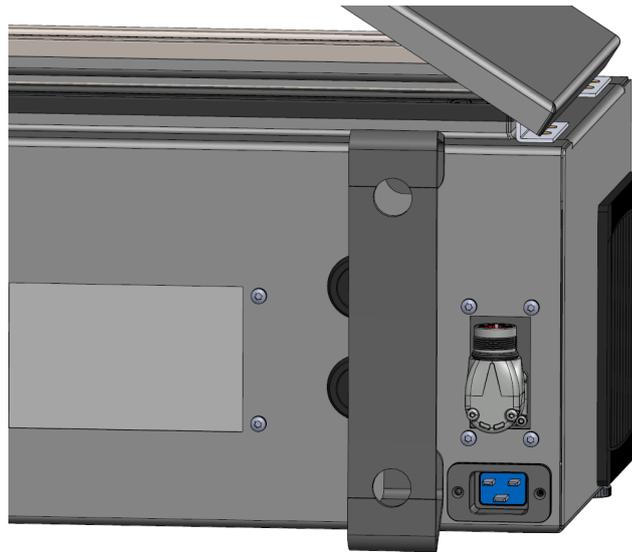
VORSICHT

Halten Sie nicht den **EIN**-Eingang oder den **Power**-Knopf gedrückt, da diese die Control-Box ohne Speicherung ausschalten. Verwenden Sie stets den **AUS**-Eingang zum Ausschalten per Fernsteuerung, da dieses Signal das Speichern von Dateien und das problemlose Herunterfahren der Control-Box ermöglicht.

6.5. Netzanschluss

Das Netzkabel an der Control-Box verfügt standardmäßig über einen IEC-Stecker. Verbinden Sie den IEC-Stecker mit einem länderspezifischen Netzstecker oder Netzkabel.

Um den Roboter zu aktivieren, muss die Control-Box mit einer Steckdose und dem IEC C20-Stecker an der Unterseite der Control-Box über ein entsprechendes IEC C19 Kabel verbunden werden (siehe Abbildung unten).



Die Spannungsversorgung weist folgende auf:

- Erdung
- Hauptsicherung
- Fehlerstromeinrichtung

Es wird empfohlen, einen Hauptschalter als einfaches Mittel zur Trennung und Abschaltung aller in der Roboterapplikation befindlichen Geräte zu installieren. Die elektrischen Spezifikationen finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung	100	-	240	VAC
Externe Netzsicherung (@ 100-200 V)	8	-	16	A
Externe Netzsicherung (@ 200-265V)	8	-	16	A
Eingangsfrequenz	47	-	440	Hz
Standby-Leistung	-	-	<1.5	W
Nennbetriebsleistung	90	150	325	W

**WARNUNG**

1. Stellen Sie sicher, dass der Roboter korrekt geerdet ist (elektrische Verbindung zur Masse). Verwenden Sie die nicht genutzten Schrauben, die zu den Erdungssymbolen in der Control-Box gehören, um eine gemeinsame Erdung aller Geräte im System zu schaffen. Die Nennstromstärke des Masseverbinders sollte nicht unter der höchsten Stromstärke des Systems liegen.
2. Stellen Sie sicher, dass der Eingangsstrom in der Control-Box mit einem Fehlerstromschutzschalter (FI) und einer ordnungsgemäßen Sicherung abgesichert ist.
3. Verriegeln Sie alle Stromversorgungen für die abgeschlossene Roboterinformation während des Betriebs und schalten Sie sie ab. Andere Geräte dürfen den Roboter-E/A nicht mit Strom versorgen, wenn das System abgeschaltet ist.
4. Stellen Sie sicher, dass alle Kabel korrekt angeschlossen sind, bevor die Control-Box angeschlossen wird. Verwenden Sie stets das originale Stromkabel.

6.6. Roboteranschluss: Roboterkabel

Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem festen 6 m langen Roboterkabel konfiguriert ist. Informationen zum Anschluss eines Roboterarms, der mit einem Basisflansch-Kabelstecker konfiguriert ist, finden Sie unter [6.7. Roboteranschluss: Basisflanschkabel auf der nächsten Seite](#).

6.6.1. Roboter-Anschlusskabel

Stellen Sie die Verbindung zum Roboter her, indem Sie den Roboterarm mit dem Roboterkabel an die Control-Box anschließen.

Verbinden und sichern Sie das Kabel des Roboters am Anschluss an der Unterseite der Control-Box (siehe Abbildung unten). Drehen Sie den Anschluss zweimal, um sicherzustellen, dass er fest verankert ist, bevor Sie den Roboterarm anstellen.

Drehen Sie den Anschluss nach rechts, um ihn einfacher zu arretieren, nachdem das Kabel angeschlossen wurde.


VORSICHT

Ein unsachgemäßer Anschluss des Roboters kann zu einem Stromverlust des Roboterarms führen.

- Trennen Sie das Roboterka­bel nicht, solange der Roboterarm eingeschaltet ist.
- Das originale Roboterka­bel darf weder verlängert noch modifiziert werden.

6.7. Roboteranschluss: Basisflanschka­bel

Dieser Unterabschnitt beschreibt den Anschluss eines Roboterarms, der mit einem Basisflanschka­belstecker konfiguriert ist. Für Informationen zum Anschluss eines Roboterarms, der mit einem festen 6 m langen Roboterka­bel konfiguriert ist, siehe [6.6. Roboteranschluss: Roboterka­bel auf der vorherigen Seite](#).

6.7.1. Basisflanschka­belstecker

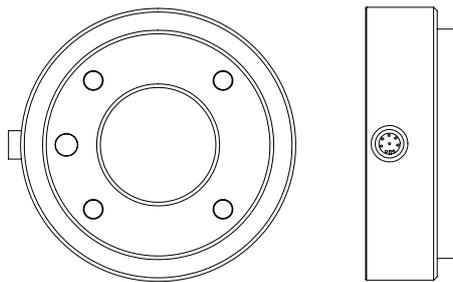
Stellen Sie die Verbindung zum Roboter her, indem Sie den Roboterarm mit dem Roboterka­bel an die Control-Box anschließen. Das Roboterka­bel wird an den Basisflanschka­belstecker und an den Anschluss der Control-Box angeschlossen.

Sie können jeden Anschluss sperren, sobald die Roboter­verbindung hergestellt ist.



6.8. Werkzeug E/A

An den Werkzeugflansch an Gelenk #3 grenzt ein 8-poliger Stecker an, der Strom und Steuersignale für verschiedene Greifer und Sensoren bereitstellt, die an dem Roboter angebracht werden können. Ein geeignetes Industriekabel ist das Lumberg RKMV 8-354. Die acht Adern des Kabels haben unterschiedliche Farben, je nach Funktion.



Dieser Stecker liefert Leistungs- und Steuerungssignale für Greifer und Sensoren, die mit einem bestimmten Roboterwerkzeug verwendet werden. Ein geeignetes Industriekabel ist das hier genannte

- Lumberg RKMV 8-354.



HINWEIS

Der Werkzeuganschluss muss manuell bis auf ein Maximum von 0,4 Nm angezogen werden.

Die acht Adern des Kabels verfügen über unterschiedliche Farben, je nach Funktion. Siehe nachfolgende Tabelle:

Farbe	Signal	Beschreibung
Rot	GND	Erdung
Grau	SPANNUNG	0V/12V/24V
Blau	TO0/PWR	Digitalausgang 0 or 0V/12V/24V

Farbe	Signal	Beschreibung
Pink	TO1/GND	Digitalausgänge 1 oder Erdung
Gelb	T10	Digitaleingänge 0
Grün	T11	Digitaleingänge 1
Weiß	A12 / RS485+	Analog Ein 2 oder RS485+
Braun	A13 / RS485-	Analog Ein 3 oder RS485-

Gehen Sie zum Tool -E/A im Installations-Tab (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)), um die interne Spannungsversorgung auf 0 V, 12 V oder 24 V einzustellen. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben:

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Versorgungsspannung im 24-V-Modus	23,5	24	24.8	V
Versorgungsspannung im 12-V-Modus	11,5	12	12.5	V
Versorgungsstrom (Einzel-Pol)*	-	600	2000**	mA
Versorgungsstrom (Zwei-Pol)*	-	600	2000**	mA
Kapazitive Versorgungslast	-	-	8000***	uF

* Es wird dringend empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden.

**Spitze für max. 1 Sekunde, Einschaltdauer max.: 10%. Der Durchschnittsstrom über 10 Sekunden hinaus darf die typische Stromstärke nicht überschreiten.

***Wenn die Stromversorgung des Werkzeugs aktiviert wird, beginnt eine 400 ms Softstartzeit, die eine kapazitive Last von 8000 uF an die Werkzeugstromversorgung beim Start ermöglicht. Das Anbinden einer kapazitiven Last im laufenden Betrieb ist nicht erlaubt.



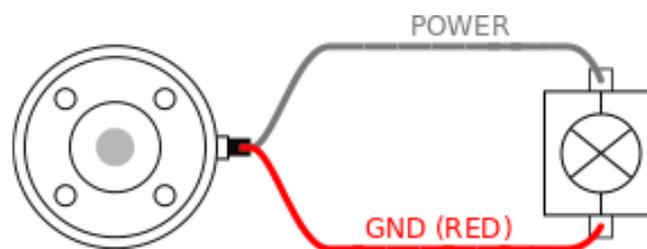
HINWEIS

Der Werkzeugflansch wird an die Erdung (GND) angeschlossen (wie die rote Ader).

6.8.1. Werkzeugstromversorgung

6.8.2. Stromversorgung

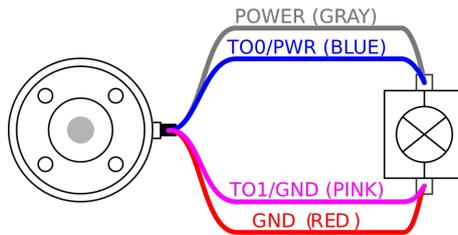
Gehen Sie zum Tool -E/A im Installations-Tab (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)), um die interne Spannungsversorgung auf 0 V, 12 V oder 24 V einzustellen.



6.8.3. Doppel-Pin-Strom

Im Doppel-Pin-Modus kann der Ausgangsstrom wie in (6.8. Werkzeug E/A auf Seite 49 Tabelle 2) aufgeführt erhöht werden.

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Wählen Sie in der Liste links **Allgemein**.
3. Tippen Sie auf **Werkzeug E/A** und wählen Sie die Option **Doppel-Pin-Strom**.
4. Schließen Sie die Kabel Energie (grau) an TO0 (blau) und Erdung (rot) an TO1 (rosa) an.



HINWEIS

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, wird die Spannung für beide Spannungsstifte auf 0 V gesetzt (Spannungsversorgung abgeschaltet).

6.8.4. Digitalausgänge des Werkzeugs

Digitalausgänge unterstützen drei verschiedene Modi:

Betriebsart	Aktiv	Inaktiv
Senkstrom (NPN)	Low	Öffnen
Quellstrom (PNP)	High	Öffnen
Drücken / Ziehen	High	Low

Gehen Sie zum Tool -E/A im Installations-Tab (siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#)), um den Ausgangsmodus je Pol zu konfigurieren. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben:

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Spannung, wenn offen	-0,5	-	26	V
Spannung beim Absinken 1 A	-	0,08	0,09	V
Strom beim Sourcing/Sinking	0	600	1000	mA
Strom durch GND	0	1000	3000*	mA

* Spitze für max. 1 Sekunde, Einschaltdauer max: 10 %. Durchschnittsstrom über 10 Sekunden hinaus darf typische Stromstärke nicht überschreiten.



HINWEIS

Wenn der Roboter eine Notabschaltung ausführt, werden die Digitalausgänge D000 und D01 deaktiviert (HIGH Z).

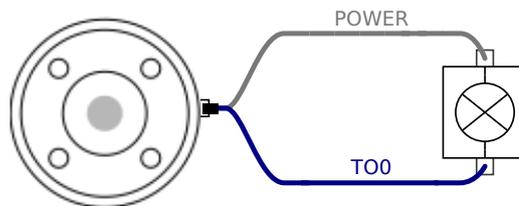


VORSICHT

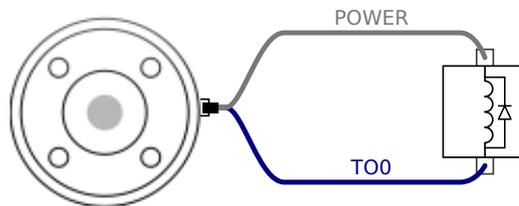
Die Digitalausgänge im Werkzeug haben keine Strombeschränkung. Das Überschreiten der vorgegebenen Daten kann zu dauerhafter Beschädigung führen.

Verwendung der Digitalausgänge des Werkzeugs

Dieses Beispiel zeigt die Aktivierung eines Verbrauchers mit Hilfe der internen 12-V- oder 24-V-Stromversorgung. Die Ausgangsspannung beim Tab „E/A“ muss definiert werden. Zwischen dem Anschluss SPANNUNG und der Schirmung/Erdung liegt Spannung an, auch wenn der Verbraucher ausgeschaltet ist.



Es wird empfohlen, eine Schutzdiode für induktive Lasten zu verwenden (s. unten).



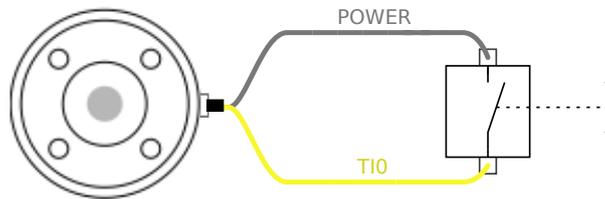
6.8.5. Digitaleingänge des Werkzeugs

Die Digitaleingänge sind als PNP mit schwachen Pulldown-Widerständen implementiert. Dies bedeutet, dass ein potentialfreier Eingang immer einen niedrigen Wert anzeigt. Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung	-0,5	-	26	V
Logischer Pegel LOW	-	-	2,0	V
Logischer Pegel HIGH	5,5	-	-	V
Eingangswiderstand	-	47 k	-	Ω

Verwendung der Digitaleingänge des Werkzeugs

Dieses Beispiel zeigt den Anschluss einer einfachen Taste.



6.8.6. Analoger Werkzeugeingang

Die Werkzeug-Analogueingänge sind nicht differenziell und können zu Spannung (0 bis 10 V) oder Strom (4 bis 20 mA) auf dem Tab E/A eingestellt werden, siehe Abschnitt [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#). Die elektrischen Spezifikationen sind unten angegeben.

Parameter	Min	Typ	Max	Einheit
Eingangsspannung im Spannungsmodus	-0,5	-	26	V
Eingangswiderstand im Bereich 0V bis 10V	-	10,7	-	k Ω
Auflösung	-	12	-	Bit
Eingangsspannung im Strommodus	-0,5	-	5,0	V
Eingangsstrom im Strommodus	-2,5	-	25	mA
Eingangswiderstand im Bereich 4 mA bis 20 mA	-	182	188	Ω
Auflösung	-	12	-	Bit

Zwei Beispiele für die Verwendung eines Digitaleingangs finden Sie im folgenden Unterabschnitt.

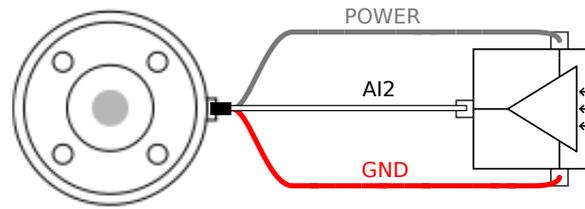


VORSICHT

1. Analogeingänge sind im Strommodus nicht gegen Überspannung geschützt. Überschreitung des in den elektrischen Spezifikationen angegebenen Grenzwertes kann zu dauerhaften Schäden am Eingang führen.

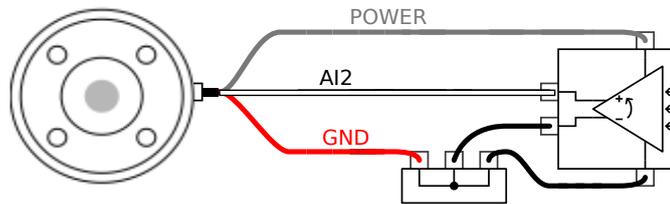
Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, nicht differenziell

Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors mit einem nicht differenziellen Ausgang. Der Ausgang des Sensors kann entweder Strom oder Spannung sein, solange der Eingangsmodus dieses Analogeingangs im Tab E/A entsprechend eingestellt ist. Hinweis: Prüfen Sie, ob der Sensor mit Spannungsausgang den internen Widerstand des Werkzeugs verfälschen kann. Andernfalls könnte die Messung ungültig sein.



Verwendung der Analogeingänge des Werkzeugs, differenziell

Dieses Beispiel zeigt die Verbindung eines analogen Sensors an einem differenziellen Ausgang. Verbinden Sie den negativen Ausgang mit der Erdung (0 V); die Funktionsweise gleicht der eines nicht differenziellen Sensors.



6.8.7. Werkzeugkommunikation-E/A

- **Signalanforderungen:** RS485-Signale verwenden eine interne, störsichere Bus-Vorspannung (fail-safe biasing). Unterstützt das angeschlossene Gerät diese Störsicherheit nicht, muss die Signalvorspannung im angehängten Werkzeug oder extern durch Hinzufügen von Pull-up-Widerständen zu RS485+ und Pull-Down-Widerständen zu RS485- vorgenommen werden.
- **Latenz:** Die Latenzzeit von gesendeten Meldungen über den Werkzeuganschluss dauert 2 ms bis 4 ms, gemessen vom Zeitpunkt, zu der die Nachricht auf dem PC geschrieben wird bis zum Startzeitpunkt der Meldung auf dem RS485. Ein Puffer speichert die zum Werkzeuganschluss gesendeten Daten bis zur Ruhemoduszeit. Sobald 1000 Byte empfangen wurden, wird die Mitteilung auf das Gerät geschrieben.

Baud-Raten	9,6k, 19,2k, 38,4k, 57,6k, 115,2k, 1M, 2M, 5M
Stopbits	1, 2
Parität	Keine; Ungerade; Gerade

7. Wartung und Reparatur

Führen Sie alle Sicht- oder Betriebszustandskontrollen unter Einhaltung aller Sicherheitshinweise in diesem Handbuch durch.

Instandhaltungs- und Instandsetzungsarbeiten sowie Kalibrierungen und Inspektionen sind unter Zuhilfenahme der neuesten Versionen der Wartungshandbücher auf der Support-Website <http://www.universal-robots.com/support> durchzuführen.

Reparaturarbeiten dürfen nur von Universal Robots oder autorisierten Systemintegratoren durchgeführt werden. Vom Kunden designierte, geschulte Personen können auch Reparaturarbeiten durchführen, sofern sie den im Wartungshandbuch beschriebenen Inspektionsplan befolgen. Im Kapitel 5 des Wartungshandbuchs finden Sie einen vollständigen Inspektionsplan für geschulte Personen

Alle Rücksendungen von Zubehör an Universal Robots sind gemäß den Bedingungen im Wartungshandbuch durchzuführen.

7.1. Sicherheitsanweisungen

Im Anschluss an Instandhaltungs- und Instandsetzungsarbeiten sind Prüfungen durchzuführen, um den erforderlichen Sicherheitsstandard zu gewährleisten. Die gültigen nationalen oder regionalen Arbeitsschutzbestimmungen sind bei diesen Prüfungen zu beachten. Die korrekte Funktionsweise aller Sicherheitsfunktionen ist ebenfalls zu prüfen.

Der Zweck von Wartungs- und Reparaturarbeiten ist es, sicherzustellen, dass das System betriebsfähig bleibt oder, im Falle einer Störung, das System erneut in einen betriebsfähigen Status zu versetzen. Reparaturarbeiten umfassen die Fehlerbehebung und die eigentliche Reparatur selbst.

Bei Arbeiten am Roboterarm oder der Control-Box sind die folgenden Maßnahmen und Warnungen zu beachten.

**WARNUNG**

1. Nehmen Sie keine Änderungen an der Sicherheitskonfiguration der Software vor (z. B. der Kraftbegrenzung). Die Sicherheitskonfiguration wird im PolyScope-Handbuch beschrieben. Werden Sicherheitsparameter verändert, sollte das komplette Robotersystem neu betrachtet werden, d. h. der gesamte Sicherheitsgenehmigungsprozess, einschließlich Risikobewertung, sollte entsprechend aktualisiert werden.
2. Tauschen Sie defekte Komponenten mit neuen Komponenten mit denselben Artikelnummern oder gleichwertigen Komponenten aus, die zu diesem Zweck von Universal Robots genehmigt wurden.
3. Reaktivieren Sie alle deaktivierten Sicherheitsmaßnahmen unverzüglich nach Abschluss der Arbeit.
4. Dokumentieren Sie alle Reparaturen und speichern Sie diese Dokumentation in der technischen Datei für das komplette Robotersystem.

**WARNUNG**

1. Trennen Sie das Netzkabel von der Unterseite der Control-Box, um sicherzustellen, dass er vollständig ausgeschaltet ist. Schalten Sie jede andere Energiequelle ab, die an den Roboterarm oder die Control-Box angeschlossen ist. Ergreifen Sie die nötigen Vorkehrungen, um zu vermeiden, dass andere Personen das System während der Reparaturphase einschalten.
2. Prüfen Sie den Erdungsanschluss bevor Sie das System wieder einschalten.
3. Beachten Sie ESD-Vorschriften, wenn Teile des Roboterarms oder der Control-Box demontiert werden.
4. Vermeiden Sie die Demontage der Stromversorgungen in der Control-Box. In den Stromversorgungen können hohe Spannungen (bis zu 600 V) noch mehrere Stunden nach dem Ausschalten der Control-Box vorliegen.
5. Vermeiden Sie das Eindringen von Wasser oder Verunreinigungen in den Roboterarm oder die Control-Box.

7.2. Reinigung

Sie können Staub/Schmutz/Öl am Roboterarm mit einem Tuch und einem der folgenden Reinigungsmittel abwischen: Wasser, Isopropylalkohol, 10 % Ethanolalkohol oder 10 % Naphtha. In seltenen Fällen können sehr kleine Fettmengen am Gelenk sichtbar sein. Dies hat keinen Einfluss auf die Funktion, Verwendung oder Lebensdauer des Gelenks.

Aufgrund der zunehmenden Relevanz der Hygiene Ihres Roboters empfiehlt UR die Reinigung mit

70 % Isopropylalkohol (Reinigungsalkohol).

KEIN BLEICHMITTEL VERWENDEN. Verwenden sie keine Bleichmittel in verdünnten Reinigungslösungen.

1. Wischen Sie den Roboter mit einem robusten Mikrofasertuch und 70 % Isopropylalkohol (Reinigungsalkohol) ab.
2. Lassen Sie den 70 %igen Isopropylalkohol 5 Minuten lang auf dem Roboter einwirken und reinigen Sie den Roboter dann mit dem Standardreinigungsverfahren.

**HINWEIS**

The above standard cleaning recommendation is still valid with the addition of the COVID-19 cleaning recommendation.

8. Entsorgung und Umwelt

Universal Robots e-Series-Roboter sind in Einklang mit den geltenden nationalen Gesetzen, Bestimmungen und Normen zu entsorgen.

Universal Robots e-Series-Roboter werden zum Schutze der Umwelt unter beschränkter Verwendung gefährlicher Stoffe hergestellt, wie in der europäischen RoHS-Richtlinie 2011/65/EU beschrieben. Zu diesen Stoffen zählen Quecksilber, Cadmium, Blei, Chrom VI, polybromierte Biphenyle und polybromierte Diphenylether.

Gebühren für die Entsorgung von und den Umgang mit Elektroabfall der Universal Robots e-Series-Roboter, die auf dem dänischen Markt verkauft werden, werden von Universal Robots A/S vorab an das DPA-System entrichtet. Importeure in Ländern, die der europäischen WEEE-Richtlinie 2012/19/EU unterliegen, sind selbst für ihre Registrierung im nationalen WEEE-Register ihres Landes verantwortlich. Die Gebühr beträgt hierfür in der Regel weniger als 1 €/Roboter. Eine Liste der nationalen Register finden Sie hier: <https://www.ewrn.org/national-registers>.

Die folgenden Symbole sind am Roboter angebracht, um die Konformität mit den obenstehenden Rechtsvorschriften anzuzeigen:



9. Zertifizierungen

Zertifizierungen von Drittparteien sind freiwillig. Um jedoch Roboterintegratoren den besten Service zu bieten, hat sich Universal Robots dazu entschieden, seine Roboter durch die folgenden, anerkannten Prüfinstitute zertifizieren zu lassen.

Kopien aller Zertifizierungen finden Sie im Kapitel [Zertifizierungen](#)

	TÜV NORD	Universal Robots e-Series Roboter sind durch den TÜV NORD, einer nach der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG benannten Zertifizierungsstelle in der EU, sicherheitsgeprüft.
	CHINA RoHS	Universal Robots e-Series-Roboter erfüllen China RoHS-Managementtechniken zur Begrenzung von Umweltverschmutzung durch elektronische Informationsprodukte.
	KCC Sicherheit	Universal Robots e-Series-Roboter wurden evaluiert und entsprechen den Sicherheitsstandards des KCC-Zeichens.
	KC-Register	Universal Robots e-Series-Roboter wurden auf ihren Sicherheitsstandard für den Einsatz in einer Arbeitsumgebung evaluiert. Beim Einsatz in häuslichen Umgebungen besteht daher die Gefahr von Funkstörungen.
	Delta	Universal Robots e-Series-Roboter sind von DELTA leistungsgeprüft.

Zertifizierungen von Drittanbietern

	Umwelt	Die von unseren Anbietern zur Verfügung gestellten Versandpaletten für Universal Robots e-Series-Roboter erfüllen die dänischen ISMPM-15 Anforderungen an Holzverpackungsmaterial und sind gemäß dieser Bestimmungen gekennzeichnet.
---	---------------	--

Hersteller-Prüfzeugnis

	Universal Robots	Universal Robots e-Series-Roboter unterliegen kontinuierlichen, internen Prüfungen und End-of-Line-Testverfahren. Die UR-Testverfahren werden stetigen Überprüfungen und Weiterentwicklungen unterzogen.
---	-------------------------	--

Erklärungen im Einklang mit EU-Richtlinien

Obwohl in erster Linie für Europa von Bedeutung, erkennen auch einige Länder außerhalb Europas EU-Erklärungen an oder fordern diese ein. Die europäischen Richtlinien finden Sie auf der offiziellen Homepage: <http://eur-lex.europa.eu>.

Die e-Series-Roboter von UR sind im Einklang mit den nachstehend aufgelisteten Richtlinien zertifiziert.

2006/42/EG	Maschinenrichtlinie	Gemäß der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG werden die e-Series-Roboter von Universal Robots als unvollständige Maschinen betrachtet, da sie keine CE-Kennzeichnung besitzen. Wird der UR Roboter zur Pestizidausbringung eingesetzt, beachten Sie die bestehende Richtlinie 2009/127/EG. Die Einbauerklärung gemäß 2006/42/EG Anhang II 1.B. ist in 12. Erklärungen und Zertifikate auf Seite 66 angegeben.
2006/95/EG	Niederspannungsrichtlinie	In der Einbauerklärung in Anhang B sind die Konformitätserklärungen mit den oben genannten Richtlinien aufgeführt. Eine CE-Kennzeichnung ist gemäß den CE-Kennzeichnungsrichtlinien oben angebracht. Informationen über Elektro- und Elektronikabfall finden Sie im Kapitel 7. Informationen zu den bei der Entwicklung des Roboters angewandten Standards finden Sie im Anhang C.
2004/108/EG	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	
2011/65/EU	Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe (RoHS)	
2012/19/EU	Elektro- und Elektronikgeräte-Abfall (WEEE)	

10. Gewährleistung

10.1. Produkt-Gewährleistung

Unbeschadet jeglicher Ansprüche, die der Benutzer (Kunde) gegenüber dem Vertriebshändler oder Einzelhändler geltend machen kann, wird dem Kunden eine Herstellergarantie entsprechend den unten stehenden Bedingungen gewährt:

Wenn neue Geräte und deren Komponenten innerhalb von 12 Monaten (maximal 15 Monate ab Versand) nach Inbetriebnahme Mängel aufgrund von Herstellungs- und/oder Materialfehlern aufweisen, stellt Universal Robots die erforderlichen Ersatzteile bereit, während der Benutzer (Kunde) die Arbeitsstunden für den Austausch der Ersatzteile bereitstellt, wobei Universal Robots das Bauteil entweder durch ein anderes Bauteil austauscht, das dem aktuellen Stand der Technik entspricht, oder repariert. Diese Gewährleistung verliert ihre Gültigkeit, wenn der Gerätedefekt auf eine unsachgemäße Behandlung und/oder die fehlende Einhaltung der Informationen in den Benutzerhandbüchern zurückzuführen ist. Diese Gewährleistung gilt nicht für und erstreckt sich nicht auf Leistungen, die durch den befugten Vertriebshändler oder den Kunden selbst durchgeführt werden (z. B. Aufbau, Konfiguration, Herunterladen von Software). Der Kaufbeleg, aus dem das Kaufdatum hervorgeht, ist als Nachweis für die Gewährleistung erforderlich. Ansprüche im Rahmen der Gewährleistung sind innerhalb von zwei Monaten einzureichen, nachdem der Gewährleistungsmangel aufgetreten ist. Das Eigentumsrecht an Geräten oder Komponenten, die durch Universal Robots ausgetauscht und an Universal Robots zurückgeschickt wurden, geht auf Universal Robots über. Diese Gewährleistung deckt jegliche anderen Ansprüche nicht ab, die durch das oder im Zusammenhang mit dem Gerät entstehen. Nichts in dieser Gewährleistung soll dazu führen, die gesetzlich festgeschriebenen Rechte des Kunden und die Herstellerhaftung für Tod oder Personenschaden durch die Verletzung der Sorgfaltspflicht zu begrenzen oder auszuschließen. Der Gewährleistungszeitraum wird nicht durch Leistungen verlängert, die gemäß den Bestimmungen der Gewährleistung erbracht werden. Sofern kein Gewährleistungsmangel besteht, behält sich Universal Robots das Recht vor, dem Kunden die Austausch- und Reparaturarbeiten in Rechnung zu stellen. Die oben stehenden Bestimmungen implizieren keine Änderungen hinsichtlich der Nachweispflicht zu Lasten des Kunden. Für den Fall, dass ein Gerät Mängel aufweist, haftet Universal Robots nicht für indirekte, zufällige, besondere oder Folgeschäden einschließlich - aber nicht beschränkt auf - Einkommensverluste, Nutzungsausfälle, Produktionsausfälle oder Beschädigungen an anderen Produktionsmaschinen.

Wenn ein Gerät Mängel aufweist, kommt Universal Robots nicht für Folgeschäden oder Verluste auf, wie zum Beispiel Produktionsausfall oder Beschädigungen an anderen Produktionsgeräten.

**VORSICHT**

Es wird generell empfohlen, höhere Beschleunigungen, als sie für eine bestimmte Anwendung erforderlich sind, zu vermeiden. Hohe Beschleunigungen, insbesondere in Verbindung mit hohen Lasten, können die Lebensdauer des Roboters verkürzen. Für Anwendungen mit kurzen Zykluszeiten und hohen Anforderungen an die Geschwindigkeit wird generell empfohlen, möglichst viele Überblendungen zu verwenden, um glatte Bahnkurven zu gewährleisten, ohne dass hohe Beschleunigungen erforderlich sind.

10.2. Haftungsausschluss

Universal Robots arbeitet weiter an der Verbesserung der Zuverlässigkeit und dem Leistungsvermögen seiner Produkte und behält sich daher das Recht vor, das Produkt ohne vorherige Ankündigung zu aktualisieren. Universal Robots unternimmt alle Anstrengungen, dass der Inhalt dieser Anleitung genau und korrekt ist, übernimmt jedoch keine Verantwortung für jedwede Fehler oder fehlende Informationen.

11. Nachlaufzeit und -strecke



HINWEIS

Sie können benutzerdefinierte Sicherheitsgrenzen für maximale Nachlaufzeit und -strecke definieren. Siehe [3.1. Vorwort auf Seite 17](#) und [21.6. Einstellungen im Menü Sicherheit auf Seite 118](#).

Werden benutzerdefinierte Einstellungen verwendet, so wird die Geschwindigkeit des Programms dynamisch angepasst, um die ausgewählten Grenzwerte stets einzuhalten.

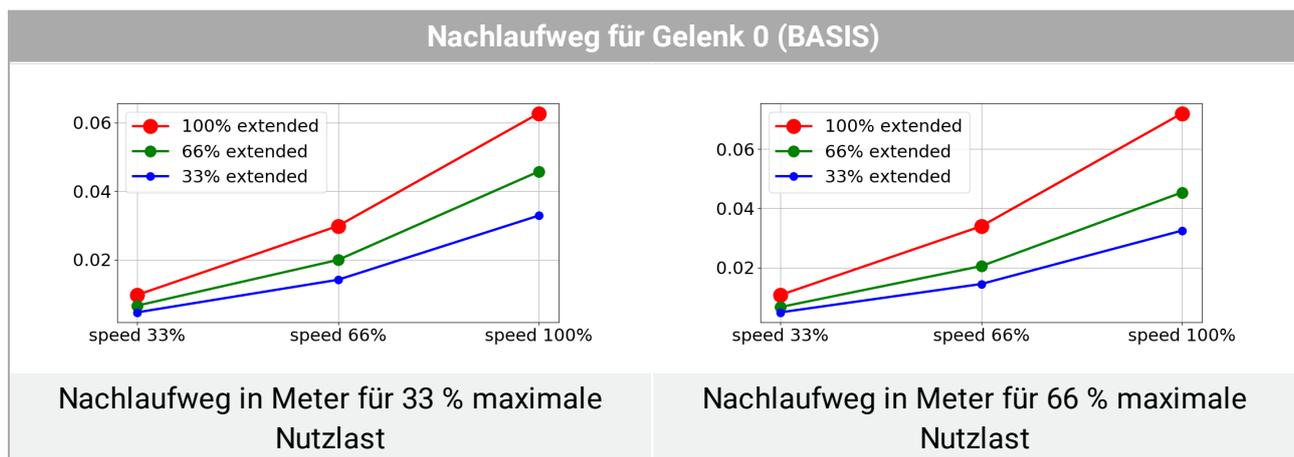
Die grafischen Daten für **Gelenk 0 (Basis, Fuß)**, **Gelenk 1 (Schulter)** und **Gelenk 2 (Ellbogen)** gelten für Nachlaufweg und Stoppdauer:

- Stoppkategorie 0
- Stoppkategorie 1
- Stoppkategorie 2

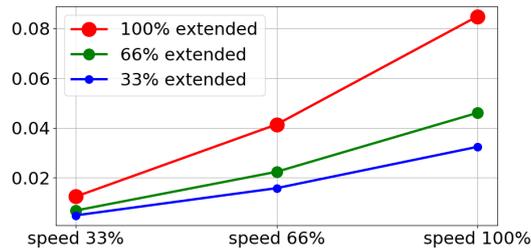
Rechts neben dem Feld Roboter können Sie mit dem vertikalen Schieberegler heraus- und hineinzoomen. Diese Werte stellen ein Worst-Case-Szenario dar, d. h. Ihre Werte werden davon abweichen.

Der Test an **Gelenk 0** wurde bei einer Horizontalbewegung durchgeführt, d. h. die Drehachse stand senkrecht zum Boden.

Während der Tests von **Gelenk 1** und **Gelenk 2** bewegte sich der Roboter auf einer vertikalen Bahn, d. h. die Drehachsen lagen parallel zum Boden. Der Stopp wurde durchgeführt, während sich der Roboter nach unten bewegte.

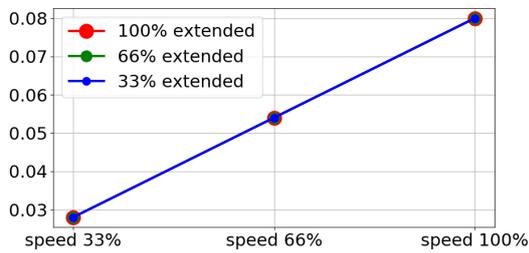


Nachlaufweg für Gelenk 0 (BASIS)

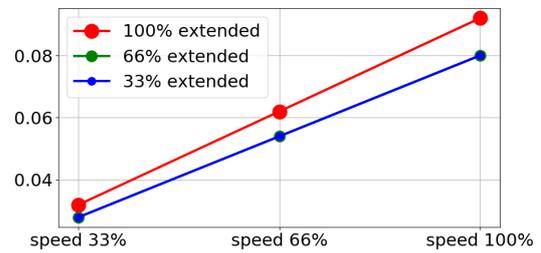


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast

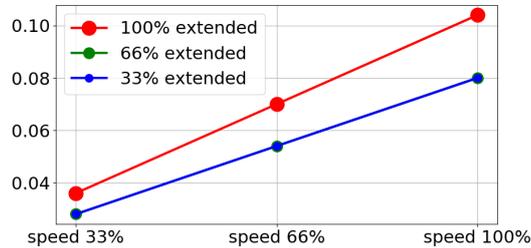
Stoppdauer für Gelenk 0 (BASIS)



Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % maximale Nutzlast

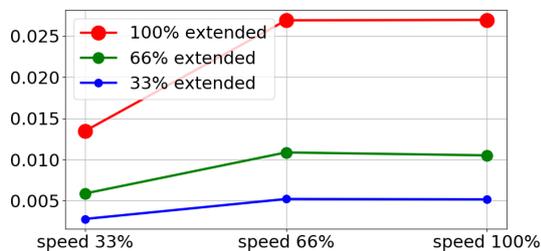


Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % maximale Nutzlast

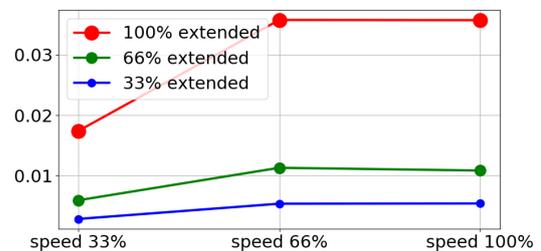


Stoppdauer in Sekunden bei maximaler Nutzlast

Nachlaufweg für Gelenk 1 (SCHULTER)

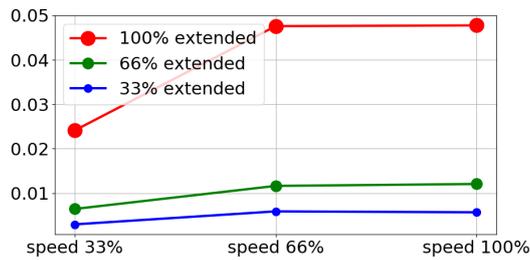


Nachlaufweg in Meter für 33 % maximale Nutzlast



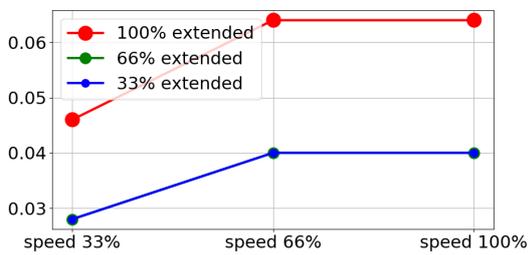
Nachlaufweg in Meter für 66 % maximale Nutzlast

Nachlaufweg für Gelenk 1 (SCHULTER)

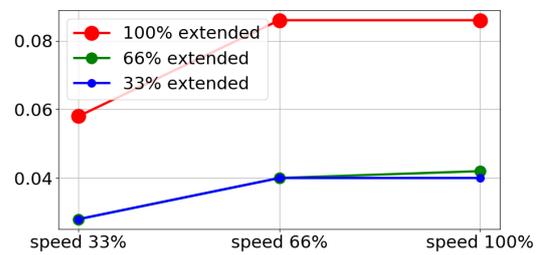


Nachlaufweg in Meter bei maximaler Nutzlast

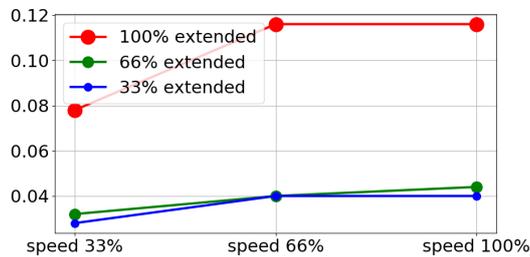
Stoppdauer für Gelenk 1 (SCHULTER)



Nachlaufzeit in Sekunden für 33 % maximale Nutzlast

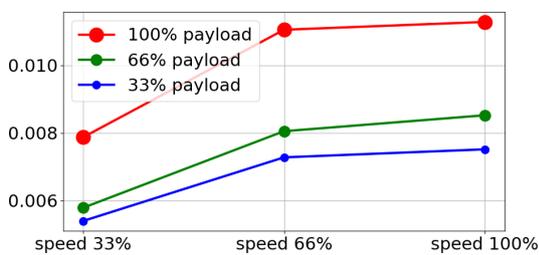


Nachlaufzeit in Sekunden für 66 % maximale Nutzlast

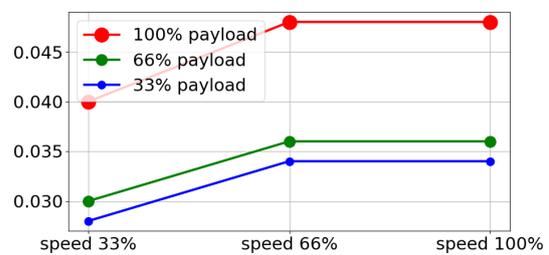


Stoppdauer in Sekunden bei maximaler Nutzlast

Nachlaufweg und Stoppdauer für Gelenk 2 (ELLBOGEN)



Nachlaufweg in Meter für alle Nutzlasten



Stoppdauer in Sekunden für alle Nutzlasten

12. Erklärungen und Zertifikate

EU-Konformitätserklärung gemäß ISO/IEC 17050-1:2010	
Hersteller	Universal Robots A/S Energivej 25 DK-5260 Odense S Dänemark
Person der Gemeinschaft, die für die Zusammenstellung der technischen Datei autorisiert ist	David Brandt Technologiebeauftragter, Forschung und Entwicklung Universal Robots A/S Energivej 25, DK-5260 Odense S
Beschreibung und Identifizierung der teilweise fertiggestellten Maschine(n) Produkt und Funktion	Industrieroboter (mehrachsigter Manipulator mit Control-Box und Teach-Pendant). Die Funktion wird durch die fertige Maschine (mit Anbaugerät und Verwendungszweck) bestimmt.
Modell	UR3e, UR5e, UR10e, UR16e (e-Series)
Seriennummer	Beginnend bei 201795000000 und höher – Gültig ab 17. August 2019
Inkorporierung:	Die Universal Robots UR3, UR5 und UR10 dürfen erst dann in Betrieb genommen werden, wenn sie in eine endgültige vollständige Maschine (Robotersystem, Zelle oder Anwendung) integriert sind, die den Bestimmungen der Maschinenrichtlinie und anderer anwendbarer Richtlinien entspricht.

Es wird erklärt, dass obenstehende Produkte entsprechend der Lieferung die unten ausgeführten Richtlinien erfüllen:	
I Maschinenrichtlinie 2006/42/EG	Die folgenden wesentlichen Anforderungen sind erfüllt: 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.6, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.6, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.2, 1.7.4, 4.1.2.3 Es wird erklärt, dass die relevante technische Dokumentation in Übereinstimmung mit Teil B des Anhangs VII der Maschinenrichtlinie erstellt worden ist.
II Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU	Verweis auf die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen weiter unten.
III EMV-Richtlinie 2014/30/EU	Verweis auf die Niederspannungsrichtlinie und die verwendeten harmonisierten Normen weiter unten.
IV RoHS-Richtlinie 2011/65/EU	Siehe die RoHS-Richtlinie 2011/65/EU.
V WEEE-Richtlinie 2012/19/EU.	Siehe die WEEE-Richtlinie 2012/19/EU.

Es wird erklärt, dass obenstehende Produkte entsprechend der Lieferung die unten ausgeführten Richtlinien erfüllen:

Siehe die verwendeten harmonisierten Normen, wie in Art. 7, Abs. 2 der Maschinenrichtlinie & Niederspannungsrichtlinie und in Artikel 6 der EMV-Richtlinie beschrieben

(I) EN ISO 10218-1:2011 TUV Nord Cert. 4470814097607
(I) EN ISO 13849-1:2015 TUV Nord Cert. 4420714097610

(I) EN ISO 13732-1:2008, (I) EN 1037:1995+A1:2008
(I) EN ISO 13849-2:2012, (I) EN ISO 13850:2015

(II) EN 60204-1:2006/A1:2010, (II) EN 60320-1:2001/A1:2007
(II) EN 60529:1991/A2:2013, (II) EN 60947-5-5:1997/A11:2013

(III) EN 61000-6-2:2005, (III) EN 61000-6-4:2007/A1:2011

Verweis auf andere verwendete Technische Normen und Spezifikationen:

(I) ISO/TS 15066 soweit anwendbar

(II) IEC 60664-1:2007, (II) IEC 60664-5:2007, (II) IEC 61326-3-1:2008

(II) IEC 61784-3:2010 (SIL2) ISO 14664-1:2015 (Reinraum Klasse 6 für Steuerungsbaugruppe mit Gehäuse und Klasse 5 für UR3e, UR5e, UR10e und UR16e Manipulatoren)

(III) IEC 60068-2-1:2007, (III) IEC 60068-2-2:2007

(III) IEC 60068-2-27:2008, (III) IEC 60068-2-64:2008

Der Hersteller oder sein autorisierter Vertreter muss auf begründetes Verlangen der nationalen Behörden einschlägige Informationen über die unvollständige Maschine übermitteln. Genehmigung einer umfassenden Qualitätsmanagementnorm (ISO 9001) durch die benannte Stelle Bureau Veritas, Zertifizierung #DK008850.

Odense Denmark, 17 August 2019

Name:

Position/ Title

Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60



Roberta Nelson Shea
Global Technical Compliance Officer

Phone +45 8993 8989
Fax +45 3879 8989

info@universal-robots.com
www.universal-robots.com

13. Zertifizierungen

TÜV NORD


ZERTIFIKAT CERTIFICATE

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

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

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

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

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

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

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

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



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

Essen, 2018-05-14

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

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





ZERTIFIKAT CERTIFICATE

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

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

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

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

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

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

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

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


Zertifizierungsstelle der
TÜV NORD CERT GmbH

Essen, 2018-05-14

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

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



China RoHS

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



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

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

KCC Sicherheit



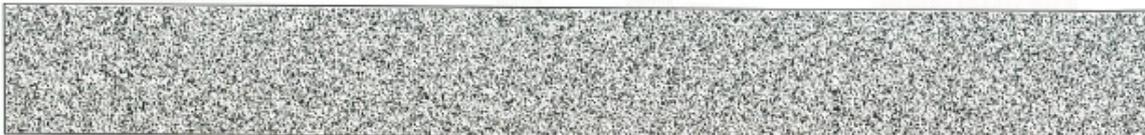
자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Klaus Vestergaard
	소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark		
자율안전인증대상 기계·기구명		산업용로봇		
형식(규격)	UR3e	용량(등급)	6 axis	
자율안전확인번호	18-AB2EQ-01604			
제조사	Universal Robots A/S			
소재지	Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark			

「산업안전보건법」 제35조제1항 및 같은 법 시행규칙 제61조제3항에 따라
자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2018년 11월 06일

한국산업안전보건공단 서울지역본부장



KC-Register

EFAE-5467-CA8B-0E3C

방송통신기자재등의 적합등록 필증 Registration of Broadcasting and Communication Equipments	
상호 또는 성명 <small>Trade Name or Registrant</small>	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) <small>Equipment Name</small>	UR e-Series robot
기본모델명 <small>Basic Model Number</small>	UR3e
파생모델명 <small>Series Model Number</small>	
등록번호 <small>Registration No.</small>	R-R-URK-UR3e
제조사/제조(조립)국가 <small>Manufacturer/Country of Origin</small>	Universal Robots A/S / 덴마크
등록연월일 <small>Date of Registration</small>	2018-10-23
기타 <small>Others</small>	
위 기자재는 「전파법」 제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다. It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.	
2018년(Year) 10월(Month) 23일(Day)	
 국립전파연구원장 Director General of National Radio Research Agency	
※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 "적합성평가표시" 를 부착하여 유통하여야 합니다. 위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.	

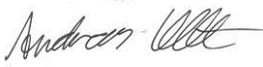


Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Umweltverträglichkeitszertifikat

Climatic and mechanical assessment



<p>Client Universal Robots A/S Energivej 25 5260 Odense S Denmark</p>	<p>Force Technology project no. 117-32120</p>
<p>Product identification UR 3 robot arms UR 3 control boxes with attached Teach Pendants. UR 5 robot arms UR5 control boxes with attached Teach Pendants. UR10 robot arms: UR10 control boxes with attached Teach Pendants. See reports for details.</p>	
<p>Force Technology report(s) DELTA project no. 117-28266, DANAK-19/18069 DELTA project no. 117-28086, DANAK-19/17068</p>	
<p>Other document(s)</p>	
<p>Conclusion The three robot arms UR3, UR5 and UR10 including their control boxes and Teach Pendants have been tested according to the below listed standards. The test results are given in the Force Technology reports listed above. The tests were carried out as specified and the test criteria for environmental tests were fulfilled in general terms with only a few minor issues (see test reports for details).</p> <p>IEC 60068-2-1, Test Ae; -5 °C, 16 h IEC 60068-2-2, Test Be; +35°C, 16h IEC 60068-2-2, Test Be; +50°C, 16 h IEC 60068-2-64, Test Fh; 5 – 10 Hz: +12 dB/octave, 10-50 Hz 0.00042 g²/Hz, 50 – 100 Hz: -12 dB/octave, 1,66 grms, 3 x 1½ h IEC 60068-2-27, Test Ea, Shock; 11 g, 11 ms, 3 x 18 shocks</p>	
<p>Date Hørsholm, 25 August 2017</p>	<p>Assessor  Andreas Wendelboe Højsgaard M.Sc.Eng.</p>

EMV-Prüfung



Attestation of Conformity

AoC no. 1645

Project / task no. 117-29565

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

Client

Universal Robots A/S
 Energivej 25
 5260 Odense
 Denmark

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

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

Manufacturer

Universal Robots A/S

Technical report(s)

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

Standards/Normative documents

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

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

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

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

Hørsholm, 15 August 2017



Michael Nielsen
 Specialist, Product Compliance

20aocetest-uk-j

14. Angewandte Normen

Dieser Abschnitt beschreibt relevante Normen, die bei der Entwicklung des Roboterarms und der Control-Box angewendet wurden. Eine in Klammern stehende EU-Richtlinienbezeichnung bedeutet, dass die Norm gemäß dieser Richtlinie harmonisiert ist.

Ein Standard ist kein Gesetz. Ein Standard ist ein von bestimmten Mitgliedern einer Branche verfasstes Dokument, das Definitionen normaler Sicherheits- und Leistungsanforderungen für ein Produkt oder eine Produktgruppe enthält.

Bedeutung der Abkürzungen:

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

Die Konformität mit den folgenden Standards ist nur dann gewährleistet, wenn die Montageanweisungen, die Sicherheitsanweisungen und andere Anleitungen in diesem Handbuch befolgt werden.

ISO 13849-1:2006 [PLd]

ISO 13849-1:2015 [PLd]

ISO 13849-2:2012

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

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

Safety of machinery – Safety-related parts of control systems

Part 1: General principles for design

Part 2: Validation

Die Sicherheitssteuerung ist entsprechend den Anforderungen der Standards als Performance-Level D (PLd) ausgelegt.

ISO 13850:2006 [Stopp-Kategorie 1]

ISO 13850:2015 [Stopp-Kategorie 1]

EN ISO 13850:2008 (E) [Stopp-Kategorie 1 – 2006/42/EG]

EN ISO 13850:2015 [Stopp-Kategorie 1 – 2006/42/EG]

Maschinensicherheit – Notabschaltung – Design-Prinzipien

Die Notabschaltungsfunktion ist nach diesem Standard als Stopp-Kategorie 1 ausgelegt. Stopp-Kategorie 1 beschreibt einen kontrollierten Stopp, bei dem die Motoren unter Stromzufuhr gestoppt werden und die Stromversorgung getrennt wird, nachdem der Stopp ausgeführt wurde.

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

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

UR Roboter werden nach den Prinzipien dieses Standards beurteilt.

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

Robots and robotic devices – Safety requirements for industrial robots

Part 1: Robots

Dieser Standard gilt für den Hersteller des Roboters und nicht für den Integrator. Der zweite Teil (ISO 10218-2) ist für den Roboter-Integrator bestimmt, da er sich mit der Installation und dem Design der Roboter-Anwendung befasst.

ANSI/RIA R15.06-2012

Industrielle Roboter und Robotersysteme – Sicherheitsanforderungen

Dieser amerikanische Standard umfasst die ISO-Normen ISO 10218-1 und ISO 10218-2 in einem Dokument. Das britische Englisch des Originals wurde in amerikanisches Englisch umgeändert, der Inhalt bleibt jedoch gleich.

Beachten Sie, dass der zweite Teil (ISO 10218-2) dieser Norm auf den Integrator des Robotersystems und daher nicht auf Universal Robots zutrifft.

CAN/CSA-Z434-14

Industrial Robots and Robot Systems – General Safety Requirements

Dieser kanadische Standard umfasst die ISO-Normen ISO 10218-1 (siehe oben) und -2 in einem Dokument. CSA hat zusätzliche Anforderungen an den Benutzer des Robotersystems hinzugefügt. Einige dieser Anforderungen müssen möglicherweise vom Roboter-Integrator beachtet werden.

Beachten Sie, dass der zweite Teil (ISO 10218-2) dieser Norm auf den Integrator des Robotersystems und daher nicht auf Universal Robots zutrifft.

IEC 61000-6-2:2005
IEC 61000-6-4/A1:2010
EN 61000-6-2:2005 [2004/108/EC]
EN 61000-6-4/A1:2011 [2004/108/EG]

Electromagnetic compatibility (EMC)

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

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

Diese Standards definieren Anforderungen in Bezug auf elektrische und elektromagnetische Störungen. Die Konformität mit diesen Standards gewährleistet, dass UR Roboter in Industrieumgebungen gut funktionieren und dass sie keine anderen Geräte stören.

IEC 61326-3-1:2008
EN 61326-3-1:2008

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

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

Dieser Standard definiert erweiterte EMV-Störfestigkeitsanforderungen für sicherheitsbezogene Funktionen. Die Konformität mit diesem Standard gewährleistet, dass die Sicherheitsfunktionen der UR-Roboter auch dann sicher arbeiten, wenn andere Geräte die in den IEC 61000 Normen definierten EMV-Grenzwerte überschreiten.

IEC 61131-2:2007 (E)
EN 61131-2:2007 [2004/108/EG]

Programmable controllers

Part 2: Equipment requirements and tests

Sowohl normale als auch sicherheitsrelevante 24 V E/A wurden gem. den Anforderungen dieser Norm entwickelt und konstruiert, um eine sichere Kommunikation mit anderen SPS-Systemen zu gewährleisten.

ISO 14118:2000 (E)
EN 1037/A1:2008 [2006/42/EG]

Safety of machinery – Prevention of unexpected start-up

Diese beiden Standards sind sich sehr ähnlich. Sie definieren Sicherheitsprinzipien zur Vermeidung eines unerwarteten Anlaufs als Folge einer unbeabsichtigten Wiederherstellung der Stromversorgung während der Wartung oder Reparatur oder aufgrund von unbeabsichtigten Anlaufbefehlen von Seiten der Steuerung.

IEC 60947-5-5/A1:2005
EN 60947-5-5/A11:2013 [2006/42/EC]

Low-voltage switchgear and controlgear

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

Die direkte Kontaktunterbrechung und der Sicherheitsverriegelungsmechanismus des Not-Aus-Schalters entsprechen den Anforderungen dieses Standards.

IEC 60529:2013
EN 60529/A2:2013

Degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

Diese Norm legt Schutzarten hinsichtlich des Schutzes gegen Staub und Wasser fest. UR Roboter werden laut dieser Norm entwickelt und erhalten einen IP-Code (siehe Aufkleber auf dem Roboter).

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

Appliance couplers for household and similar general purposes

Part 1: General requirements

Das Netzkabel erfüllt diese Norm.

ISO 9409-1:2004 [Typ 50-4-M6]

Manipulating industrial robots – Mechanical interfaces

Part 1: Plates

Die Werkzeugflansche der UR Roboter entsprechen Typ 50-4-M6 dieses Standards. Roboterwerkzeuge sollten ebenfalls laut diesem Standard konstruiert sein, um eine ordnungsgemäße Passform zu gewährleisten.

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

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

Part 1: Hot surfaces

Die UR Roboter sind so ausgelegt, dass ihre Oberflächentemperaturen stets unter dem in diesem Standard definierten, ergonomischen Grenzwert bleiben.

IEC 61140/A1:2004**EN 61140/A1:2006 [2006/95/EG]***Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment*

UR Roboter werden gemäß diesem Standard konstruiert, um vor Stromschlägen zu schützen. Ein Erdungs-/Masseanschluss gemäß [Teil I Hardware-Installationshandbuch auf Seite 5](#) ist zwingend erforderlich.

IEC 60068-2-1:2007**IEC 60068-2-2:2007****IEC 60068-2-27:2008****IEC 60068-2-64:2008****EN 60068-2-1:2007****EN 60068-2-2:2007****EN 60068-2-27:2009****EN 60068-2-64:2008***Environmental testing**Part 2-1: Tests - Test A: Cold**Part 2-2: Tests - Test B: Dry heat**Part 2-27: Tests - Test Ea and guidance: Shock**Part 2-64: Tests - Test Fh: Vibration, broadband random and guidance*

UR Roboter werden nach den in diesen Normen definierten Testmethoden geprüft.

IEC 61784-3:2010**EN 61784-3:2010 [SIL 2]***Industrial communication networks – Profiles**Part 3: Functional safety fieldbuses – General rules and profile definitions*

Diese Standards legen Anforderungen an sicherheitsbewertete Kommunikationsbusse fest.

IEC 61784-3:2010**EN 61784-3:2010 [SIL 2]***Safety of machinery – Electrical equipment of machines**Part 1: General requirements*

Die allgemeinen Grundlagen dieser Norm sind erfüllt.

IEC 60664-1:2007

IEC 60664-5:2007

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

EN 60664-5:2007

Insulation coordination for equipment within low-voltage systems

Part 1: Principles, requirements and tests

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

Die elektrischen Schaltkreise der UR Roboter erfüllen diese Norm.

EUROMAP 67:2015, V1.11

Electrical Interface between Injection Molding Machine and Handling Device / Robot

UR Roboter, die mit dem E67 Zusatzmodul zur Verwendung mit Spritzgießmaschinen ausgestattet sind, entsprechen dieser Norm.

15. Technische Spezifikationen

Robotertyp	UR3e
Gewicht	11.1 kg / 24.5 lb
Maximale Nutzlast	3 kg / 6,6 lb (5.4. Maximale Nutzlast auf Seite 31)
Reichweite	500 mm / 19,7 in
Gelenkreichweite	Unbegrenzte Rotation des Werkzeugflansches, $\pm 360^\circ$ für alle anderen Gelenke
Speed	Alle Handgelenke: Max 360 °/s Andere Gelenke: Max 180 °/s.Tool: Approx. 1 m/s / Approx. 39,4 in/s.
System Update Frequency	500 Hz
Kraftmoment-Sensor-Genauigkeit	3.5 N
Pose-Wiederholgenauigkeit	$\pm 0,03$ mm / $\pm 0,0011$ in (1,1 mils) nach ISO 9283
Grundfläche	$\varnothing 128$ mm / 5,0 in
Freiheitsgrad	6 rotating joints
Größe der Control-Box (B x H x T)	460 mm x 449 mm x 254 mm / 18.2 in x 17.6 in x 10 in
E/A-Anschlüsse Control-Box	16 digital in, 16 digital out, 2 analog in, 2 analog out
E/A-Anschlüsse Werkzeug	2 Digitaleingänge, 2 Digitalausgänge, 2 Analogeingänge
Werkzeugkommunikation	RS
Werkzeug-E/A-Stromversorgung	12V/24V 600 mA
E/A-Stromversorgung	24 V 2 A in Control Box
Kommunikation	TCP/IP 1000 Mbit: IEEE 802.3ab, 1000BASE-T Ethernet socket, MODBUS TCP & EtherNet/IP Adapter, Profinet
Programmierung	PolyScope graphical user interface on 12" touchscreen
Störung	Roboterarm: Weniger als 60 dB(A) Control-Box: Weniger als 50 dB(A)
IP-Klassifizierung	IP54
Reinraumklassifizierung	Roboterarm: ISO Klasse 5 Control-Box: ISO Klasse 6
Maximale mittlere Leistung	300 W
Stromverbrauch	Approx. 150 W using a typical program
Kollaborierender Betrieb	17 advanced safety functions. In compliance with: EN ISO 13849-1:2008, PLd, Cat.3 and EN ISO 10218-1:2011, clause 5.10.5

Materialien	Aluminium, PP plastic
Temperatur	The robot can work in an ambient temperature range of 0-50 °C At high continuous joint speed, the maximum ambient temperature specification is derated.
Stromversorgung	100–240 VAC, 47–440 Hz
Cabling	Kabel zwischen Roboter und Control-Box (6 m / 236 in). Kabel zwischen Touchscreen und Control-Box (4,5 m / 177 in).

16. Tabellen zu Sicherheitsfunktionen

16.1. Table 1



HINWEIS

Die in diesem Kapitel vorgestellten Tabellen zu den Sicherheitsfunktionen sind vereinfacht. Die umfassenden Versionen finden Sie hier: <https://www.universal-robots.com/support>

Universal Robots e-Series Safety Functions and Safety I/O are PLd, Category 3 (ISO 13849-1), with certification by TÜV NORD (certificate # 44 207 14097610).

Safety Function (SF) Descriptions (see Chapter 2 of manual: For safety I/O, the resulting safety function including the external device or equipment is determined by the overall architecture and the sum of all PFHds, including the UR robot safety function PFHd. All safety functions are individual safety functions.



WARNUNG

If any safety function limit is exceeded, or a fault is detected in a safety function or safety-related part of the control system, the result is a Category 0 stop (immediate removal of power) according to IEC 60204-1.

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF1 1,2,3,4 Emergency Stop (according to ISO 13850)	Pressing the Estop PB on the pendant1 or the External Estop (if using the Estop Safety Input) results in a Cat 1 stop with power removed from the robot actuators and the tool I/O. Command1 all joints to stop and upon all joints coming to a monitored standstill state, power is removed. See Stop Time and Stop Distance Safety Functions. ONLY USE FOR EMERGENCY PURPOSES, not safeguarding.	Category 1 stop (IEC 60204-1)	-	1.30E-07	Robot including robot tool I/O

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF2 Safeguard Stop4 (Protective Stop according to ISO 10218-1)	This safety function is initiated by an external protective device using safety inputs which will initiate a Cat 2 stop ³ . The tool I/O are unaffected by the safeguard stop. Various configurations are provided. If an enabling device is connected, it is possible to configure the safeguard stop to function in automatic mode ONLY. See the Stop Time and Stop Distance Safety Functions ⁴ . For the functional safety of the complete integrated safety function, add the PFHd of the external protective device to the PFHd of the Safeguard Stop.	Category 2 stop (IEC 60204-1) SS2 stop (as described in IEC 61800-5-2)	-	1.20E-07	Robot
SF3 Joint Position Limit (soft axis limiting)	Sets upper and lower limits for the allowed joint positions. Stopping time and distance is not a considered as the limit(s) will not be violated. Each joint can have its own limits. Directly limits the set of allowed joint positions that the joints can move within. It is set in the safety part of the User Interface. It is a means of safety-rated soft axis limiting and space limiting, according to ISO 10218-1:2011, 5.12.3.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit.	5°	1.20E-07	Joint (each)
SF4 Joint Speed Limit	Sets an upper limit for the joint speed. Each joint can have its own limit. This safety function has the most influence on energy transfer upon contact (clamping or transient). Directly limits the set of allowed joint speeds which the joints are allowed to perform. It is set in the safety setup part of the User Interface. Used to limit fast joint movements, e.g. risks related to singularities.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit.	1.15 %/s	1.20E-07	Joint (each)

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
Joint Torque Limit	Exceeding the internal joint torque limit (each joint) results in a Cat 0 stop3. This is shown as SF #5 in the Generation 3 (CB3) UR robots. This is not accessible to the user; it is a factory setting. It is NOT shown as a safety function because there are no user settings and no user configuration possibilities.	-	-	-	-
SF5 Called various names: Pose Limit, Tool Limit, Orientation Limit, Safety Planes, Safety Boundaries	Monitors the TCP Pose (position and orientation) and will prevent exceeding a safety plane or TCP Pose Limit. Multiple pose limits are possible (tool flange, elbow, and up to 2 configurable tool offset points with a radius) Orientation restricted by the deviation from the feature Z direction of the tool flange OR the TCP. This safety function consists of two parts. One is the safety planes for limiting the possible TCP positions. The second is the TCP orientation limit, which is entered as an allowed direction and a tolerance. This provides TCP and wrist inclusion/ exclusion zones due to the safety planes.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed or torques could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit. Will not allow motion to exceed any limit settings.	3 ° 40 mm	1.20E-07	TCP Tool flange Elbow
SF6 Speed Limit TCP & Elbow	Monitors the TCP and elbow speed to prevent exceeding a speed limit.		50 mm/s	1.20E-07	TCP

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF7 Force Limit (TCP)	The Force Limit is the force exerted by the robot at the TCP (tool center point) and "elbow". The safety function continuously calculates the torques allowed for each joint to stay within the defined force limit for both the TCP & the elbow. The joints control their torque output to stay within the allowed torque range. This means that the forces at the TCP or elbow will stay within the defined force limit. When a monitored stop is initiated by the Force Limit SF, the robot will stop, then "back-off" to a position where the force limit was not exceeded. Then it will stop again.	Will not allow motion to exceed any limit settings. Speed or torques could be reduced so motion will not exceed any limit. A protective stop will be initiated to prevent exceeding any limit. Will not allow motion to exceed any limit settings.	25N	1.50E-07	TCP
SF8 Momentum Limit	The momentum limit is very useful for limiting transient impacts. The Momentum Limit affects the entire robot. This function monitors the mechanical work (sum of joint torques times joint angular speeds) performed by the robot, which also affects the current to the robot arm as well as the robot speed. This safety function dynamically limits the current/torque but maintains the speed.		3 kg m/s	1.20E-07	Robot
SF9 Power Limit		Dynamic limiting of the current/torque	10 W	1.50E-07	Robot

SF# and Safety Function	Description	PFHd	Affects
SF10 UR Robot Estop Output	When configured for Estop output and there is an Estop condition (see SF1), the dual outputs are LOW. If there is no Estop condition, dual outputs are high. Pulses are not used but they are tolerated. For the integrated functional safety rating with an external Estop device, add the PFHd of the UR Estop function (SF0 or SF1) to the PFHd of the external logic (if any) and its components (e.g. Estop pushbutton). For the Estop Output, validation is performed at the external equipment, as the UR output is an input to this external equipment.	4.70E-08	External connection to logic and/or equipment
SF11 UR Robot Moving: Digital Output	Whenever the robot is moving (motion underway), the dual digital outputs are LOW. Outputs are HIGH when no movement. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment
SF12 UR Robot Not stopping: Digital Output	Whenever the robot is STOPPING (in process of stopping or in a stand-still condition) the dual digital outputs are HIGH. When outputs are LOW, robot is NOT in the process or stopping and NOT in a stand-still condition. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment
SF13 UR Robot Reduced Mode: Digital Output	Whenever the robot is in reduced mode (or reduced mode is initiated), the dual digital outputs are LOW. See below. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic &/or equipment
SF14 UR Robot Not Reduced Mode: Digital Output	Whenever the robot is NOT in reduced mode (or the reduced mode is not initiated), the dual digital outputs are LOW. The functional safety rating is for what is within the UR robot. The integrated functional safety performance requires adding this PFHd to the PFHd of the external logic (if any) and its components.	1.20E-07	External connection to logic &/or equipment

SF# and Safety Function	Description	What happens?	Tolerance	PFHd	Affects
SF15 Stopping Time Limit	Real time monitoring of conditions such that the stopping time limit will not be exceeded. Robot speed is limited to ensure that the stop time limit is not exceeded. The control SW continuously calculates the stopping capability of the robot in the given motion. If the time needed to stop the robot is at risk of exceeding the time limit, the speed of motion is reduced to ensure the limit is not exceeded. The safety function performs the same calculation of the stopping time and initiates a cat 0 stop if they are exceeded.	Will not allow the actual stopping time to exceed the limit setting. Causes decrease in speed or a protective stop so as NOT to exceed the limit	50 ms	1.20E-07	Robot
SF16 Stopping Distance Limit	Real time monitoring of conditions such that the stopping distance limit will not be exceeded. Robot speed is limited to ensure that the stop distance limit will not be exceeded. The control SW continuously calculates the stopping capability of the robot in the given motion. If the distance needed to stop the robot is at risk of exceeding the distance limit, the speed of motion is reduced to ensure the limit is not exceeded. The safety function performs the same calculation of the stopping distance and initiates a cat 0 stop if they are exceeded.	Will not allow the actual stopping time to exceed the limit setting. Causes decrease in speed or a protective stop so as NOT to exceed the limit	40 mm	1.20E-07	Robot
SF17 Safe Home Position	Safety function which monitors a safety rated output, such that it ensures that the output can only be activated when the robot is in the configured "safe home position". A cat 0 stop is initiated if the output is activated when the robot is not in the configured position.	The "safe home output" can only be activated when the robot is in the configured "safe home position"	1.7 °	1.20E-07	External connection to logic and/or equipment

Safety Function	Description	PFHd	Affects
Reduced Mode SF settings change	<p>Reduced Mode can be initiated by a safety plane/ boundary (starts when at 2cm of the plane and reduced mode settings are achieved within 2cm of the plane) or by use of an input to initiate (will achieve reduced settings within 500ms).</p> <p>When the external connections are Low, Reduced Mode is initiated. Reduced Mode means that ALL reduced mode limits are ACTIVE.</p> <p>Reduced mode is not a safety function, rather it is a state affecting the settings of the following safety function limits: joint position, joint speed, TCP pose limit, TCP speed, TCP force, momentum, power, stopping time, and stopping distance.</p>	PFHd is either 1.20E-07 or 1.50E-07	Robot depending on the safety function
Safeguard Reset	<p>When configured for Safeguard Reset and the external connections transition from low to high, the safeguard stop RESETS. Safety input to initiate a reset of safeguard stop safety function.</p>	Input to SF2 (See SF2)	Robot
3 Position Enabling Device INPUT	<p>When the external Enabling Device connections are Low, a Safeguard Stop (SF2) is initiated. Recommendation: Use with a mode switch as a safety input. If a mode switch is not used and connected to the safety inputs, then the robot mode will be determined by the User Interface. If the User Interface is in</p> <ul style="list-style-type: none"> • “run mode”, the enabling device will not be active. • “programming mode”, the enabling device will be active. <p>It is possible to use password protection for changing the mode by the User Interface.</p>	Input to SF2 (See SF2 safeguard stop)	Robot
Mode switch INPUT	<p>When the external connections are Low, Operation Mode (running/ automatic operation in automatic mode) is in effect. When High, mode is programming/ teach. Recommendation: Use with a 3-position enabling device. When in teach/program, initially the TCP speed will be limited to 250mm/s. The speed can manually be increased by using the pendant user interface “speed-slider”, but upon activation of the enabling device, the speed limitation will reset to 250mm/s.</p>	Input to SF2 (See SF2 safeguard stop)	Robot

17. Table 2

UR e-Series robots comply with ISO 10218-1:2011 and the applicable portions of ISO/TS 15066. It is important to note that most of ISO/TS 15066 is directed towards the integrator and not the robot manufacturer. ISO 10218-1:2011, clause 5.10 collaborative operation details 4 collaborative operation techniques as explained below. It is very important to understand that collaborative operation is of the APPLICATION when in AUTOMATIC mode.

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
1	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.2	Safety-rated monitored stop	<p>Stop condition where position is held at a standstill and is monitored as a safety function. Category 2 stop is permitted to auto reset. In the case of resetting and restarting operation after a safety -rated monitored stop, see ISO 10218-2 and ISO/TS 15066 as resumption shall not cause hazardous conditions.</p> <p>This is essentially individual and direct personal control while the robot is in automatic mode. Hand guiding equipment shall be located close to the end-effector and shall have:</p> <ul style="list-style-type: none"> • an Emergency Stop pushbutton • a 3-position enabling device • a safety-rated monitored stop function • a settable safety-rated monitored speed function 	<p>UR robots' safeguard stop is a safety-rated monitored stop, See SF2 on page 1. It is likely, in the future, that "safety-rated monitored stop" will not be called a form of collaborative operation.</p> <p>UR robots do not provide hand-guiding for collaborative operation. Hand-guided teach (free drive) is provided with UR robots but this is for programming in manual mode and not for collaborative operation in automatic mode.</p>
2	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.3	Hand-guiding		

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
3	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.4	Speed and separation monitoring (SSM) safety functions	<p>SSM is the robot maintaining a separation distance from any operator (human). This is done by monitoring of the distance between the robot system and intrusions to ensure that the MINIMUM PROTECTIVE DISTANCE is assured. Usually, this is accomplished using Sensitive Protective Equipment (SPE), where typically a safety laser scanner detects intrusion(s) towards the robot system.</p> <p>This SPE causes:</p> <ol style="list-style-type: none"> dynamic changing of the parameters for the limiting safety functions; or a safety-rated monitored stop condition. <p>Upon detection of the intrusion exiting the protective device's detection zone, the robot is permitted to:</p> <ol style="list-style-type: none"> resume the "higher" normal safety function limits in the case of 1) above resume operation in the case of 2) above <p>In the case of 2) 2), restarting operation after a safety -rated monitored stop, see ISO 10218-2 and ISO/TS 15066 for requirements.</p>	<p>To facilitate SSM, UR robots have the capability of switching between two sets of parameters for safety functions with configurable limits (normal and reduced). See Reduced Mode on page 4. Normal operation can be when no intrusion is detected. It can also be caused by safety planes/ safety boundaries. Multiple safety zones can be readily used with UR robots. For example, one safety zone can be used for "reduced settings" and another zone boundary is used as a safeguard stop input to the UR robot. Reduced limits can also include a reduced setting for the stop time and stop distance limits – to reduce the work area and floorspace.</p>

#	ISO 10218-1	Technique	Explanation	UR e-Series
4	Collaborative Operation 2011 edition, clause 5.10.5	Power and force limiting (PFL) by inherent design or control	<p>How to accomplish PFL is left to the robot manufacturer. The robot design and/or safety functions will limit the energy transfer from the robot to a person. If any parameter limit is exceeded, a protective stop happens. PFL applications require considering the ROBOT APPLICATION (including the end-effector and workpiece(s), so that any contact will not cause injury. The study performed evaluated pressures to the ONSET of pain, not injury. See Annex A. See ISO/TR 20218-1 End-effectors.</p>	<p>UR robots are power and force limiting robots specifically designed to enable collaborative applications where the robot could contact a person and cause no injury. UR robots have safety functions that can be used to limit motion, speed, momentum, force, power and more of the robot. These safety functions are used in the robot application to thereby lessen pressures and forces caused by the end-effector and workpiece(s).</p>



Teil II

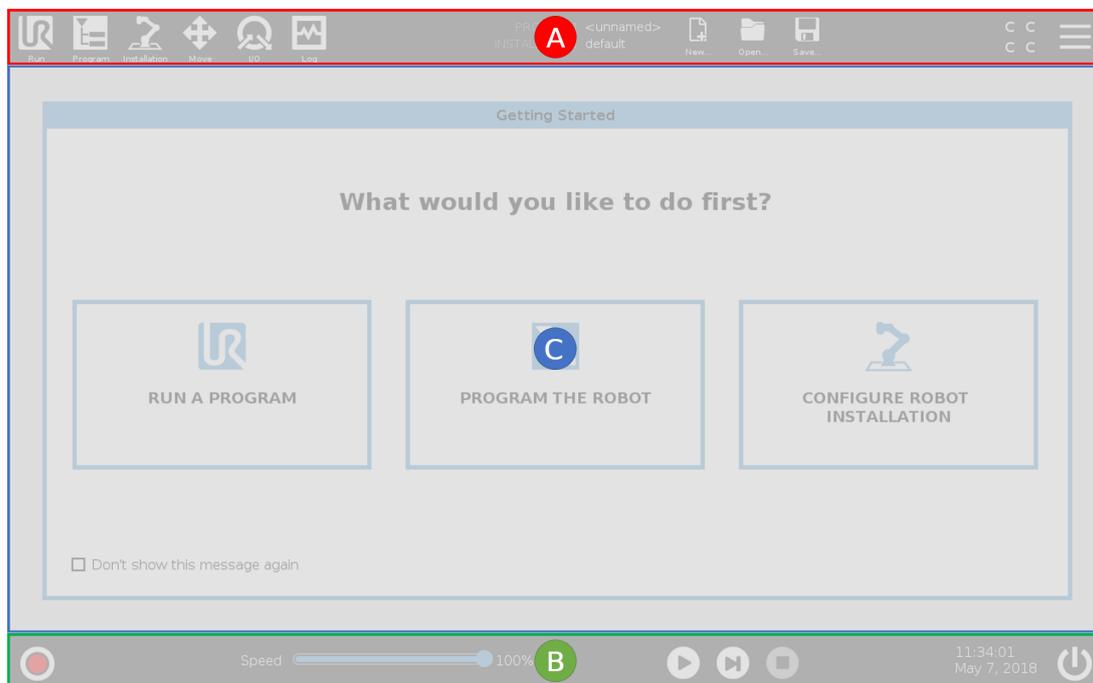
PolyScope-Handbuch

18. Vorwort

18.1. PolyScope Grundlagen

PolyScope ist die grafische Benutzeroberfläche (GUI) im **Teach Pendant**, mit dem Roboterarm und Control-Box bedient und Programme ausgeführt werden.

- A**
: **Kopfzeile** mit Tabs/Symbolen, über die Sie interaktive Bildschirme aufrufen können.
- B**
: **Fußzeile** mit Schaltflächen für Ihre geladenen Programme.
- C**
: **Bildschirm** mit Feldern zur Manipulation und Überwachung von Roboteraktionen.



Hinweis: Bei Inbetriebnahme kann die Meldung „Kann nicht fortgesetzt werden“ angezeigt werden. Zum Einschalten des Roboters müssen Sie **Zum Initialisierungsbildschirm** auswählen.

18.2. Symbole/Tabs in der Kopfzeile



Ausführen ist eine unkomplizierte Möglichkeit, den Roboter anhand vordefinierter Programme einzusetzen.



Programm erstellt und/oder ändert Roboterprogramme.



Installation konfiguriert die Roboterarm-Einstellungen und externe Vorrichtungen, z. B. die Montage und Sicherheit.



Move steuert und/oder regelt die Roboterbewegung.



I/O dient zum Überwachen und Steuern von Eingangs-/Ausgangssignalen in Echtzeit, die zu und von der Control-Box übertragen werden.



Log enthält Angaben über den intakten Status des Roboters sowie Warn- oder Fehlermeldungen.



Programm- und Installations-Manager für die Auswahl und Anzeige aktiver Programme und Installationen (siehe [28.4. Datei-Manager auf Seite 254](#)). Hinweis: Dateipfad, Neu, Öffnen und Speichern sind Befehle im Programm- und Installations-Manager.



Neu... dient zum Erstellen eines neuen Programms oder einer Installation.



Öffnen... dient zum Öffnen eines zuvor erstellten und gespeicherten Programms bzw. einer Installation.



Speichern... dient zum Speichern eines Programms, einer Installation oder beider Komponenten gleichzeitig.

Hinweis: Die Symbole für den automatischen und den manuellen Modus erscheinen nur dann in der Kopfzeile, wenn Sie ein Passwort für einen Bedienermodus festlegen.



Automatik gibt an, dass im Roboter eine Automatikumgebung geladen ist. Tippen Sie darauf, um auf manuelle Umgebung umzuschalten.



Manuell gibt an, dass im Roboter eine manuelle Umgebung geladen ist. Tippen Sie darauf, um auf Automatische Umgebung umzuschalten.

Hinweis: Auf Lokal-Modus- und Remote-Modus-Symbole kann nur zugegriffen werden, wenn die Remote-Steuerung aktiviert ist.



Lokal gibt an, dass der Roboter lokal gesteuert werden kann. Tippen Sie darauf, um auf Automatische Steuerung umzuschalten. Für den Zugriff auf das Symbol Lokal-Modus muss ein Passwort eingerichtet werden.



Ferngesteuert gibt an, dass der Roboter von einer entfernten Position aus gesteuert werden kann. Tippen Sie darauf, um auf lokale Steuerung umzuschalten.



Sicherheitsprüfsumme zeigt die aktive Sicherheitskonfiguration an.

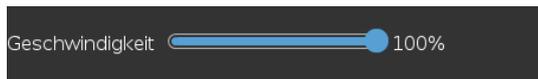


Hamburger-Menü dient zum Aufrufen der PolyScope-Hilfe, Infos und Einstellungen.

18.3. Schaltflächen in der Fußzeile



Initialisieren handhabt den Status des Roboters. Wenn ROT, wird der Roboter durch Drücken in Betrieb gesetzt.



Der **Geschwindigkeitsregler** zeigt unter Einbeziehung der Sicherheitseinstellungen die relative Geschwindigkeit in Echtzeit an, mit der sich der Roboterarm bewegt.



Mit der Schaltfläche **Simulation** wird die Programmausführung zwischen dem Simulationsmodus und dem echten Roboter umgeschaltet. Bei Ausführung im Simulationsmodus bewegt sich der Roboterarm nicht. Daher kann der Roboter bei einer Kollision weder sich selbst noch Geräte in der Nähe beschädigen. Wenn Sie sich nicht sicher sind, wie sich der Roboterarm verhalten wird, testen Sie Ihre Programme im Simulationsmodus.



250mm/s Manuelle hohe Geschwindigkeit erlaubt es der Werkzeuggeschwindigkeit, zeitweise 250 mm/s zu überschreiten. Diese Totmann-Funktion ist nur im manuellen Modus bei Konfiguration eines dreistufigen Zustimmschalters verfügbar.



Abspielen startet das aktuell geladene Roboterprogramm.

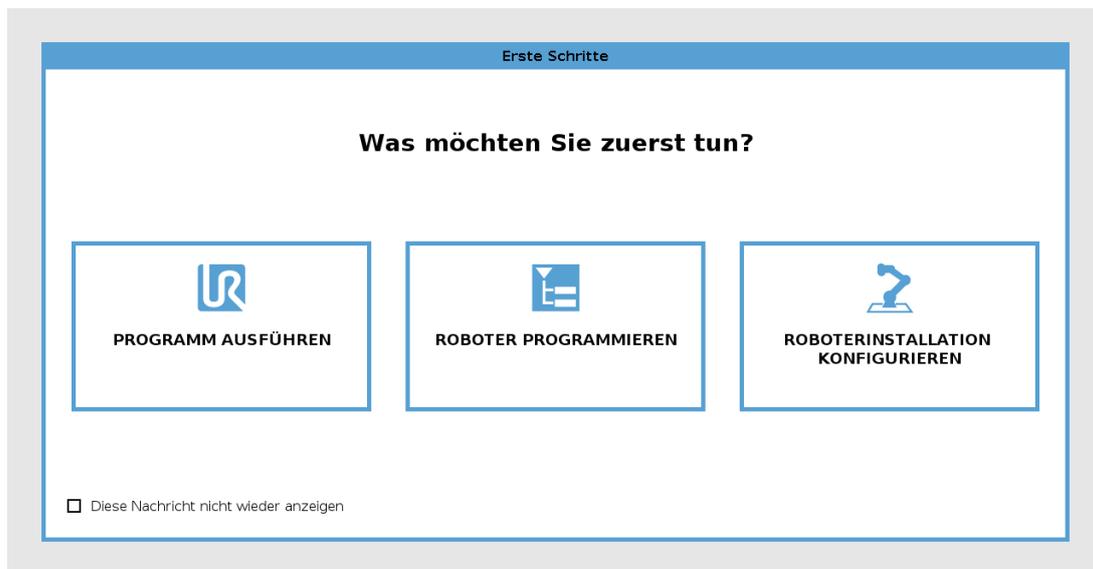


Schritt dient zur Einzelschrittausführung eines Programms.



Stopp hält das aktuell geladene Roboterprogramm an.

18.4. Bildschirm Erste Schritte



Programm ausführen, Roboter Programmieren oder Roboterinstallation konfigurieren.

19. Schnellstart

19.1. Roboterarm-Grundlagen

Der Universal Robot Arm besteht aus Rohren und Gelenken. Mit PolyScope koordinieren Sie die Bewegung dieser Gelenke. Dabei werden der Roboter und das Werkzeug wie gewünscht bewegt bzw. positioniert. Davon ausgenommen sind die Bereiche direkt über und unter der Basis.

Basis

bezeichnet den Teil, auf dem der Roboter befestigt ist.

Schulter und Ellenbogen

Dienen zur Ausführung größerer Bewegungen.

Handgelenke 1 und 2

dienen der Ausführung kleinerer Bewegungen.

Handgelenk 3

Dient zum Anbringen des Roboterwerkzeugs.



HINWEIS

Vor dem ersten Einschalten des Roboters muss der beauftragte UR Roboterintegrator:

1. Die Informationen zur Sicherheit im Hardware-Installationshandbuch durchlesen und verinnerlichen.
2. Die Sicherheitskonfigurationsparameter aus der Risikobewertung festlegen (siehe Kapitel [21. Sicherheitskonfiguration auf Seite 115](#)).

19.2. Installation des Roboterarms und des Controllers

Sobald der Roboterarm und die Control-Box installiert und eingeschaltet sind, können Sie PolyScope verwenden.

1. Packen Sie den **Roboterarm** und die **Control-Box** aus.
2. Montieren Sie den Roboterarm auf einer stabilen Fläche, die mindestens dem Zehnfachen des vollen Drehmoments des Basisgelenks und mindestens dem Fünffachen des Roboterarmgewichts standhält. Die Fläche muss vibrationsfrei sein.
3. Platzieren Sie die **Control-Box** auf ihren **Fuß**.
4. Schließen Sie das Kabel zwischen Roboter und Control-Box an.
5. Schließen Sie den Netzstecker der Control-Box an.

**WARNUNG**

Kippgefahr. Wird der Roboter nicht sicher auf einer stabilen Fläche platziert, kann er umfallen und Verletzungen verursachen.

Weitere Informationen finden Sie im Hardware-Installationshandbuch.

19.3. Control-Box ein- und ausschalten

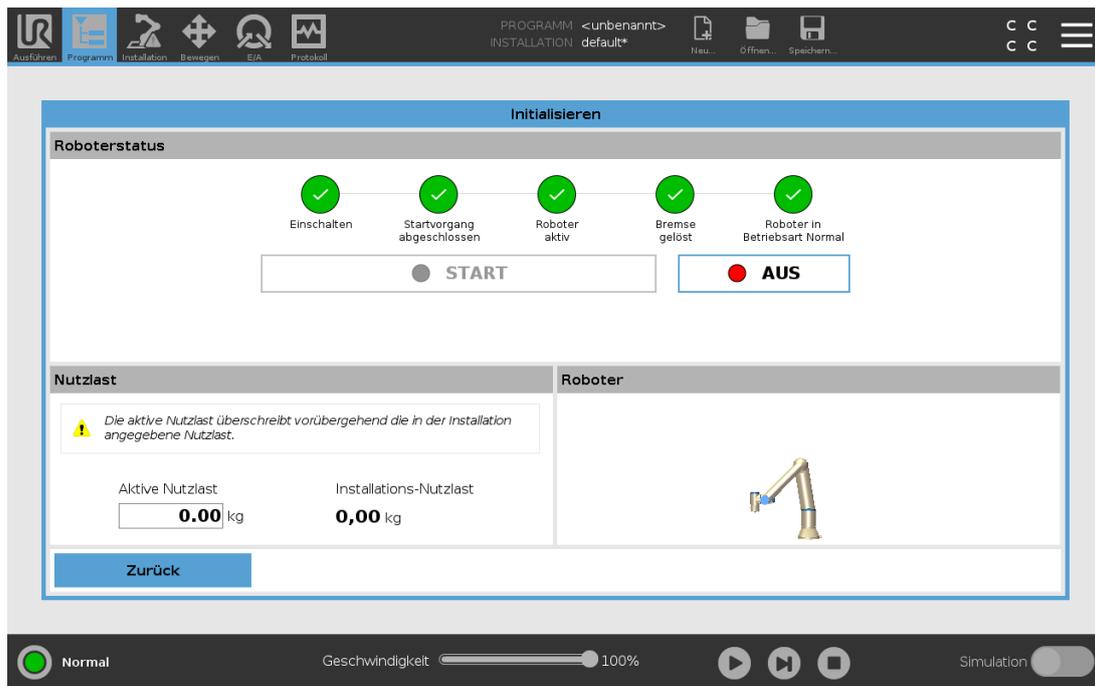
In der Control-Box befinden sich hauptsächlich die elektrische Ein- und Ausgangskontakte, über die der Roboterarm, das Teach Pendant sowie die gesamte Peripherie elektrisch miteinander verbunden sind. Um den Roboterarm mit Energie zu versorgen, müssen Sie die Control-Box einschalten.

1. Drücken Sie den Einschaltknopf auf dem **Teach Pendant**, um die Control-Box einzuschalten.
2. Warten Sie, bis im Display ein Text vom Betriebssystem erscheint und anschließend mehrere Schaltflächen sichtbar werden.
3. Erscheint die Meldung „Kann nicht fortgesetzt werden“, wählen Sie **Zum Initialisierungsbildschirm**, um den Initialisierungsbildschirm aufzurufen.

19.4. Roboterarm ein- und ausschalten

Am linken unteren Rand des Bildschirms zeigt das Initialisieren-Symbol den Status des Roboterarms über verschiedene Farben an:

- **Rot** Der Roboterarm befindet sich in einem gestoppten Zustand.
- **Gelb** Der Roboterarm ist eingeschaltet, jedoch nicht für den normalen Betrieb bereit.
- **Grün** Der Roboterarm ist eingeschaltet und betriebsbereit.



Hinweis: Bei der Inbetriebsetzung des Roboterarms sind durch das Lösen der Gelenkbremsen Geräusche zu hören und es finden leichte Bewegungen statt.

19.5. Initialisierung des Roboterarms



WARNUNG

Stellen Sie stets sicher, dass die tatsächliche Nutzlast und Installation korrekt ist, bevor Sie den Roboterarm starten. Sind diese Einstellungen falsch, funktionieren der Roboter und die Control-Box nicht korrekt und können eine Gefährdung für Menschen oder Geräte darstellen.



VORSICHT

Stellen Sie sicher, dass der Roboterarm kein Objekt berührt (z. B. einen Tisch), da eine Kollision des Roboterarms mit einem Hindernis das Gelenkgetriebe beschädigen könnte.

Zum Starten des Roboters:

1. Tippen Sie auf die EIN-Taste mit der grünen LED, um den Initialisierungsvorgang zu starten. Die Status-LED wechselt nun zu gelb, um anzuzeigen, dass der Strom eingeschaltet und der Roboter im **Ruhemodus** ist.
2. Tippen Sie auf START, um die Bremsen zu lösen.
3. Tippen Sie auf die AUS-Taste mit der roten LED zur Abschaltung des Roboterarms.

- Sobald PolyScope hochgefahren ist, tippen Sie einmal auf EIN, um den Roboterarm einzuschalten. Die Status-LED wechselt nun zu gelb, um anzuzeigen, dass der Strom eingeschaltet und der Roboter im Ruhemodus ist. **Ruhemodus**.
- Ist der Roboterarm im **Ruhemodus**, klicken Sie auf START, um den Roboterarm zu starten. Nun werden die Sensordaten hinsichtlich der Konfiguration des Roboterarms geprüft. Wird eine fehlende Übereinstimmung entdeckt (mit einer Toleranz von 30°), wird die Schaltfläche deaktiviert und unter ihr eine Fehlermeldung angezeigt. Verließ die Installationsabnahme positiv, werden durch Antippen der Taste „Start“ alle Gelenkbremsen gelöst und der Roboterarm ist für den normalen Betrieb einsatzbereit.

19.6. Schnelle Inbetriebnahme des Systems

Prüfen Sie vor der Benutzung von PolyScope, ob Roboterarm und Control-Box korrekt installiert sind.

1. Drücken Sie den Not-Ausschalter am **Teach Pendant**.
2. Drücken Sie den Power-Knopf am Teach Pendant und lassen Sie das System starten. In **PolyScope** wird ein Text angezeigt.
3. Im Touchscreen erscheint eine Meldung, dass das System bereit ist und der Roboter initialisiert werden muss.
4. Tippen Sie im Dialogfenster auf **Zum Initialisierungsbildschirm**, um den Initialisierungsbildschirm aufzurufen.
5. Entsperren Sie den Not-Aus-Schalter, um den Roboter von **Notabschaltung** auf **Ausgeschaltet** umzustellen.
6. Verlassen Sie die Reichweite (den Arbeitsbereich) des Roboters.
7. Drücken Sie im Bildschirm **Roboter initialisieren** die Schaltfläche **EIN** und warten Sie, bis sich der Roboterstatus in **Ruhemodus** ändert.
8. Bestätigen Sie unter Aktive Nutzlast im Fenster **Nutzlast** das Nutzlast-Gewicht. Im Feld **Roboter** können Sie die korrekte Montageposition bestätigen.
9. Tippen Sie auf die Schaltfläche **Start**, um das Bremssystem des Roboters zu lösen. Hinweis: Wenn der Roboter vibriert und Klickgeräusche zu hören sind, ist er für die Programmierung bereit.

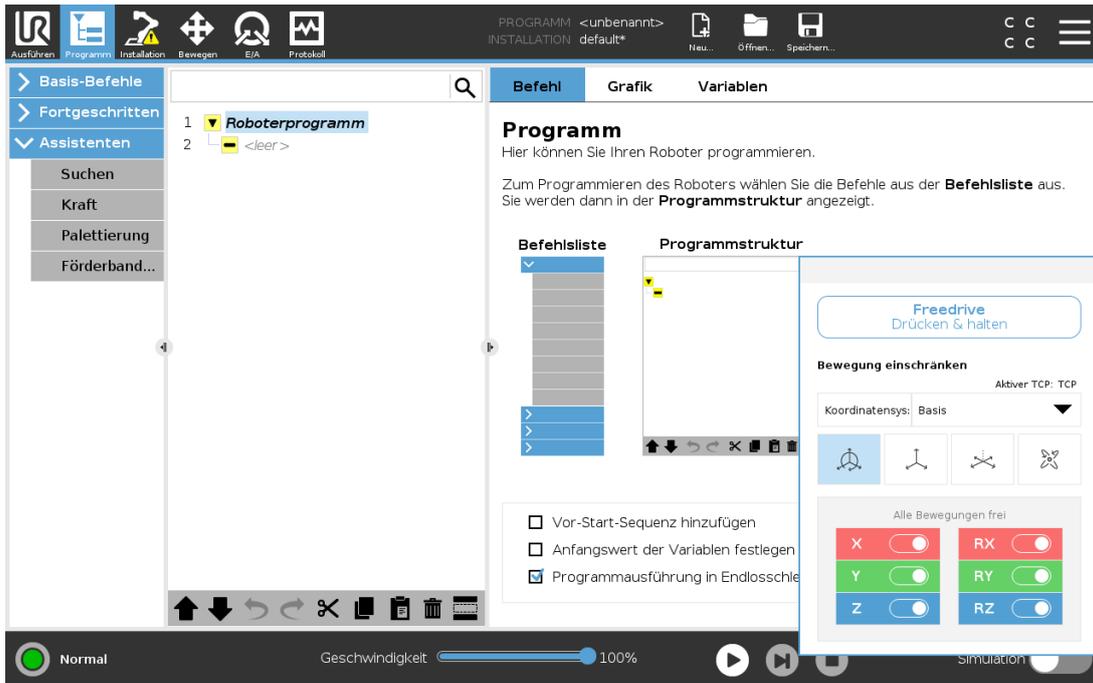


HINWEIS

Die Programmierung des Roboters können Sie in der Universal Robots-Akademie auf www.universal-robots.com/academy/ erlernen

19.7. Die Schaltfläche Home greift auf den Bildschirm Roboter in Position fahren zu, in dem Sie die Auto-Schaltfläche gedrückt halten können .

Mit Freedrive kann der Roboterarm manuell in die gewünschten Positionen und/oder Posen gezogen werden. Wenn sich der Roboterarm im Freedrive-Modus einer vordefinierten Grenze oder Ebene nähert (siehe 21.11. Ebenen auf Seite 121), steigt der Widerstand.



HINWEIS

Die LED in der Statusleiste auf dem Freedrive-Bedienfeld zeigt an:

- Wenn ein oder mehrere Gelenke sich ihren Gelenkgrenzen nähern.
- Wenn sich die Positionierung des Roboterarms der Singularität nähert. Der Widerstand nimmt zu, wenn sich der Roboter der Singularität nähert, sodass er sich schwerer Positionieren lässt.

Sie können eine oder mehrere der Achsen sperren, so dass der TCP sich in eine bestimmte Richtung bewegen kann, wie in der untenstehenden Tabelle definiert.

<p>Alle Bewegungen frei</p>	<p>Die Bewegung ist durch alle Achsen erlaubt.</p>
-----------------------------	--

 Ebene	Die Bewegung ist nur durch die X- und Y-Achse erlaubt.
 Translatorisch	Die Bewegung ist durch alle Achsen erlaubt, ohne Rotation.
 Rotation	Die Bewegung ist durch alle Achsen in einer Kreisbewegung um den TCP erlaubt.


WARNUNG

Das Bewegen des Roboterarms in einigen Achsen, wenn ein Werkzeug angebracht ist, kann einen Quetschpunkt aufweisen.

Freedrive-Schaltfläche

- Verwenden Sie die Freedrive-Schaltfläche.
- Verwenden Sie die Freedrive-Schaltfläche auf dem Bildschirm der Registerkarte „Bewegen“ (siehe [25.2.4. Freedrive auf Seite 238](#)).
- Verwenden Sie E/A-Aktionen (siehe).


WARNUNG

- Aktivieren Sie Freedrive nicht, wenn Sie den Roboter schieben oder berühren, da dies zu einem Abdriften des Roboters führen kann.
- Wechseln Sie nicht die Achsen, während Sie den Roboter im Freedrive-Modus bewegen, da dies ein Abdriften des Roboters verursachen könnte.

19.7.1. Halten Sie die Freedrive-Schaltfläche auf dem Teach Pendant gedrückt.

1. Drücken und halten Sie die Schaltfläche **Freedrive**, die sich auf dem **Teach Pendant** befindet.
2. Wenn das Freedrive-Panel angezeigt wird, wählen Sie die gewünschte Bewegungsart für die Gelenke des Roboterarms aus. Oder verwenden Sie die Liste der Achsen, um den Bewegungstyp anzupassen.
3. Sie können bei Bedarf den Typ der Funktion definieren, indem Sie eine Option aus der Funktion-Dropdown-Liste wählen.
Der Roboterarm kann seine Bewegung stoppen, wenn er sich einem Singularitätsszenario nähert. Tippen Sie **Alle Bewegungen frei** im Freedrive-Panel, um die Bewegung wieder

aufzunehmen.

4. Backdrive

19.7.2. Verwenden der Freedrive-Schaltfläche auf dem Bildschirm der Registerkarte „Bewegen“

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Bewegen**.
2. Tippen Sie im Roboter-Panel auf **Freedrive**.
3. Wenn das Freedrive-Panel angezeigt wird, wählen Sie die gewünschte Bewegungsart für die Gelenke des Roboterarms aus. Oder verwenden Sie die Liste der Achsen, um den Bewegungstyp anzupassen.
4. Sie können bei Bedarf den Typ der Funktion definieren, indem Sie eine Option aus der Funktion-Dropdown-Liste wählen.
Der Roboterarm kann seine Bewegung stoppen, wenn er sich einem Singularitätsszenario nähert. Tippen Sie **Alle Bewegungen frei** im Freedrive-Panel, um die Bewegung wieder aufzunehmen.
5. Halten Sie auf dem Freedrive-Panel **Freedrive** gedrückt, um den Roboterarm zu bewegen.

19.8. Backdrive

Während der Initialisierung des Roboterarms können kleinere Vibrationen auftreten, wenn die Roboterbremsen gelöst werden. In bestimmten Situationen, wenn z. B. der Roboter kurz vor einer Kollision steht, sind diese Erschütterungen nicht erwünscht. Mit der Funktion **Backdrive** (Freifahren) kann dann erzwungen werden, dass bestimmte Gelenke in die gewünschte Position gebracht werden, ohne alle Bremsen im Roboterarm lösen zu müssen.

19.8.1. Backdrive aktivieren

1. Tippen Sie auf dem **Initialisieren**-Bildschirm auf **AN**, um die Einschaltsequenz zu starten.
2. Wenn sich der Roboterstatus im **Ruhemodus** befindet, drücken und halten Sie die **Freedrive**-Schaltfläche. Der Roboterstatus wechselt zu **Backdrive** (Freifahren).
3. Die Bremsen werden nur in den Gelenken gelöst, die unter erheblichem Druck stehen. Solange die **Freedrive**-Schaltfläche gedrückt wird bzw. aktiv ist. Wenn **Backdrive** verwendet wird, ist der Roboter schwer zu bewegen.

19.9. Das erste Programm

Ein Programm ist eine Liste von Befehlen, die dem Roboter Anweisungen erteilt. Für die meisten Aufgaben erfolgt die Programmierung ausschließlich mit dem PolyScope. Lernen Sie den Roboterarm zur Ausführung einer Bewegung mit einer Reihe von Wegpunkten an und richten Sie einen Pfad ein, dem der Roboterarm folgt.

Klicken Sie auf die Registerkarte „Bewegen“ (siehe [25. Register Move auf Seite 237](#)), um den Roboterarm in eine gewünschte Position zu bewegen oder lernen Sie die Position an, indem Sie

den Arm in die richtige Position ziehen, während Sie die Schaltfläche Freedrive an der Oberseite des Teach Pendant gedrückt halten.

Neben der Bewegung entlang verschiedener Wegpunkte kann das Programm an bestimmten Stellen entlang des Weges E-/A-Signale an andere Maschinen senden, und – basierend auf Variablen und E-/A-Signale – Befehle ausführen, wie beispielsweise **if...then** und **Schleifen**.

Das Folgende ist ein einfaches Programm, mit dem ein Roboterarm zwischen zwei Wegpunkten bewegt werden kann.

1. In der PolyScope-Kopfzeile **Dateipfad** tippen Sie auf **Neu...**, und wählen Sie **Programm**.
2. Klicken Sie unter „Basis-Befehle“ auf **Wegpunkt**, um einen Wegpunkt zur Programmstruktur hinzuzufügen. Ein standardmäßiger MoveJ wird auch zur Programmstruktur hinzugefügt.
3. Wählen Sie den neuen Wegpunkt und tippen Sie im Befehls-Tab auf **Wegpunkt**.
4. Bewegen Sie auf dem Bildschirm der Werkzeugbewegung den Roboterarm durch Drücken der Bewegungspfeile.
Sie können den Roboterarm auch bewegen, indem Sie die Taste Freedrive gedrückt halten und den Roboterarm in die gewünschte Positionen ziehen.
5. Sobald sich der Roboterarm in Position befindet, drücken Sie **OK** und der neue Wegpunkt wird als Wegpunkt_1 angezeigt.
6. Befolgen Sie die Schritte 2 bis 5 zum Erstellen von Wegpunkt_2.
7. Wählen Sie Wegpunkt_2 und drücken Sie den Pfeil nach oben, bis er sich über Wegpunkt_1 befindet, um die Reihenfolge der Bewegungen zu ändern.
8. Halten Sie die Not-Aus-Taste gedrückt und drücken Sie in der PolyScope-Fußzeile die **Abspielen**-Schaltfläche, damit sich der Roboterarm zwischen Wegpunkt_1 und Wegpunkt_2 bewegt.
Herzlichen Glückwunsch! Sie haben Ihr erstes Roboterprogramm erstellt, welches den Roboterarm zwischen zwei vorgegebenen Wegpunkten bewegt.



HINWEIS

1. Bewegen Sie den Roboter nicht gegen sich selbst oder andere Dinge, da dies den Roboter beschädigen kann.
2. Dies ist nur eine Schnellstartanleitung, um zu demonstrieren, wie einfach es ist, einen UR Roboter zu verwenden. Dabei wurde von einer gefahrungsfreien Umgebung und einem sehr vorsichtigen Benutzer ausgegangen. Erhöhen Sie nicht die Geschwindigkeit oder die Beschleunigung über die Standardwerte hinaus. Führen Sie immer eine Risikobewertung durch, bevor Sie den Roboter in Betrieb nehmen.

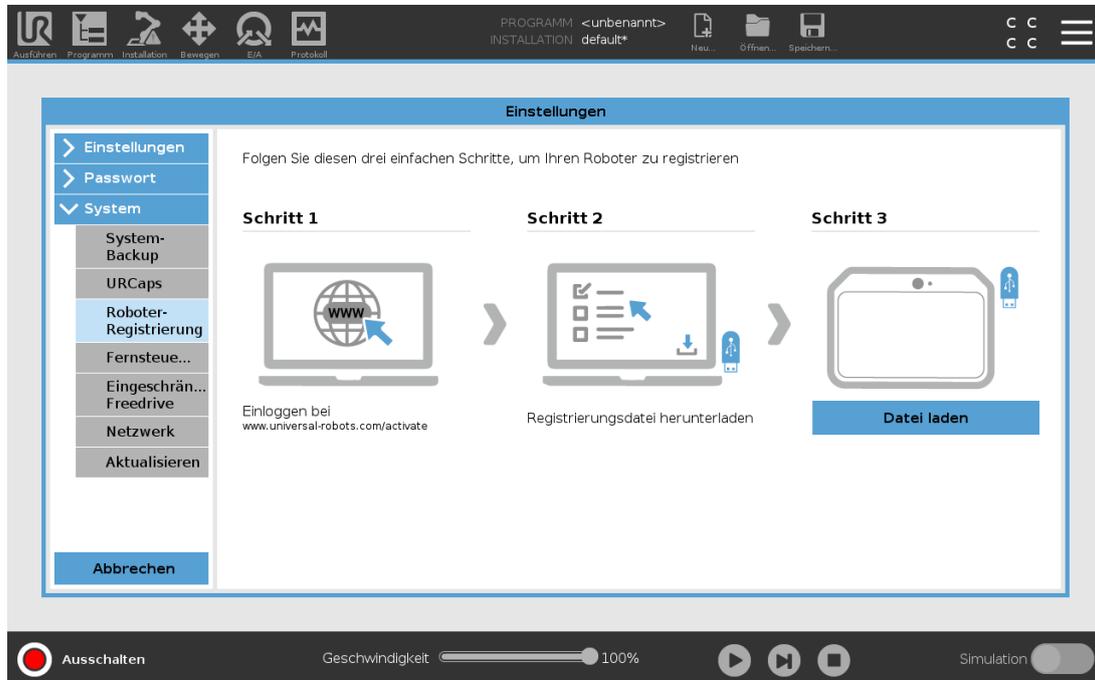


WARNUNG

Halten Sie Ihren Kopf und Oberkörper vom Wirkungsbereich des Roboters fern.
Halten Sie Finger fern von Bereichen, in denen sie sich verfangen können.

19.10. Roboter-Registrierung und URCap-Lizenzdateien

Bevor Sie den Fernzugriff-TCP URCap verwenden, registrieren Sie den Roboter und laden und installieren Sie die URCap-Lizenzdatei (siehe [23.13. URCaps auf Seite 192](#)).

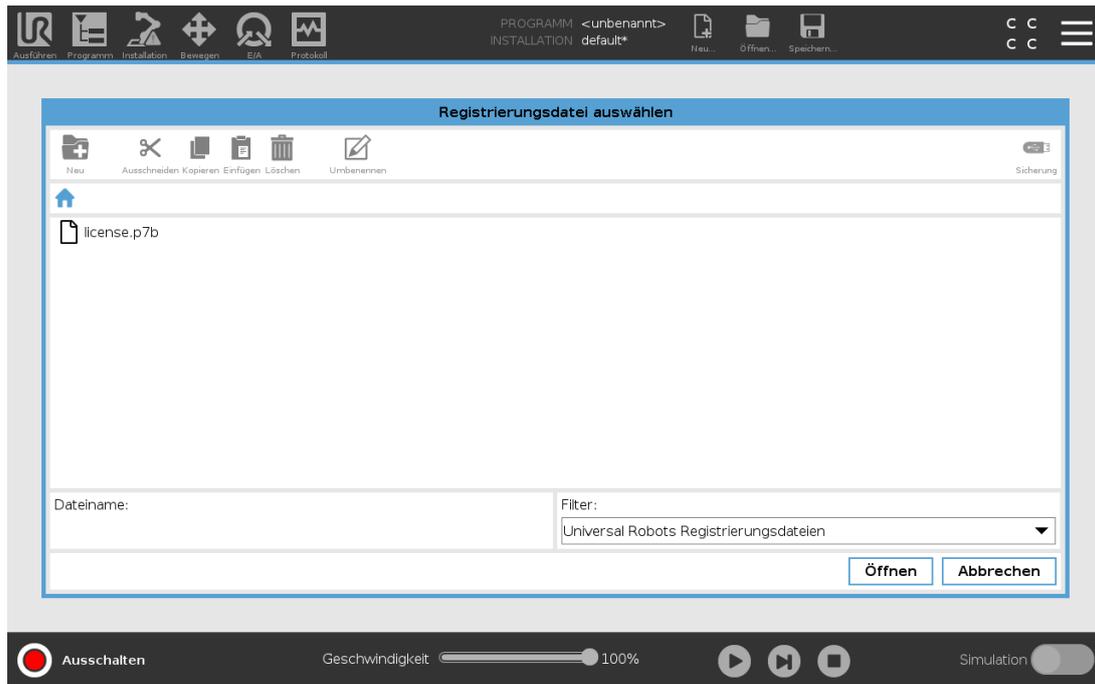


19.10.1. Registrierung des Roboters aus Ihrem aktuellen Bildschirm

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf das **Hamburger-Menü** und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **System** und wählen Sie **Roboter-Registrierung**, um die Einstellungen anzuzeigen.
3. Führen Sie die Schritte 1 und 2 aus, um Ihren Roboter zu registrieren.

19.10.2. Herunterladen der URcap-Lizenzdatei

1. Füllen sie die erforderlichen Felder aus und laden die Lizenzdatei auf den PC herunter.
2. Kopieren Sie die Lizenzdatei auf einen USB-Stick und stecken Sie diesen in das Teach Pendant.
3. Tippen Sie in den Einstellungen (Schritt 3) auf **Datei laden**, um **Registrierungsdatei auswählen** zu öffnen.
4. Wählen Sie in der Liste den USB, um die Inhalte anzuzeigen und navigieren zur Lizenzdatei.
5. Wählen Sie **license.p7b** und klicken Sie auf **Öffnen**, um die Registrierung des Roboters zu bestätigen.
6. Klicken Sie unten links auf **Beenden**.



Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

19.10.3. Roboter-Registrierung zurücksetzen

Eine neue Lizenz wird erforderlich, wenn der Roboter den Besitzer wechselt. In diesem Fall muss die Registrierung des Roboters zunächst rückgängig gemacht werden.

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf das **Hamburger-Menü** und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **System** und wählen Sie **Roboter-Registrierung**, um die Einstellungen anzuzeigen.
3. Tippen Sie im Bildschirm unten rechts auf **Registrierung zurücksetzen**.

20. Betriebsmodus-Auswahl

20.1. Betriebsmodusarten

Die Betriebsmodusarten werden aktiviert, wenn Sie einen Drei-Stellungs-Zustimmschalter konfigurieren, ein Passwort setzen, einen Betriebsmodus-konfigurierbaren E/A definieren, oder durch den Dashboard Server (siehe [Verwendung des Dashboard Servers auf Seite 113](#)).

Automatikmodus Ist dieser Modus aktiv, kann der Roboter nur vordefinierte Arbeiten verrichten. Der Tab Bewegen und der Freedrive-Modus sind nicht verfügbar, wenn ein dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert wurde. Programme und Installationen können nicht geändert oder gespeichert werden.



WARNUNG

Die Schutzabschaltung im Automatikmodus kann nur im Automatikmodus aktiviert werden und ist dementsprechend nur in diesem Modus aktiv.

Manueller Modus Ist dieser Modus aktiv, können Sie den Roboter über das Register Bewegen, im Freedrive-Modus sowie mit dem Geschwindigkeitsregler programmieren. Sie können Programme und Installationen ändern oder speichern.

Betriebsart	Manuell	Automatik
Freedrive	x	*
Bewegen Sie den Roboter mit den Pfeilen im Move-Tab	x	*
Geschwindigkeitsregler	x	x**
Bearbeiten & Speichern von Programmen & Installationen	x	
Programme ausführen	Reduzierte Geschwindigkeit***	x
Programm von ausgewähltem Knoten starten	x	

* Nur wenn kein Dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert ist.

** Der Geschwindigkeitsregler auf dem Ausführungsbildschirm kann in den PolyScope-Einstellungen aktiviert werden.

*** Wenn ein Dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert ist, arbeitet der Roboter bei Manueller Reduzierter Geschwindigkeit, es sei denn, Manuelle Hohe Geschwindigkeit wird aktiviert.

**HINWEIS**

- Roboter von Universal Robots sind nicht mit einem Drei-Stellungs-Zustimmschalter ausgestattet. Falls diese Vorrichtung aufgrund einer Risikobewertung benötigt wird, muss diese vor dem Robotereinsatz vorgesehen werden.
- Ist kein Drei-Stellungs-Zustimmschalter konfiguriert, wird die Geschwindigkeit im manuellen Modus nicht reduziert.

**WARNUNG**

- Alle abgeschalteten Schutzvorrichtungen müssen wieder voll funktionsfähig gemacht werden, bevor der Automatikmodus ausgewählt wird.
- Soweit möglich sollte der manuelle Modus nur dann aktiviert werden, wenn sich alle Personen außerhalb des Schutzzonenbereichs befinden.
- Die Schaltung, mit der der Roboter zwischen Betriebsarten umgestellt wird, muss sich außerhalb des Schutzzonenbereichs befinden.
- Ist der Roboter auf Automatikmodus gestellt, darf der Schutzzonenbereich nicht betreten werden, es sei denn, es wurde ein Automatikmodus-Schutzeingang konfiguriert.

Die Verfahren zum Konfigurieren der Betriebsmodus-Auswahl werden in den folgenden Teilabschnitten beschrieben. Jede Methode gilt ausschließlich, was bedeutet, dass die Verwendung einer bestimmten Methode zugleich die beiden übrigen Methoden inaktiv macht.

Verwendung des Betriebsmodus-Sicherheitseingangs

1. Wählen Sie im Register Installation den Punkt Sicherheits-E/A.
2. Konfigurieren Sie den Betriebsmodus-Eingang. Die Konfigurationsoption erscheint im Dropdown-Menü.
3. Der Roboter befindet sich im Automatikmodus, wenn der Betriebsmoduseingang LOW ist und im manuellen Modus, wenn der Betriebsmoduseingang HIGH ist.

**HINWEIS**

Der physische Modusauswahlschalter, wenn verwendet, muss sich für die Auswahl vollständig an den Standard ISO 10218-1: Artikel 5.7.1 halten.

Verwenden von PolyScope

1. Richten Sie ein Passwort zum Umschalten zwischen den Betriebsmodi ein (siehe [Betriebsart auf Seite 258](#)).
2. Wählen Sie in der Kopfzeile das entsprechende Profilsymbol, um zwischen den Modi umzuschalten.

Hinweis: PolyScope befindet sich automatisch im manuellen Modus, wenn die Sicherheits-E/A-Konfiguration mittels Drei-Stellungs-Zustimmschalter aktiviert ist.

Verwendung des Dashboard Servers

1. Stellen Sie eine Verbindung zum Dashboard Server her.
2. Verwenden Sie die Befehle **Betriebsmodus** einstellen.
 - Betriebsmodus Automatisch einstellen
 - Betriebsmodus Manuell einstellen
 - Betriebsmodus löschen

Weiteres über die Verwendung des Dashboard Servers finden Sie hier <http://universal-robots.com/support/>.

20.2. Drei-Stellungs-Zustimmschalter

Wenn ein Dreistufiger Zustimmschalter konfiguriert ist und als **Betriebsmodus** der Manuelle Modus eingestellt ist, kann der Roboter nur durch Drücken des Dreistufigen Zustimmschalters bewegt werden. Zugriff auf die Automatikmodus-Schutzabschaltung erhalten Sie durch Anschluss und Konfiguration eines Dreistufigen Zustimmschalters.

Der Drei-Stellungs-Zustimmschalter hat im Automatikmodus keine Auswirkung.

20.2.1. Manueller Modus mit hoher Geschwindigkeit

Die Totmann-Funktion **Manuelle hohe Geschwindigkeit** erlaubt ein temporäres Überschreiten des Grenzwerts von 250 mm/s. Sie ist nur im manuellen Modus und bei konfiguriertem Drei-Stellungs-Zustimmschalter verfügbar. Der Roboter führt einen Schutzstopp im manuellen Modus aus, wenn ein Drei-Stellungs-Zustimmschalter konfiguriert, aber nicht gedrückt ist. Zum Umschalten zwischen Automatik- und Manuellem Modus muss der Dreistufige Zustimmschalter vollständig losgelassen und erneut gedrückt werden, damit der Roboter die Bewegungsfreigabe erhält.

Hinweis: Verwenden Sie bei Manuell Hoher Geschwindigkeit Sicherheits-Gelenkgrenzen (siehe [21.10. Gelenk-grenzen auf Seite 121](#)) oder Sicherheitsebenen (siehe [21.11. Ebenen auf Seite 121](#)), um den Bewegungsbereich des Roboters einzuschränken.

21. Sicherheitskonfiguration

21.1. Grundlagen der Sicherheitseinstellungen

In diesem Kapitel wird erläutert, wie die Sicherheitseinstellungen des Roboters aufgerufen werden. Sie besteht aus Optionen, mit denen Sie die Sicherheitskonfiguration des Roboters festlegen können.



WARNUNG

Bevor Sie die Sicherheitseinstellungen des Roboters konfigurieren können, muss Ihr Integrator eine Risikobewertung durchführen, mit der die Sicherheit des Personals und der Geräte um den Roboter herum sichergestellt werden kann. Bei einer Risikobewertung handelt es sich um eine Begutachtung aller Arbeitsvorgänge über die Lebensdauer des Roboters gesehen. Diese erfolgt, um die richtigen Sicherheitseinstellungen festzulegen (siehe Hardware-Installationshandbuch). Unter Berücksichtigung der Risikobewertung des Integrators müssen Sie folgendes festlegen.

1. Der Integrator hat dafür zu sorgen (z.B. durch Installation eines Passwortschutzes), dass es Unbefugten nicht möglich ist, Änderungen an der Sicherheitskonfiguration vorzunehmen.
2. Nutzung und Konfiguration der sicherheitsbezogenen Funktionen und Schnittstellen für eine bestimmte Roboteranwendung (siehe Hardware-Installationshandbuch).
3. Sicherheitseinstellungen für das Einstellen und Anlernen, bevor der Roboterarm zum ersten Mal eingeschaltet wird.
4. Alle Sicherheitseinstellungen, die über diesen Bildschirm und in den Unterregistern zugänglich sind.
5. Der Integrator muss sicherstellen, dass alle Änderungen an den Sicherheitseinstellungen mit der Risikobewertung konform sind.

21.1.1. Sicherheitskonfiguration aufrufen

Hinweis: Die Sicherheitseinstellungen sind passwortgeschützt und können nur konfiguriert werden, nachdem ein Passwort festgelegt und anschließend benutzt wurde.

1. Klicken Sie in der Kopfzeile von PolyScope auf das Symbol **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Sicherheit**.
3. Stellen Sie sicher, dass der Bildschirm **Roboter-Limits** zwar erscheint, jedoch die Einstellungen nicht aufrufbar sind.
4. Wenn zuvor ein **Sicherheitspasswort** festgelegt wurde, geben Sie das Passwort ein und

drücken Sie **Entsperren**, um die Einstellungen zugänglich zu machen. Hinweis: Sobald die Sicherheitseinstellungen freigeschaltet sind, werden sämtliche Einstellungen aktiv.

5. Tippen Sie auf **Sperren** oder navigieren Sie vom Sicherheitsmenü zu einer anderen Stelle, um die Sicherheitseinstellungen wieder zu sperren.



Weitere Informationen über das Sicherheitssystem finden Sie im Hardware-Installationshandbuch.

21.2. Sicherheitspasswort festlegen

Zum Entsperren aller Sicherheitseinstellungen, aus denen Ihre Sicherheitskonfiguration besteht, müssen Sie ein Passwort definieren.

Hinweis: Wenn kein Sicherheitspasswort gilt, werden Sie aufgefordert, eines festzulegen.

1. Drücken Sie in der PolyScope Kopfzeile oben rechts das **Hamburger-Menü** und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Drücken Sie links im Bildschirm im blauen Menü auf **Passwort** und wählen Sie **Sicherheit**.
3. Geben Sie unter **Neues Passwort** ein Passwort ein.
4. Geben Sie unter **Neues Passwort bestätigen** das gleiche Passwort erneut ein und wählen Sie **Übernehmen**.
5. Drücken Sie im blauen Menü unten rechts auf **Beenden**, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

Hinweis: Sie können auf das Register **Sperren** drücken, um alle Sicherheitseinstellungen wieder zu sperren. Alternativ können Sie aber auch zu einem anderen Bildschirm als dem Sicherheitsmenü wechseln.



21.3. Änderung der Sicherheitskonfiguration

Änderungen an den Einstellungen der Sicherheitskonfiguration müssen mit der durch den Integrator durchgeführten Risikobewertung konform sein (see *Hardware-Installationshandbuch*).

Empfohlene Verfahrensweise:

1. Stellen Sie sicher, dass die Änderungen im Einklang mit der Risikobewertung des Integrators sind.
2. Passen Sie die Sicherheitseinstellungen an die Risikobewertung des Integrators an.
3. Stellen Sie sicher, dass die Einstellungen auch übernommen wurden.
4. Fügen Sie den folgenden Text in das Bedienerhandbuch ein:

“Stellen Sie vor jeglichen Arbeiten in der Nähe des Roboters sicher, dass die Sicherheitskonfiguration wie erwartet agiert. Dies lässt sich beispielsweise feststellen, indem geprüft wird, ob sich die Sicherheitsprüfsumme oben rechts in PolyScope geändert hat.”

21.4. Neue Sicherheitskonfiguration anwenden

Der Roboter ist ausgeschaltet, während Sie die Konfiguration ändern. Ihre Änderungen treten erst in Kraft, wenn Sie auf **Übernehmen** klicken. Der Roboter kann erst wieder eingeschaltet werden, nachdem Sie **Übernehmen und Neustart** oder **Änderungen rückgängig machen** gewählt haben. Mit dem letzten Befehl können Sie die Sicherheitskonfiguration Ihres Roboters einsehen, die aus Sicherheitsgründen in einem Popup in SI-Einheiten angezeigt wird. Wenn Sie Ihre Sichtprüfung abgeschlossen haben, können Sie die **Sicherheitskonfiguration bestätigen**. Die Änderungen werden dann automatisch als Bestandteil der aktuellen Roboterinstallation gespeichert.

21.5. Sicherheitsprüfsumme



Das Symbol **Sicherheitsprüfsumme** zeigt die Sicherheitskonfiguration an, die für Ihren Roboter eingesetzt wird. Gelesen wird sie von oben nach unten und von links nach rechts, z. B. BF4B. Ein anderer Text und/oder andere Farben weisen auf Änderungen an der eingesetzten Sicherheitskonfiguration hin.

Hinweis:

- Die **Sicherheitsprüfsumme** ändert sich, wenn Sie die Einstellungen in den **Sicherheitsfunktionen** ändern, weil die **Sicherheitsprüfsumme** nur von den Sicherheitseinstellungen generiert wird.
- Damit die Änderungen an der **Sicherheitsprüfsumme** übernommen werden können, müssen Sie Ihre Änderungen an der **Sicherheitskonfiguration** übernehmen.

21.6. Einstellungen im Menü Sicherheit

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen des Menüs Sicherheit erläutert, die die Sicherheitskonfiguration des Roboters bestimmen.

21.7. Roboter-Limits

Mit Roboter-Limits können Sie Roboterbewegungen generell einschränken. Im Bildschirm „Roboter-Limits“ gibt es zwei Konfigurationsmöglichkeiten: **Werksvoreinstellungen** und **Detaillierte Einstellungen**.

1. Unter Werksvoreinstellungen können Sie mit dem Schieberegler eine vordefinierte Sicherheitseinstellung auswählen. In der Tabelle werden die jeweils entsprechenden Werte angezeigt, die von **Stark eingeschränkt** zu **Schwach eingeschränkt** reichen. Hinweis: Die Werte sind nur Vorschläge und kein Ersatz für eine umfassende Risikobewertung.



2. Unter Detaillierte Einstellungen können Sie Grenzwerte für die Funktionsweise des Roboters festlegen und die damit verbundene Toleranz im Auge behalten.

Leistung

begrenzt die maximale mechanische Leistungskraft, die vom Roboter im Arbeitsumfeld aufgebracht wird.

Hinweis: dieser Grenzwert berücksichtigt die Nutzlast als Teil des Roboters und nicht des Arbeitsumfelds.

Impuls

begrenzt das maximale Drehmoment des Roboters.

Stopzeit

begrenzt die maximale Dauer, die der Roboter bis zum Stillstand benötigt, z. B. bei einem Not-Aus.

Stopweg

begrenzt die maximale Strecke, die das Roboterwerkzeug oder der Ellbogen beim Anhalten zurücklegen kann.

HINWEIS

Die Beschränkung der Nachlaufzeit und des Nachlaufwegs wirkt sich auf die Roboter­geschwindigkeit insgesamt aus. Beispiel: Wenn die Nachlaufzeit auf 300 ms eingestellt ist, wird die Höchstgeschwindigkeit des Roboters eingeschränkt, damit der Roboter innerhalb von 300 ms zum Stillstand abbremsen kann.

Werkzeuggeschwindigkeit

begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterwerkzeugs.

Kraft am TCP

begrenzt die maximale Kraft, die vom Roboterwerkzeug in Klemmsituationen aufgebracht wird.

Ellbogengeschwindigkeit

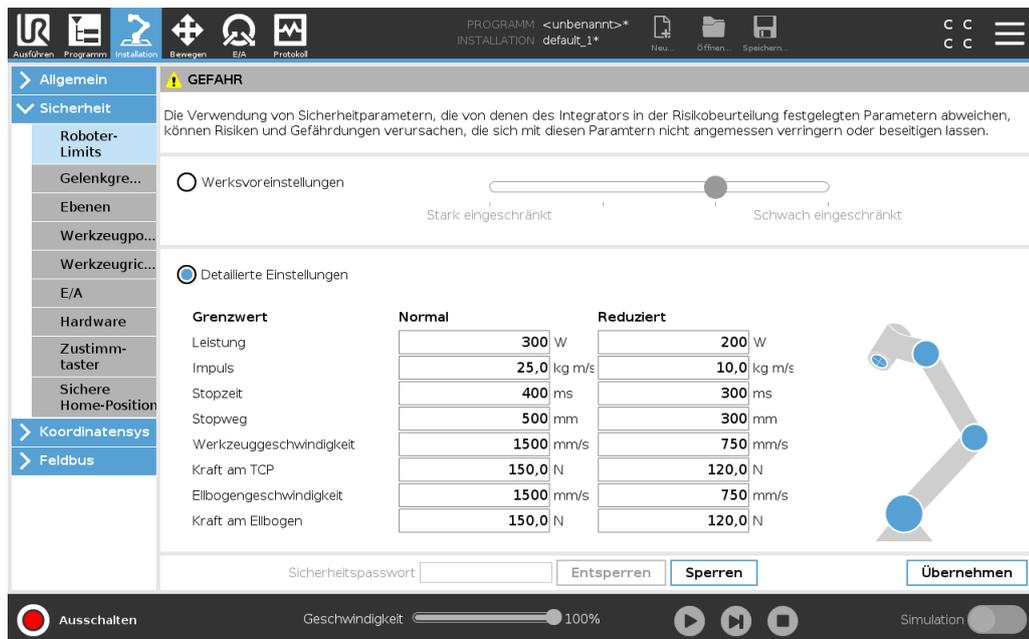
begrenzt die Höchstgeschwindigkeit des Roboterellenbogens.

Kraft am Ellbogen

begrenzt die maximale Kraft, die vom Ellbogen auf die Arbeitsumgebung ausgeübt wird.

Die Werkzeuggeschwindigkeit und das Moment werden am Werkzeugflansch und in der Mitte der beiden benutzerdefinierten Werkzeugpositionen begrenzt, siehe [21.14](#).

[Werkzeugposition auf Seite 125](#).



Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.


HINWEIS

Alle Roboter-Limits können Sie auf die **Werksvoreinstellungen** zurückstellen, sodass wieder die Standardwerte gelten.

21.8. Sicherheitsmodi

Unter normalen Bedingungen, d. h. wenn kein Sicherheitsstopp aktiv ist, arbeitet das Sicherheitssystem in einem Sicherheitsmodus, der mit einer Reihe von Sicherheitsgrenzen verbunden ist:

Normaler Modus ist der Sicherheitsmodus, der standardmäßig aktiv ist

Reduzierter Modus ist aktiv, wenn sich der **Werkzeugmittelpunkt (TCP)** des Roboters in einer Ebene mit einem Auslöser für reduzierten Modus befindet (siehe [21.11. Ebenen auf der gegenüberliegenden Seite](#)) oder bei der Auslösung durch einen konfigurierbaren Eingang (siehe [21.16. E/A auf Seite 129](#))

Wiederherstellungsmodus wird aktiviert, wenn die Sicherheitsbegrenzung des aktiven Grenzwertes überschritten wird. Der Roboterarm führt einen Stopp der Kategorie 0 aus. Wenn eine aktive Sicherheitsgrenze wie eine Gelenkpositionsgrenze oder eine Sicherheitsebene bereits beim Einschalten des Roboterarms überschritten ist, wird er im **Wiederherstellungsmodus** gestartet. So kann er leicht in den Bereich innerhalb der Sicherheitsgrenzen bewegt werden. Im Wiederherstellungsmodus ist die Bewegung des Roboterarms durch einen festen Grenzwert eingeschränkt, den Sie nicht ändern können. Details zu den Grenzwerten des Wiederherstellungsmodus finden Sie im Hardware-Installationshandbuch.


WARNUNG

Die Grenzwerte für die **Gelenkposition, Werkzeugposition** und **Werkzeugausrichtung** sind im Wiederherstellungsmodus deaktiviert. Lassen Sie daher beim Bewegen des Roboterarms äußerste Vorsicht walten.

Im Menü des Bildschirms Sicherheitskonfiguration können Sie separate Gruppen von Sicherheitsgrenzen für den Normalen und den Reduzierten Modus festlegen. Die Werkzeug- und Gelenkgrenzwerte müssen im reduzierten Modus bei Geschwindigkeit und Moment restriktiver sein als im normalen Modus.

21.9. Toleranzen

In der Sicherheitskonfiguration sind die Grenzwerte für das Sicherheitssystem festgelegt. Das *Sicherheitssystem* erhält die Werte von den Eingabefeldern und erfasst Verstöße, falls diese Werte überschritten werden. Die Robotersteuerung versucht, Verstöße durch das Veranlassen vorausschauender Stopps oder durch Verringerung der Geschwindigkeit zu vermeiden. Das bedeutet, dass Bewegungen, die sehr nah bei einem Grenzwert liegen, unter Umständen nicht programmgemäß ausgeführt werden.



WARNUNG

Toleranzen sind abhängig von der Softwareversion. Durch eine Softwareaktualisierung können sich die Toleranzen u. U. ändern. Informationen über Versionsänderungen der Software finden Sie in den Versionshinweisen.

21.10. Gelenk- grenzen

Mit Gelenkgrenzen können Sie die Bewegung einzelner Roboterelkenke im Gelenk-Arbeitsbereich einschränken, z. B. die Gelenkdrehposition und die Drehgeschwindigkeit. Zwei Optionen stehen unter Gelenkgrenzen zur Verfügung: **Maximale Geschwindigkeit** und **Positionsbereich**.

Der Positionsbereich von Handgelenk 3 ist standardmäßig unbegrenzt. Wenn die am Roboter angebrachten Kabel verwendet werden, muss zunächst das Kontrollkästchen **Endlosrotation für Handgelenk 3 aktivieren** deaktiviert werden, um Spannungen auf den Kabeln sowie Sicherheitsstopps zu vermeiden.

1. Unter maximaler Geschwindigkeit legen Sie die maximale Winkelgeschwindigkeit für jedes Gelenk fest.
2. Unter Positionsbereich legen Sie den Positionsbereich für jedes Gelenk fest. Die Eingabefelder für den Reduzierten Modus sind hier deaktiviert, wenn keine Sicherheitsebene bzw. kein konfigurierbarer Eingang zu dessen Auslösung vorhanden ist. Diese Begrenzung ermöglicht eine sicherheitsbezogene weiche Achsenbegrenzung des Roboters.

The screenshot shows the 'Sicherheit' (Safety) configuration window. It is divided into two main sections: 'Positionsbereich' (Position Range) and 'Maximale Geschwindigkeit' (Maximum Speed).

Positionsbereich:

Gelenke	Bereich	Normaler Modus		Reduzierter Modus		
		Minimum	Maximum	Minimum	Maximum	
Basis	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Schulter	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Ellbogen	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Handgelenk 1	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Handgelenk 2	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °
Handgelenk 3	-363 — 363 °	-363	363	-363	363	+2 ° / -2 °

Maximale Geschwindigkeit:

Gelenke	Maximum	Normaler Modus		Reduzierter Modus	
		Value	Value	Value	Value
Basis	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	
Schulter	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	
Ellbogen	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	
Handgelenk 1	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	
Handgelenk 2	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	
Handgelenk 3	Max.: 191 %/s	191	191	-11 %/s	

At the bottom of the window, there are buttons for 'Entsperren' (Unlock), 'Sperrern' (Lock), and 'Übernehmen' (Apply). A status bar at the very bottom shows 'Geschwindigkeit' (Speed) at 100% and 'Simulation' (Simulation) status.

Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

21.11. Ebenen

**HINWEIS**

Das Konfigurieren von Ebenen basiert vollständig auf Funktionen. Es ist ratsam, alle Funktionen zu erstellen und zu benennen, bevor die Sicherheitskonfiguration bearbeitet wird, da der Roboter abgeschaltet wird, sobald das Register Sicherheit entsperrt wurde. Eine Roboterbewegung ist dann nicht möglich.

Sicherheitsebenen schränken den Arbeitsbereich des Roboters ein. Sie können bis zu acht Sicherheitsebenen definieren und dazu das Roboterwerkzeug und die Ellbogenbewegung einschränken. Die Ellbogenbewegung können Sie auch für jede Sicherheitsebene begrenzen und durch Deaktivieren des Kontrollkästchens aufheben. Vor dem Konfigurieren von Sicherheitsebenen müssen Sie eine Funktion in der der Roboterinstallation definieren (siehe). Die Funktion kann anschließend in den Bildschirm Sicherheitsebene übernommen und konfiguriert werden.

**WARNUNG**

Das Definieren von Sicherheitsebenen begrenzt nur die definierten Werkzeugbereiche und den Ellbogen, jedoch nicht den Roboterarm insgesamt. Mit anderen Worten wird durch Festlegung einer Sicherheitsebene nicht dafür gesorgt, dass sich auch andere Teile des Roboterarms an diese Beschränkung halten.

21.11.1. Betriebsarten

Zu jeder Ebene können Sie restriktive **Betriebsarten** anhand der unten aufgelisteten Symbole festlegen.

Deaktiviert

Die Sicherheitsebene ist in diesem Status zu keiner Zeit aktiv.

- *Normal*

Wenn sich das Sicherheitssystem im Normalen Modus befindet, ist eine normale Ebene aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.

- *Reduziert*

Wenn sich das Sicherheitssystem im Reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.

- *Normal & Reduziert*

Wenn sich das Sicherheitssystem im Normalen oder Reduzierten Modus befindet, ist eine Ebene mit normalem oder reduziertem Modus aktiv und dient als strenge Positionsbegrenzung.

- *Auslöser Reduzierter Modus*

Die Sicherheitsebene veranlasst das Sicherheitssystem zum Umschalten auf den Reduzierten Modus, wenn das Werkzeug oder der Ellbogen des Roboters die Ebenengrenzen überschreitet.

Anzeigen

Drücken dieses Symbols wird die Darstellung der Sicherheitsebene in der Grafik eingeblendet bzw. verborgen.

Löschen

Löscht die erstellte Sicherheitsebene (Hinweis: Der Befehl kann nicht rückgängig gemacht werden. Wird eine Ebene versehentlich gelöscht, muss sie wieder neu definiert werden)

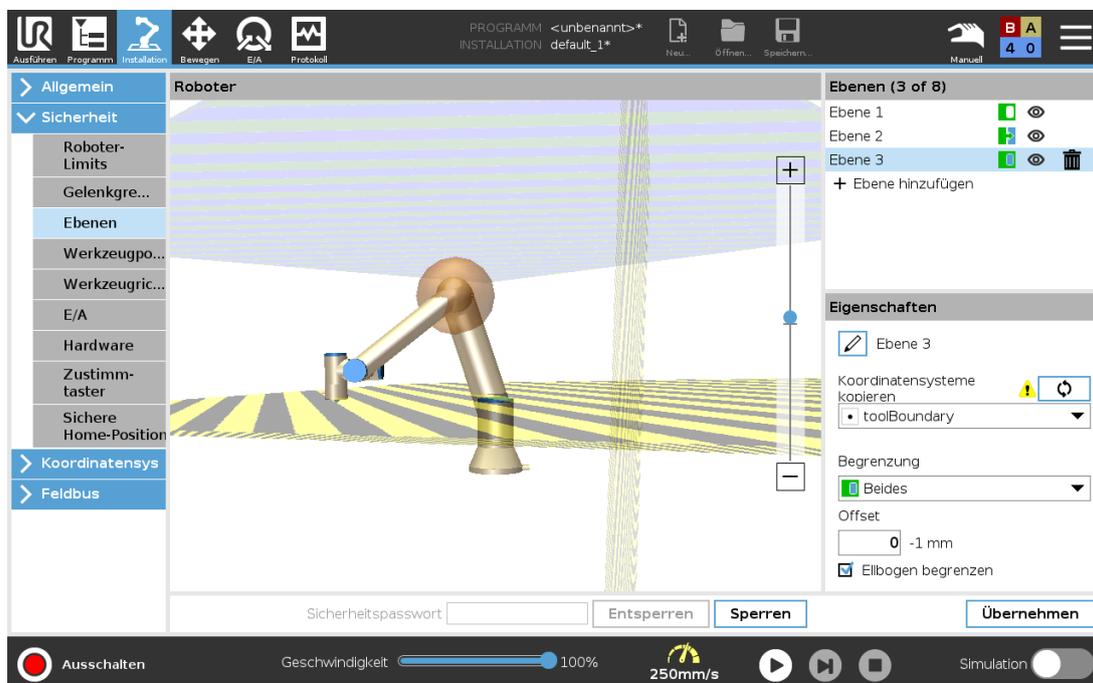
Umbenennen

Über dieses Symbol können Sie die Bezeichnung der Ebene ändern.

21.11.2. Sicherheitsebenen konfigurieren

1. Klicken Sie in der Kopfzeile von PolyScope auf **Installation**.
2. Klicken Sie im Seitenmenü links im Bildschirm auf „Sicherheit“ und wählen Sie **Ebenen**.
3. Klicken oben rechts im Feld „Ebenen“ auf **Ebene hinzufügen**.
4. Legen Sie unten rechts im Feld **Eigenschaften** einen Namen und Einschränkungen fest und kopieren Sie die Koordinatensysteme. Hinweis: Die Option **Koordinatensysteme kopieren** bietet nur „Undefiniert“ und „Basis“. Eine konfigurierte Sicherheitsebene können Sie durch Auswahl von **Undefiniert** zurücksetzen

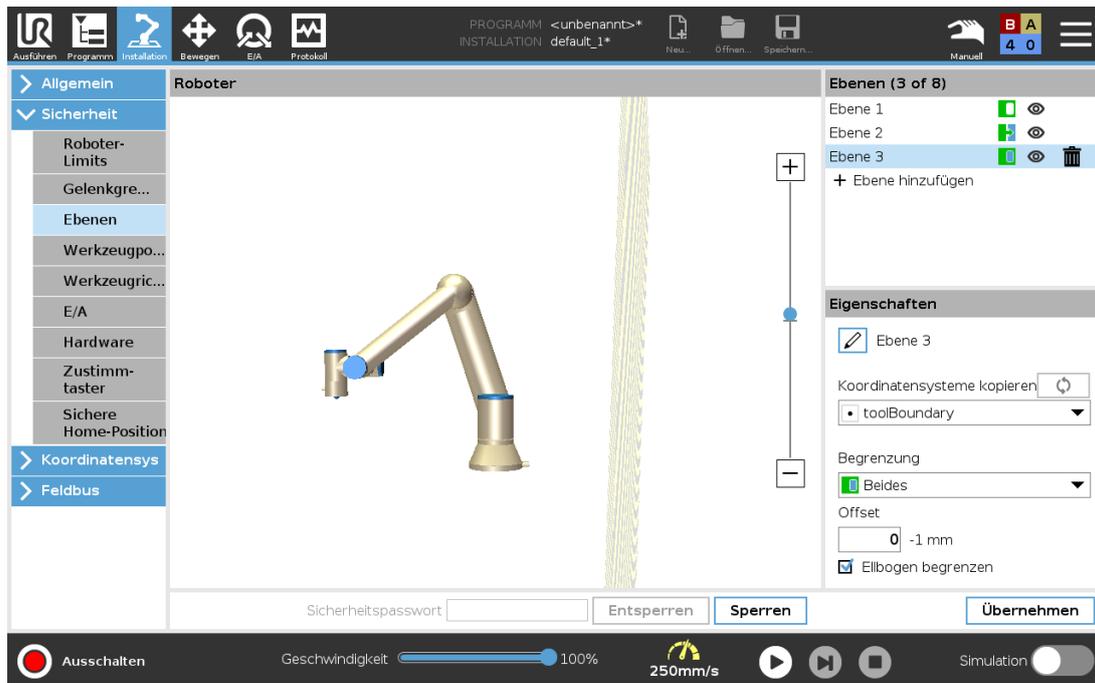
Wenn die kopierte Funktion im Bildschirm Funktionen geändert wird, erscheint ein Warnsymbol rechts neben dem Text Kopierfunktion. Dies zeigt an, dass die Funktion nicht synchronisiert wurde, d. h. die Angaben im Eigenschaftsfeld wurden nicht aktualisiert und berücksichtigen noch nicht die Änderungen, die an der Eigenschaft vorgenommen wurden.



21.11.3. Ellbogen

Sie können **Ellbogen begrenzen** aktivieren, um das Ellbogengelenk des Roboters daran zu hindern, eine Ihrer definierten Ebenen zu überschreiten. Wenn Sie Ellbogen begrenzen deaktivieren, darf der Ellbogen die Ebenen überschreiten.

21.11.4. Farbcodes



Grau

Ebene ist konfiguriert jedoch Deaktiviert (A)

Gelb & Schwarz

Normale Ebene (B)

Blau & Grün

Auslöseebene (C)

Schwarzer Pfeil

Die Seite der Ebene, auf der sich das Werkzeug und/oder der Ellbogen aufhalten darf (bei Normalen Ebenen)

Grüner Pfeil

Die Seite der Ebene, auf der sich das Werkzeug und/oder der Ellbogen aufhalten darf (bei Auslöseebenen)

Grauer Pfeil

Die Seite der Ebene, auf der sich das Werkzeug und/oder der Ellbogen aufhalten darf (bei deaktivierten Ebenen)

21.12. Freedrive

Mit Freedrive kann der Roboterarm manuell in die gewünschten Positionen und/oder Posen gezogen werden. Die Gelenke sind leicht beweglich, da die Bremsen gelöst sind. Während der Roboterarm manuell bewegt wird, befindet er sich im Freedrive-Modus (siehe [20.1. Betriebsmodusarten auf Seite 111](#)). Wenn sich der Roboterarm im Freedrive-Modus einer vordefinierten Grenze oder Ebene nähert (siehe [21.11. Ebenen auf Seite 121](#)), steigt der Widerstand. Dadurch fühlt es sich schwer an, den Roboter in Position zu ziehen. Sie haben folgende Möglichkeiten, Freedrive zu aktivieren:

- Freedrive-Schaltfläche
- Verwenden Sie E/A-Aktionen (siehe)
- Verwenden Sie die Freedrive-Schaltfläche auf dem Bildschirm der Registerkarte „Bewegen“ (siehe [25.2.4. Freedrive auf Seite 238](#))

21.12.1. Freedrive-Schaltfläche

1. Drücken und halten Sie die Schaltfläche **Freedrive**, die sich auf dem **Teach Pendant** befindet.
2. Bewegen Sie den Roboterarm wie gewünscht.

21.13. Backdrive

Während der Initialisierung des Roboterarms können kleinere Vibrationen auftreten, wenn die Roboterbremsen gelöst werden. In bestimmten Situationen, wenn z. B. der Roboter kurz vor einer Kollision steht, sind diese Erschütterungen nicht erwünscht. Mit der Funktion **Backdrive** (Freifahren) kann dann erzwungen werden, dass bestimmte Gelenke in die gewünschte Position gebracht werden, ohne alle Bremsen im Roboterarm lösen zu müssen.

21.13.1. Backdrive aktivieren:

1. Tippen Sie auf dem **Initialisieren**-Bildschirm auf **AN**, um die Einschaltsequenz zu starten.
2. Wenn sich der Roboterstatus im **Ruhemodus** befindet, drücken und halten Sie die **Freedrive**-Schaltfläche. Der Roboterstatus wechselt zu **Backdrive** (Freifahren).
3. Die Bremsen werden nur in den Gelenken gelöst, auf die erheblicher Druck ausgeübt wird. Solange die **Freedrive**-Schaltfläche gedrückt wird bzw. aktiv ist. Wenn **Backdrive** verwendet wird, ist der Roboter schwer zu bewegen.

21.14. Werkzeugposition

Der Bildschirm Werkzeugposition ermöglicht eine kontrollierte Beschränkung von Werkzeugen und/oder Zubehöerteilen, die am Ende des Roboterarms angebaut sind.

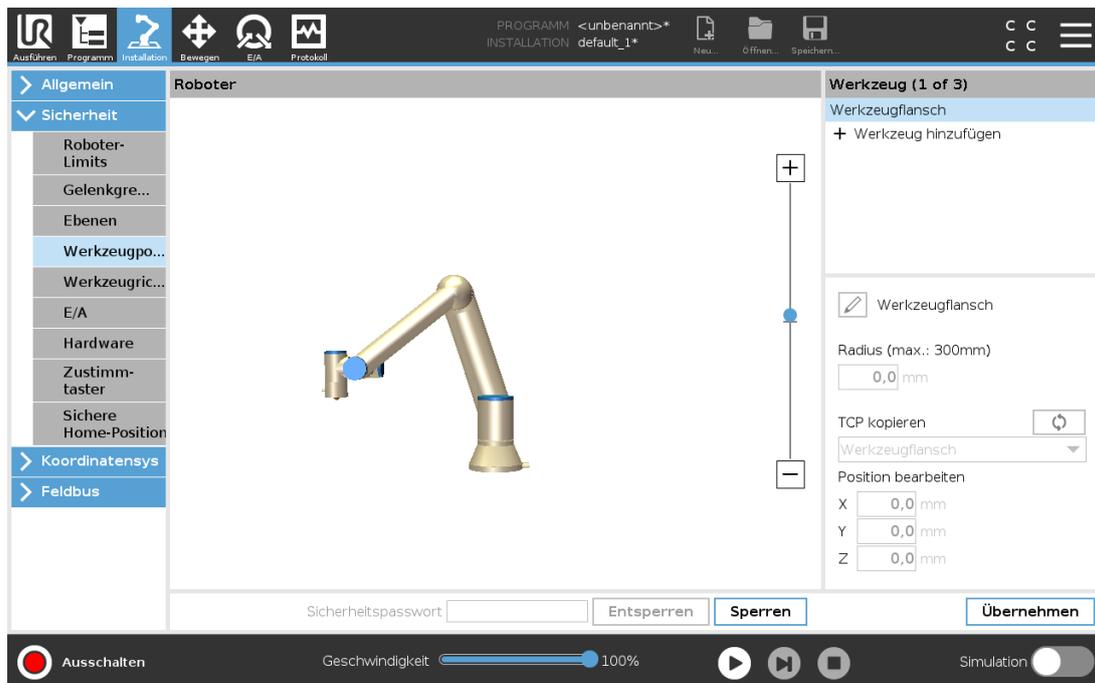
Unter **Roboter** können Sie Ihre Änderungen anschaulich begutachten.

Unter **Werkzeug** können Sie bis zu zwei Werkzeuge definieren und konfigurieren.

Werkzeug_1 ist das Standardwerkzeug, das mit den Werten $x=0,0$, $y=0,0$, $z=0,0$ und dem $\text{Radius}=0,0$ definiert ist. Diese Werte stehen für den Werkzeugflansch des Roboters.

Hinweis:

- Unter „TCP kopieren“ können Sie auch **Werkzeugflansch** auswählen und die Werkzeugwerte wieder auf 0 setzen.
- Am Werkzeugflansch ist eine Standardkugel definiert.



Bei benutzerdefinierten Werkzeugen kann folgendes geändert werden:

Radius zum Ändern des Radius der Werkzeugkugel. Der Radius wird bei der Verwendung von Sicherheitsebenen berücksichtigt. Durchquert ein Punkt in dem Bereich eine Auslöseebene für den reduzierten Modus, schaltet der Roboter auf *Reduzierter Modus* um. Das Sicherheitssystem verhindert, dass eine Sicherheitsebene von einem Punkt in dem Bereich durchquert wird (siehe [21.11. Ebenen auf Seite 121](#)).

Position zum Ändern der Lage des Werkzeugs relativ zum Werkzeugflansch des Roboters. Die Position wird bei den Sicherheitsfunktionen Werkzeuggeschwindigkeit, Werkzeugmoment, Nachlaufweg und Sicherheitsebenen berücksichtigt.

Sie können einen bestehenden Werkzeugmittelpunkt als Ausgangsbasis zur Definition neuer Werkzeugpositionen heranziehen. Eine Kopie des bestehenden Werkzeugmittelpunkts, der im Menü Allgemein des Bildschirms TCP vordefiniert ist, kann über das Menü Werkzeugposition in der Dropdown-Liste „TCP kopieren“ aufgerufen werden.

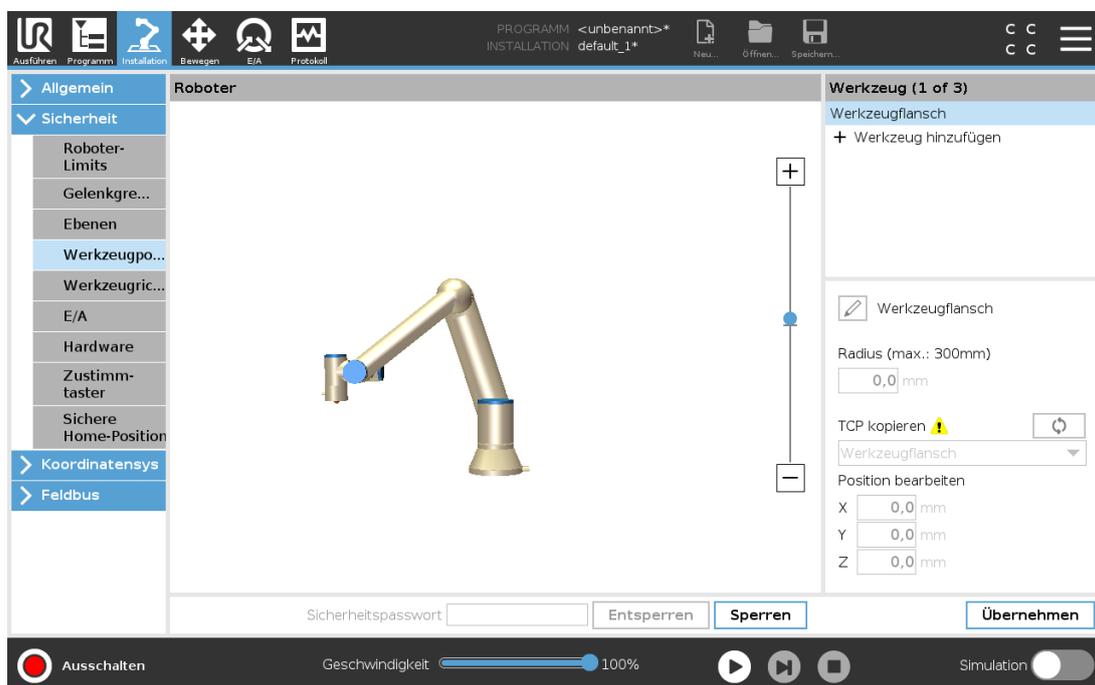
Wenn Sie die Werte in den Eingabefeldern **Position bearbeiten** ändern, steht anstatt des Namens für den Werkzeugmittelpunkt (TCP) im Dropdown-Menü **Benutzerdefiniert** (Anwendungsspezifisch), um darauf hinzuweisen, dass sich der kopierte TCP und der aktuell eingegebene Grenzwert unterscheiden. Der ursprüngliche TCP ist in der Dropdown-Liste nach wie vor eingetragen und kann wieder ausgewählt werden, um die Werte wieder auf die ursprüngliche Position umzustellen. Die Auswahl im Dropdown-Menü „TCP kopieren“ hat keinen Einfluss auf

den Namen des Werkzeugs.

Wenn Sie die Änderungen im Bildschirm Werkzeugposition übernommen haben, erscheint rechts neben dem Text „TCP kopieren“ ein Warnsymbol, sobald Sie versuchen, den kopierten TCP im TCP Konfigurationsbildschirm zu ändern. Dies zeigt an, dass der TCP nicht synchronisiert wurde, d. h. die Angaben im Eigenschaftsfeld wurden nicht aktualisiert und berücksichtigen noch nicht die Änderungen, die am TCP vorgenommen wurden. Zum Synchronisieren des TCP drücken Sie das Sync-Symbol (siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#)).

Hinweis: Um ein Werkzeug zu definieren und einwandfrei einzusetzen, muss der TCP nicht synchronisiert werden.

Die Werkzeugbezeichnung können Sie ändern, indem Sie auf den Stift neben dem angezeigten Werkzeugnamen drücken. Innerhalb eines zulässigen Bereichs von 0–300 mm können Sie auch den Radius festlegen. Die Bereichsgrenze wird in der Grafik je nach Größe des Radius entweder als Punkt oder als Kugel dargestellt.



21.15. TCP-Ausrichtung

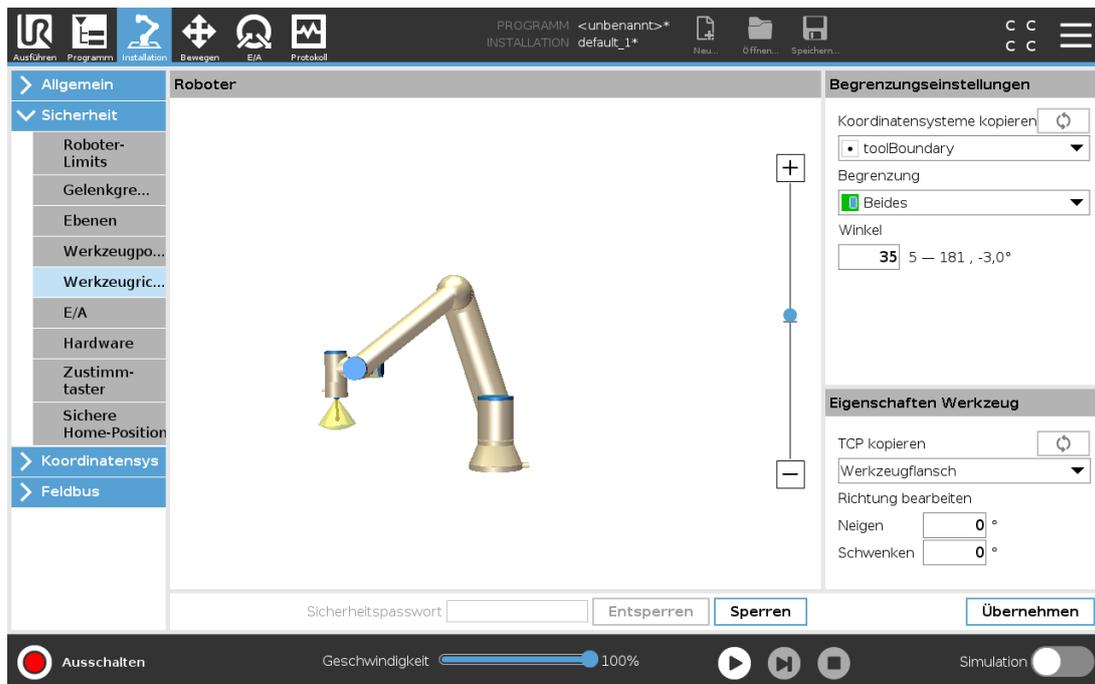
Der Bildschirm Werkzeugrichtung kann verwendet werden, um den Winkel zu begrenzen, in dessen Richtung das Werkzeug zeigt. Die Begrenzung wird durch einen Konus definiert, der relativ zur Roboterarm-Basis eine fixe Orientierung aufweist. Bei den Bewegungsabläufen des Roboterarms wird die Richtung des Werkzeugs eingeschränkt, damit es den definierten konischen Bereich nicht überschreitet. Die Standardrichtung des Werkzeugs liegt auf der Z-Achse des Werkzeug-Ausgangsflanschs. Durch Angabe von Neige- und Schwenkwinkeln kann diese geändert werden.

Vor dem Konfigurieren der Begrenzung müssen Sie einen Punkt oder eine Ebene in der Roboterinstallation definieren (siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#)). Die Funktion kann anschließend kopiert und ihre Z-Achse als Mitte des Begrenzungskonus verwendet werden.



HINWEIS

Die Konfiguration der Werkzeugrichtung basiert auf Funktionen. Die gewünschte (n) Funktion(en) sollten Sie zuerst erstellen, bevor Sie die Sicherheitskonfiguration ändern, denn sobald das Register Sicherheit entsperrt wurde, schaltet sich der Roboterarm ab, sodass keine neuen Funktionen mehr definiert werden können.



21.15.1. Begrenzungseinstellungen

Die Begrenzung der Werkzeugrichtung besitzt drei konfigurierbare Eigenschaften:

1. **Konusmitte:** Zur Definition der Konusmitte können Sie im Dropdown-Menü eine Punkt- oder Ebenenfunktion auswählen. Die Z-Achse der gewählten Funktion wird als Richtung für die Zentrierung des Konus verwendet.
2. **Konuswinkel:** Sie können festlegen, um wie viele Grad der Roboter von der Mitte abweichen darf.

Deaktivierte Werkzeugrichtungsbegrenzung
ist nie aktiv

Normale Werkzeugrichtungsbegrenzung
ist nur aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Normalen Modus** befindet.

Reduzierte Werkzeugrichtungsbegrenzung
ist nur aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Reduzierten Modus** befindet.

Normale & Reduzierte Werkzeugrichtungsbegrenzung
ist aktiv, wenn sich das Sicherheitssystem im **Normalen Modus** oder im **Reduzierten Modus** befindet.

Sie können für die Werte wieder den Standard einstellen bzw. rückgängig machen, indem Sie die Kopierfunktion wieder auf „Undefiniert“ setzen.

21.15.2. Eigenschaften Werkzeug

Standardmäßig zeigt das Werkzeug in die gleiche Richtung wie die Z-Achse des Werkzeug-Ausgangsflanschs. Das kann durch Angaben von zwei Winkeln geändert werden:

Neigungswinkel: Wie weit die Z-Achse des Ausgangsflanschs in Richtung der X-Achse des Ausgangsflanschs geneigt werden soll

Schwenkwinkel: Wie weit die geneigte Z-Achse um die ursprüngliche Ausgangsflansch-Z-Achse gedreht werden soll.

Als Alternative kann die Z-Achse eines vorhandenen Werkzeugmittelpunkts (TCP) durch Auswahl des TCP aus dem Dropdown-Menü kopiert werden.

21.16. E/A

Die E/A sind zwischen den Eingängen und Ausgängen aufgeteilt und werden paarweise so zusammengefasst, dass jede Funktion eine Kategorie 3 und PLD E/A bereitstellt.



21.16.1. Eingangssignale

Folgende Sicherheitsfunktionen können mit den Eingangssignalen benutzt werden:

System-NotHalt

Dies ist eine Not-Aus-Vorrichtung, die als Alternative zum Teach Pendant verwendet werden kann und die gleiche Funktion bietet, falls das Gerät mit der ISO 13850 konform ist.

Reduzierter Modus

Alle Sicherheitsgrenzen können entweder im normalen oder im reduzierten Modus angewendet werden (siehe [21.8. Sicherheitsmodi auf Seite 120](#)). Sind diese konfiguriert, wird ein LOW-Signal an die Eingänge gesendet. Das Sicherheitssystem wechselt dadurch in den Reduzierten Modus. Der Roboterarm bremst ab, um dem im Reduzierten Modus festgelegten Grenzwert zu entsprechen. Das Sicherheitssystem sorgt dafür, dass der Roboter innerhalb von 0,5 s nach dem Ansteuern des Eingangs die Grenzwerte des Reduzierten Modus einhält. Sollte der Roboterarm eine der Grenzen des Reduzierten Modus weiterhin überschreiten, führt er einen Stopp der Kategorie 0 aus. Der Wechsel in den normalen Modus findet auf die

gleiche Weise statt. Hinweis: Hinweis: Auch Auslöseebenen können einen Wechsel in den Reduzierten Modus auslösen.

Drei-Stellungs-Zustimmschalter

Im manuellen Modus muss der Drei-Stellungs-Zustimmschalter gedrückt werden, um den Roboter zu bewegen.

Betriebsart

Wenn dieser Eingang definiert ist, kann er zum Umschalten zwischen **Automatikmodus** und **Manuellem Modus** verwendet werden (siehe [20.1. Betriebsmodusarten auf Seite 111](#)).

Schutz-Reset

Wenn ein Schutzstopp auftritt, sorgt dieser Ausgang dafür, dass der Schutzstopp-Status gehalten wird, bis ein Reset ausgelöst wird.

Automatikmodus-Schutzstopp

Wenn konfiguriert, führt eine **Automatikmodus-Schutzabschaltung** einen Schutzstopp durch, sobald die Eingangskontakte LOW sind und NUR dann, wenn sich der Roboter im Automatikmodus befindet.

Automatikmodus-Schutzreset

Wenn eine Automatikmodus-Schutzabschaltung auftritt, bleibt der Roboter im Automatikmodus im Status Schutzabschaltung, bis eine steigende Flanke an den Eingangskontakten einen Reset auslöst.



WARNUNG

- Wenn Sie den standardmäßigen Schutzreset-Eingang deaktivieren, ist der Roboterarm nicht länger durch den Schutzstopp gesichert, da der Eingang HIGH ist. Ein Programm, das nur durch den Schutzstopp unterbrochen wurde, wird fortgeführt.
- Ähnlich wie beim Schutzreset ist der Roboterarm beim deaktivierten Automatikmodus-Schutzreset nicht länger durch den Schutzstopp gesichert, wenn der Automatikmodus-Schutzstopp-Eingang HIGH ist. Ein Programm, das nur durch den Automatikmodus-Schutzstopp unterbrochen wurde, wird fortgeführt.

21.16.2. Ausgangssignale

Folgende Sicherheitsfunktionen können Sie für die Ausgangssignale nutzen. Alle Signale werden wieder LOW, wenn der Status, der das HIGH-Signal ausgelöst hat, beendet ist:

System-NotHalt

Das Signal ist *LOW*, wenn das Sicherheitssystem ausgelöst wurde und über den Eingang Roboter-Not-Aus oder mittels Not-Aus-Schalter in einen Not-Aus-Status gewechselt hat. Um Blockierungen zu vermeiden, wird kein LOW-Signal ausgegeben, wenn der Notaus-Status durch den Eingang System-Notaus ausgelöst wird.

Roboter bewegt sich

Das Signal ist *LOW* wenn sich der Roboter bewegt, andernfalls HIGH.

Roboter stoppt nicht

Das Signal ist *HIGH*, wenn der Roboter aufgrund einer Notabschaltung oder eines Schutzstopps angehalten wurde oder im Begriff ist, anzuhalten. Ansonsten Logikpegel *LOW*.

Reduzierter Modus

Das Signal ist *LOW*, wenn sich der Roboterarm im Reduzierten Modus befindet oder wenn der Sicherheitseingang mit einem Eingang in Reduziertem Modus konfiguriert wird und das Signal aktuell *LOW* ist. Andernfalls ist das Signal *HIGH*.

Nicht Reduzierter Modus

Dies ist das Gegenstück zum oben definierten Reduzierter Modus.

Sichere Home-Position

Das Signal ist *HIGH*, wenn der Roboterarm in der konfigurierten sicheren Home-Position angehalten wird. Andernfalls ist das Signal *LOW*.

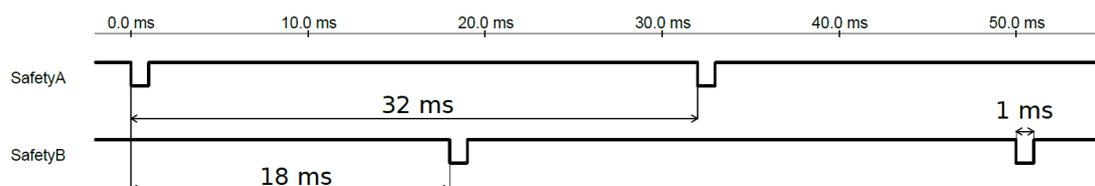
**HINWEIS**

Externe Maschinen, die ihren Notaus-Status über den Ausgang System-Notaus vom Roboter erhalten, müssen mit der ISO 13850 konform sein. Dies ist insbesondere bei Installationen erforderlich, bei denen der Notaus-Eingang des Roboters mit einer externen Notaus-Vorrichtung verbunden ist. In solchen Fällen wird der Ausgang System-Notaus *HIGH*, wenn die externe Not-Aus-Vorrichtung auslöst. Dies bedeutet, dass der Status der Notabschaltung bei der externen Maschine ohne manuelles Eingreifen durch den Roboterbediener zurückgesetzt wird. Um die Sicherheitsnormen zu erfüllen, muss die externe Maschine für einen weiteren Betrieb manuell bedient werden.

21.16.3. OSSD-Sicherheitssignale

Sie können die Control-Box für die Ausgabe von OSSD-Pulsen konfigurieren, wenn ein Sicherheitsausgang inaktiv/*HIGH* ist. OSSD-Pulse erkennen die Fähigkeit der Control-Box für aktive (*LOW*) Sicherheitsausgänge. Werden OSSD-Pulse für einen Ausgang aktiviert, so wird jede 32 ms ein niedriger Impuls von 1ms auf dem Sicherheitsausgang erzeugt. Das Sicherheitssystem erkennt, wenn ein Ausgang mit einer Versorgung verbunden ist und fährt den Roboter herunter.

Die folgende Abbildung zeigt: Die Zeit zwischen den Impulsen auf einem Kanal (32 ms), die Impulslänge (1 ms) und die Dauer von einem Impuls auf einem Kanal zu einem Impuls auf dem anderen Kanal (18 ms)

**OSSD-Aktivierung für Sicherheitsausgang**

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation** und wählen Sie **Sicherheit**.
2. Wählen Sie unter **Sicherheit** den Eintrag **E/A**.
3. Im E/A Bildschirm unter Ausgangssignal wählen Sie das gewünschte OSSD-Kontrollkästchen. Sie müssen das Ausgangssignal zuweisen, um die OSSD-Kontrollkästchen zu aktivieren.

21.17. Hardware

Den Roboter können Sie auch ohne Anschluss des Teach Pendant einsetzen. Durch das Entfernen des Teach Pendant muss eine andere Quelle für die Notaus-Funktion definiert werden. Sie müssen angeben, ob das Teach Pendant angeschlossen ist, um zu verhindern, dass eine Sicherheitsüberschreitung ausgelöst wird.

21.17.1. Verfügbare Hardware auswählen

Der Roboter kann ohne PolyScope als Programmierschnittstelle eingesetzt werden.

1. Klicken Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Sicherheit** und wählen Sie **Hardware**.
3. Geben Sie das Sicherheitspasswort ein, um den Bildschirm zu **entsperren**.
4. Deaktivieren Sie das **Teach Pendant**, um den Roboter ohne Polyscope-Schnittstelle einzusetzen.
5. Tippen Sie auf die entsprechende Schaltfläche zum **Speichern und Neustarten**, damit Ihre Änderungen wirksam werden.

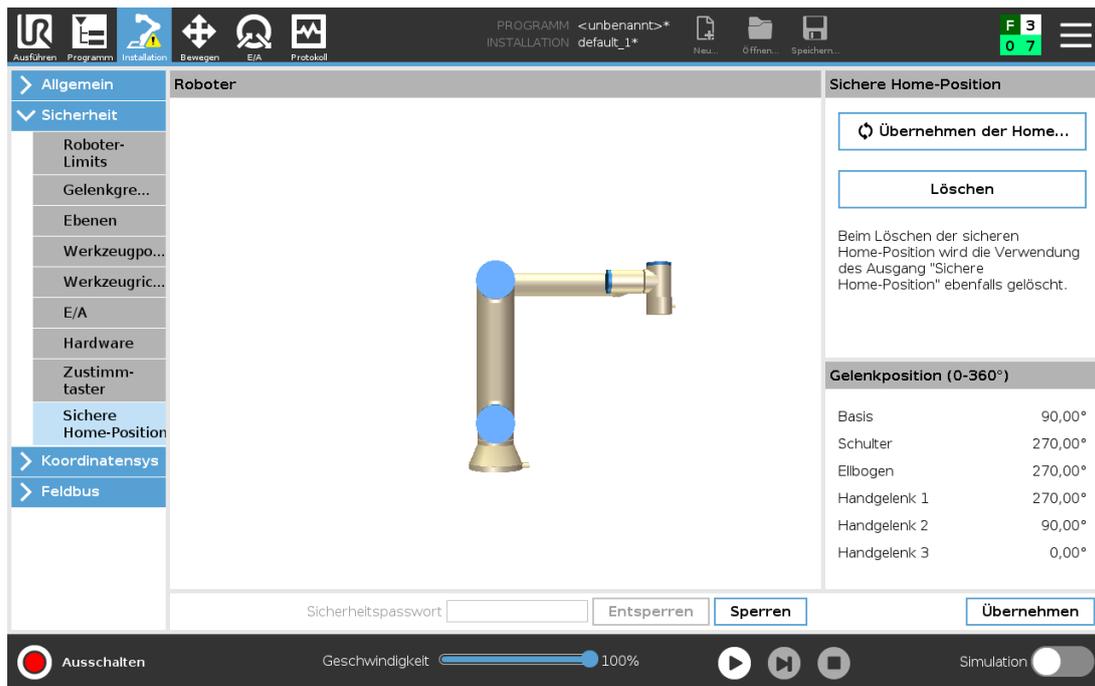


VORSICHT

Ist das Teach Pendant nicht angebracht bzw. vom Roboter getrennt, ist der Notaus-Schalter nicht mehr aktiv. Sie müssen das Teach Pendant aus dem näheren Umfeld des Roboters entfernen.

21.18. Sichere Ausgangsposition

Sichere Ausgangsposition ist eine Rückkehrposition, die mithilfe der benutzerdefinierten Ausgangsposition festgelegt wird. Sichere Ausgangsposition-E/As sind aktiv, wenn der Roboterarm sich in der Sicheren Ausgangsposition befindet und eine Sichere Ausgangsposition-E/A festgelegt ist. Der Roboterarm befindet sich in der Sicheren Ausgangsposition, wenn die Gelenkpositionen sich an den angegebenen Gelenkwinkeln bzw. einem Vielfachen von 360 Grad davon befinden. Der Safe Home-Sicherheitsausgang ist aktiv, wenn der Roboter in der Safe Home-Position zum Stillstand kommt.



21.18.1. Synchronisierung der Ausgangsposition

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Sicherheit** und wählen Sie **Sichere Home-Position**.
3. Wählen Sie unter **Sichere Home-Position** den Eintrag **Übernehmen der Home-Position**.
4. Tippen Sie auf **Übernehmen** und im Dialogfenster das erscheint wählen Sie **Übernehmen und neustarten**.

21.19. Ausgang Sichere Ausgangsposition

Die sichere Home-Position muss vor dem dazugehörigen Ausgang definiert sein (siehe [21.16.2. Ausgangssignale auf Seite 130](#)).

21.19.1. Festlegung des Sichere Ausgangsposition-Output

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Sicherheit** und wählen Sie **E/A**.
3. Wählen Sie auf dem E/A-Bildschirm im Ausgangssignal unter Funktionszuweisung **Safe Home**.
4. Tippen Sie auf **Übernehmen** und im Dialogfenster das erscheint wählen Sie **Übernehmen und neustarten**.

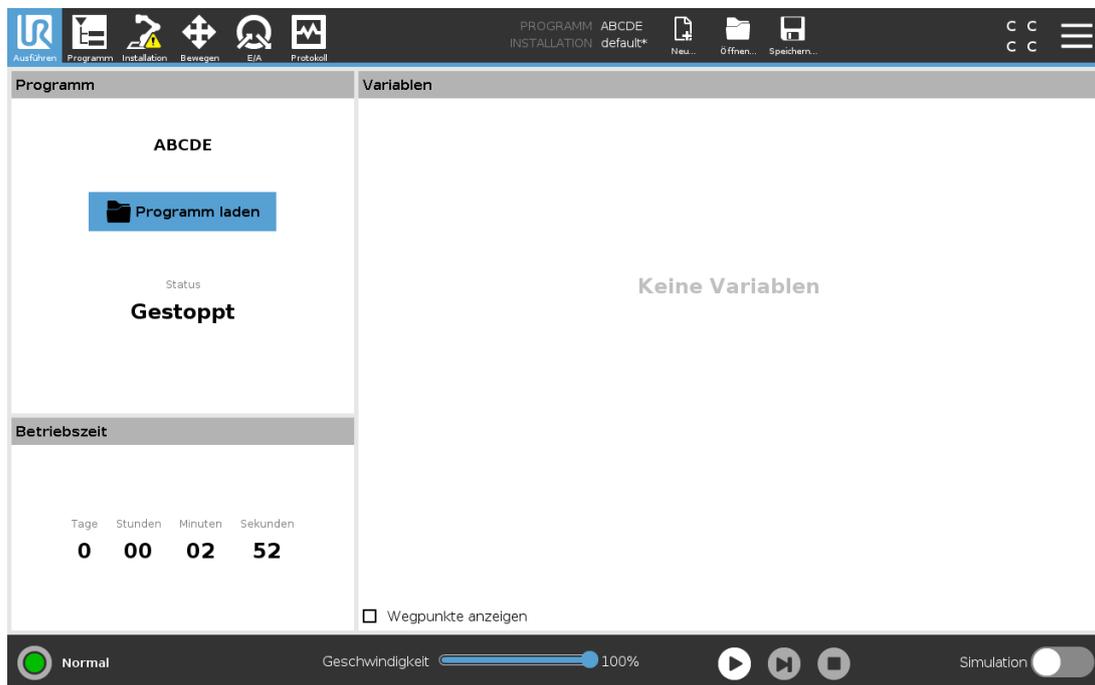
21.20. Sichere Ausgangsposition bearbeiten

Das Bearbeiten von Sichere Ausgangsposition ändert nicht automatisch eine zuvor definierte Sichere Ausgangsposition. Während diese Werte nicht synchronisiert sind, ist der Ausgangsposition-Programmknoden nicht definiert.

21.20.1. Sichere Ausgangsposition bearbeiten

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Basis-Befehle** und wählen Sie **Home**.
3. Tippen Sie auf **Position bearbeiten**, setzen Sie die neue Roboterarm-Position, und tippen Sie anschließend auf **OK**.
4. Tippen Sie im Menü links auf **Sicherheit** und wählen Sie **Sichere Home-Position**. Hinweis: Ein Sicherheitspasswort zum **Freischalten** der Sicherheitseinstellungen ist erforderlich (Siehe [21.2. Sicherheitspasswort festlegen auf Seite 116](#)).
5. Wählen Sie unter **Sichere Home-Position** den Eintrag **Übernehmen der Home-Position**

22. Der Tab „Betrieb“



Der Tab **Ausführen** dient zur unkomplizierten Bedienung des Roboterarms und der Control-Box mit wenigen Schaltflächen und Optionen. Die einfache Bedienung kann mit einem Passwortschutz des Programmerteils von PolyScope kombiniert werden (siehe [Betriebsart auf Seite 258](#)), um den Roboter zu einem Werkzeug für die Ausführung ausschließlich vorprogrammierter Programme zu machen.

In diesem Bildschirm können Sie ein Standardprogramm bei einem Flankenübergang eines externen Eingangssignals automatisch laden und starten lassen (siehe [24.7. Autostart auf Seite 212](#)).

Hinweis: Die Kombination von automatischem Laden und Starten eines Standardprogramms und der Auto-Initialisierung beim Einschalten kann beispielsweise verwendet werden, um den Roboterarm in andere Maschinen zu integrieren.

22.1. Programm

Das Feld **Programm** zeigt den Namen und den aktuellen Status des Programms an, das im Roboter geladen ist. Zum Laden eines anderen Programms können Sie auf den Tab **Programm laden** tippen.

22.2. Variablen

Ein Roboterprogramm kann Variablen nutzen, um während der Laufzeit verschiedene Werte zu aktualisieren. Es stehen zwei Arten von Variablen zur Verfügung:

Installationsvariablen

Diese können von mehreren Programmen verwendet werden und ihre Namen und Werte bleiben zusammen mit der Roboterinstallation bestehen (siehe [24.6. Variablen auf Seite 211](#)). Installationsvariablen behalten ihren Wert, auch nachdem Roboter und die Control-Box neu gestartet wurden.

Regelmäßige Programmvariablen

Diese stehen nur dem laufenden Programm zur Verfügung und ihre Werte gehen verloren, sobald das Programm gestoppt wird.

Wegpunkte anzeigen

Das Roboterprogramm verwendet Script-Variablen, um Informationen über Wegpunkte zu speichern.

Aktivieren Sie das Kontrollkästchen **Wegpunkte anzeigen** unter **Variablen**, um Script-Variablen in der Variablenliste anzuzeigen. IFXCOND_generationNumber_SEP_generationFiveIFXCONDEND

Variablentypen

<i>Boole</i>	Eine Boole'sche Variable, deren Wert entweder True oder False (wahr oder falsch) ist.
<i>int</i>	Eine Ganzzahl im Bereich von - 2147483648 bis 2147483647 (32 Bit).
<i>Float</i>	Eine Gleitkommazahl (dezimal) (32 Bit).
<i>String</i>	Eine Sequenz von Zeichen.
<i>pose</i>	Ein Vektor, der die Lage und Ausrichtung im Kartesischen Raum beschreibt. Er ist eine Kombination aus einem Positionsvektor (x, y, z) und einem Rotationsvektor (rx, ry, rz), der die Ausrichtung darstellt; Schreibweise ist $p[x, y, z, rx, ry, rz]$.
<i>liste</i>	Eine Sequenz von Variablen.

22.3. Roboteralter

Dieses Feld gibt die Zeitdauer seit der ersten Inbetriebnahme an. Die Zahlenangaben in diesem Feld geben jedoch keine Rückschlüsse über die Ausführungsdauer des Programms

22.4. Roboter in Position fahren

Verwenden Sie den Bildschirm **Bewegen Sie den Roboter in Position**, wenn der Roboterarm vor Ausführung eines Programms in eine bestimmte Ausgangsposition fahren soll oder zum Anfahren eines Wegpunkts während einer Programmänderung.

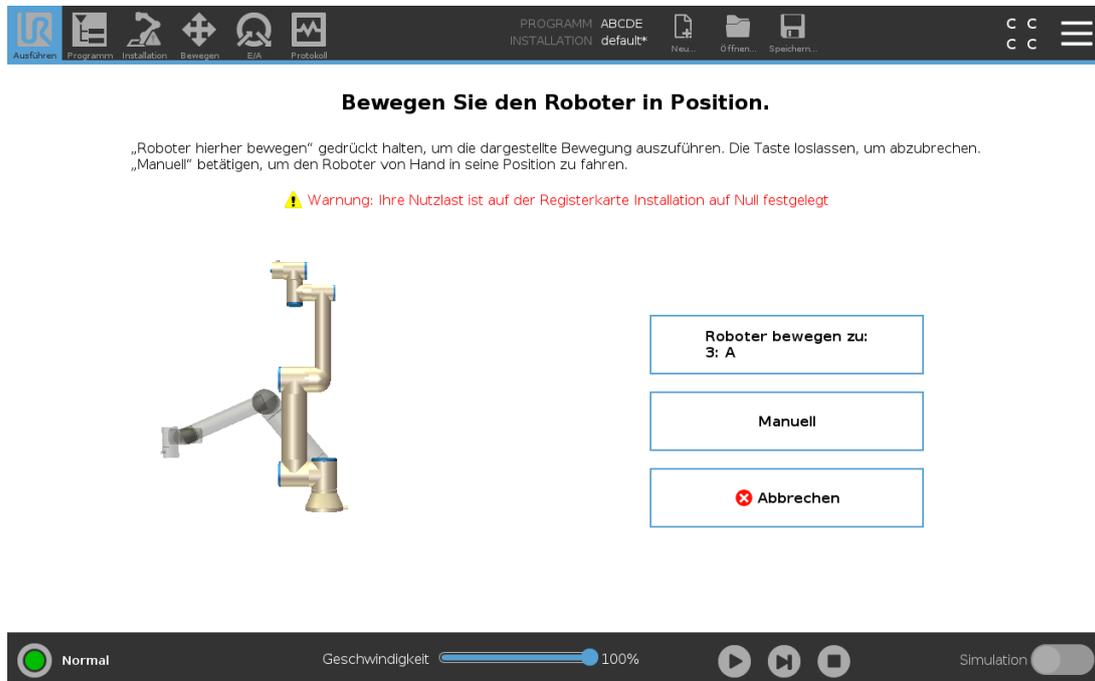
Für den Fall, dass der Roboterarm im Bildschirm **Bewegen Sie den Roboter in Position** nicht in die Programmstartposition gefahren werden kann, geht er zum ersten Wegpunkt in der Programmstruktur.

Der Roboterarm kann aufgrund der folgenden Gegebenheiten in eine falsche Pose fahren:

- Die TCP-, Feature- oder Wegepunkt-Pose der ersten Bewegung wird während der Programmausführung verändert, bevor die erste Bewegung ausgeführt wird.
- Der erste Wegepunkt befindet sich in einem Programmstruktur-Knoten „If oder Switch“.

22.4.1. Zugriff auf den Bildschirm Roboter in Position fahren

1. Tippen Sie in der **Fußzeile** auf **Abspielen**, um zum Bildschirm **Bewegen Sie den Roboter in Position** zu gelangen.
2. Folgen Sie den Anweisungen auf dem Bildschirm, um zwischen Animation und dem echten Roboter zu interagieren.



22.4.2. Roboter fahren zu:

Halten Sie **Roboter bewegen zu:**, um den Roboterarm in eine Startposition zu bewegen. Die auf dem Bildschirm angezeigte Roboterarm-Animation zeigt die gewünschte, durchzuführende Bewegung.



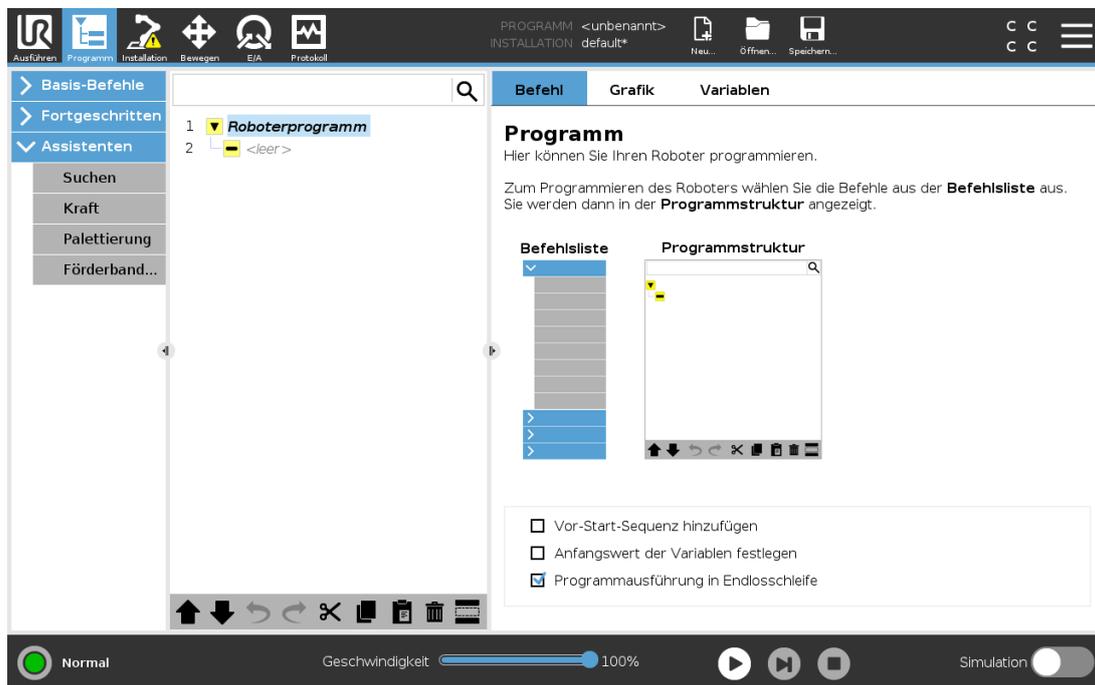
HINWEIS

Kollisionen können den Roboter oder andere Geräte beschädigen. Vergleichen Sie die Animation mit der Position des echten Roboterarms und stellen Sie sicher, dass der Roboterarm die Bewegung sicher ausführen kann, ohne auf Hindernisse zu treffen.

22.4.3. Manuell

Tippen Sie auf **Manuell** um auf den **Bewegen**-Bildschirm zuzugreifen, in dem der Roboterarm unter Verwendung der Bewegungspfeile und/oder durch Konfiguration der Werkzeugposition- und Gelenkposition-Koordinaten bewegt werden kann.

23. Programm - Tab

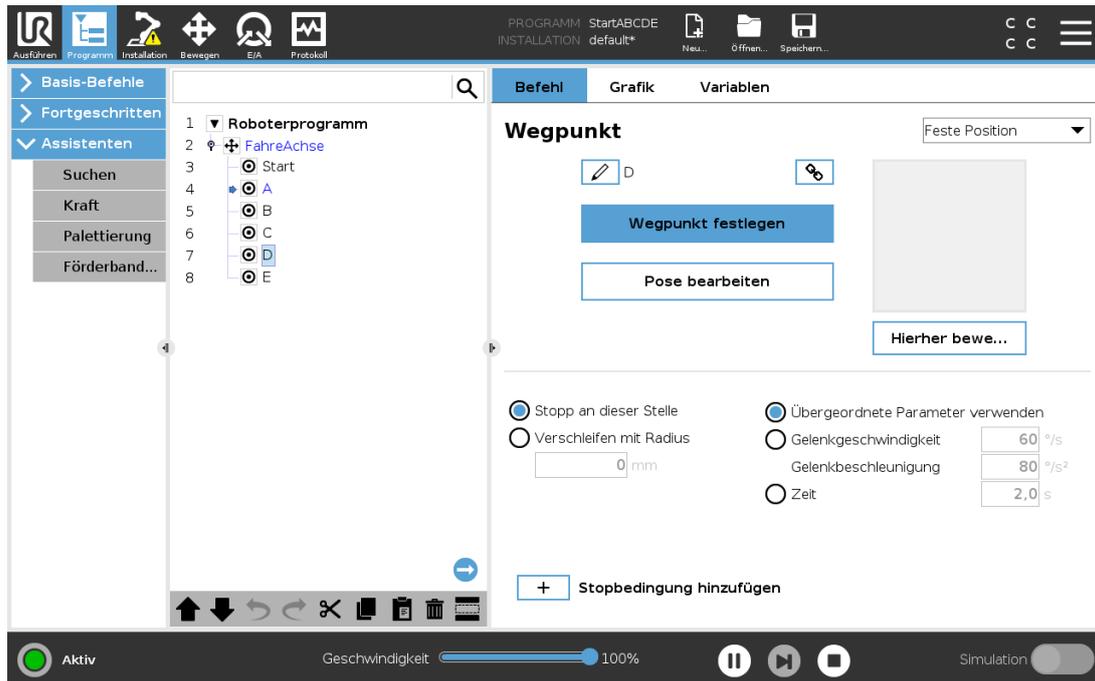


Der Tab „Programm“ zeigt das aktuell bearbeitete Programm an.

23.1. Programmstruktur

Durch Tippen auf **Befehl** fügen Sie Programmknoten zur Programmstruktur hinzu. Konfigurieren Sie die Funktionalität der hinzugefügten Programmknoten auf der rechten Seite des Bildschirms. Eine leere Programmstruktur ist nicht erlaubt. Programme mit falsch konfigurierten Programmknoten dürfen auch nicht ausgeführt werden. Ungültige Programmknoten werden gelb hervorgehoben, um anzuzeigen, was behoben werden sollte, bevor das Programm ausgeführt werden darf.

23.1.1. Programmausführungsanzeige



Wenn das Programm läuft, wird der aktuell ausgeführte Programmknoten durch ein kleines Symbol  neben dem Knoten angezeigt. Außerdem wird der Weg der Ausführung mit einer blauen Farbe hervorgehoben.

Drücken Sie auf das  Symbol in der Ecke des Programms, um den Befehl zu verfolgen, der ausgeführt wird.

23.1.2. Schaltfläche Suchen

Tippen Sie auf , um eine Suche in der Programmstruktur durchzuführen. Drücken Sie das Symbol , um die Suche zu verlassen.

23.2. Programmstruktur Werkzeugleiste

Verwenden Sie die Werkzeugleiste unten in der Programmstruktur, um die Programmstruktur zu ändern.

23.2.1. Rückgängig/Erneut ausführen - Taste

Die Schaltflächen  und  dienen dazu, Änderungen rückgängig zu machen Befehle zu wiederholen.

23.2.2. Nach Oben & Unten bewegen

Die Schaltflächen  und  ändern die Position eines Knotens.

23.2.3. Ausschneiden

Die Schaltfläche ✂ schneidet einen Knoten aus und ermöglicht dessen Nutzung für andere Aktionen (z. B. Einfügen an anderer Stelle der Programmstruktur).

23.2.4. Kopieren

■ Die Taste ermöglicht das Kopieren eines Knoten, sodass dieser für andere Aktionen (z. B. Einfügen an anderer Stelle der Programmstruktur) verwendet werden kann.

23.2.5. Einfügen

Mit der Schaltfläche 📄 können Sie einen Knoten einfügen, der zuvor ausgeschnitten oder kopiert wurde.

23.2.6. Löschen

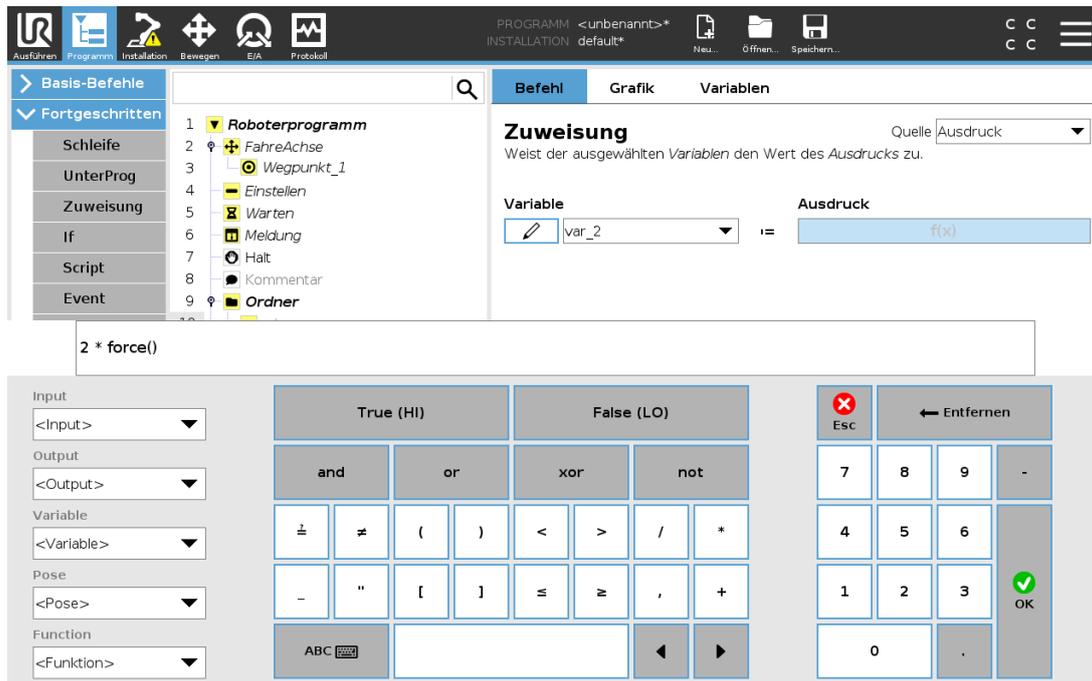
Tippen Sie auf die Schaltfläche 🗑, um einen Knoten aus der Programmstruktur zu entfernen.

23.2.7. Kommentar

Tippen Sie auf die Schaltfläche 🗨, um spezifische Knoten in der Programmstruktur zu unterdrücken.

Unterdrückte Programmzeilen werden bei der Programmausführung übersprungen. Die Unterdrückung einer Zeile kann zu einem späteren Zeitpunkt wieder aufgehoben werden. Dies ist eine einfache Methode, um Änderungen an einem Programm vorzunehmen, ohne die ursprünglichen Inhalte zu zerstören.

23.3. Ausdruck-Editor



Während der Ausdruck selbst als Text bearbeitet wird, verfügt der Ausdruckeditor über eine Vielzahl von Schaltflächen und Funktionen zur Eingabe der speziellen Ausdruckssymbole, wie zum Beispiel * zur Multiplikation und \leq für kleiner gleich. Die Tastatursymbol-Schaltfläche oben links im Bildschirm schaltet auf Textbearbeitung des Ausdrucks um. Alle definierten Variablen sind in der Variablen enthalten, während die Namen der Ein- und Ausgangsanschlüsse in den Auswahlfunktionen Eingang und Ausgang zu finden sind.

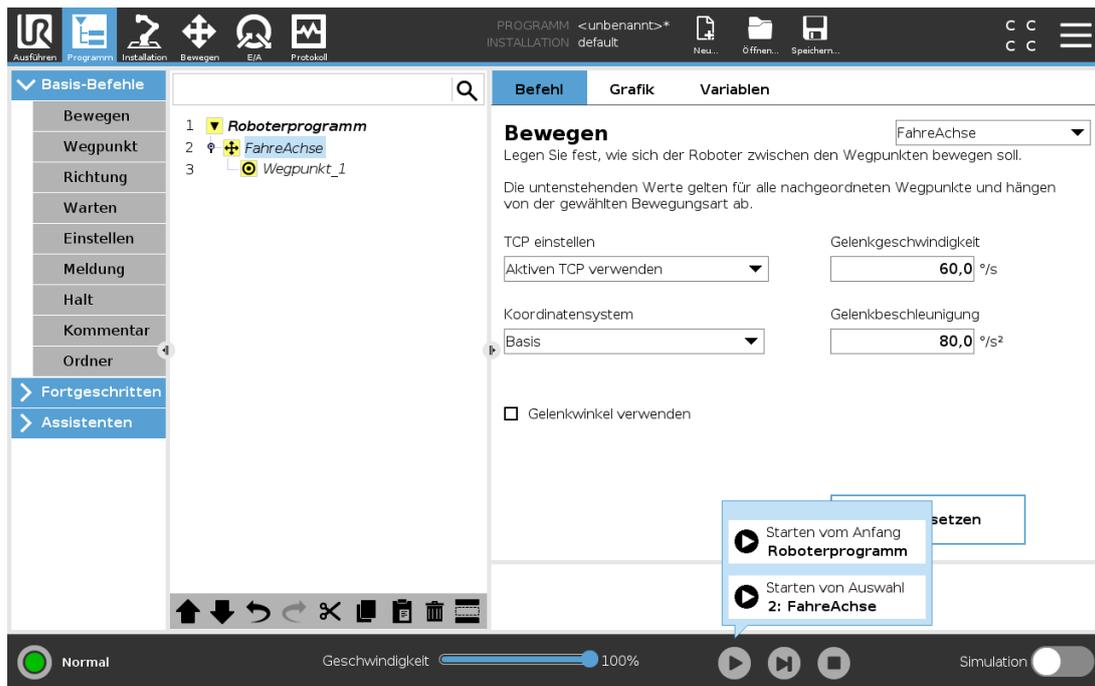
Der Ausdruck wird auf grammatische Fehler überprüft, wenn Sie die Schaltfläche `OK` betätigen. Mit der Schaltfläche `Abbrechen` verlassen Sie den Bildschirm und verwerfen alle Änderungen.

Ein Ausdruck kann wie folgt aussehen:

```
digital_in[1]  $\stackrel{?}{=}$  True and analog_in[0] < 0.5
```

23.4. Programm von ausgewähltem Knoten starten

Wenn sich der Roboter im Manuellen Modus befindet (siehe [20.1. Betriebsmodusarten auf Seite 111](#)), dann ermöglicht die Option **Starten von Auswahl** einen Programmstart von einem ausgewählten Knoten aus. Bei Auswahl von **Starten vom Anfang** wird ein Programm normal ausgeführt. Die Option **Starten von Auswahl** ist nicht verfügbar, wenn ein Programm nicht von einem bestimmten Knoten ausgeführt werden kann. Abspielen ab Auswahl kann für Threads nicht ausgewählt werden, da ein Thread immer ab Start ausgeführt wird.



23.4.1. Verwendung der Option Abspielen ab Auswahl

Tippen Sie auf **Abspielen** und wählen Sie **Starten von Auswahl**, um ein Programm von einem Knoten innerhalb der Programmstruktur aus auszuführen.



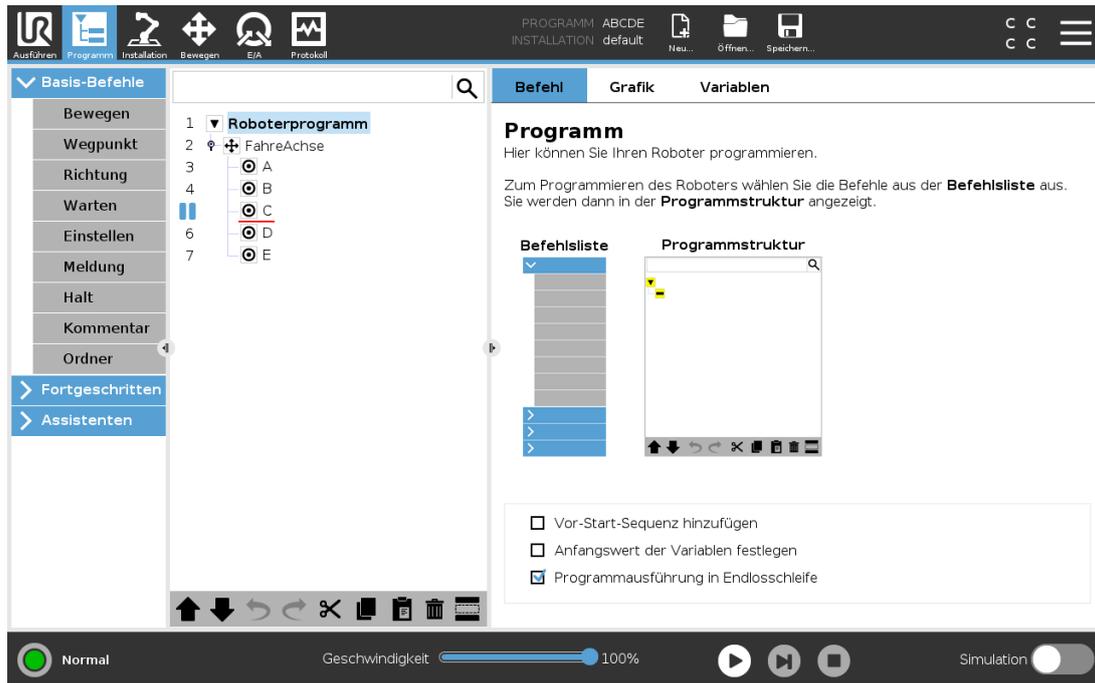
HINWEIS

- Der Abschnitt **Vor Start** wird, falls verwendet, stets für **Starten von Auswahl** und **Starten vom Anfang** ausgeführt.
- Beim Auftreten einer nicht zugewiesenen Variablen stoppt das Programm und gibt eine Fehlermeldung aus.
- Ein Programm kann nur von einem Knoten im Roboterprogramm aus gestartet werden.
- **Starten von Auswahl** kann innerhalb eines Unterprogramms verwendet werden. Die Programmausführung wird angehalten, wenn das Unterprogramm endet.

23.5. Verwendung von Haltepunkten in einem Programm

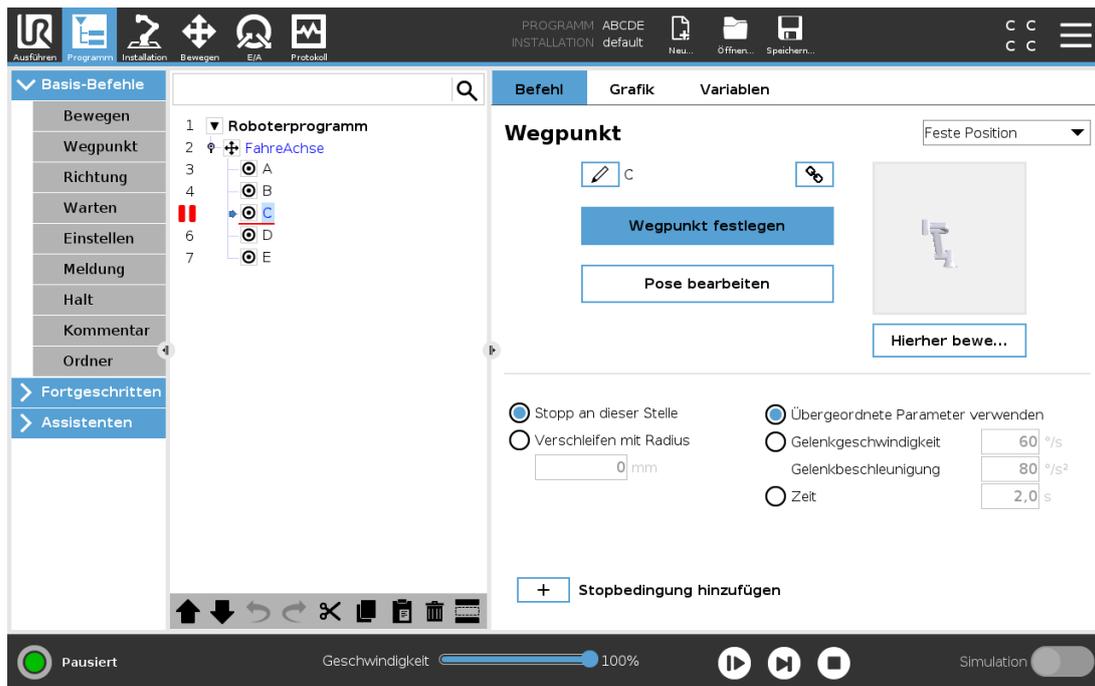
Ein Haltepunkt unterbricht die Programmausführung. Haltepunkte können dazu verwendet werden, ein Programm an einem bestimmten Punkt zu unterbrechen bzw. fortzuführen, um Position oder Variable usw. des Roboters zu untersuchen. Siehe [20.1. Betriebsmodusarten auf Seite 111](#).

1. Der Haltepunkt wird durch Antippen einer Zeilennummer in der Programmstruktur gesetzt bzw. gelöscht.



Eine rote Linie oberhalb oder unterhalb eines Knotens zeigt an, wann ein Haltepunkt gesetzt ist und die Ausführung unterbrochen wird. Bei den meisten Knoten kommt es vor der Ausführung zu einer Unterbrechung mit den folgenden Ausnahmen:

- Wegpunkte: Ein Haltepunkt auf einem Wegpunkt-Knoten ignoriert das Blending und unterbricht das Programm, wenn der Roboter diesen Wegpunkt erreicht.
- Bis-Knoten: Ein Haltepunkt auf einem Bis-Knoten unterbricht das Programm, sobald die Bedingung erfüllt ist. Im Bis-Knoten verwendete Blendings werden nicht ignoriert. Sie werden dann unterbrochen, wenn der Roboter den Blend-Radius erreicht.

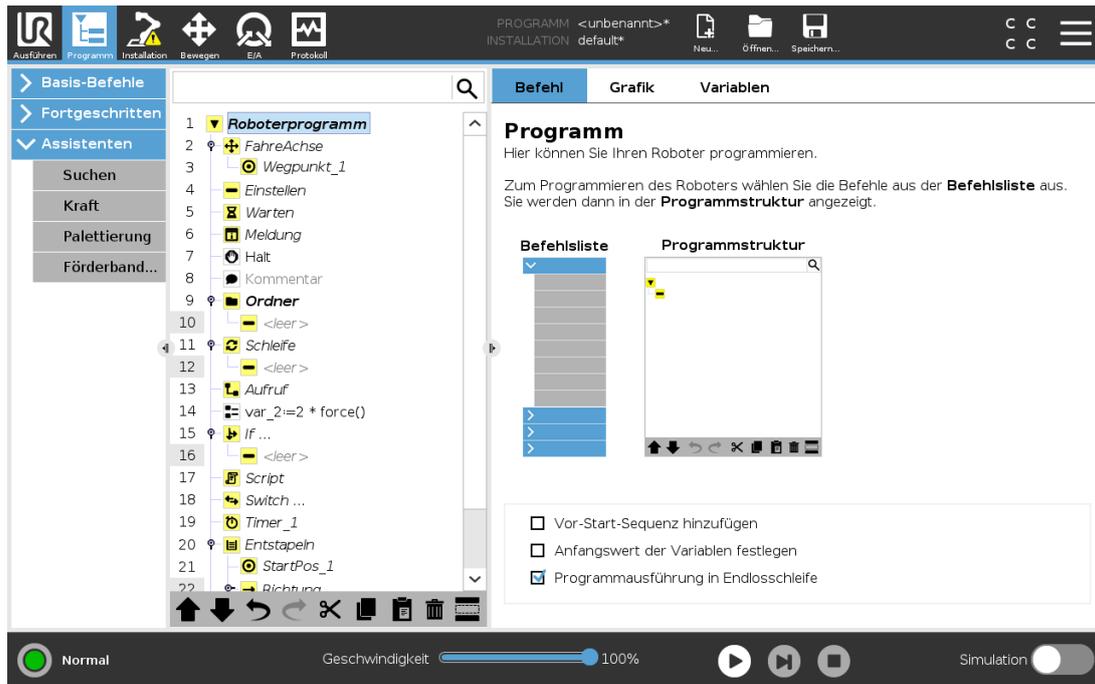


23.6. Einzelschritte in einem Programm

Die Einzelschritt-Taste ermöglicht die schrittweise Ausführung von Knoten, wenn sich der Roboter im manuellen Modus befindet. Sie können die Einzelschritt-Taste verwenden, wenn das Programm unterbrochen ist. Tippen Sie auf die Einzelschritt-Taste, um die Programmausführung fortzusetzen bzw. anzuhalten, wenn Sie den nachfolgenden Knoten im Programm erreichen. Unterstützt ein Knoten keine Haltepunkte, bewirkt das Antippen der Einzelschritt-Taste für die Programmausführung keine Unterbrechung auf diesem Knoten. Stattdessen wird die Ausführung fortgesetzt, bis das Programm einen Knoten erreicht, der Haltepunkte unterstützt.

23.7. Der Tab „Befehl“

Dieses Handbuch enthält nicht sämtliche Einzelheiten über jede Art von Programmknoten. Der Roboterprogrammknoden enthält drei Kontrollkästchen, die das Gesamtverhalten des Programms steuern.



Vor-Start-Sequenz hinzufügen

Wählen Sie dieses Kontrollkästchen aus, um einen speziellen Abschnitt zum Programm hinzuzufügen, der sich beim Starten des Programms aktiviert.

Erste Variablewerte einstellen

Wählen Sie diese Option aus, um die Anfangswerte der Programmvariablen festzulegen.

1. Wählen Sie eine Variable aus der Dropdown-Liste oder über die Variablen-Auswahlbox.
2. Geben Sie einen Ausdruck für die Variable ein. Dieser Ausdruck wird verwendet, um den Wert der Variablen beim Programmstart festzulegen.
3. Sie können **Wert von vorheriger Ausführung behalten** auswählen, um die Variable auf den Wert zu initialisieren, der aus dem Tab **Variablen** hervorgeht (siehe [23.9. Der „Variablen“-Tab auf Seite 148](#)).

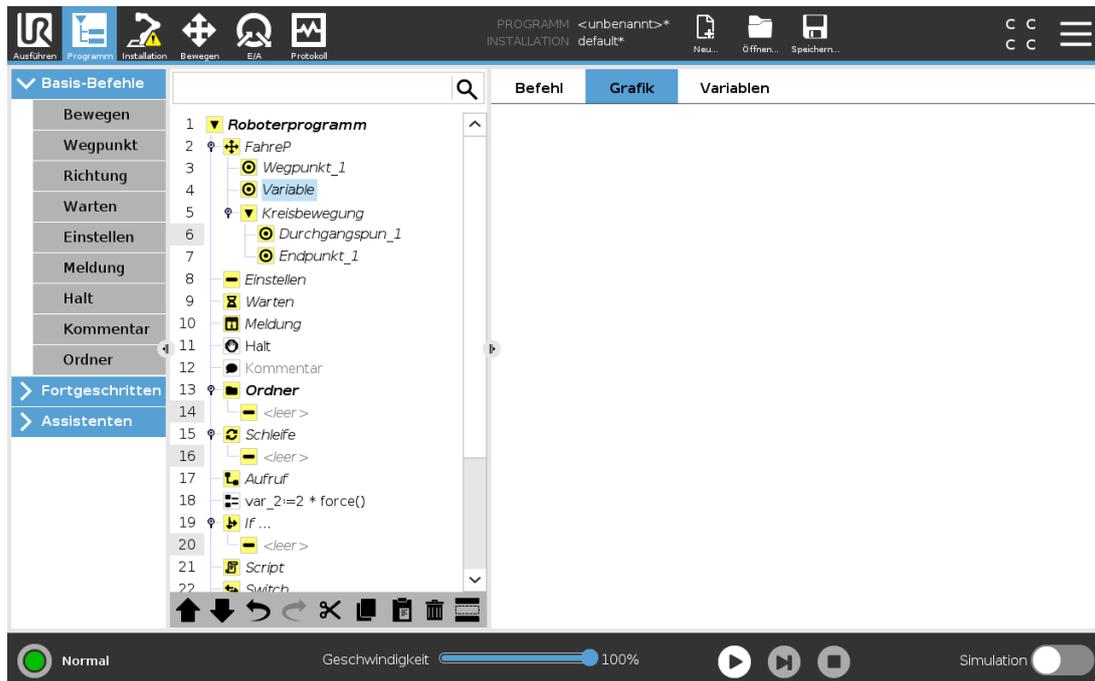
So können Variable ihre Werte zwischen Programmausführungen beibehalten. Die Variable erhält ihren Wert von dem Ausdruck bei erstmaliger Ausführung des Programms oder wenn der Tab-Wert gelöscht wurde.

Eine Variable kann aus dem Programm gelöscht werden, indem ihr Namensfeld leer gelassen wird (nur Leerschritte).

Programmausführung in Endlosschleife

Wählen Sie diese Option, um das Programm kontinuierlich zu machen.

23.8. Grafik-Tab



Grafische Darstellung des aktuellen Roboterprogramms. Der Weg des TCP wird in einer 3D-Ansicht gezeigt, mit schwarzen Bewegungssegmenten und grünen Übergangsegmenten (Übergänge zwischen den Bewegungssegmenten). Die grünen Punkte bestimmen die Positionen des TCP an jedem der Wegpunkte im Programm. Die 3D-Zeichnung des Roboterarms zeigt die aktuelle Position des Roboterarms, während der Schatten verdeutlicht, wie der Roboterarm beabsichtigt, die auf der linken Bildschirmseite gewählten Wegpunkte zu erreichen.

Nähert sich die aktuelle Position des Roboter-TCP einer Sicherheits- oder Auslöseebene oder befindet sich die Ausrichtung des Roboterwerkzeugs nahe einer (siehe [21.11. Ebenen auf Seite 121](#)), so wird eine 3D-Darstellung der Bewegungsgrenze angezeigt.

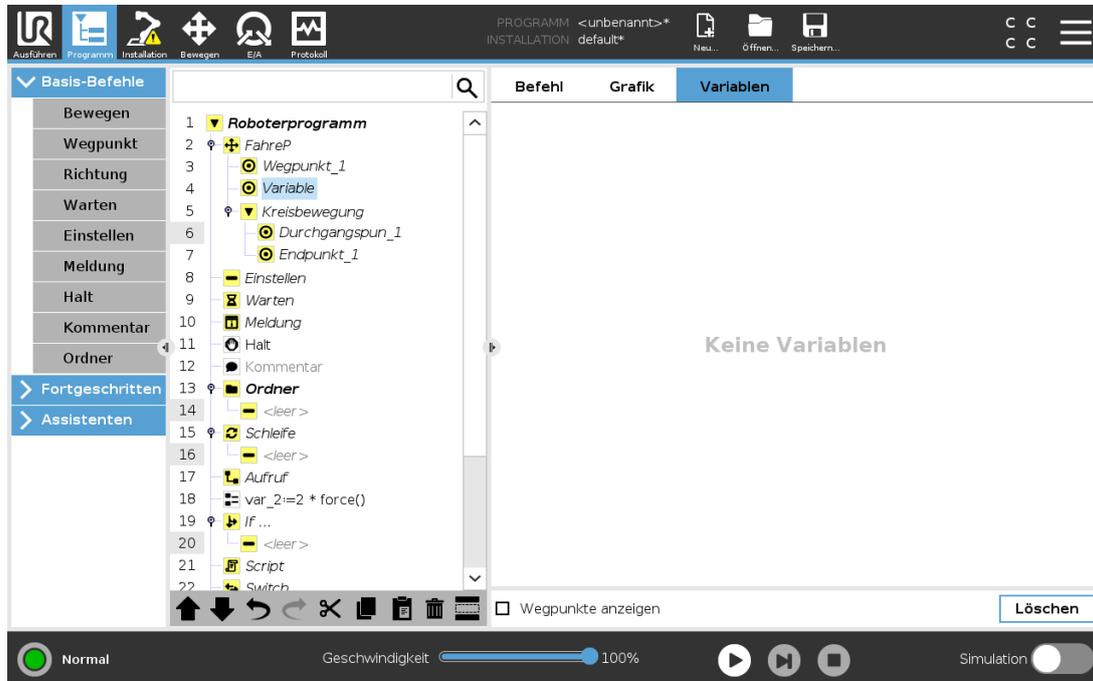
Hinweis: Beachten Sie, dass die Visualisierung der Begrenzungen deaktiviert wird, während der Roboter ein Programm ausführt.

Sicherheitsebenen werden in Gelb und Schwarz zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der für die Normal-Ebene steht, was angibt, auf welcher Seite der Ebene der Roboter-TCP positioniert werden darf. Auslöseebenen werden in Blau und Grün zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der auf die Seite der Ebene zeigt, auf der die Grenzen des **Normal**-Modus (siehe [21.8. Sicherheitsmodi auf Seite 120](#)) aktiv sind. Das Limit der Werkzeugausrichtungsgrenze wird anhand eines sphärischen Kegels visualisiert, wobei ein Vektor die aktuelle Ausrichtung des Roboterwerkzeugs anzeigt. Das Innere des Kegels repräsentiert den zulässigen Bereich für die Werkzeugausrichtung (Vektor).

Wenn der Zielroboter-TCP sich nicht mehr in Nähe zum Limit befindet, verschwindet die 3D-Darstellung. Wenn der TCP einen Grenzwert überschreitet oder dem sehr nahe ist, ändert sich die Limitanzeige zu rot.

Die 3D-Ansicht kann vergrößert und gedreht werden, um den Roboterarm besser sehen zu können. Die Schaltflächen oben rechts im Bildschirm können die verschiedenen grafischen Komponenten in der 3D-Ansicht deaktivieren. Die Schaltfläche unten schaltet die Visualisierung von Limits von Näherungsgrenzen ein/aus.

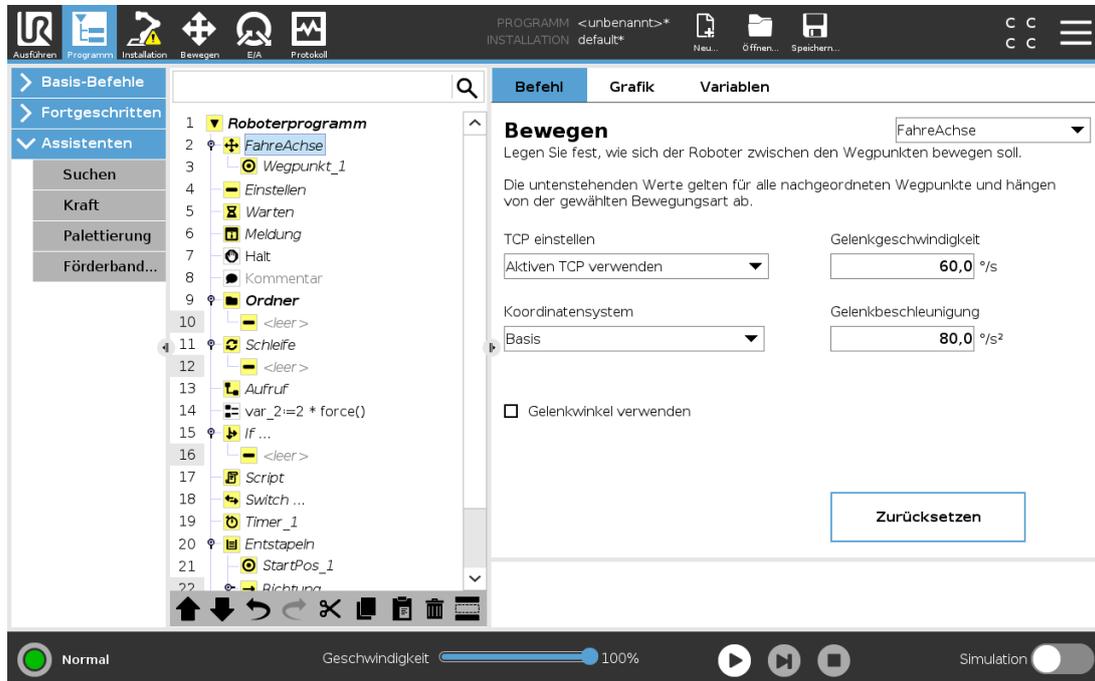
23.9. Der „Variablen“-Tab



Der **Variablen**-Tab zeigt die aktuellen Werte von Variablen im laufenden Programm und führt eine Liste von Variablen und Werten zwischen Programmverläufen auf. Er erscheint, wenn er anzuzeigende Informationen enthält. Wegpunkt-Variablen werden in der Liste angezeigt, wenn der Menüpunkt „Wegpunkte anzeigen“ aktiviert ist.

23.10. Basisprogrammknotten

23.10.1. Bewegen



Der **Bewegen**-Befehl steuert die Roboterbewegung durch die zugrunde liegenden Wegpunkte. Wegpunkte müssen unter einem Bewegen-Befehl vorhanden sein. Der Befehl „Move“ definiert die Beschleunigung und die Geschwindigkeit, mit der sich der Roboterarm zwischen diesen Wegpunkten bewegen wird.

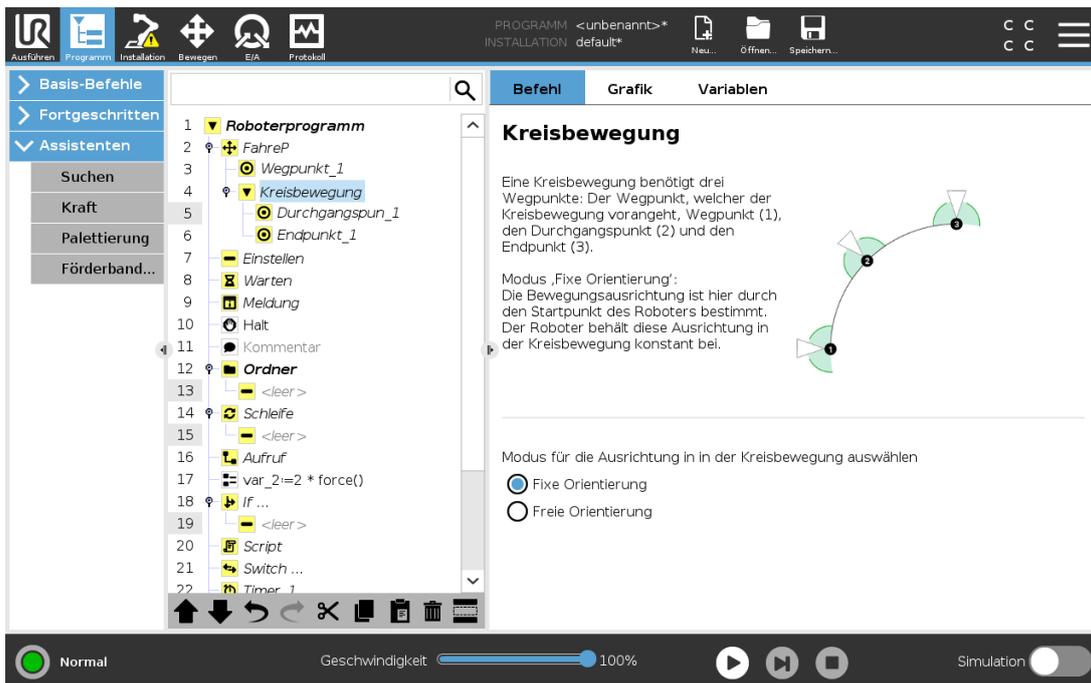
Bewegungsarten

Folgende drei Bewegungsarten stehen zur Auswahl: **FahreAchse**, **FahreLinear** und **FahreP**. Jede Bewegungsart wird weiter unten erklärt.

- **FahreAchse** führt Bewegungen aus, die im **Gelenkraum** des Roboterarms berechnet werden. Gelenke werden so gesteuert, dass deren Bewegung zeitgleich endet. Diese Bewegungsart sorgt für eine gekrümmte Bewegung des Werkzeugs. Die gemeinsamen Parameter, die für diese Bewegungsart gelten, sind die maximale Gelenkgeschwindigkeit und die Gelenkbeschleunigung und werden in deg/s bzw. deg/s^2 angegeben. Wird gewünscht, dass sich der Roboterarm (ungeachtet der Bewegung des Werkzeugs zwischen diesen Wegpunkten) zwischen Wegpunkten schneller bewegt, ist diese Bewegungsart zu bevorzugen.
- **FahreLinear** sorgt für eine lineare Bewegung des Werkzeugmittelpunkts (TCP) zwischen Wegpunkten. Dies bedeutet, dass jedes Gelenk eine komplexere Bewegung ausführt, um die lineare Bewegung des Werkzeugs sicherzustellen. Die gemeinsamen Parameter, die für diese Bewegungsart eingestellt werden können, sind die gewünschte

Werkzeuggeschwindigkeit und die Werkzeugbeschleunigung, angegeben in mm/s bzw. mm/s^2 , und auch eine Funktion.

- **FahreP** bewegt das Werkzeug linear bei konstanter Geschwindigkeit und kreisrunden Blending-Bewegungen und ist für Abläufe wie beispielsweise Kleben oder Ausgeben konzipiert. Die Größe des Blending-Radius ist standardmäßig ein gemeinsamer Wert zwischen allen Wegpunkten. Ein kleinerer Wert sorgt für eine engere Kurve, ein größerer Wert für eine länger gezogene Kurve. Während sich der Roboterarm bei konstanter Geschwindigkeit durch die Wegpunkte bewegt, kann die Control-Box weder auf die Betätigung eines E/A, noch auf eine Eingabe durch den Bediener warten. Dadurch kann die Bewegung des Roboterarms eventuell angehalten oder ein Schutzstopp ausgelöst werden.
- **Kreisbewegung** kann zu einem **FahreP** hinzugefügt werden, um eine Kreisbewegung zu bewirken. Der Roboter beginnt die Bewegung von seiner aktuellen Position oder seinem Startpunkt aus, bewegt sich durch einen auf der Kreisbahn definierten **Durchgangspunkt** und einen **Endpunkt**, der die Kreisbewegung vollendet.
Ein Modus wird verwendet, um die Werkzeugausrichtung durch den Kreisbogen zu berechnen. Mögliche Moduseinstellungen:
 - Fixe Orientierung: Werkzeugausrichtung wird nur durch den Startpunkt definiert
 - Freie Orientierung: Der Startpunkt geht in den **Endpunkt** über, um die Werkzeugausrichtung festzulegen



Gemeinsame Parameter

Die Einstellungen der gemeinsamen Parameter unten rechts auf dem Beweg-Bildschirm gelten für den Weg zwischen der vorherigen Position des Roboterarms und dem ersten Wegpunkt unter dem Befehl und von dort zu jedem weiteren der nachfolgenden Wegpunkte. Die Einstellungen des Beweg-Befehls gelten nicht für den Weg vom letzten Wegpunkt unter diesem „Move“-Befehl.

TCP-Auswahl

Die Art und Weise, wie sich der Roboter zwischen den Wegpunkten bewegt, hängt davon ab, ob der TCP als benutzerdefinierter TCP oder aktiver TCP bestimmt wird. **Aktiven TCP ignorieren** ermöglicht das Anpassen der Bewegung in Bezug auf den Werkzeugflansch.

TCP bei einer Bewegung festlegen

1. Gehen Sie zum Programm-Tab, um den TCP für Wegpunkte festzulegen.
2. Wählen Sie den Bewegungstyp im Dropdown-Menü rechts unten.
3. Wählen Sie unter „Bewegen“ eine Option im Dropdown-Menü **TCP festlegen**.
4. Wählen Sie **Aktiven TCP verwenden** oder wählen Sie **einen benutzerdefinierten TCP**. Ebenso kann **Aktiven TCP ignorieren** ausgewählt werden.

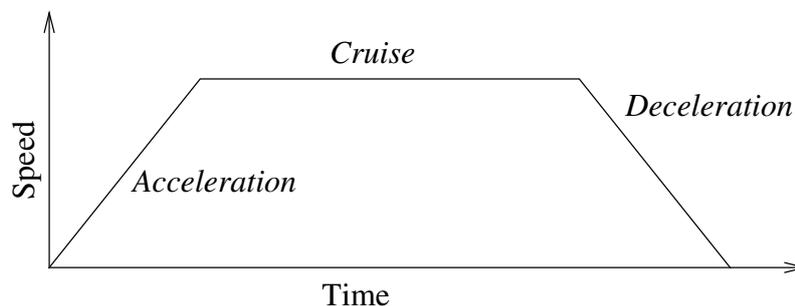
Auswahl von Funktionen

Die Funktion vergibt die abzubildenden Wegpunkte unter dem Befehl „Bewegen“, wenn diese Wegpunkte festgelegt werden (siehe Abschnitt [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#)). Dies bedeutet, dass sich das Programm bei der Bestimmung eines Wegpunkts an die Werkzeugkoordinaten im Bezugs-Koordinatensystem erinnert. Es gibt nur einige wenige Umstände, die einer detaillierteren Erläuterung bedürfen:

Die ausgewählte Funktion hat keinen Einfluss auf die relativen Wegpunkte. Die relative Bewegung ist immer hinsichtlich der Orientierung zur **Basis** ausgerichtet.

Bewegt sich der Roboterarm zu einem variablen Wegpunkt, wird der Werkzeugmittelpunkt (TCP) als die Koordinaten der Variablen im Raum der ausgewählten Funktion berechnet. Deshalb ändert sich die Roboterarmbewegung für einen variablen Wegpunkt, sobald eine andere Funktion ausgewählt wird.

Sie können die Position einer Funktion ändern, während das Programm ausgeführt wird, indem Sie der entsprechenden Variablen eine Pose zuordnen.

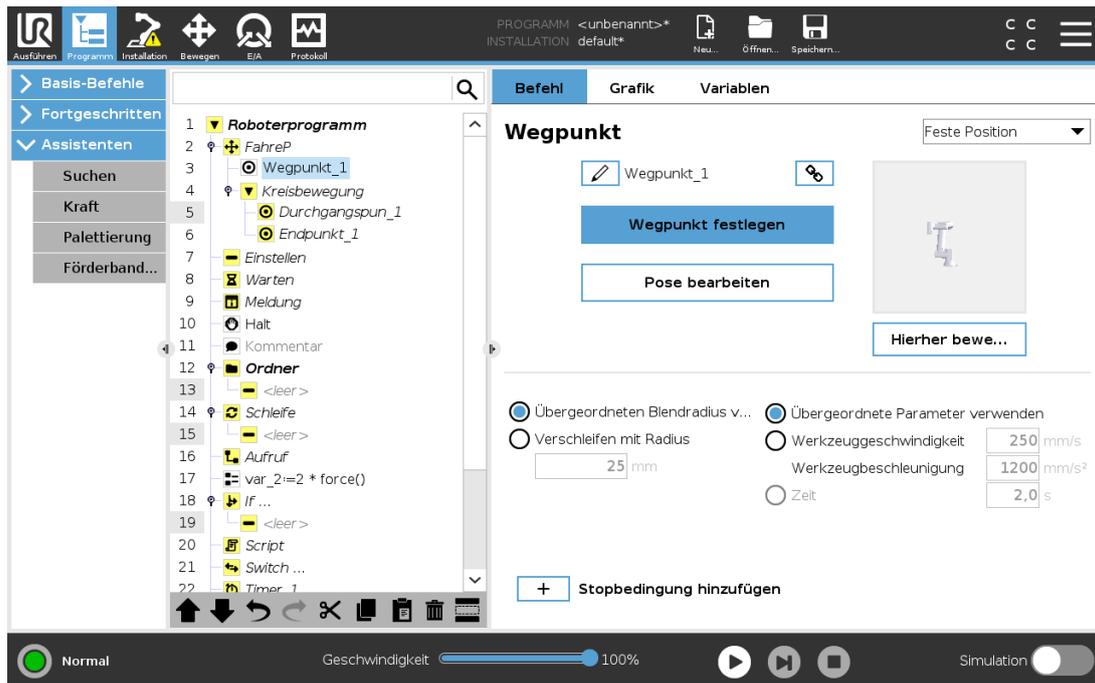


12.1: *Geschwindigkeitsprofil für eine Bewegung. Die Kurve wird in drei Segmente unterteilt: Beschleunigung (Acceleration), konstante Bewegung (Cruise) und Verlangsamung (Deceleration). Die Ebene der konstanten Bewegung wird durch die Geschwindigkeitseinstellung der Bewegung vorgegeben, während der Anstieg und Abfall der Phasen in Beschleunigung und Verlangsamung durch den Beschleunigungsparameter vorgegeben wird.*

Gelenkwinkel verwenden

Als Alternative zur 3D-Pose, können Sie das Kontrollkästchen **Gelenkwinkel verwenden** auswählen, wenn Sie „FahreAchse“ benutzen, um Wegpunkte mit den Gelenkwinkeln des Roboters zu bestimmen. **Ist Gelenkwinkel verwenden** aktiviert, sind TCP und Optionen für Funktionen nicht verfügbar. Definierte Wegpunkte, die **Gelenkwinkel verwenden** nutzen, werden nicht angepasst, wenn das Programm zwischen Robotern ausgetauscht wird.

23.10.2. Fixer Wegepunkt



Ein Punkt auf der Bahn des Roboters. Wegpunkte sind der wichtigste Faktor eines Roboterprogramms, da sie die Positionen des Roboterarms bestimmen. Ein Wegepunkt mit einer fixen Position wird angelernt, indem der Roboterarm physisch in die entsprechende Position bewegt wird.

Wegepunkte anlernen

Anlernen (Teaching) ist der Begriff dafür, wie dem Roboter vorgegeben wird, den TCP bezüglich eines Merkmals für eine Applikation zu positionieren. Um dem Roboter einen Wegepunkt anzulernen, gehen Sie wie folgt vor:

1. Fügen Sie einen **Bewegen-Knoten** im Programm-Tab ein.
2. Verwenden Sie das Dropdown-Menü **TCP einstellen** im „Bewegen“-Knoten, um den TCP einzustellen.
3. Verwenden Sie im „Bewegen“-Tab das Dropdown-Menü **Funktion**, um eine Funktion

auszuwählen.

4. Verwenden Sie den **Teach-Modus** oder **Jog**, um den Roboter in einer gewünschten Konfiguration zu positionieren.

Verwenden von Wegepunkten

Mit der Verwendung von Wegepunkten wird die angelernte Beziehung zwischen Funktion und TCP in der gegenwärtigen Situation angewandt. Die Beziehung zwischen der Funktion und der TCP, angewendet auf das aktuelle Bezugs-Koordinatensystem, resultiert in der gewünschten TCP-Position. Der Roboter ermittelt daraufhin, wie er sich positionieren muss, um diese TCP-Position mit dem derzeit aktiven TCP umzusetzen. Um einen Wegepunkt zu verwenden, gehen Sie wie folgt vor:

1. Verwenden Sie einen vorhandenen Wegpunkt in einem „Bewegen“-Knoten oder fügen Sie den Wegpunkt in einem anderen „Bewegen-Knoten“ ein (z. B. durch Kopieren und Einfügen oder Verwendung der „Link“-Taste auf dem Wegepunkt).
2. Legen Sie die gewünschten TCP fest.
3. Legen Sie die gewünschte Funktion fest.

Festlegung des Wegpunktes

Namen der Wegepunkte

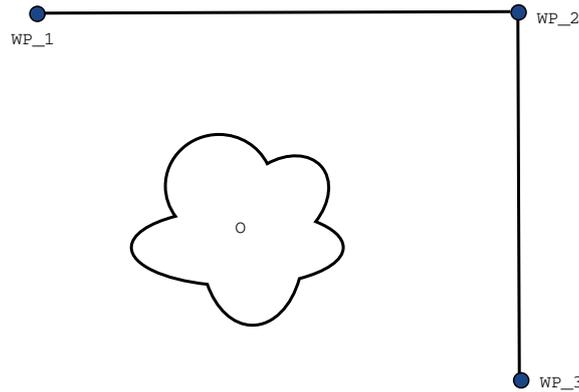
Wegepunkte erhalten automatisch einen eindeutigen Namen. Der Name kann durch den Benutzer geändert werden. Wenn ein Link-Symbol ausgewählt wird, werden Wegepunkte verknüpft und Positionsinformationen geteilt. Andere Wegepunktinformationen wie Blending-Radius, Werkzeug-/Gelenkgeschwindigkeit und Werkzeug-/Gelenkbeschleunigung werden für jeden einzelnen Wegepunkt konfiguriert, auch wenn sie verknüpft sein könnten.

Blending

Blending ermöglicht dem Roboter einen sanften Übergang zwischen zwei Bewegungsabläufen ohne am dazwischenliegenden Wegpunkt anzuhalten.

Beispiel

Betrachten wir beispielsweise eine Pick-and-Place-Anwendung (siehe Abbildung 12.2), bei der sich der Roboter aktuell am Wegpunkt 1 (WP_2) befindet. Es werden also drei Wegepunkte für den Pfad einbezogen, um die Anforderungen zu erfüllen. WP_3 Um Kollisionen mit dem Objekt und anderen Hindernissen (WP_1) zu vermeiden, muss sich der Roboter aus der Richtung von Wegpunkt 2 kommend nähern.



12.2: WP_1 : Ausgangsstellung, WP_2 : Zwischenziel, WP_3 : Aufnahmeposition, O : Hindernis.

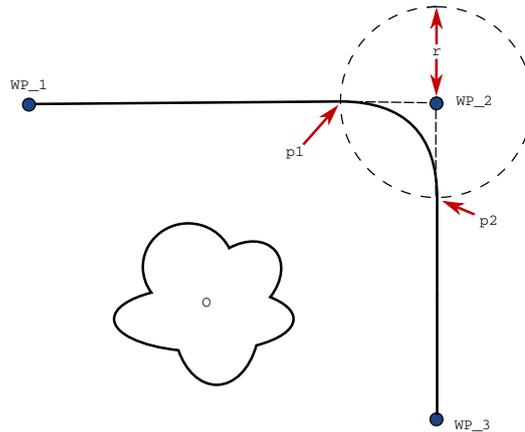
Ohne die Konfiguration weiterer Einstellungen führt der Roboter an jedem Wegpunkt einen Stopp aus, bevor er seinen Bewegungsablauf fortsetzt. Für diese Aufgabenstellung ist ein Stopp bei WP_2 nicht erwünscht, da mit einer reibungslosen Bewegung Zeit und Energie eingespart und die Anforderungen dennoch erfüllt werden. Es ist sogar zulässig, dass der Roboter WP_2 nicht genau erreicht, solange der Übergang von Bewegungsablauf eins zu zwei nahe dieser Position stattfindet.

Der Stopp bei WP_2 kann durch Konfigurieren eines Blending für den Wegpunkt vermieden werden und ermöglicht dem Roboter die Berechnung für einen reibungslosen Übergang zur nächsten Bewegung. Der primäre Parameter für das Blending ist ein Radius. Wenn sich der Roboter innerhalb des Blending-Radius des Wegpunkts befindet, kann er von der ursprünglichen Bahn abweichen. Dies ermöglicht schnellere und gleichmäßigere Bewegungen, da der Roboter weder abbremsen noch beschleunigen muss.

Blending-Parameter

Neben den Wegpunkten beeinflussen mehrere Parameter den Bewegungsablauf im Blending-Bereich (siehe Abbildung 12.3):

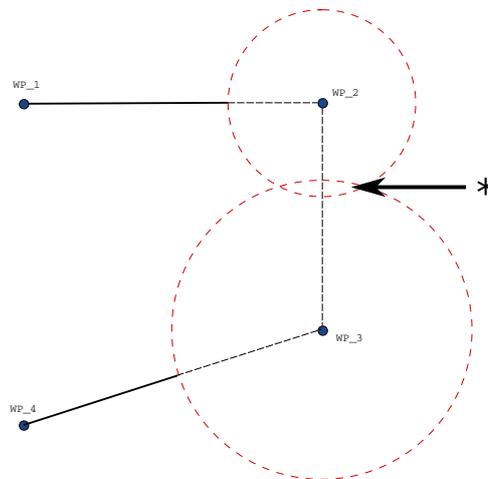
- der Blend-Radius (r)
- die Anfangs- und Endgeschwindigkeit des Roboters (an Position p_1 und p_2)
- die Bewegungsdauer (z. B. wenn eine bestimmte Dauer für einen Bewegungsablauf vorgegeben wird, beeinflusst dies die Anfangs-/Endgeschwindigkeit des Roboters)
- die Bewegungsart im Blending von bzw. zu ($MoveL$, $MoveJ$)



12.3: *Blending über WP_2 mit Radius r , ursprüngl. Blending-Position bei $p1$ und letzte Blending-Position bei $p2$. O ist ein Hindernis.*

Wird ein Blending-Radius eingestellt, so wird der Roboterarm um den Wegepunkt geführt, so dass der Roboterarm an dem Punkt nicht anhalten muss.

Blending-Bereiche können nicht überlappen, womit ausgeschlossen wird, dass ein eingestellter Blending-Radius mit einem Blending-Radius für einen vorhergehenden oder nachfolgenden Wegpunkt überlappt (siehe Abb. 12.4).



12.4: *Blending-Radius-Überlappung nicht zulässig (*).*

Bedingte Bewegungsabläufe im Blending-Bereich

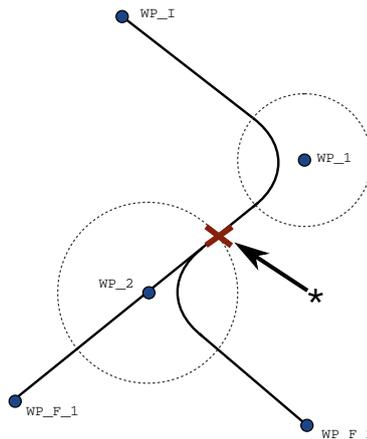
Bewegungsabläufe im Blending-Bereich sind sowohl vom Wegepunkt, in dem der Blending-Radius festgelegt ist, als auch dem in der Programmstruktur nachfolgenden Wegepunkt abhängig. Das heißt im Programm in Abbildung 12.5 liegt der Blending-Radius um WP_2 . Bewegungsabläufe im Blending-Bereich sind sowohl vom Wegepunkt, in dem der Blending-Radius festgelegt ist, als auch dem in der Programmstruktur nachfolgenden Wegepunkt abhängig. Das heißt, im Programm in Abbildung 15.5 ist der Blendingradius um WP_1 von WP_2 abhängig. Es gibt zwei mögliche Endpositionen. Um den nächsten Wegepunkt für das Blending zu bestimmen, muss der Roboter

den aktuellen Wert von `digital_input[1]` bereits beim Eintritt in den Blending-Radius berechnen. Die Folge davon wird offensichtlicher, wenn das Blending um `WP_1` von `digital_input[1]` bereits beim Überschneiden des Blend-Radius beeinflusst wird. Dies bedeutet, dass der Ausdruck **if...then** oder andere notwendige Anweisungen, die den folgenden Wegpunkt bestimmen (z. B. variable Wegpunkte) bereits ausgewertet werden, bevor wir bei `WP_2` tatsächlich ankommen. Bei Betrachtung des Programmablaufs klingt dies ein wenig unlogisch. Wenn es sich bei einem Wegepunkt um einen Wegepunkt ohne Blending-Radius handelt, auf welchen beispielsweise ein If-else-Befehl folgt, durch welchen (z. B. mit einem E/A-Befehl) der nächste Wegepunkt bestimmt wird, so wird die Prüfung ausgeführt, sobald der Roboterarm am Wegepunkt anhält.

```

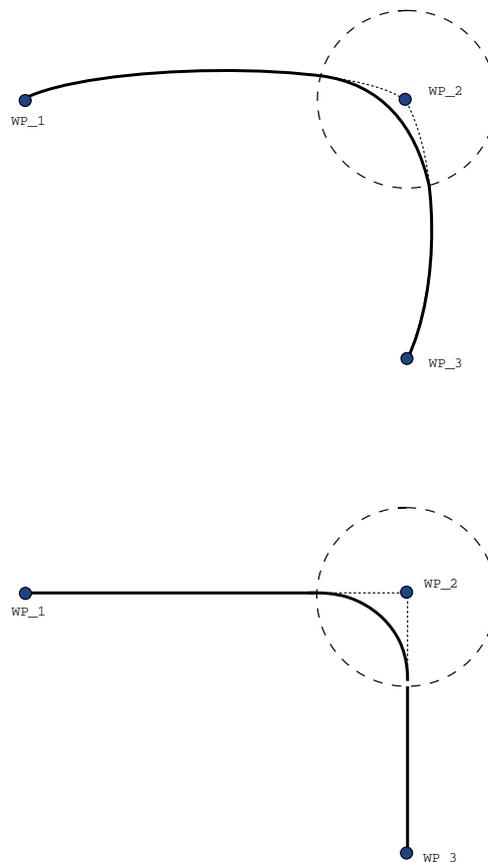
MoveL
  WP_I
  WP_1 (blend)
  WP_2 (blend)
  if (digital_input[1]) then
    WP_F_1
  else
    WP_F_2

```



12.5: *WP_I ist der Ausgangswegpunkt und es gibt zwei mögliche endgültige Wegpunkte, WP_F_1 und WP_F_2, je nach bedingtem Ausdruck (if ... then). Die Bedingung if wird ausgewertet, sobald der Roboterarm den zweiten Übergang (*) erreicht.*

Blending-Bereiche



12.6: Bewegung und Blending im Gelenkraum (FahreAchse) im Vgl. zum kartesischen Raum (FahreLinear).

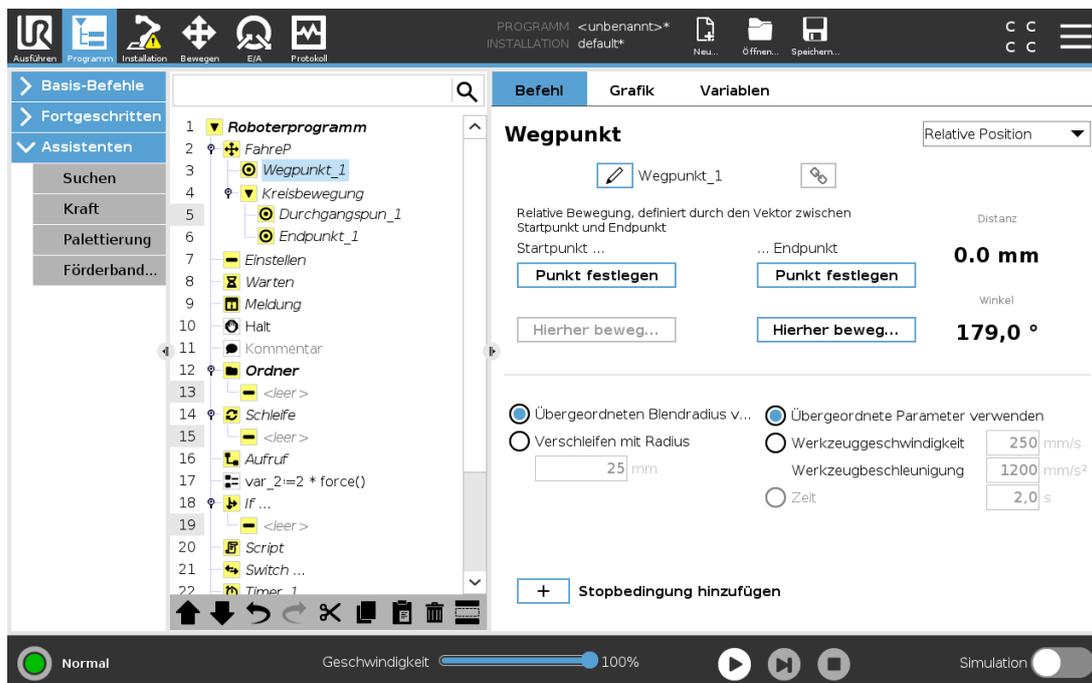
In Abhängigkeit von der Bewegungsart (d. h. MoveL, MoveJ oder MOVEP) werden unterschiedliche Blending-Bereiche erzeugt.

- **Blendings in FahreP** Bei Blendings in FahreP folgt die Position des Blending einem Kreisbogen mit konstanter Geschwindigkeit. Die Ausrichtung folgt einem Blending mit sanfter Interpolation zwischen den beiden Bahnen. Das Blending von MoveJ oder MoveL in ein MOVEP ist möglich. In einem solchen Fall verwendet der Roboter das Kreisbogen-Blending aus MoveP und interpoliert die Geschwindigkeit der beiden Bewegungen. Das Blending von MoveP zu MoveJ oder MoveL ist hingegen nicht möglich. Stattdessen gilt der letzte Wegepunkt des MoveP als Stopp-Punkt ohne Blending. Ein Blending ist nicht möglich, wenn die zwei Bahnen in einem Winkel nahe 180 Grad (Umkehrrichtung) stehen, da dies einen Kreisbogen mit einem sehr kleinen Radius darstellt, dem der Roboter nicht mit konstanter Geschwindigkeit folgen kann. Dies führt zu einer Laufzeitausnahme im Programm, die korrigiert werden kann, indem eine Anpassung der Wegepunkte in einem weniger spitzen Winkel vorgenommen wird.
- **Blending mit FahreAchse** FahreAchse-Blending verursacht eine gleichmäßige Kurve im

Gelenkraum. Dies gilt für Blending aus MoveJ zu MoveJ, MoveJ zu MoveL und MoveL zu MoveJ. Das Blending produziert eine glattere und schnellere Flugbahn als die Bewegungen ohne Blending (siehe Abbildung 15.6). Werden Geschwindigkeit und Beschleunigung für das Geschwindigkeitsprofil verwendet, bleibt das Blending innerhalb der Ausführung im Blending-Radius. Wird *Zeit* statt *Geschwindigkeit* und *Beschleunigung* zur Bestimmung des Geschwindigkeitsprofils beider Bewegungen verwendet, folgt der Bewegungsablauf dem Ablauf des ursprünglichen „FahreAchse“. Wenn beide Bewegungen zeitlich eingeschränkt sind, spart der Einsatz von Blendings keine Zeit.

- **Blendings in FahreLinear** Bei Blendings in FahreLinear folgt die Position des Blending einem Kreisbogen mit konstanter Geschwindigkeit. Die Ausrichtung folgt einem Blending mit sanfter Interpolation zwischen den beiden Bahnen. Der Roboter kann seine Bahnbewegung verlangsamen, bevor er dem Kreisbogen folgt, um sehr hohe Beschleunigungen zu vermeiden (z. B. wenn der Winkel zwischen den beiden Bahnen in der Nähe von 180 Grad liegt).

23.10.3. Relativer Wegepunkt

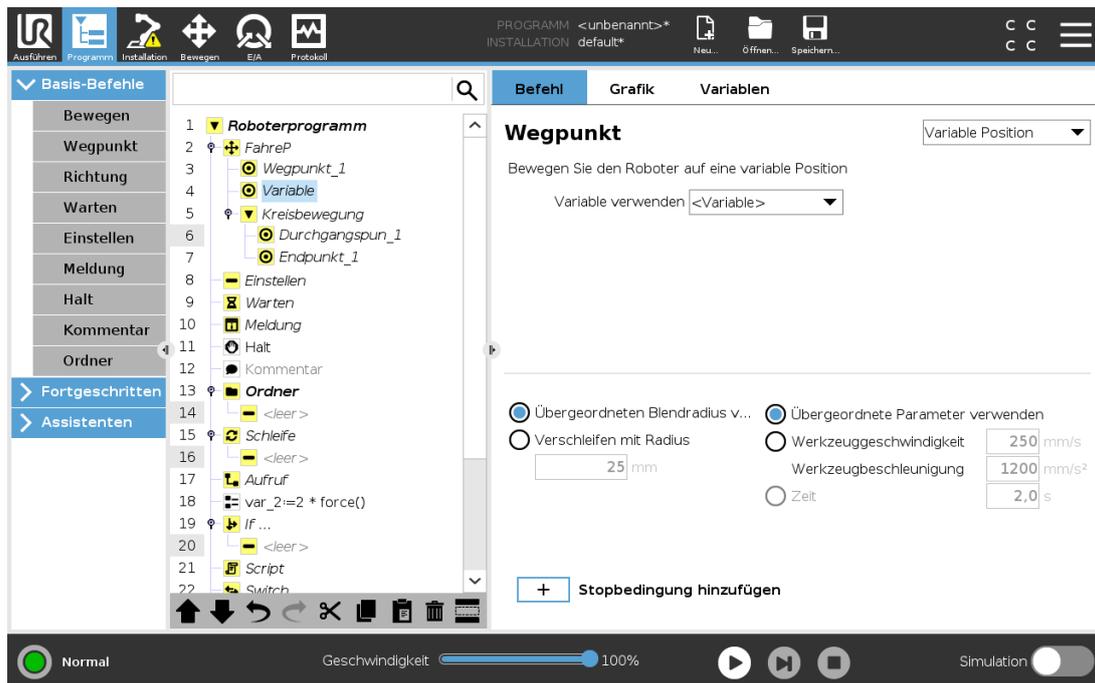


Ein Wegpunkt, dessen Position in Relation zur vorhergehenden Position des Roboterarms angegeben wird, wie z. B. „zwei Zentimeter nach links“. Die relative Position wird als Unterschied zwischen den beiden gegebenen Positionen festgelegt (links nach rechts).

Hinweis: Hinweis: Bitte beachten Sie, dass wiederholte relative Positionen den Roboterarm aus dessen Wirkungsbereich heraus bewegen können.

Der Abstand hier ist der kartesische Abstand zwischen dem TCP an beiden Positionen. Der Winkel gibt an, wie sehr die Ausrichtung des TCP sich zwischen beiden Positionen ändert. Genauer gesagt handelt es sich um die Länge des Rotationsvektors, welche die Ausrichtungsänderung angibt.

23.10.4. Variabler Wegpunkt



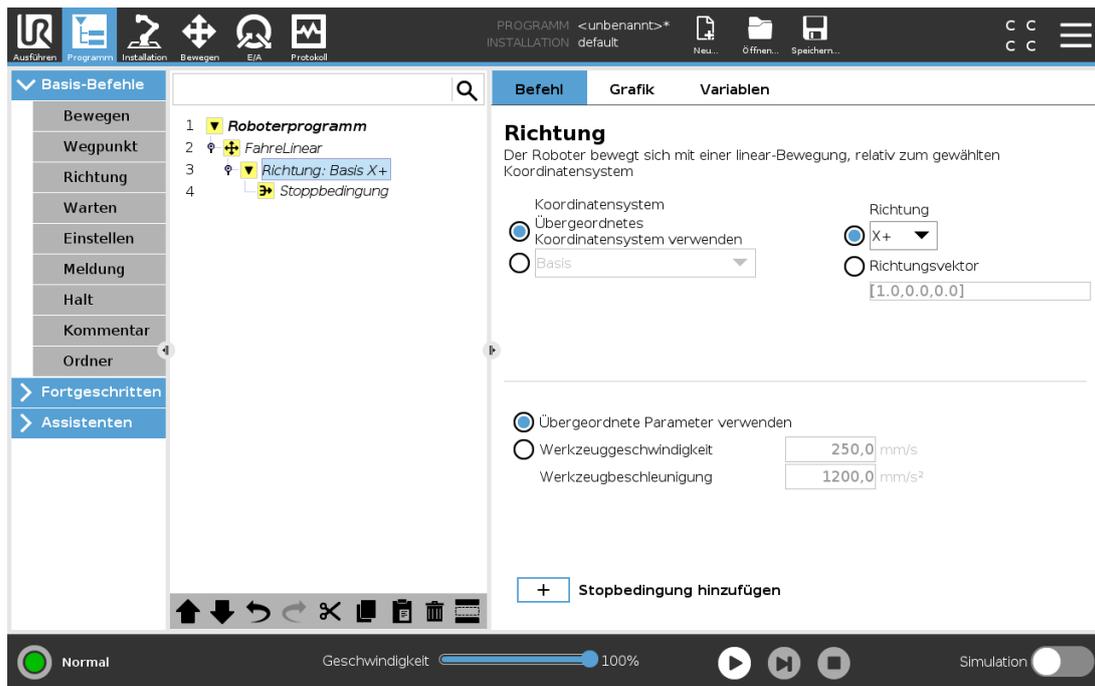
Ein Wegpunkt, dessen Position durch eine Variable angegeben wird, in diesem Fall berechnete_Pos. Die Variable muss eine Pose sein, wie beispielsweise $\text{var}=\text{p}[0.5,0.0,0.0,3.14,0.0,0.0]$. Die ersten drei sind x,y,z und die letzten drei beschreiben die Ausrichtung als *Rotationsvektor*, der durch den Vektor rx,ry,rz vorgegeben wird. Die Länge der Achse entspricht dem zu drehenden Winkel in Radianten, und der Vektor selbst gibt die Achse an, um die die Drehung erfolgt. Die Position wird immer in Bezug auf einen Bezugsrahmen oder ein Koordinatensystem angegeben, definiert durch die ausgewählte Funktion. Wird ein Blending-Radius auf einen festen Wegpunkt gelegt, wobei der vorangegangene und nachfolgende Wegpunkt variabel ist, oder wird ein Blending-Radius auf einen Variable Wegpunkt gelegt, so wird der Radius nicht auf Überschneidungen geprüft (siehe [Blending-Parameter auf Seite 154](#)). Überschneidet der Übergangsradius bei der Ausführung des Programms einen Punkt, so ignoriert der Roboter diesen und bewegt sich zum nächsten Punkt.

Beispielsweise, um den Roboter 20mm entlang der z-Achse des Werkzeugs zu bewegen:

```
var_1=p[0,0,0.02,0,0,0]
Movel
  Waypoint_1 (variable position):
    Use variable=var_1, Feature=Tool
```

23.10.5. Richtung

Der Programmknoten **Richtung** gibt eine Bewegung relativ zu den Funktionsachsen oder TCPs an. Der Roboter bewegt sich entlang des im Richtung-Programmknoden angegebenen Pfads, bis die Bewegung durch ein **Until** gestoppt wird.



Hinzufügen einer Richtungsbewegung

1. Klicken Sie unter „Basis-Befehle“ auf **Richtung**, um eine lineare Bewegung zur Programmstruktur hinzuzufügen.
2. Definieren Sie die lineare Bewegung im Feld Richtung unter Funktion.

Stoppen einer Richtungsbewegung

1. Klicken Sie im Feld „Richtung“ auf die Schaltfläche **Stoppbedingung hinzufügen**, um Stoppkriterien zu definieren und zur Programmstruktur hinzuzufügen.

Sie können Richtungsvektor-Einstellungen für **Werkzeuggeschwindigkeit** und **Werkzeugbeschleunigung** hinzufügen, um die Vektorrichtung für die lineare Bewegung zu definieren. Dies ermöglicht eine erweiterte Verwendung für:

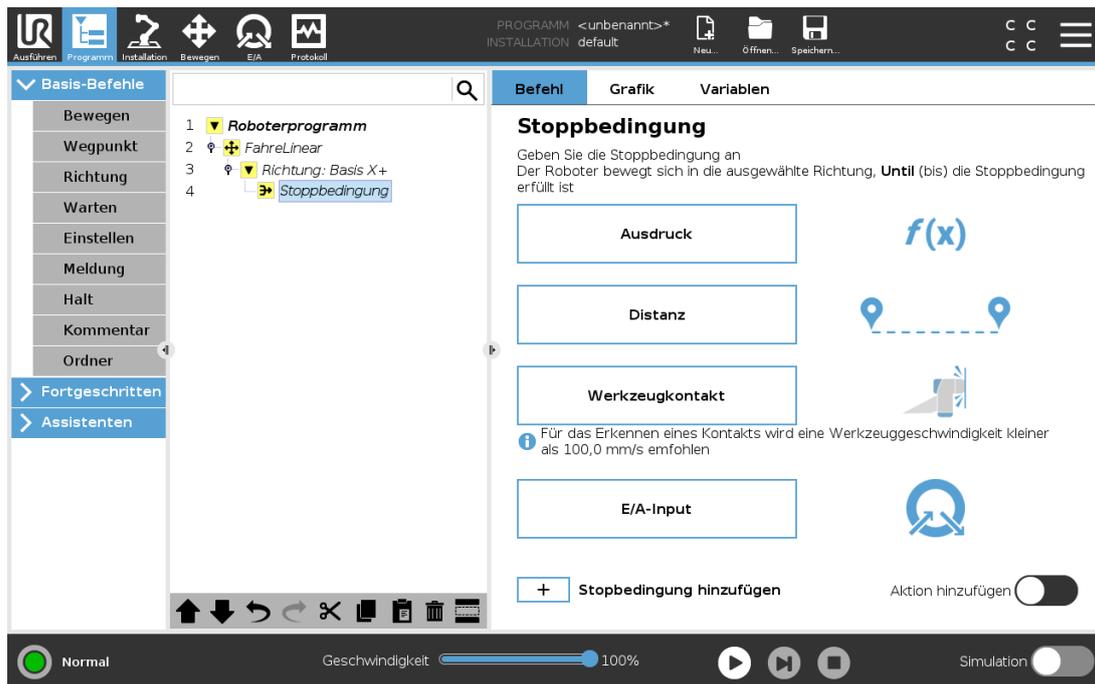
- Definieren einer linearen Bewegung relativ zu mehreren Funktionsachsen
- Berechnung der Richtung als mathematischer Ausdruck

Die Richtungsvektoren definieren einen benutzerdefinierten Code-Ausdruck, der in einen Einheitsvektor aufgelöst wird. Die Richtungsvektoren [100,0,0] und [1,0,0] haben beispielsweise die gleiche Wirkung auf den Roboter. Stellen Sie die gewünschte Verfahrensgeschwindigkeit entlang der X-Achse mit dem Geschwindigkeitsregler ein. Die Zahlenwerte im Richtungsvektor sind nur in Bezug aufeinander relevant.

23.10.6. Stoppbedingung

Der Programmknoten **Stoppbedingung** definiert ein Stoppkriterium für eine Bewegung. Der Roboter verfährt entlang eines Pfades und stoppt, wenn ein Kontakt erkannt wird. In der Programmstruktur können Sie Bis-Knoten unter Richtungsknoten und Wegpunkt-knoten

hinzufügen. Für Bewegung können Sie mehrere Stoppkriterien hinzufügen. Die Bewegung stoppt, wenn die erste **Stoppbedingung** erfüllt ist.



Im Feld **Stoppbedingung** können Sie die folgenden Stoppkriterien definieren:

- **Distanz** Mit diesem Knoten kann eine Richtungsbewegung gestoppt werden, wenn der Roboter eine bestimmte Entfernung zurückgelegt hat. Die Geschwindigkeit wird verlangsamt, so dass der Roboter genau nach der Entfernung stoppt.
- **Werkzeugkontakt** (siehe [23.10.7. Bis-Werkzeugkontakt unten](#)) Mit diesem Knoten kann eine Bewegung gestoppt werden, wenn das Roboterwerkzeug einen Kontakt feststellt.
- **Ausdruck** Mit diesem Knoten kann die Bewegung an einem benutzerdefinierten Programmausdruck gestoppt werden. Zum Angeben der Stoppbedingung können Sie E/As, Variablen oder Scriptfunktionen verwenden.
- **E/A-Input** Mit diesem Knoten kann eine signalgesteuerte Bewegung an einem E/A-Eingang gestoppt werden.

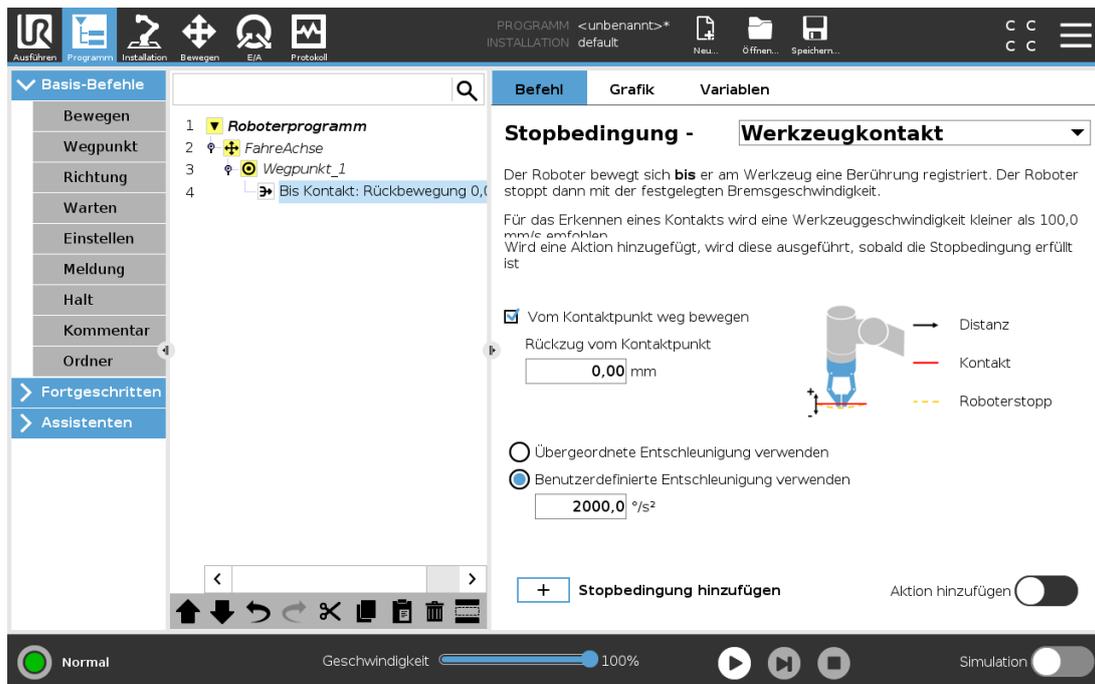
23.10.7. Bis-Werkzeugkontakt

Der Programmknoten **Stoppbedingung Werkzeug-Kontakt** kann die Bewegung des Roboters stoppen, wenn ein Kontakt mit dem Werkzeug hergestellt wurde. Man kann damit die Verlangsamung und das Zurückfahren des Werkzeugs definieren.



VORSICHT

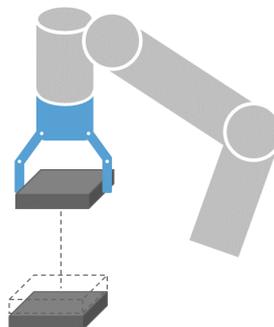
Die voreingestellte Bewegungsgeschwindigkeit ist für eine Kontakterkennung zu hoch. Eine höhere Bewegungsgeschwindigkeit löst einen Schutzstopp aus, bevor die Werkzeugkontakt- Bedingung greift. Um das Auslösen eines Schutzstopps zu vermeiden, muss die Bewegungsgeschwindigkeit herabgesetzt werden. Zum Beispiel: 100 m/s.



HINWEIS

Der Bis-Werkzeugkontakt funktioniert ggf. nicht, wenn das montierte Werkzeug vibriert, z. B. kann ein Vakuum-Greifer mit integrierter Pumpe hochfrequente Vibrationen verursachen.

Sie können den Bis-Werkzeugkontakt-Knoten für Anwendungen wie Stapeln/Entstapeln verwenden, wobei der Bis-Werkzeugkontakt die Höhe der gestapelten Objekte bestimmt.



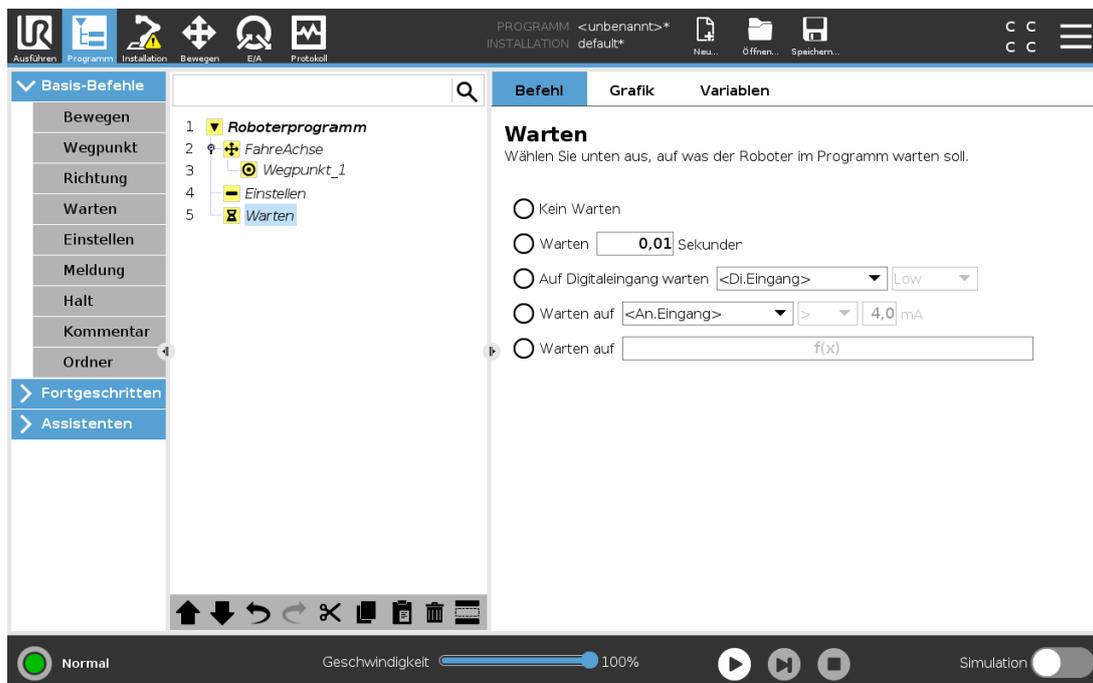
Zurückfahren zu-Kontakt

Mithilfe der Option **Einfahren bis Kontakt** kann der Roboter an den ursprünglichen Kontaktpunkt zurückgefahren werden. Es kann eine zusätzliche Rückwärtsbewegung eingestellt werden, um den Roboter sich weg vom (oder in Richtung) Kontakt bewegen zu lassen. Dies ist von Nutzen, wenn Sie einen Greifer haben, der Freiraum für seine Bewegungen benötigt, oder wenn eine Klemmwirkung gefragt ist.

Funktion

Durch Hinzufügen einer **Aktion** kann ein Programmknoten hinzugefügt werden, wenn eine bestimmte **Stoppbedingung** erfüllt ist. z. B. kann ein Bis-Werkzeugkontakt die Greifbewegung eines Greifwerkzeugs umsetzen. Wenn keine **Aktion** definiert ist, wird die Programmausführung bis zum nächsten Programmknoten in der Programmstruktur fortgesetzt.

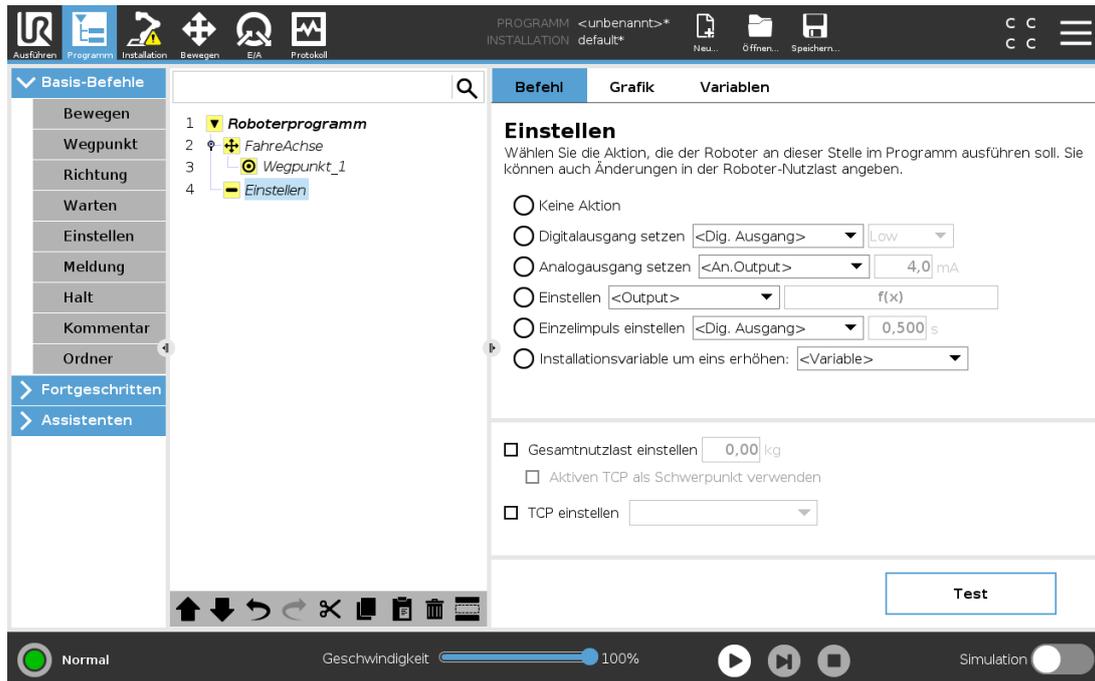
23.10.8. Warten



Warten unterbricht das E/A-Signal oder den Ausdruck für eine bestimmte Zeit. Wird **Kein Warten** ausgewählt, erfolgt keine Maßnahme.

Hinweis: Sobald die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeug (TCI) aktiviert wird, ist der Analogeingang am Werkzeug für die Auswahl/den Ausdruck von **Warten auf** nicht verfügbar.

23.10.9. Einstellen



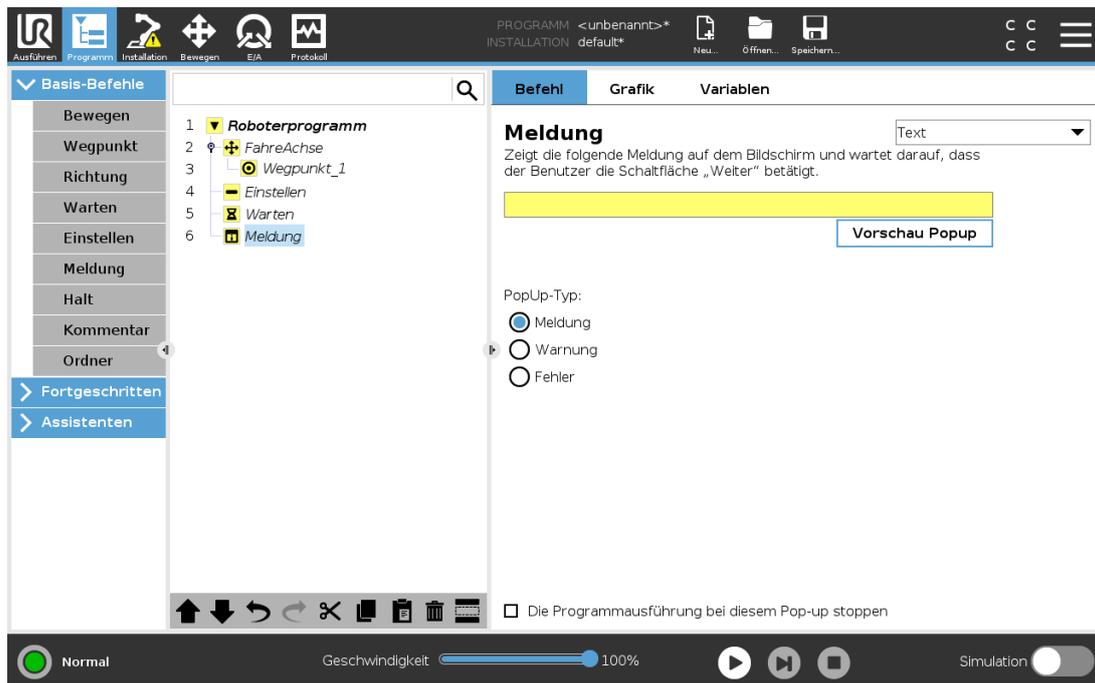
Setzt entweder digitale oder analoge Ausgänge auf einen vorgegebenen Wert. Digitale Ausgänge können auch so eingestellt werden, dass sie einen einzelnen Impuls senden.

Legen Sie die Tragfähigkeit des Roboterarms mit dem Befehl Einstellen fest. Sie können die Tragfähigkeit anpassen, um zu verhindern, dass der Roboter einen Schutzstopp auslöst, falls das Gewicht am Werkzeug vom erwarteten Gewicht abweicht. Soll der aktive TCP nicht den Schwerpunkt ausmachen, ist der Haken aus dem Kontrollkästchen zu entfernen.

Der aktive TCP kann ebenfalls mit einem **Einstellen**-Befehl geändert werden. Aktivieren Sie dazu das Kontrollkästchen und wählen Sie einen der TCP-Offsets aus dem Menü.

Ist der aktive TCP für eine bestimmte Bewegung zum Zeitpunkt der Programmierung bekannt, können Sie stattdessen die Verwendung der TCP-Auswahl unter **Bewegen** links im Seitenmenü in Betracht ziehen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Weitere Informationen zur Konfigurationen mehrerer benannter TCPs finden Sie hier [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#).

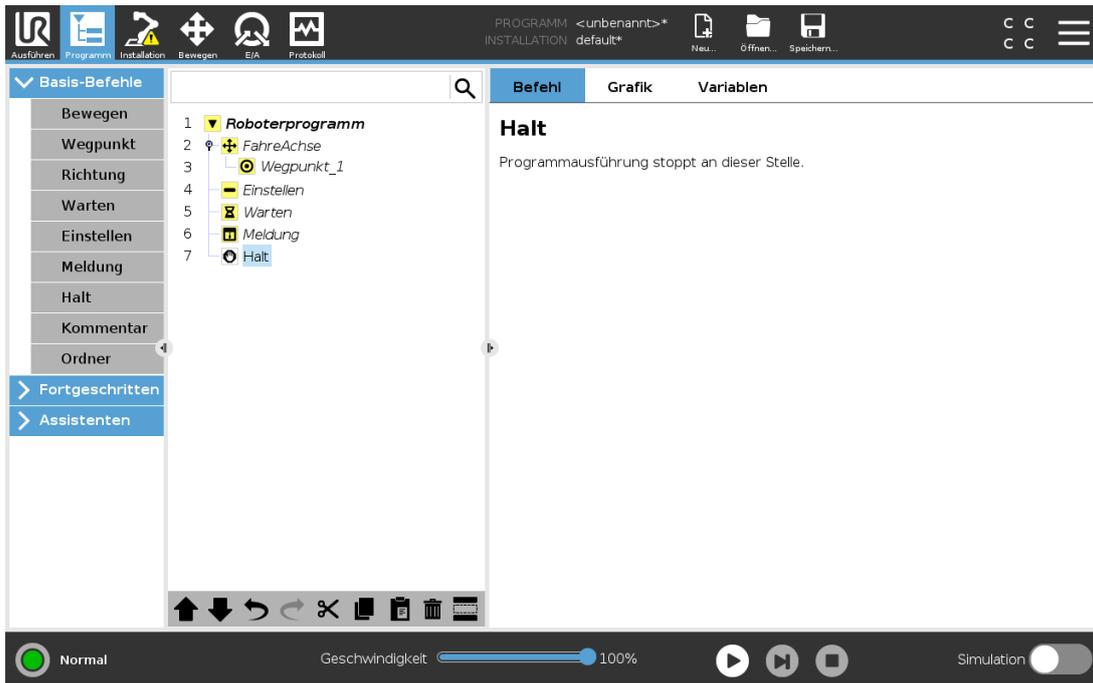
23.10.10. Meldung



Ein Pop-up ist eine Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, wenn das Programm diesen Befehl erreicht. Der Meldungsstil ist wählbar und der Text kann mithilfe der Tastatur auf dem Bildschirm eingegeben werden. Der Meldungsstil ist wählbar und der Text kann mithilfe der Tastatur auf dem Bildschirm eingegeben werden. Wenn der Punkt „Die Programmausführung bei diesem Pop-up stoppen“ ausgewählt ist, hält das Programm bei dieser Meldung an.

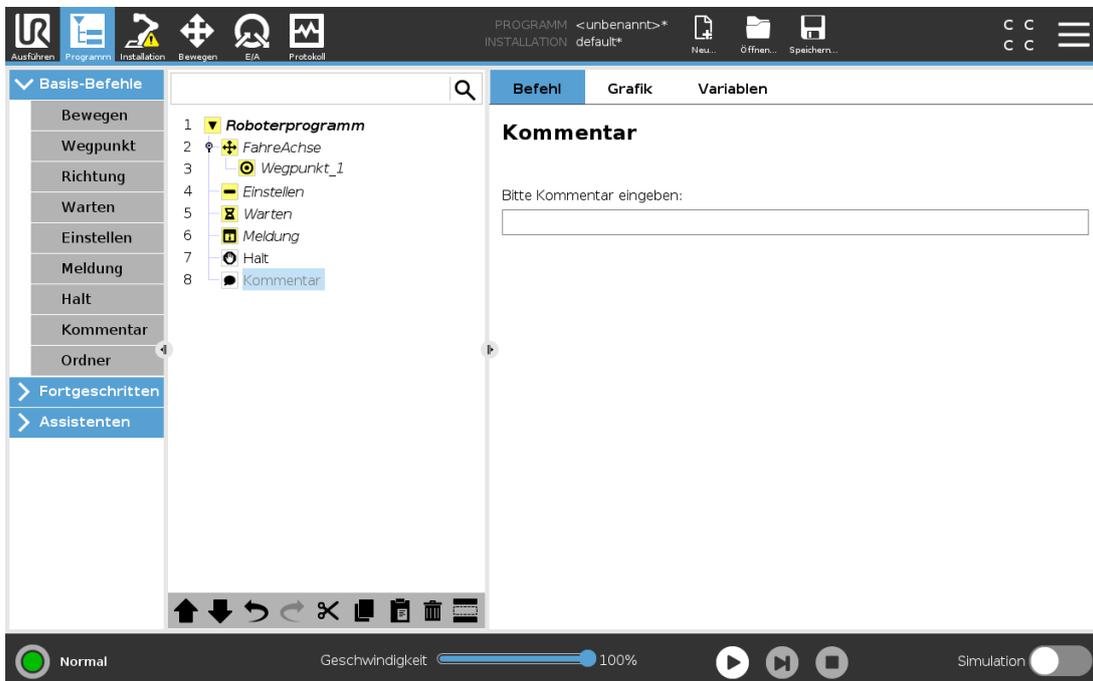
Hinweis: Nachrichten werden auf maximal 255 Zeichen beschränkt.

23.10.11. Halt



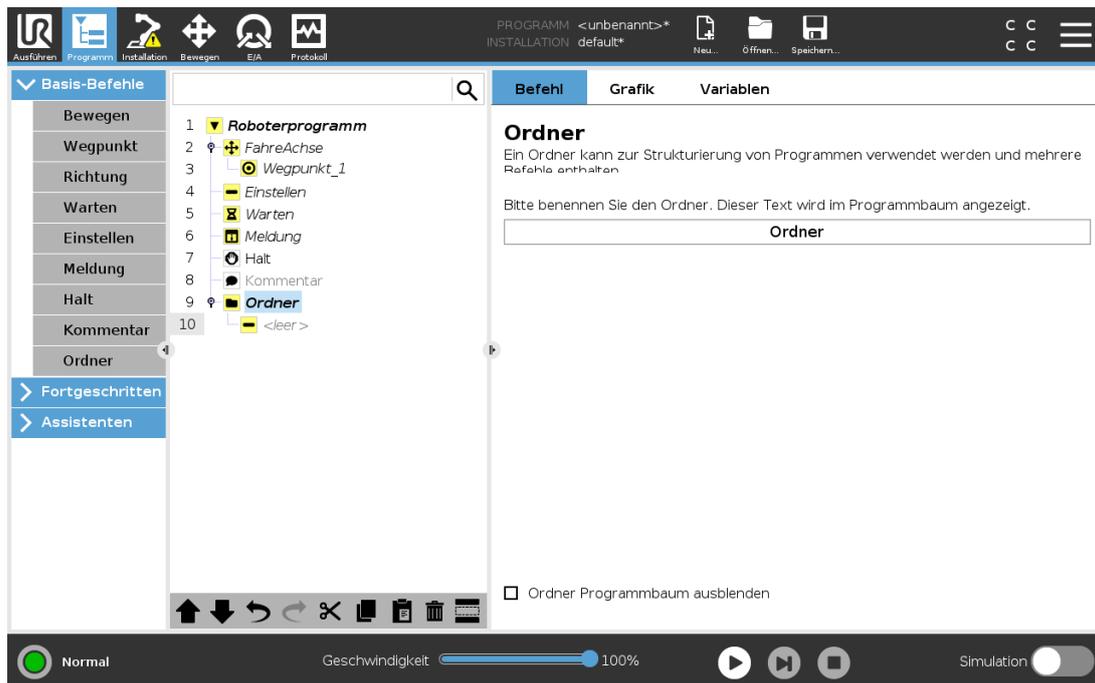
Die Ausführung des Programms wird an dieser Stelle angehalten.

23.10.12. Kommentar



Hier erhält der Programmierer die Möglichkeit, das Programm durch eine Textzeile zu ergänzen. Diese Textzeile hat auf die Ausführung des Programms keinerlei Auswirkung.

23.10.13. Ordner

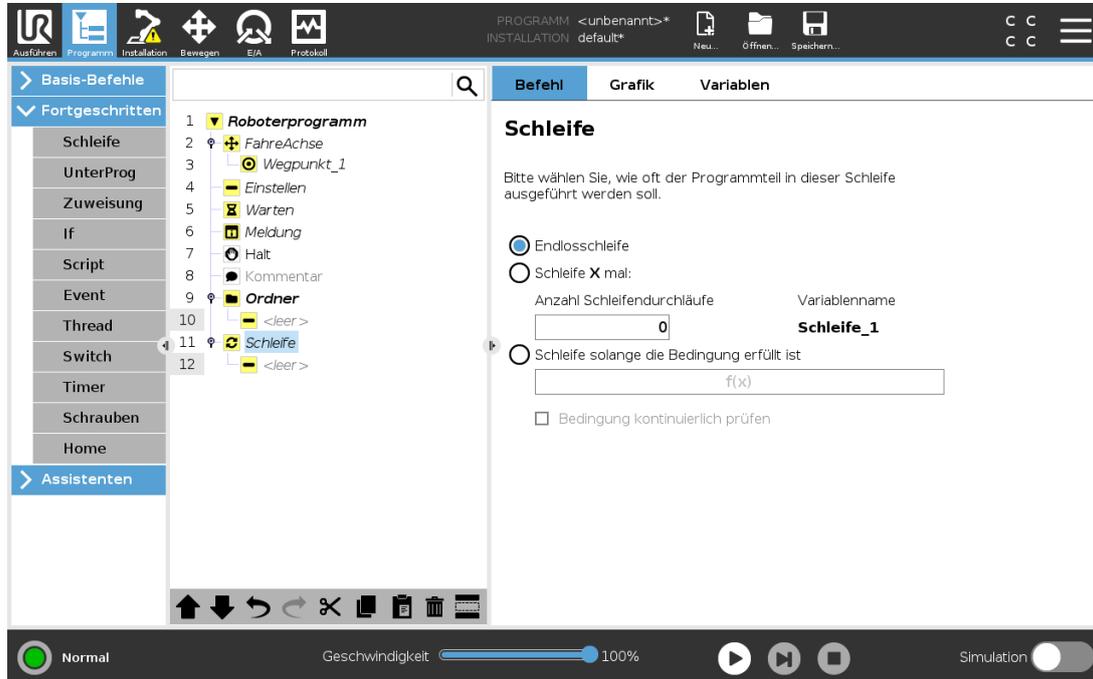


Ein **Ordner** wird zur Organisation und Kennzeichnung bestimmter Programmteile, zur Bereinigung der Programmstruktur und zur Vereinfachung des Lesens und Navigierens im Programm eingesetzt.

Ordner haben keine Auswirkungen auf das Programm und seine Ausführung.

23.11. Erweiterte Programmknoten

23.11.1. Schleife

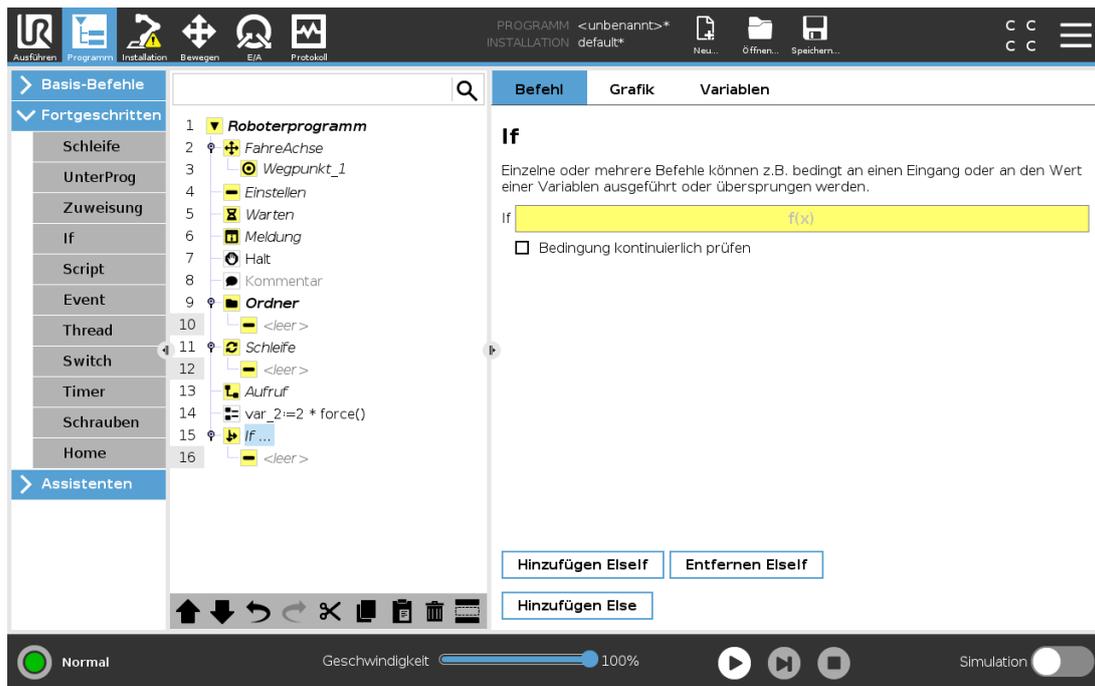


Die zugrunde liegenden Programmbefehle befinden sich in einer Schleife. In Abhängigkeit von der Auswahl werden die zugrunde liegenden Befehle entweder unbegrenzt, eine gewisse Anzahl oder solange wiederholt wie die vorgegebene Bedingung wahr ist. Bei der Wiederholung für eine bestimmte Anzahl wird eine fest zugeordnete Schleifenvariable (im vorherigen Screenshot `loop_1` genannt) erstellt, die in Ausdrücken innerhalb der Schleife eingesetzt werden kann. Die Schleifenvariable zählt von 0 bis $N - 1$.

Bei der Erstellung von Schleifen mit einem Ausdruck als Endbedingung bietet PolyScope eine Option zur kontinuierlichen Bewertung dieses Ausdrucks, sodass die Schleife jederzeit während der Ausführung (statt nach jedem Durchlauf) unterbrochen werden kann.

23.11.2. If

If und If...Else Anweisungen ändern das Verhalten des Roboter aufgrund von Sensoreingängen oder Variablenwerten.



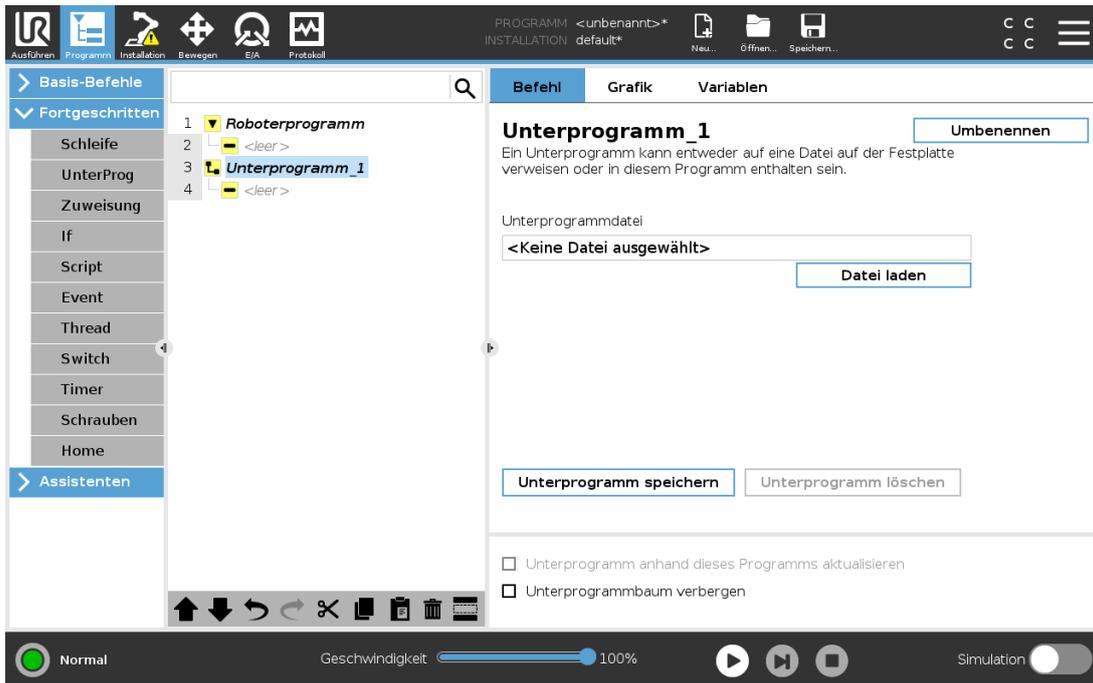
Im Ausdruck-Editor können Sie die Bedingungen auswählen, die Ausdrücke mit einer If-Anweisung bilden. Wenn eine Bedingung mit True (wahr) bewertet wird, werden die Anweisungen in diesem If- Befehl ausgeführt. Eine If-Anweisung kann nur eine Else-Anweisung enthalten. Mit Add Elself und Remove Elself können Sie Elself-Ausdrücke hinzufügen oder entfernen. Wählen Sie Ausdruck ständig prüfen, um zu ermöglichen, dass If, Elself und Loop Anweisungen ausgewertet werden, während die enthaltenen Programmzeilen ausgeführt werden. Wird ein Ausdruck innerhalb einer If-Anweisung Mit False (falsch) bewertet, werden die Anweisungen Elself oder Else befolgt.



HINWEIS

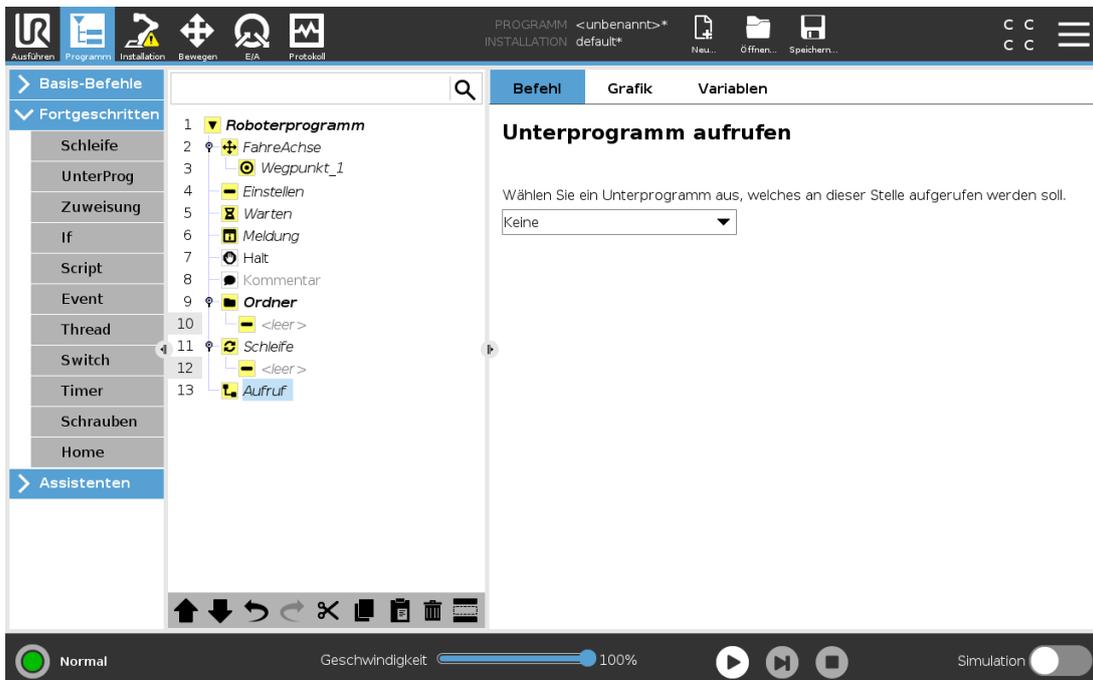
Befinden sich in einem If-Ausdruck oder einem Loop-Ausdruck Wegpunkte, dann können Sie mit der Option Ausdruck ständig prüfen einen stopj() oder einen stopl() nach dem Ausdruck einfügen, um den Roboterarm sanft zu verzögern. Dies gilt sowohl für If- als auch für Loop-Befehle (siehe Abschnitt [23.11.1. Schleife auf der vorherigen Seite](#)).

23.11.3. Unterprogramm



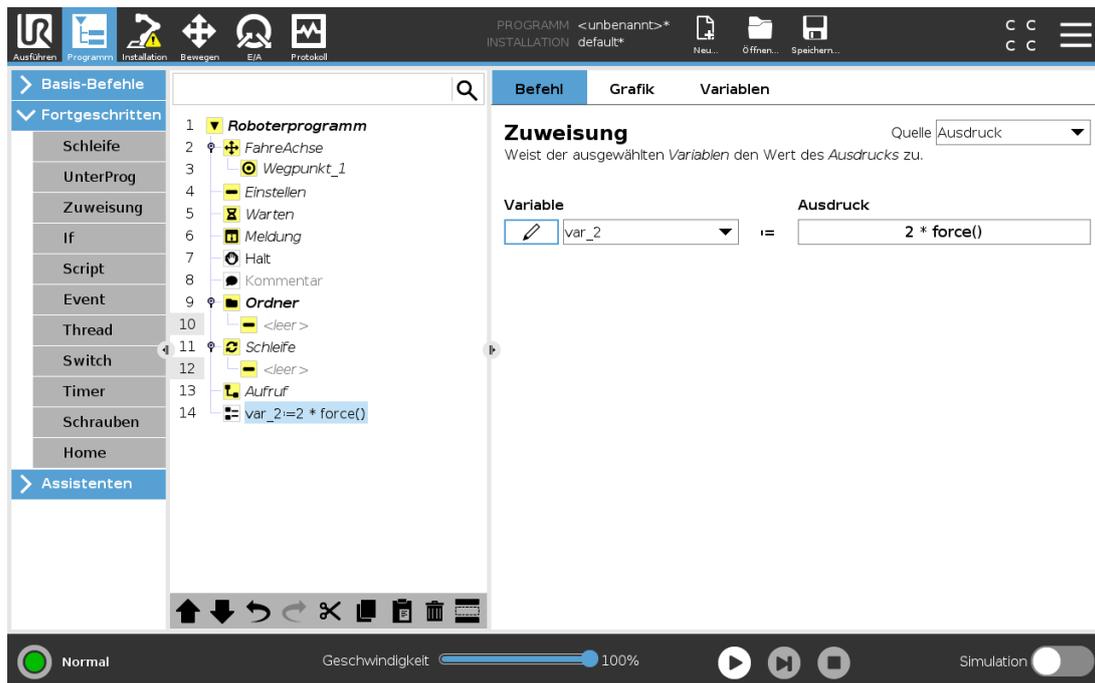
Ein Unterprogramm kann Programmteile enthalten, die an mehreren Stellen erforderlich sind. Ein Unterprogramm kann eine separate Datei auf der Diskette oder auch versteckt sein, um sie gegen ungewollte Änderungen am Unterprogramm zu schützen.

Unterprogramm aufrufen



Wenn Sie ein Unterprogramm aufrufen, werden die Programmzeilen im Unterprogramm ausgeführt, bevor zur nächsten Zeile übergegangen wird.

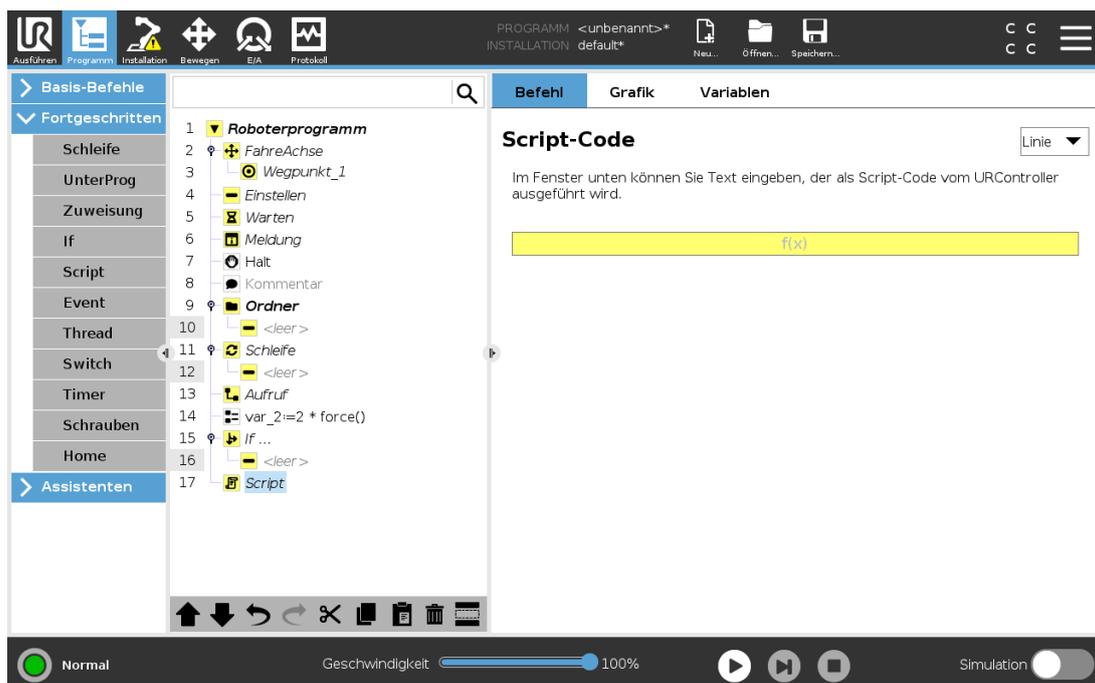
23.11.4. Zuweisung



Weist den Variablen Werte zu. Der Variablenwert kann das Ergebnis von Ausdrücken sein, die im Ausdruckseditor erstellt wurden (siehe Abschnitt [23.3. Ausdruck-Editor auf Seite 142](#)).

Sie können auch einen variablen Wert von einem Operator anfordern. Wenn ein Wert von einem Operator angefordert wird, ist es möglich, eine Operator-Nachricht anzuzeigen, um die Eingabe gegen gängige Variablentypen zu validieren.

23.11.5. Script



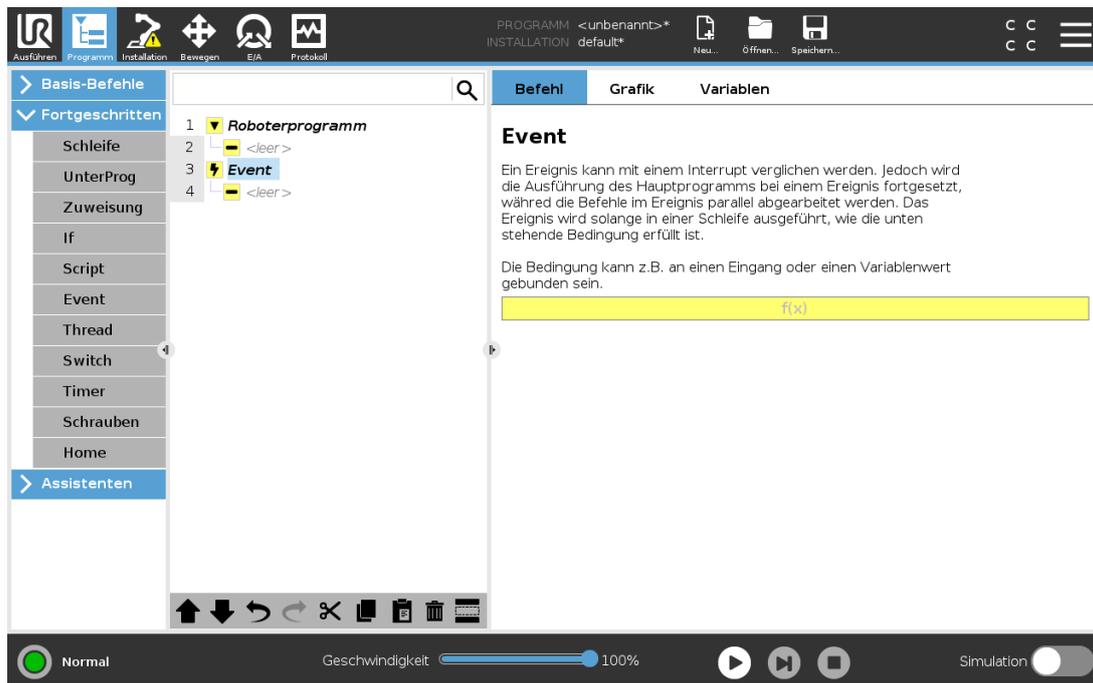
Die folgenden Optionen sind in der Dropdownliste unter Befehl verfügbar:

- **Zeile** ermöglicht Ihnen das Schreiben einer einzelnen Zeile von URscript-Code mithilfe des Ausdruck-Editors ([23.3. Ausdruck-Editor auf Seite 142](#))
- **Datei** ermöglicht Ihnen das Schreiben, Bearbeiten bzw. Laden von URscript-Dateien.

Sie können Anweisungen zum Schreiben von URscript im Script-Handbuch auf der Support-Website (<http://www.universal-robots.com/support>) finden.

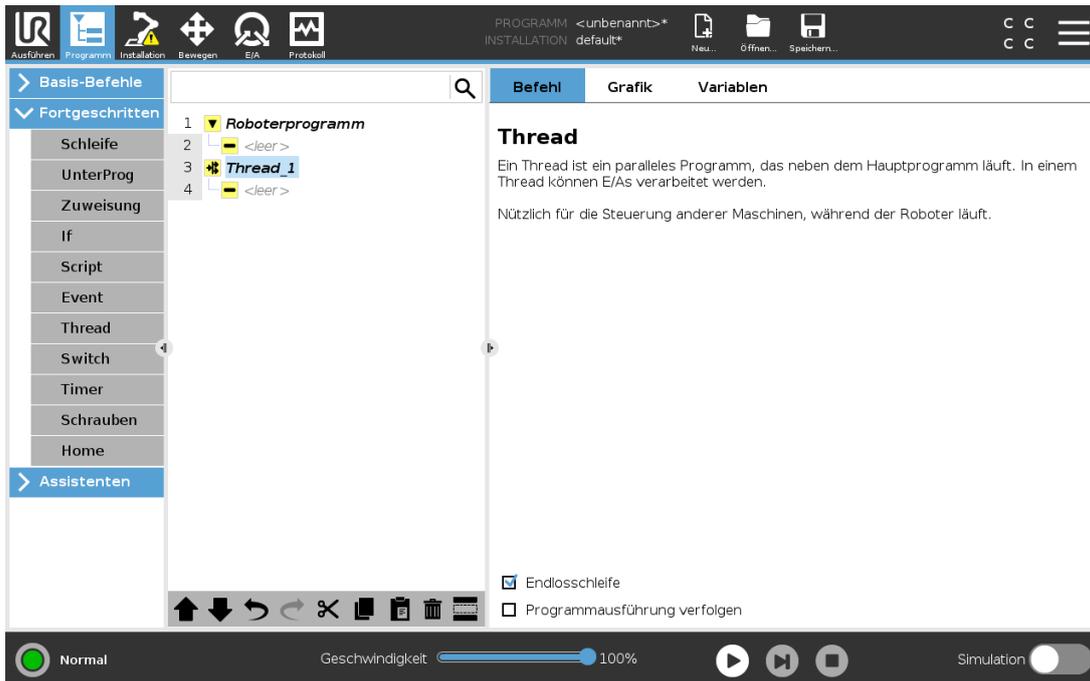
Funktionen und Variablen in einer URscript-Datei sind für den Einsatz im Programm in PolyScope verfügbar.

23.11.6. Event



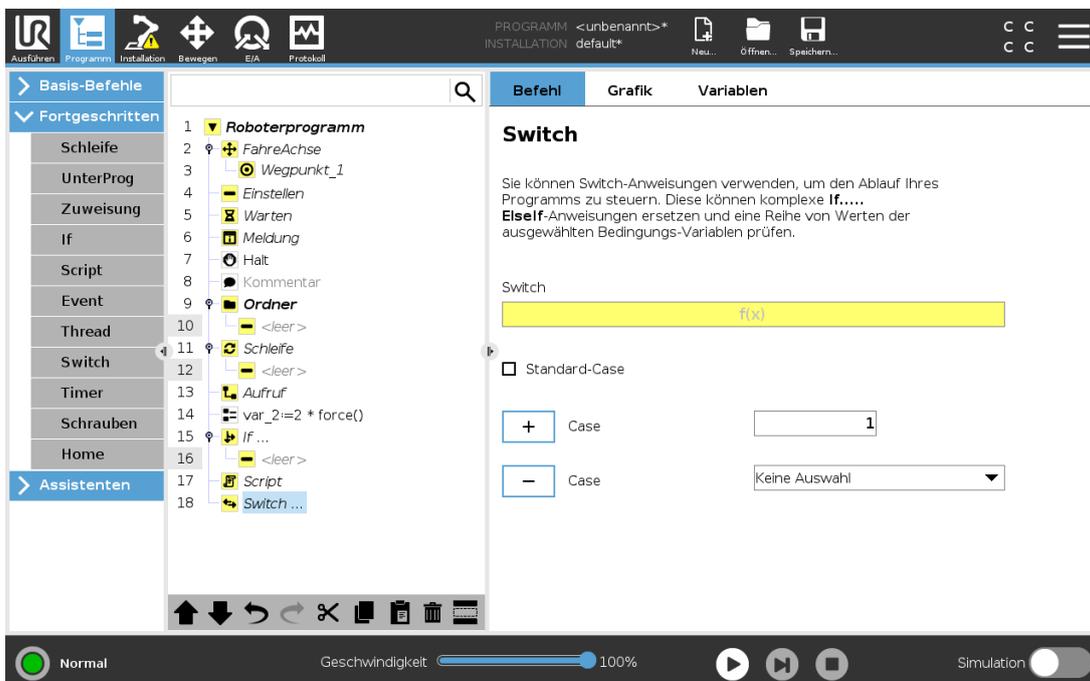
Ein Ereignis kann zur Überwachung eines Eingangssignals eingesetzt werden und eine Maßnahme durchführen oder eine Variable einstellen, wenn dieses Eingangssignal auf HIGH wechselt. Wechselt beispielsweise ein Ausgangssignal auf HIGH, kann das Ereignisprogramm 200 ms warten, bevor es das Signal anschließend wieder auf LOW zurücksetzt. Dadurch kann der Hauptprogrammcode erheblich vereinfacht werden, falls eine externe Maschine durch eine ansteigende Flanke anstelle eines HIGH-Levels ausgelöst wird. Ein Event wird einmal pro Kontrollzyklus (2 ms) .

23.11.7. Thread



Ein Thread ist ein paralleler Prozess zum Roboterprogramm. Ein Thread kann zur Steuerung einer externen Maschine, unabhängig vom Roboterarm, eingesetzt werden. Ein Thread kann mithilfe von Variablen und Ausgangssignalen mit dem Roboterprogramm kommunizieren.

23.11.8. Switch

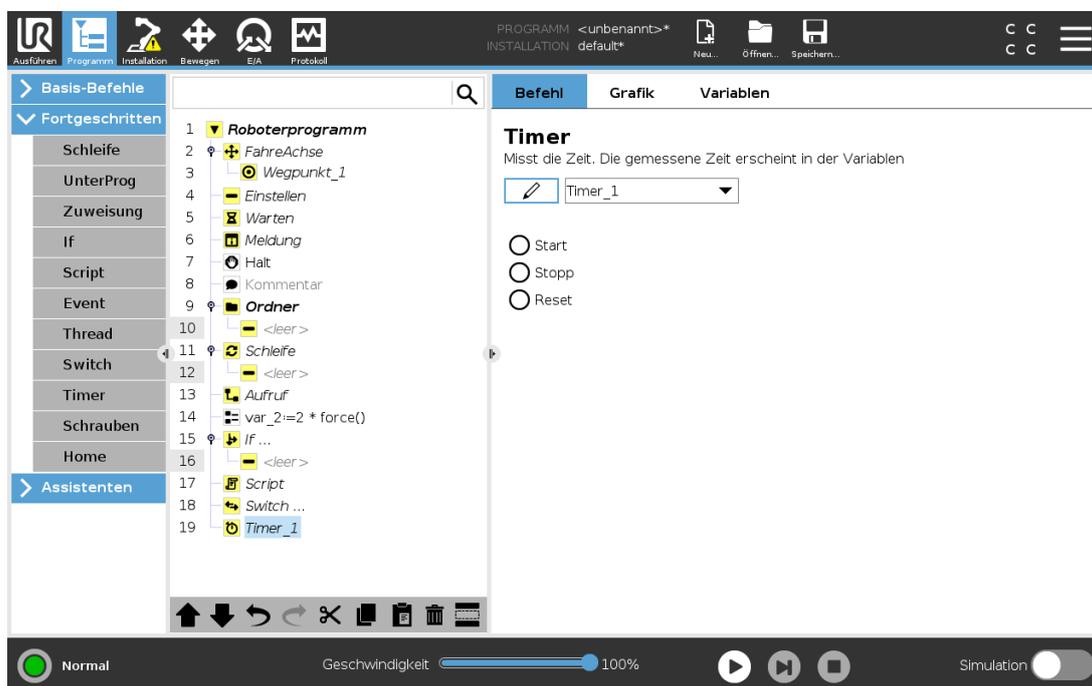


Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Eine **Switch Case**-Konstruktion bewirkt eine Änderung des Roboterhaltens basierend auf Sensoreingänge oder Variablenwerte. Verwenden Sie den **Ausdruckseditor**, um die Bedingung zu beschreiben, in welcher der Roboter mit den Unterbefehlen dieses Switch fortfahren soll. Wenn die Bedingung einen dieser Fälle erfüllt, werden die Zeilen in dem jeweiligen Case ausgeführt. Wurde ein „Default Case“ festgelegt, werden die Linien nur dann ausgeführt, wenn keine anderen passenden Fälle wurden gefunden.

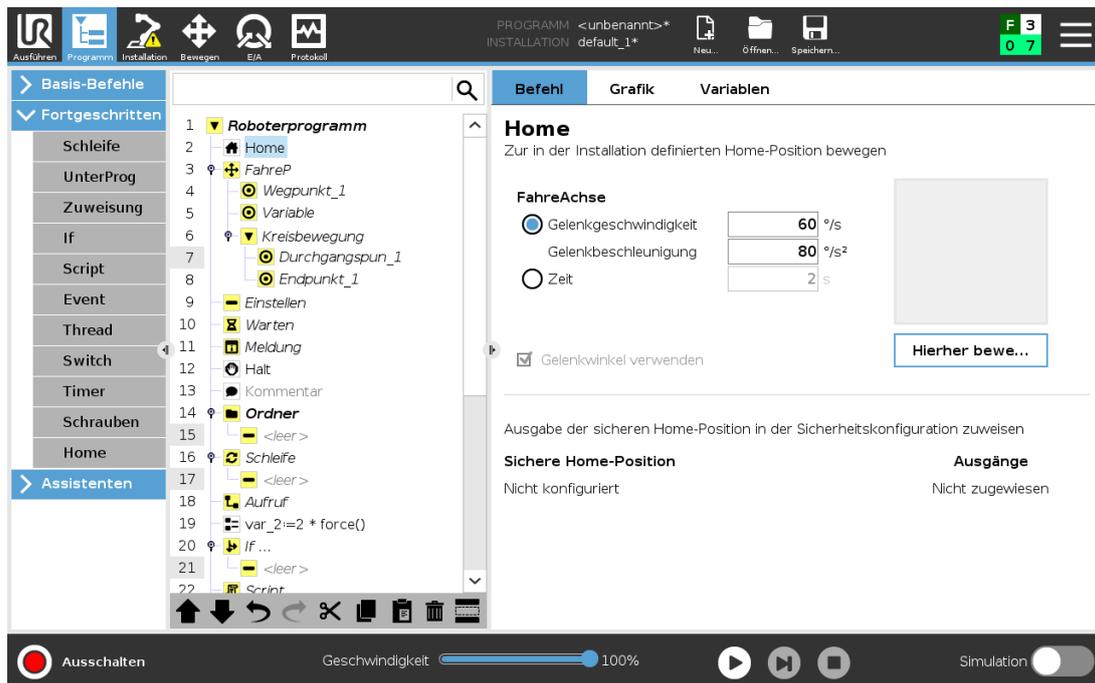
Jeder Switch kann mehrere Cases sowie einen Default Case haben. In einem Switch kann immer nur eine Instanz pro Case-Wert definiert sein. Cases können mithilfe der Schaltflächen auf dem Bildschirm hinzugefügt werden. Ein Case-Befehl kann für diesen Switch vom Bildschirm entfernt werden.

23.11.9. Timer



Ein Timer misst die benötigte Zeitdauer, die bestimmte Teile des Programms für die Ausführung benötigen. Eine Programmvariable enthält die Zeit, die seit dem Start eines Timers verstrichen ist, und ist auf der Registerkarte „Variablen“ und der Registerkarte „Befehl“ zu sehen.

23.11.10. Home



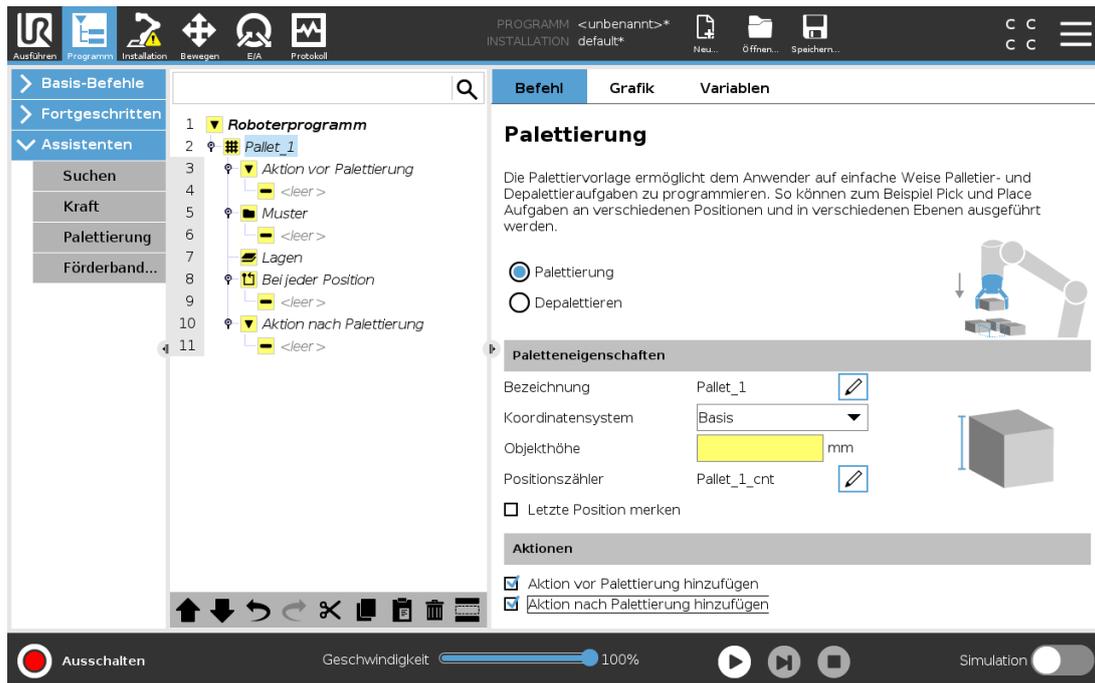
Der Ausgangsposition-Knoten verwendet Gelenkwinkel zum Bewegen des Roboters an eine zuvor festgelegte Position. Wenn der Ausgangsposition-Knoten als „Sichere Ausgangsposition“ definiert ist, wird er als Ausgangsposition (Sicherheit) in der Programmstruktur angezeigt. Wenn die Ausgangsposition nicht in „Sicherheit“ definiert ist, ist der Knoten nicht definiert.

23.12. Assistenten

23.12.1. Palettierung

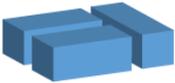
Palettierung stellt eine Vorlage dar, um auf einfache Weise Palettierungs- und Entpalettierungsaufgaben sowie Aufnahmen und Ablegen von Teilen (z.B. von Ablagen, Vorrichtungen usw.) zu programmieren und den Roboter wiederholbare Aktionen für verschiedene Elemente in mehreren Lagen und verschiedenen Mustern ausführen zu lassen. Es können verschiedene Muster erstellt und auf bestimmte Lagen angewandt werden. Auch eine Trennung zwischen den einzelnen Lagen ist möglich (siehe [Hinzufügen einer Trennung zwischen Lagen innerhalb einer Palettierungssequenz auf Seite 180](#)). Darüber hinaus können Sie Funktionen aus den Paletten-Eigenschaften verwenden, um die Platzierung Ihrer Palette mühelos anzupassen. Für weitere Informationen zu Funktionen siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#). Beachten Sie die Anweisungen im Abschnitt **Ein Palettierungs-Programm erstellen**, um die Palettierungsvorlage zu nutzen.

Palettierungs-Programm erstellen



1. Entscheiden Sie, ob Sie eine Funktion anlernen (siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#)) oder eine Basis als Bezugsebene verwenden wollen.
2. Tippen Sie im Tab **Programm** unter **Assistenten** auf **Palettierung**.
3. Wählen Sie im Bildschirm Palettierung in Abhängigkeit von der gewünschten Aktion eine der folgenden Aktionen aus.
 1. Wählen Sie **Palettierung**, um Elemente auf einer Palette zu organisieren.
 2. Wählen Sie **Depalettieren**, um Elemente von einer Palette zu entfernen.
4. Geben Sie unter **Paletteneigenschaften** den Namen des Programms, das Koordinatensystem (siehe Schritt 1), die Objekthöhe und den Namen des Elementzählers für Ihr Programm an. Aktivieren Sie das Kontrollkästchen **Letzte Position merken**, wenn der Roboter nach einem Neustart mit dem Element fortfahren soll, bei dem er gestoppt wurde.
5. Fügen Sie im Bildschirm Palettierung unter **Aktionen** eine der folgenden Aktionen hinzu, die vor oder nach der Palettierungssequenz ausgeführt werden sollen:
 1. **Aktion vor Palettierung hinzufügen**: Diese Aktionen werden vor dem Start der Palettierung ausgeführt.
 2. **Aktion nach Palettierung hinzufügen**: Diese Aktionen werden nach Abschluss der Palettierung ausgeführt.
6. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Muster**, um Muster für Ihre Lagen festzulegen. Sie können die folgenden Arten von Mustern erstellen: Linie, Gitter oder unregelmäßig (siehe Abbildung unten). In diesem Bildschirm können Sie auswählen, ob Sie zwischen den Lagen trennen wollen (siehe [Hinzufügen einer Trennung zwischen Lagen innerhalb einer Palettierungssequenz auf Seite 180](#)).

7. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den/die Musterknoten, um dem Roboter lagenspezifische Positionen (z. B. Start- und Endpunkte, Gitterecken und/oder Anzahl der Elemente) anzulernen. Siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#) für Lehranweisungen. Alle Positionen müssen an der Unterseite der Palette angelernt werden. Tippen Sie zum Duplizieren eines Musters im Musterknoten-Bildschirm, den Sie duplizieren wollen, auf die Schaltfläche **Muster duplizieren**.

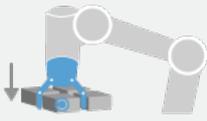
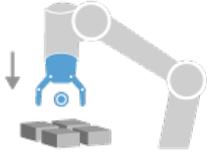
	<p>Linie Wählen Sie zum Anlernen der Positionen jedes Element in der Programmstruktur aus:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Start_Item_1 • End_Item_1 <p>Fügen Sie die Anzahl der Elemente mit dem Textfeld Elemente unten am Bildschirm in Ihre Sequenz ein.</p>
	<p>Gitter Wählen Sie zum Anlernen der Positionen jedes Element in der Programmstruktur aus:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Corner_Item_1 • Corner_Item_2 • Corner_Item_3 • Corner_Item_4 <p>Fügen Sie zum Festlegen der Abmessungen des Musters die Anzahl der Zeilen und Spalten in die entsprechenden Textfelder ein.</p>
	<p>Unregelmäßig Wählen Sie zum Anlernen der Positionen jedes Element in der Programmstruktur aus:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Element_1 • Element_2 • Element_3 <p>Tippen Sie auf Element hinzufügen, um ein neues Element in der Sequenz hinzuzufügen und festzulegen.</p>

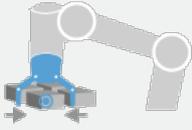
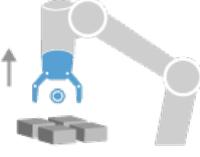
8. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Lagen**, um die Schichten in Ihrer Palettierungssequenz zu konfigurieren. Wählen Sie aus dem Dropdown-Menü **Muster wählen** ein Muster für jede Schicht aus. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Lage hinzufügen**, um Ihrem Programm weitere Schichten hinzuzufügen. Lagen müssen in der richtigen Reihenfolge hinzugefügt werden, da sie später nicht mehr neu geordnet werden können.
9. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **An jedem Element**. Wählen Sie die An jedem Element-Standardoption (A) Assistent oder (B) Manuelle Konfiguration. Nachstehend finden Sie die Anleitung für jede Option.

(A) Assistent An jedem Element

Der Assistent An jedem Element hilft bei der Definition der Aktionen, die für jedes Element auf einer Palette ausgeführt werden sollen, z.B. Referenzpunkt, Annäherungs-Wegepunkt, Werkzeugaktionspunkt-Wegepunkt und Exit-Wegepunkt (Beschreibung in folgender Tabelle). Die Annäherungs- und Exit-Wegepunkte für jedes Element bleiben in der gleichen Richtung und Ausrichtung bestehen, unabhängig von der Ausrichtung der verschiedenen Gegenstände.

1. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **An jedem Element**.
2. Klicken Sie im folgenden Fenster auf **Weiter**.
3. Tippen Sie auf **Hierher bewegen**. Halten Sie dann die Schaltfläche **Auto** gedrückt oder fahren Sie den Roboter mit der Schaltfläche **Manuell** zum Referenzpunkt. Tippen Sie auf **Weiter**. Tippen Sie erneut auf **Weiter**.
4. Tippen Sie auf **Wegpunkt setzen**, um den Annäherungs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Tippen Sie auf **Weiter**.
5. Wiederholen Sie Schritt 3.
6. Tippen Sie auf **Wegpunkt setzen**, um den Ausgangs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Tippen Sie auf **Weiter**.
7. Tippen Sie auf **Fertigstellen**.
8. Jetzt können Sie im Ordner Werkzeugaktionen in der Programmstruktur geeignete Aktionsknoten für Greifer hinzufügen.

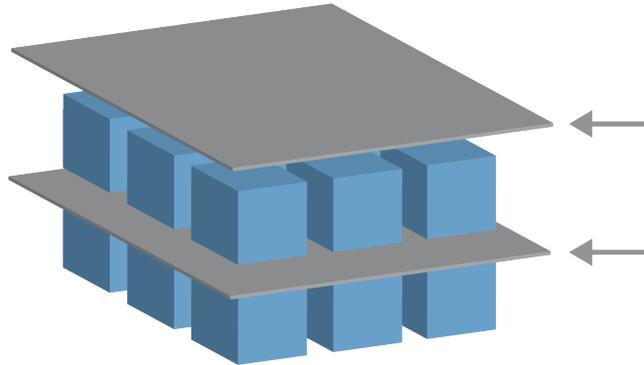
 <p>Greif- /Ablageposition</p>	<p>Werkzeugaktionspunkt-Wegpunkt: Die Lage und Position, an der sich der Roboter befinden soll, wenn für jedes Element in einer Lage eine Aktion ausgeführt wird. Der Werkzeugaktionspunkt-Wegepunkt ist standardmäßig der Referenzpunkt, kann aber durch Tippen auf den Knoten Werkzeugaktionspunkt-Wegepunkt in der Programmstruktur bearbeitet werden. Wenn der Assistent die Konfiguration übernimmt, ist der Referenzpunkt die erste Position in der ersten definierten Lage auf der Palette. Der Referenzpunkt wird verwendet, um dem Roboter den Annäherungs-Wegepunkt, den Werkzeugaktionspunkt-Wegepunkt und den Ausgangs-Wegepunkt für jedes Element in einer Lage zu vermitteln.</p>
 <p>AnfahrPunkt</p>	<p>Annäherungs-Wegpunkt: Die kollisionsfreie Position und Richtung, in die der Roboter bei der Annäherung an ein Element in einer Lage verfahren soll.</p>

 <p>Werkzeugaktion</p>	<p>Werkzeugaktion: Die Aktion, die das Roboterwerkzeug für jedes Element ausführen soll.</p>
 <p>Abbrechen</p>	<p>Ausgangs-Wegpunkt: Die Position und Richtung, in die der Roboter beim Entfernen von einem Element in einer Lage verfahren soll.</p>

(B) Manuelle Konfiguration

1. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **An jedem Element**.
2. Klicken Sie im Startbildschirm **An jedem Element** auf **Manuelle Konfiguration**.
3. Wählen Sie aus dem Dropdown-Menü ein Muster und ein Referenzpunkt-Element aus. Klicken Sie auf **Als Referenzpunkt verwenden**, um den Referenzpunkt zu setzen.
4. Tippen Sie auf **Hierher bewegen**, um den Roboter zum Referenzpunkt zu fahren.
5. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Annäherungs-Knoten, um dem Roboter den Annäherungs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Der Annäherungs-Wegepunkt bleibt in der gleichen Richtung und Ausrichtung bestehen, unabhängig von der Ausrichtung der verschiedenen Gegenstände.
6. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten An jedem Element. Wiederholen Sie Schritt 4.
7. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Ausgang**, um dem Roboter den Ausgangs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).
8. Jetzt können Sie im Ordner Werkzeugaktionen in der Programmstruktur geeignete Aktionsknoten für Greifer hinzufügen.

Hinzufügen einer Trennung zwischen Lagen innerhalb einer Palettierungssequenz



Trenner wie Papier oder Styropor können zwischen den Lagen innerhalb einer Palettierungssequenz angeordnet werden. Um Lagen voneinander zu trennen, gehen Sie wie folgt vor:

1. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Muster**.
2. Wählen Sie im Bildschirm **Muster Zwischenlage** aus und definieren die Höhe im Textfeld **Höhe Zwischenlage**. Wenn keine Höhe definiert ist, wird das Programm nicht ausgeführt.
3. Wählen Sie in der Programmstruktur **Lagen** aus. Wählen Sie im Lagen-Bildschirm aus, zwischen welchen Lagen die Trenner liegen sollen (Trenner werden automatisch zwischen den einzelnen Lagen platziert).
4. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Zwischenlage**. Klicken Sie auf **Trenner (Zwischenlage) setzen**, um die Position des Trenners zu vermitteln.
5. Wählen Sie zwischen der Standardoption (A) Trenner-Assistent oder (B) Manuelle Konfiguration der Trennersequenz. Nachstehend finden Sie die Anleitung für jede Option.

Wenn der Assistent abgeschlossen ist oder Sie den Assistenten abbrechen, wird in der Programmstruktur unter **Zwischenlage-Aktion** eine Vorlage angezeigt. Zusätzlich zum Ordner Werkzeugaktion unter dem Knoten Trenner-Aktion, können Sie einen der folgenden Ordner auswählen:

- **Separator abholen** legt die Stelle fest, an der der Roboter die Zwischenlagen für die Palettierung aufnimmt.
- **Zwischenlage ablegen** ist die Stelle, an der die Zwischenlagen zum Depalettieren abgelegt werden.

(A) Trenner-Assistent

1. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Zwischenlage-Aktion**.
2. Klicken Sie im folgenden Fenster auf **Weiter**.
3. Tippen Sie auf die Schaltfläche **Hierher bewegen** und halten Sie die Schaltfläche **Auto** gedrückt oder verfahren Sie den Roboter mit der Schaltfläche **Manuell** zur Zwischenlage-

Position. Tippen Sie auf **Weiter**. Tippen Sie auf **Weiter**.

4. Tippen Sie auf **Wegpunkt setzen**, um den Annäherungs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Tippen Sie auf **Weiter**.
5. Wiederholen Sie Schritt 3.
6. Tippen Sie auf **Wegpunkt setzen**, um den Ausgangs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)). Tippen Sie auf **Weiter**.
7. Tippen Sie auf **Fertigstellen**.
8. Jetzt können Sie in den Ordnern Aufnahme Trenner, Ablage Trenner und Werkzeugaktionen in der Programmstruktur geeignete Aktionsknoten hinzufügen.

(B) Manuelle Konfiguration

1. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten **Zwischenlage-Aktion**.
2. Tippen Sie im **Zwischenlage-Aktion**-Startbildschirm auf **Manuelle Konfiguration**.
3. Tippen Sie auf **Zur Zwischenlage-Position bewegen**, um den Roboter zur Zwischenlage-Position bewegen.
4. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Annäherungs-Knoten, um dem Roboter den Annäherungs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).
5. Tippen Sie in der Programmstruktur auf den Knoten Trenner-Aktion. Wiederholen Sie Schritt 3.
6. Klicken Sie in der Programmstruktur auf den Knoten Ausgang, um dem Roboter den Ausgangs-Wegpunkt anzulernen (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).
7. Jetzt können Sie in den Ordnern Aufnahme Trenner, Ablage Trenner und Werkzeugaktionen in der Programmstruktur geeignete Aktionsknoten hinzufügen.

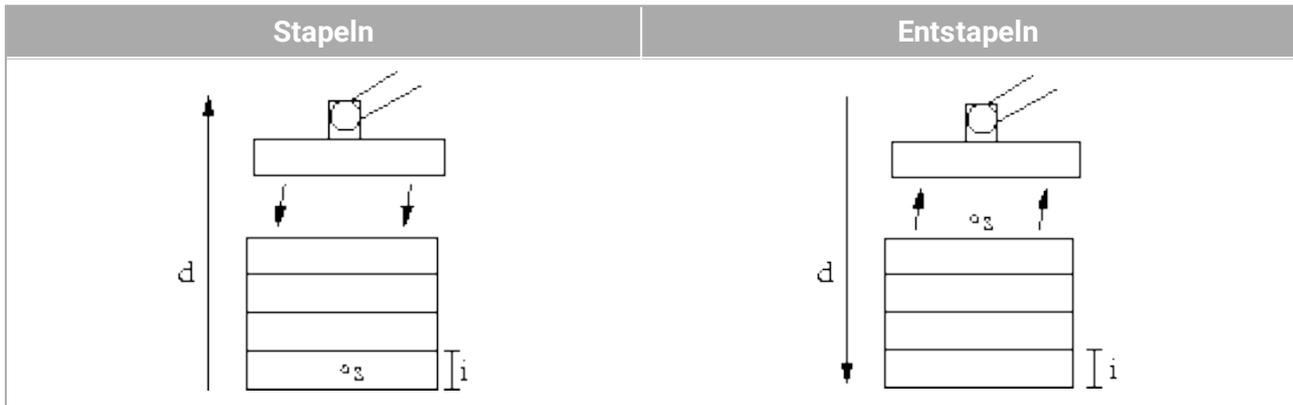
Optionen zur Anpassung eines Palettierungs-Programms

Sie können Ihr Palettierungs-Programm in der folgenden Weise anpassen:

- Wenn Ihre Palette nach der Erstellung eines Palettierungs-Programms angepasst oder neu positioniert werden muss, müssen Sie nur die Palettierungs-Funktion neu anlernen (siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#)), da die Palettierungssequenz in Bezug zur Funktion festgelegt ist. Somit passen sich alle anderen Programmkomponenten automatisch an die neu angelernte Position an.
- Sie können die Eigenschaften der Verschiebungsbefehle bearbeiten (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).
- Sie können die Geschwindigkeiten und Blendradien ändern (siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).
- Sie können den Sequenzen An jedem Element oder Trenner-Aktion weitere Programmknoten hinzufügen.

23.12.2. Suchen

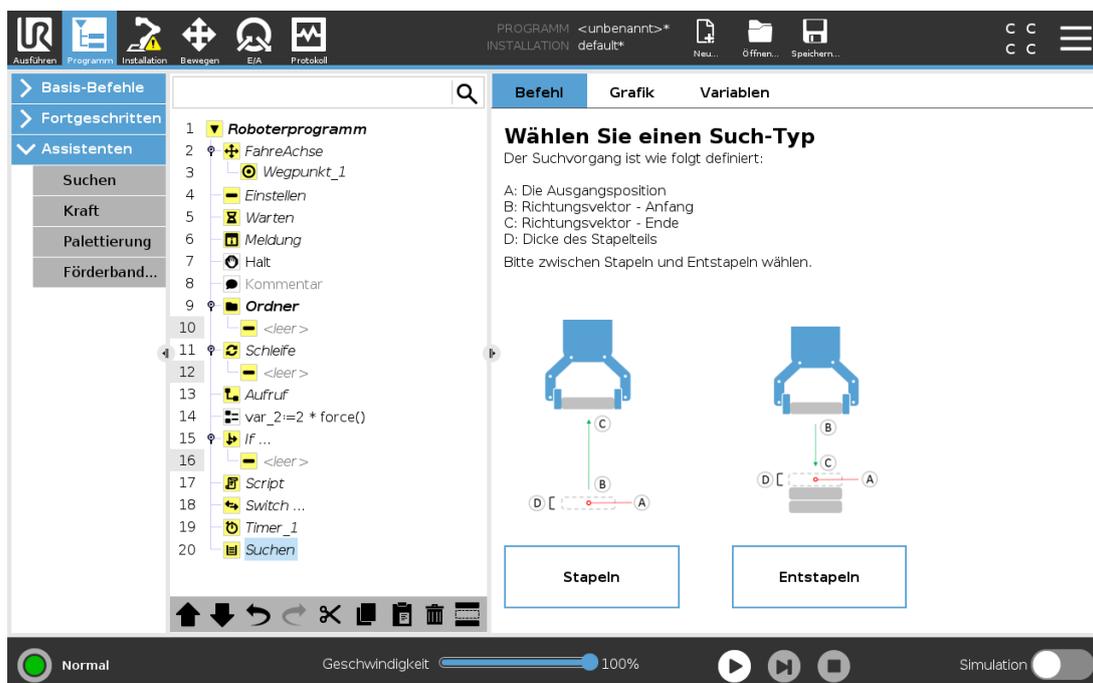
Die Suchfunktion verwendet einen Sensor, um zu bestimmen, wann die korrekte Position erreicht ist, um ein Element zu fassen oder loszulassen. Der Sensor kann ein Drucktastenschalter, ein Drucksensor oder ein kapazitiver Sensor sein. Diese Funktion ist für Arbeiten an Stapeln aus Artikeln mit unterschiedlicher Stärke konzipiert, oder wenn die genauen Positionen der Artikel nicht bekannt oder schwierig zu programmieren sind.



Bei der Programmierung eines Stapelvorgangs ist der Ausgangspunkt s , die Stapelrichtung d und die Stärke der Artikel auf dem Stapel i zu definieren.

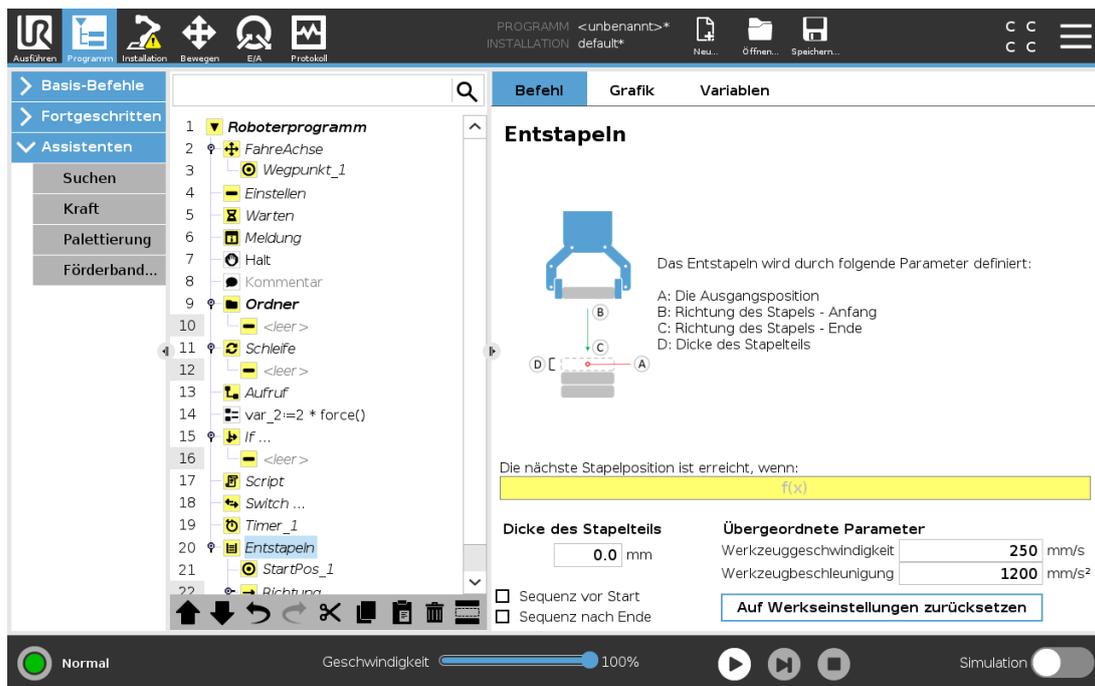
Dazu ist die Voraussetzung für die nächste Stapelposition sowie eine spezielle Programmabfolge, die an jeder Stapelposition ausgeführt wird, zu definieren. Auch Geschwindigkeit und Beschleunigungen müssen für die Bewegung im Stapel bestimmt werden.

Stapeln



Beim Stapeln bewegt sich der Roboterarm in die Ausgangsposition und dann in die *Gegenrichtung*, um die nächste Stapelposition zu suchen. Wenn die Voraussetzung erfüllt wird, merkt sich der Roboter die Position und führt die spezielle Abfolge aus. Das nächste Mal startet der Roboter die Suche aus dieser Position, erweitert um die Stärke des Elements in der Stapelrichtung. Das Stapeln ist beendet, wenn die Stapelhöhe eine bestimmte Anzahl erreicht hat oder der Sensor ein Signal gibt.

Entstapeln

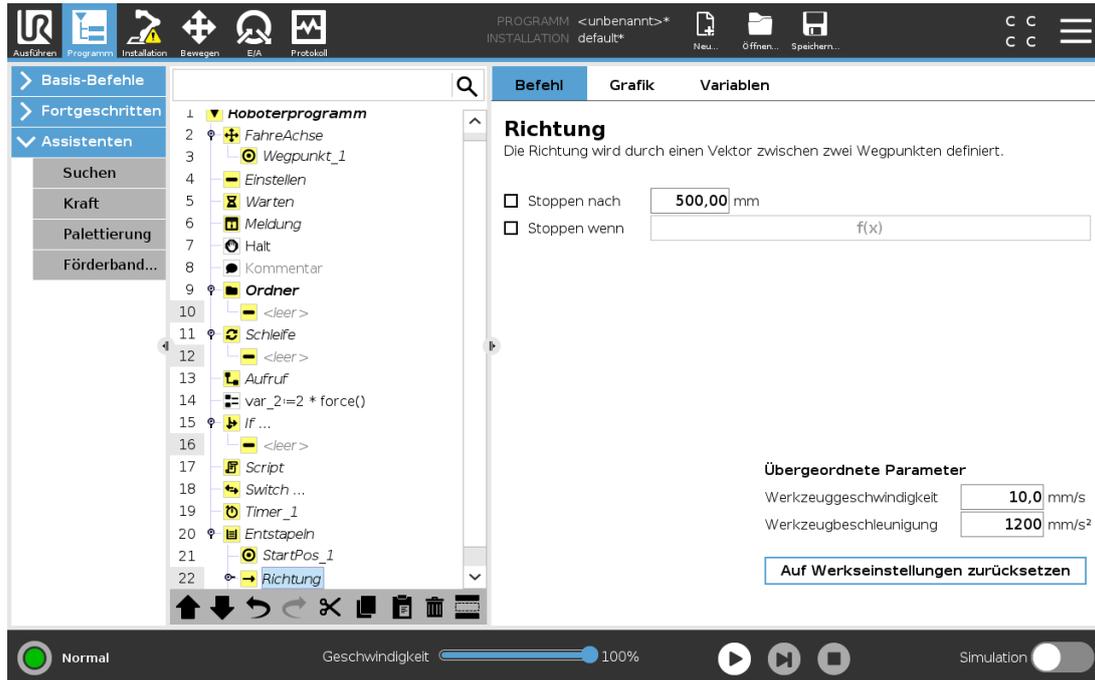


Beim Abstapeln bewegt sich der Roboterarm von der Ausgangsposition in die angegebene Richtung, um nach dem nächsten Element zu suchen. Die Voraussetzung auf dem Bildschirm bestimmt, wann das nächste Element erreicht wird. Wenn die Voraussetzung erfüllt wird, merkt sich der Roboter die Position und führt die spezielle Abfolge aus. Das nächste Mal startet der Roboter die Suche aus dieser Position, erweitert um die Stärke des Elements in der Stapelrichtung.

Ausgangsposition

Das Stapeln beginnt mit der Ausgangsposition. Wird die Ausgangsposition weggelassen, fängt das Stapeln an der aktuellen Position des Roboterarms an.

Richtung



Die Richtung wird durch zwei Punkte angezeigt und wird als Differenz der TCP-Punkt 1 und 2 ermittelt.

Hinweis: Eine Richtung berücksichtigt nicht die Ausrichtung der Punkte.

Ausdruck der nächsten Stapel-Position

Der Roboterarm bewegt sich entlang des Richtungsvektors, während er fortlaufend bewertet, ob die nächste Stapel-Position erreicht worden ist. Wenn der Ausdruck als True (wahr) bewertet wird, wird die spezielle Sequenz ausgeführt.

“VorStart”

Die optionale VorStart-Sequenz wird kurz vor Beginn des Vorgangs ausgeführt. Dies kann genutzt werden, um auf Freigabesignale zu warten.

“NachEnde”

Die optionale NachEnde-Sequenz wird kurz nach Ende des Vorgangs ausgeführt. Dies kann genutzt werden, um ein Signal für Fließbandbewegung zur Vorbereitung auf den nächsten Stapel zu geben.

Einlege/Entnahme-Sequenz

Die „Pick and Place“-Sequenz (Einlege/Entnahme) ist eine spezielle Programmsequenz, die bei jeder Stapelposition ausgeführt wird, ähnlich dem Palettiervorgang.

23.12.3. Kraft

Im Wirkungsbereich des Roboters erlaubt der **Kraftmodus** eine Anpassung und Kraftanwendung in konformen Achsen. Alle Roboterarmbewegungen im Rahmen eines **Kraft-Befehls** erfolgen im **Kraftmodus**. Bei Bewegung des Roboterarms im **Kraftmodus** können eine oder mehrere Achsen ausgewählt werden, in denen sich der Roboterarm konform verhält. Der Roboterarm geht mit der Umgebung entlang einer vorgegebenen Achse konform. d. h. der Roboterarm passt seine Position automatisch an, um die vorgegebene Kraft zu erreichen. Der Roboterarm kann auch selbst auf seine Umgebung (z. B. ein Werkstück) Kraft ausüben.

Der **Kraftmodus** eignet sich für Anwendungen, bei denen die eigentliche TCP-Position entlang einer vorgegebenen Achse keine ausschlaggebende Bedeutung hat, sondern eher eine bestimmte Kraft entlang dieser Achse benötigt wird. Dies ist beispielsweise der Fall, wenn der Roboter-TCP auf eine gekrümmte Oberfläche trifft oder beim Schieben oder Ziehen eines Werkstücks. Der **Kraftmodus** lässt sich auch auf bestimmte Drehmomente um vorgegebene Achsen anwenden.

Hinweis: Trifft der Roboterarm auf einer Achse mit Krafeeinstellung ungleich Null auf keinerlei Hindernis, so tendiert er entlang/an dieser Achse zur Beschleunigung.

Auch wenn eine Achse als konform ausgewählt wurde, versucht das Roboterprogramm den Roboter entlang dieser Achse zu bewegen. Mithilfe der Kraftregelung ist jedoch sichergestellt, dass der Roboterarm die vorgegebene Kraft dennoch erreicht.



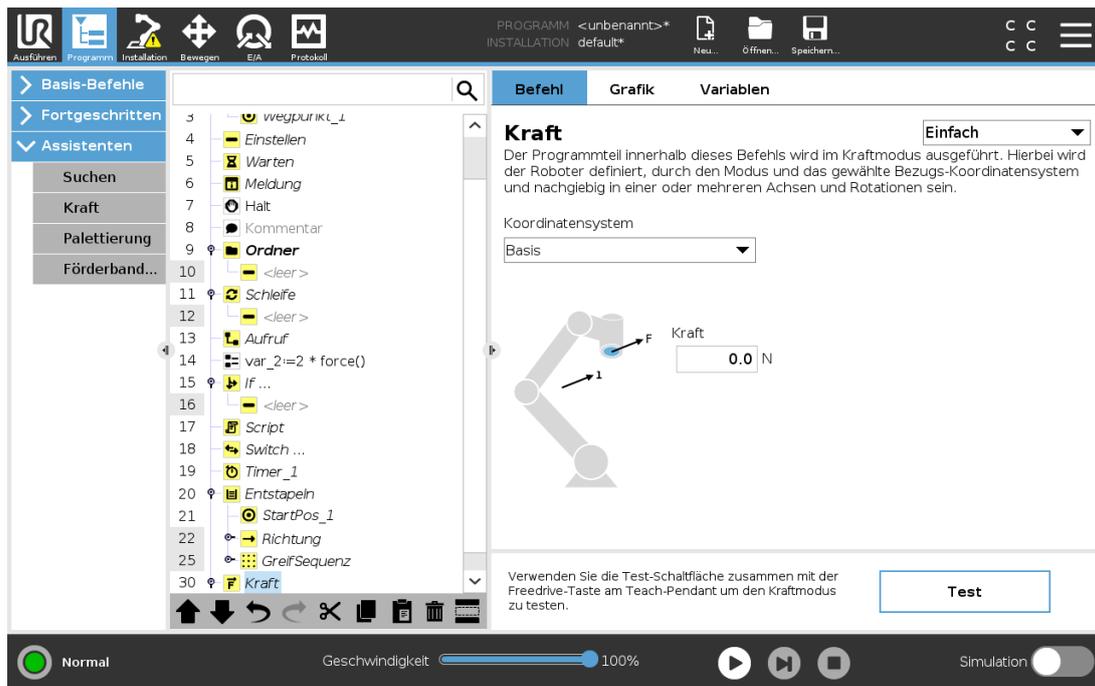
HINWEIS

Wenn sich ein Kraftmodus innerhalb von If, Elself oder Loop befindet und die Option „Bedingung kontinuierlich prüfen“ ausgewählt ist, können Sie am Ende des Ausdrucks ein `endforcemode()`-Script hinzufügen, um die Kraftregelung zu beenden.



WARNUNG

1. Vermeiden Sie zu starke Verlangsamung kurz vor Eintritt in den Kraftmodus.
2. Vermeiden Sie zu starke Beschleunigung im Kraftmodus, da dies zu Genauigkeitsverlusten bei der Kraftregelung führt.
3. Vermeiden Sie parallele Bewegungen zu konformen Achsen vor Eintritt in den Kraftmodus.



Auswahl von Funktionen

Im **Funktionsmenü** wird das vom Roboter während des Betriebs im Kraftmodus zu verwendende Koordinatensystem (Achsen) ausgewählt. Die im Menü enthaltenen Funktionen sind diejenigen, die bei der Installation festgelegt wurden (siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#)).

Kraftmodustyp

Es gibt vier verschiedene Kraftmodustypen, die bestimmen, wie das Bezugs-Koordinatensystem jeweils zu interpretieren ist.

- **Einfach:** In diesem Kraftmodus ist nur eine Achse konform. Die Kraftanwendung entlang dieser Achse ist anpassbar. Die gewünschte Kraft wird immer entlang der z-Achse des Bezugs-Koordinatensystems angewendet. Bei Linienfunktionen geschieht dies entlang der y-Achse.
- **Rahmen:** Der Rahmen-Modus ermöglicht eine fortgeschrittenere Anwendung. Die Positionsanpassung und die Kräfte in allen sechs Freiheitsgraden können hier unabhängig voneinander eingestellt werden.
- **Punkt:** Bei Auswahl des Punkt-Modus verläuft die y-Achse des Task-Rahmens vom Roboter-TCP zum Ursprung des Bezugs-Koordinatensystems. Der Abstand zwischen dem Roboter-TCP und dem Ursprung des Bezugs-Koordinatensystems muss mindestens 10 mm betragen. Bitte beachten Sie, dass sich der Task-Rahmen während der Ausführung mit der Position des Roboter-TCPs ändert. Die x- und z-Achse des Task-Rahmens sind von der ursprünglichen Ausrichtung des Bezugs-Koordinatensystems abhängig.
- **Bewegung:** Bewegung bedeutet, dass sich der Task-Rahmen mit der Richtung der TCP-Bewegung verändert. Die x-Achse des Task-Rahmens ist eine Projektion der TCP-Bewegungsrichtung auf der Ebene zwischen x- und y-Achse des Bezugs-

Koordinatensystems. Die y-Achse ist orthogonal zur Bewegung des Roboterarms ausgerichtet und liegt in der x-y-Ebene des Bezugs-Koordinatensystems. Dies kann beim Entgraten entlang eines komplexen Pfades hilfreich sein, bei dem eine zur TCP-Bewegung senkrechte Kraft benötigt wird.

Hinweis: Wird in den Kraftmodus übergegangen, wenn der Roboterarm stillsteht, so gibt es keine konformen Achsen bis die TCP-Geschwindigkeit über Null liegt. Wenn der Roboterarm später (immer noch im Kraftmodus) wieder stillsteht, hat der Task-Rahmen die gleiche Ausrichtung wie zu dem Zeitpunkt, als die TCP-Geschwindigkeit das letzte Mal über Null lag.

Für die letzten drei Kraftmodustypen wird der tatsächliche Task-Rahmen während der Ausführung im Tab (siehe [23.8. Grafik-Tab auf Seite 147](#)) angezeigt, wenn der Roboter im Kraftmodus betrieben wird.

23.12.4. Auswahl des Kraftwertes

- Der Kraft- oder Drehmomentwert kann für konforme Achsen eingestellt werden, so dass der Roboterarm seine Position anpasst, um die ausgewählte Kraft zu erreichen.
- Bei nichtkonformen Achsen folgt der Roboterarm der Bahn, die mit dem Programm festgelegt wurde.

Für Übersetzungsparameter wird die Kraft in Newton [N] angegeben, für Rotationsparameter wird das Drehmoment in Newtonmeter [Nm] angegeben.



HINWEIS

Folgende Schritte sind erforderlich:

- Verwenden Sie die Scriptfunktion `get_tcp_force()` in einem separaten Thread, um Ist-Kraft und -Drehmoment auszulesen.
- Korrigieren Sie den Vektor für den Schlüssel, falls die tatsächliche Kraft und/oder Drehmoment niedriger sein sollte als benötigt.

23.12.5. Geschwindigkeitsbegrenzung

Kartesische Höchstgeschwindigkeit ist für konforme Achsen einstellbar. Der Roboter bewegt sich bei dieser Geschwindigkeit mit Kraftregelung, solange er nicht mit einem Objekt in Berührung kommt.

23.12.6. Testeinstellungen für Kraft

Über den als **Test** gekennzeichneten Ein-/Aus-Schalter wird die **Freedrive**-Taste hinten am Teach Pendant vom normalen Freedrive-Modus auf das Testen der Kraft umgeschaltet.

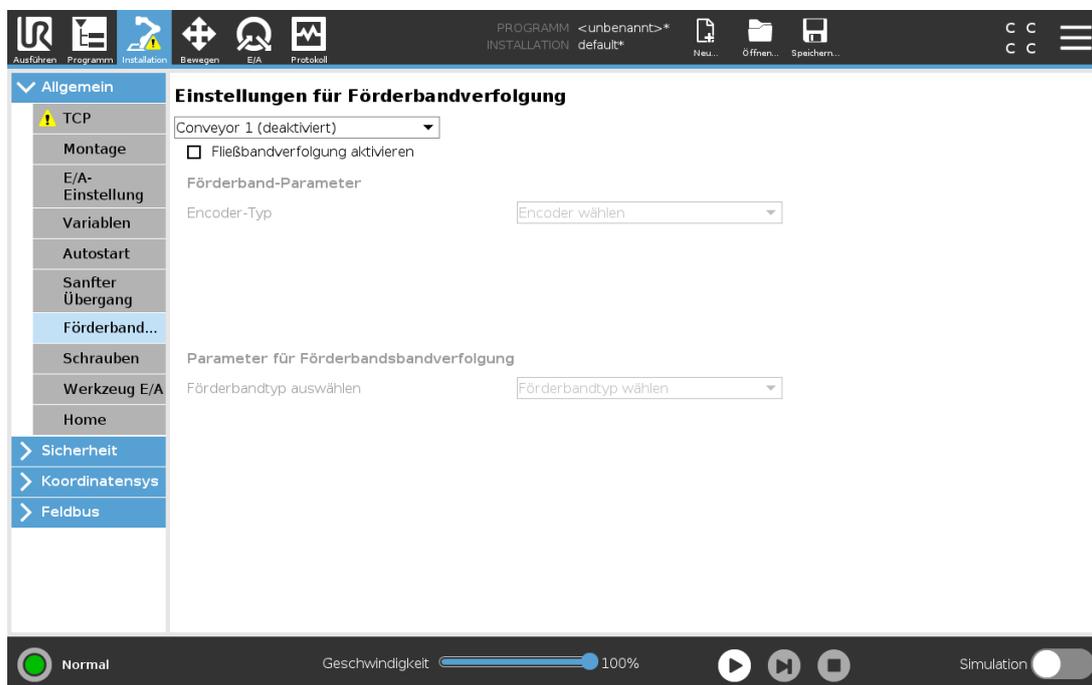
Wird bei eingeschalteter **Test-Schaltfläche** die **Freedrive**-Taste hinten am Teach Pendant gedrückt, führt der Roboter den Kraftbefehl ohne Durchlauf des Programms direkt aus, sodass die Einstellungen vor der eigentlichen Ausführung des Programms geprüft werden können. Diese

Funktion ist besonders nützlich, um sicherzustellen, dass konforme Achsen und Kräfte korrekt ausgewählt und eingestellt wurden. Halten Sie den Roboter-TCP einfach mit einer Hand, drücken Sie mit der anderen Hand die **Freedrive-Taste** und beobachten Sie, in welche Richtungen der Roboterarm bewegt oder nicht bewegt werden kann. Nach Verlassen dieses Bildschirms wird die Test-Schaltfläche automatisch abgeschaltet, so dass die **Freedrive-Taste** hinten am Teach Pendant wieder für den regulären **Freedrive-Modus** genutzt werden kann.

Hinweis: Die **Freedrive**-Schaltfläche ist nur wirksam, wenn eine gültige Funktion für den Kraft-Befehl ausgewählt wurde.

23.12.7. Förderbandverfolgung

Fließband-Tracking ermöglicht es dem Roboterarm, die Bewegung von bis zu zwei Fließbändern zu verfolgen. Förderbandverfolgung wird im Tab Installation festgelegt (siehe Abschnitt 24.14. [Einstellungen für Förderbandverfolgung auf Seite 217](#)).



Der Programmknoten „Förderbandverfolgung“ steht im Tab Programm unter dem Tab Vorlagen zur Verfügung. Alle Bewegungen unter diesem Knoten sind beim Fließband-Tracking erlaubt, stehen aber im Verhältnis zu der Fließbandbewegung. Übergänge sind beim Beenden des Fließband-Trackings nicht erlaubt, sodass der Roboter vollständig vor der nächsten Bewegung stoppt.

Verfolgen eines Fließbands

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Programm**.
2. Tippen Sie auf **Vorlagen** und wählen Sie **Förderbandverfolgung**, um einen Förderbandverfolgungs-Knoten zur Programmstruktur hinzuzufügen. Alle Bewegungen unter

dem Fließband-Tracking-Knoten verfolgen die Bewegung des Fließbands.

3. Wählen Sie unter „Förderbandverfolgung“ in der oberen Dropdownliste **Conveyor 1** oder **Conveyor 2**, um festzulegen, welches Fließband zu verfolgen ist.



HINWEIS

Wenn sich ein „Förderbandverfolgungs“-Knoten in einem If, Elself oder Loop befindet und die Option „Bedingung kontinuierlich prüfen“ ausgewählt ist, können Sie am Ende des Ausdrucks ein `end_conveyor_tracking()`-Script hinzufügen, um die Förderbandverfolgung zu beenden.

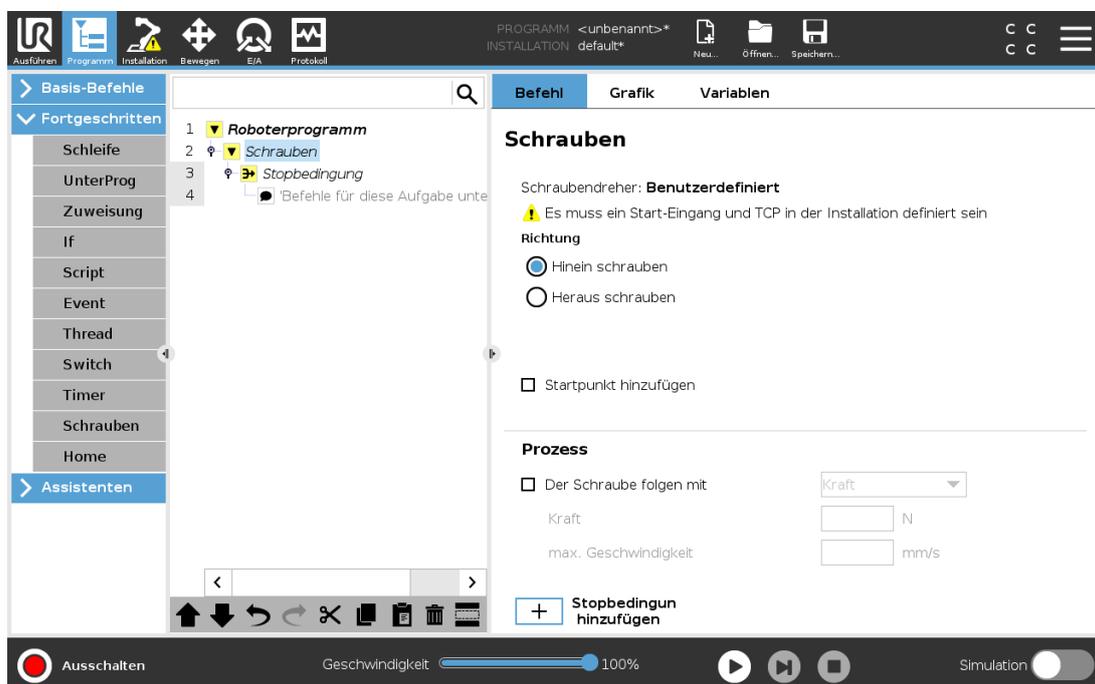


HINWEIS

Die Control-Box kann nur einen relativen Encoder aufnehmen, der mit einem Förderband (Conveyor 1) verwendet werden muss.

23.12.8. Schraubtechnik

Der Programmknoten **Schrauben** sorgt für eine einfache Möglichkeit, um eine Schraubapplikation für einen befestigten Schraubendreher einzubinden. Die Konfiguration des Schraubendrehers und der Anschluss an den Roboter werden im Tab Installation (siehe [24.1. Allgemein auf Seite 203](#)) definiert.



Hinzufügen eines Schraubtechnik-Knotens

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Programm**.
2. Tippen Sie unter „Fortgeschritten“ auf **Schrauben**.
3. Wählen Sie **Hineinschrauben**, um der Schraube in Anzugsrichtung (nach innen) zu folgen, oder **Heraus schrauben**, um der Schraube in Löserichtung (nach außen) zu folgen. Diese Auswahl hat nur Auswirkungen auf die Roboterbewegung beim Verfolgen der Schraube und auf die Messberechnungen.
4. In der **Programmauswahl** können Sie ein Schraubprogramm in Abhängigkeit von den **Programmauswahl**-Signalen in der Installation auswählen.
5. Wählen Sie **Startpunkt hinzufügen**, um der Programmstruktur ein FahreLinear hinzuzufügen, das ausgeführt wird, wenn der Schraubendreher bereits läuft.
Wählen Sie **Maschinenfehler-Handler** aktivieren, um gegebenenfalls die Programmstruktur mit einer Korrekturmaßnahme zu ergänzen, bevor der Schraubvorgang startet.

Wählen Sie unter **Prozess Der Schraube folgen mit** aus, um den Schraubvorgang folgendermaßen zu beeinflussen:

- Wählen Sie **Kraft**, um festzulegen, wie viel **Kraft** auf eine Schraube ausgeübt wird. Wählen Sie dann **max. Geschwindigkeit**, damit sich der Roboter mit dieser Geschwindigkeit bewegt, solange er keinen Kontakt mit der Schraube hat.



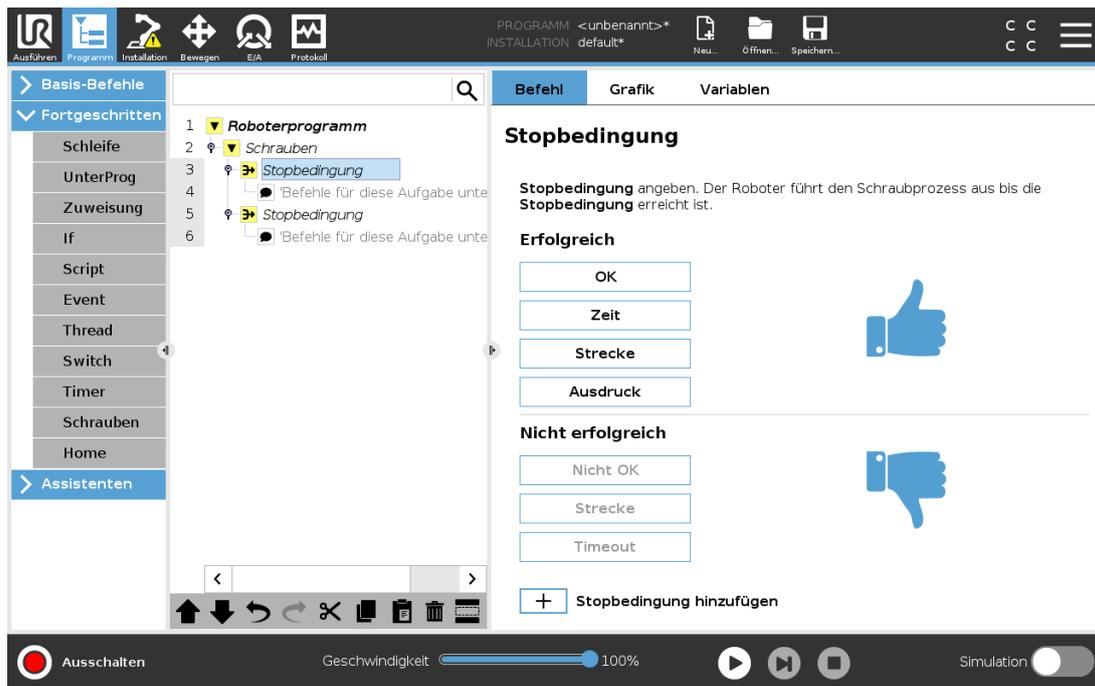
VORSICHT

Setzen Sie das Schraubendreher-Bit über der Schraube an, bevor Sie ein Schraub-Programm starten. Jegliche auf die Schraube ausgeübte Kraft kann die Programmleistung des Schraubtechnik-Programms beeinflussen.

- **Geschwindigkeit:** Wählen Sie für den Roboter zur Verfolgung der Schraube eine feste **Werkzeuggeschwindigkeit** und **Beschleunigung** aus.
- **Ausdruck:** Wählen Sie analog zum If-Befehl (siehe [23.11.2. If auf Seite 168](#)) **Ausdruck** aus, um die Bedingung zu beschreiben, unter der der Roboter die Schraube verfolgen soll.

23.12.9. Schraubtechnik Bis

Der Programmknoten Schrauben enthält eine obligatorischen **Programmstopp**-Knoten, der die Stoppkriterien für den Schraubvorgang festlegt.



Hier können Sie die folgenden Stoppkriterien definieren:

- **Erfolg:** Das Schrauben wird fortgesetzt, bis der Abschluss der von Ihnen gewählten Option erkannt wird. Nur eine (1) Erfolgsbedingung ist zulässig.
- **Fehler:** Das Schrauben wird fortgesetzt, bis für die von Ihnen gewählte(n) Option(en) ein Fehler erkannt wird. Es sind mehrere Fehlerbedingungen möglich.

Erfolgreich



- **OK:** Das Schrauben wird fortgesetzt, bis ein OK-Signal vom Schraubendreher erkannt wird.
- **Zeit:** Das Schrauben wird bis zu einer definierten Zeit fortgesetzt.
- **Strecke:** Das Schrauben wird bis zu einer definierten Distanz fortgesetzt.
- **Ausdruck:** Das Schrauben wird fortgesetzt, bis eine benutzerdefinierte Ausdrucksbedingung erfüllt ist.

Fehler



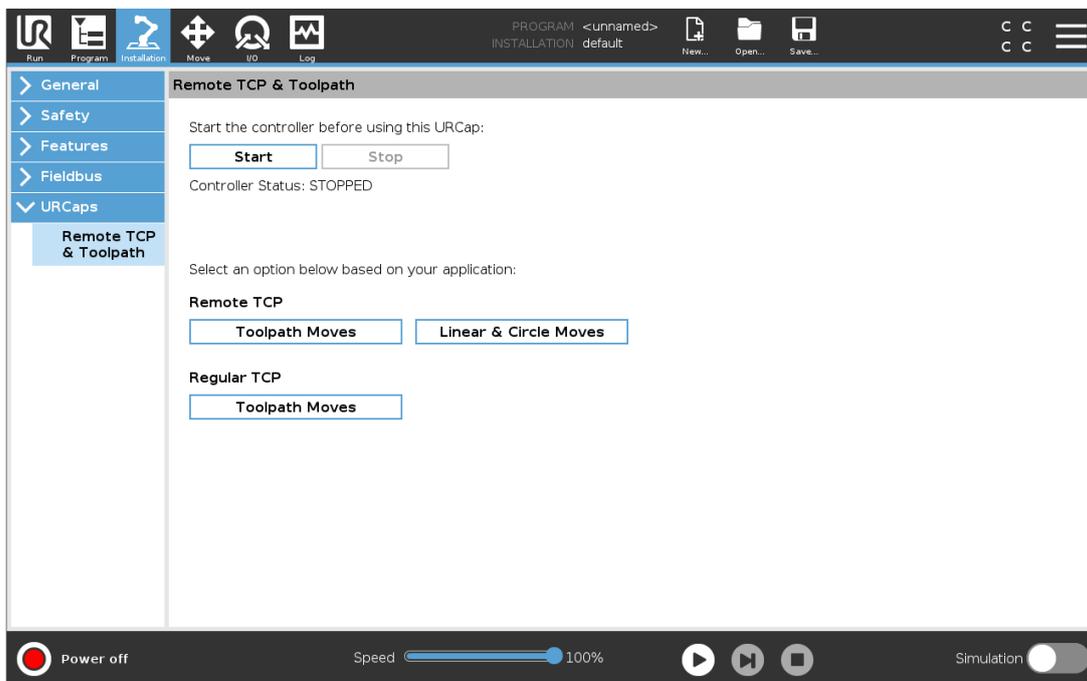
- **Nicht OK:** Das Schrauben wird gestoppt, wenn ein Nicht OK-Signal vom Schraubendreher erkannt wird.
- **Strecke:** Das Schrauben wird gestoppt, wenn der festgelegte Abstand überschritten wird.
- **Timeout:** Das Schrauben wird gestoppt, wenn die festgelegte Zeit überschritten wird.

23.13. URCaps

23.13.1. Remote-TCP und Werkzeugpfad URCap

Der Remote-TCP und der Werkzeugpfad URCap erlauben es Ihnen, Remote Tool Center Points (RTCP) einzustellen, wobei der Werkzeugmittelpunkt ein fester Punkt im Raum mit einem relativen Bezug zur Roboterbasis ist. Der Remote TCP und der Toolpath URCap erlauben es Ihnen darüber hinaus, Wegpunkte und Kreisbewegungen zu programmieren sowie Roboterbewegungen zu generieren, die auf importierten Werkzeugpfad-Dateien basieren und in CAD/CAM-Software von Drittanbietern definiert wurden.

Für die Verwendung von Remote TCP URCaps muss Ihr Roboter zuvor registriert werden (siehe [19.10. Roboter-Registrierung und URCap-Lizenzdateien auf Seite 109](#)). Der RTCP funktioniert in Anwendungen, bei denen der Roboter Elemente relativ zu einem fixierten Werkzeug greifen und bewegen muss. Der RTCP dient zusammen mit den Befehlen RTCP_MoveP und RTCP_CircleMove dazu, ein gegriffenes Teil mit konstanter Geschwindigkeit, relativ zum fixierten Werkzeug zu bewegen.



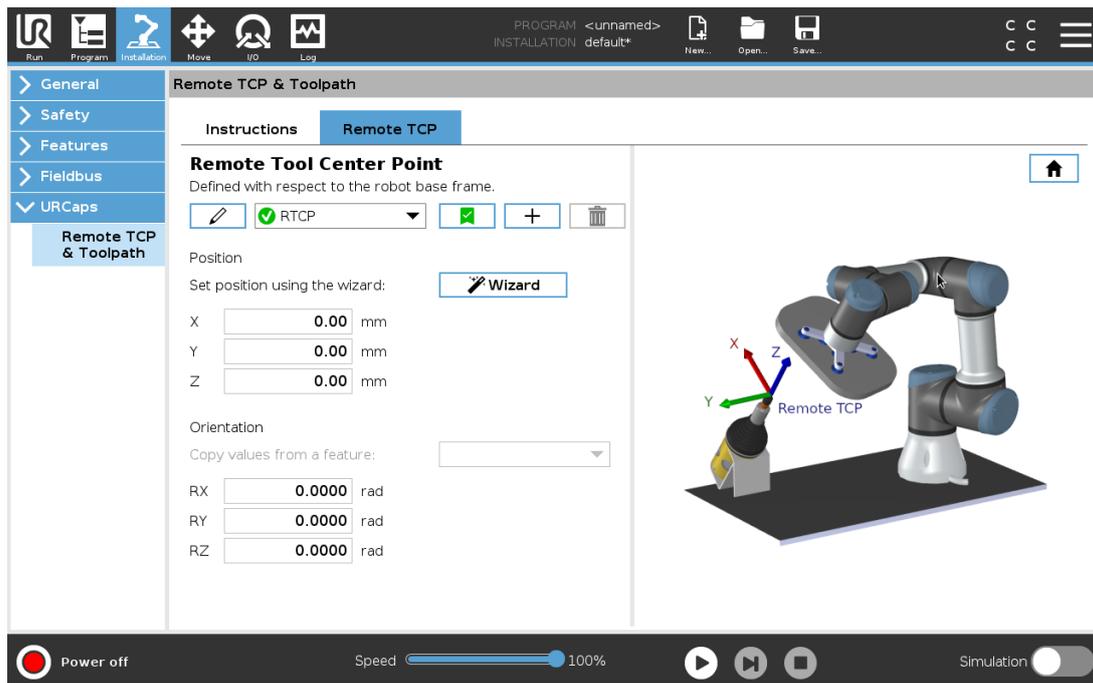
Ähnlich wie bei einem normalen TCP (siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#)) können Sie einen RTCP im Tab „Installation“ definieren und benennen. Außerdem können Sie die folgenden Aktionen ausführen:

- Hinzufügen, Umbenennen, Ändern und Entfernen von RTCPs
- Verstehen des Standard-RTCP und aktiven RTCP
- RTCP-Position anlernen (Teaching)
- Kopieren der RTCP-Ausrichtung

Einrichtung des RTCP von einer Funktion

Richten Sie einen RTCP über eine Funktion ein, um den Roboter relativ zum RTCP bewegen zu können und dabei RTCP-Wegpunkte und RTCP-Kreisbewegungen aufzunehmen.

1. Tippen Sie auf das Plus-Symbol, um einen neuen RTCP **RTCP** zu erstellen. Oder wählen Sie aus dem Dropdown-Menü einen vorhandenen RTCP aus.
2. Tippen Sie auf das Dropdown-Menü **Werte aus einem Koordinatensystem kopieren** und wählen Sie eines aus. Prüfen Sie, ob die RTCP-Ausrichtungswerte mit denen der ausgewählten Funktion übereinstimmen.



23.13.2. Bewegungsarten für Remote-TCP

RTCP_MoveP

Wie bei einem normalen MoveP definiert der RTCP_MoveP (RTCP_FahreP) die Werkzeuggeschwindigkeit und die Beschleunigung, mit der der Roboterarm relativ zum Remote-TCP bewegt wird. Siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#).

RTCP Circle Move

Wie bei einer normalen Kreisbewegung kann die RTCP-Kreisbewegung zu einem RTCP_MoveP hinzugefügt werden, um Kreisbewegungen auszuführen. Siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#).

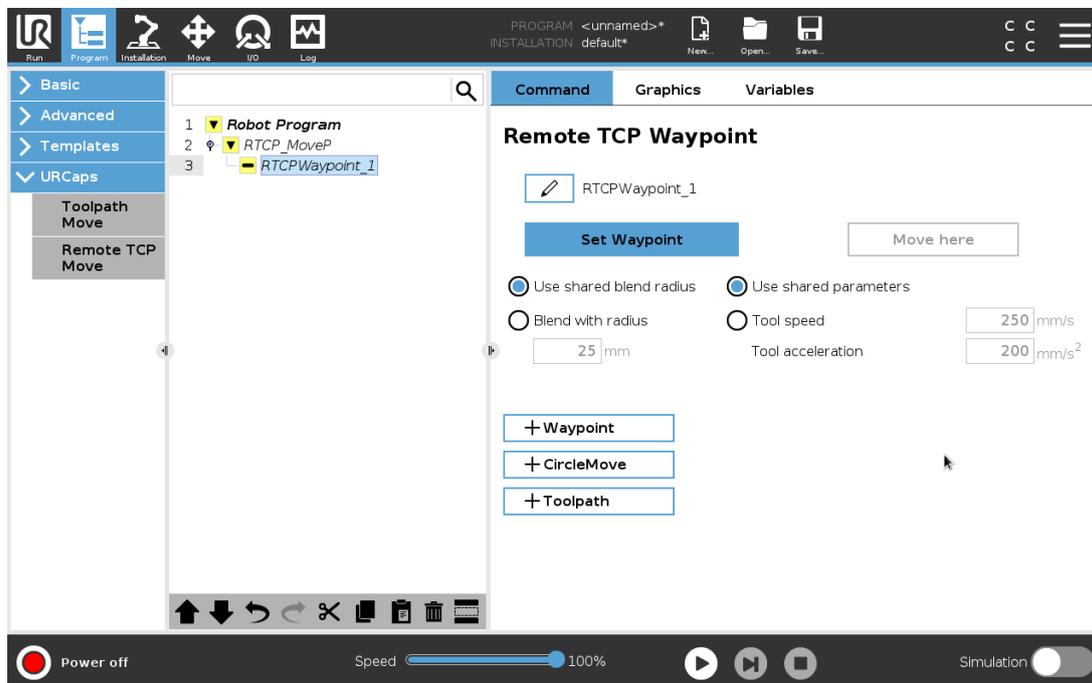


HINWEIS

Die maximale Geschwindigkeit einer Kreisbewegung kann unter dem festgelegten Wert liegen. Wenn der Kreisradius r und die maximale Beschleunigung A ist, dann kann die maximale Geschwindigkeit aufgrund der Zentripetalbeschleunigung nicht größer werden als Ar .

23.13.3. RTCP-Wegepunkt

Wie normale Wegpunkte dienen RTCP-Wegpunkte einer linearen Bewegung eines Werkzeugs mit konstanter Geschwindigkeit und kreisförmigen Blend-Bewegungen. Die Standardgröße für den Blend-Radius ist ein gemeinsamer Wert zwischen allen Wegpunkten. Ein kleinerer Blend-Radius schärft die Wegkurven. Ein größerer Blend-Radius glättet den Pfad. RTCP-Wegpunkte werden angelernt, indem der Roboterarm physisch in eine gewünschte Position bewegt wird.



RTCP-Wegepunkte anlernen

1. Fügen Sie einen **RTCP_MoveP**-Knoten im Programm-Tab ein.
2. Tippen Sie auf dem RTCP_MoveP-Knoten auf **Einstellen**, um den „Bewegen“-Bildschirm aufzurufen.
3. Verwenden Sie im „Bewegen“-Bildschirm den **Teach-Modus** oder **Jog**, um den Roboter in einer gewünschten Konfiguration zu positionieren.
4. Tippen Sie zur Bestätigung auf das grüne Häkchen.

Einrichten eines RTCP Wegepunkts

Verwenden Sie Überblendungen, damit der Roboter reibungslos zwischen zwei Bahnkurven wechseln kann. Tippen Sie auf **Übergeordneten Blendradius verwenden** oder auf **Verschleifen mit Radius**, um den Überblendungsradius für einen Wegpunkt aus einem RTCP_MoveP festzulegen.



HINWEIS

Ein physikalischer Zeitknoten (z. B. Bewegen, Warten) kann nicht als vererbter Knoten eines RTCP_MoveP-Knotens verwendet werden. Wird ein nicht unterstützter Knoten als vererbter Knoten zu einem RTCP_MoveP-Knoten hinzugefügt, wird das Programm als ungültig bewertet.

23.13.4. Remote TCP Werkzeugpfad

Der Remote-TCP und Werkzeugpfad URcap erzeugen Roboterbewegungen automatisch, was es einfacher macht, komplexeren Bahnkurven akkurat zu folgen.

Konfigurieren eines Remote-TCP-Werkzeugpfads

1. Wählen Sie **Remote TCP Werkzeugpfadbewegungen** auf der Remote TCP & Toolpath Startseite, um zum Arbeitsablauf zu gelangen.
2. Folgen Sie den Anweisungen unter dem Tab **Anweisungen**.

Ein Remote-TCP Werkzeugpfad Move erfordert die folgenden Hauptkomponenten:

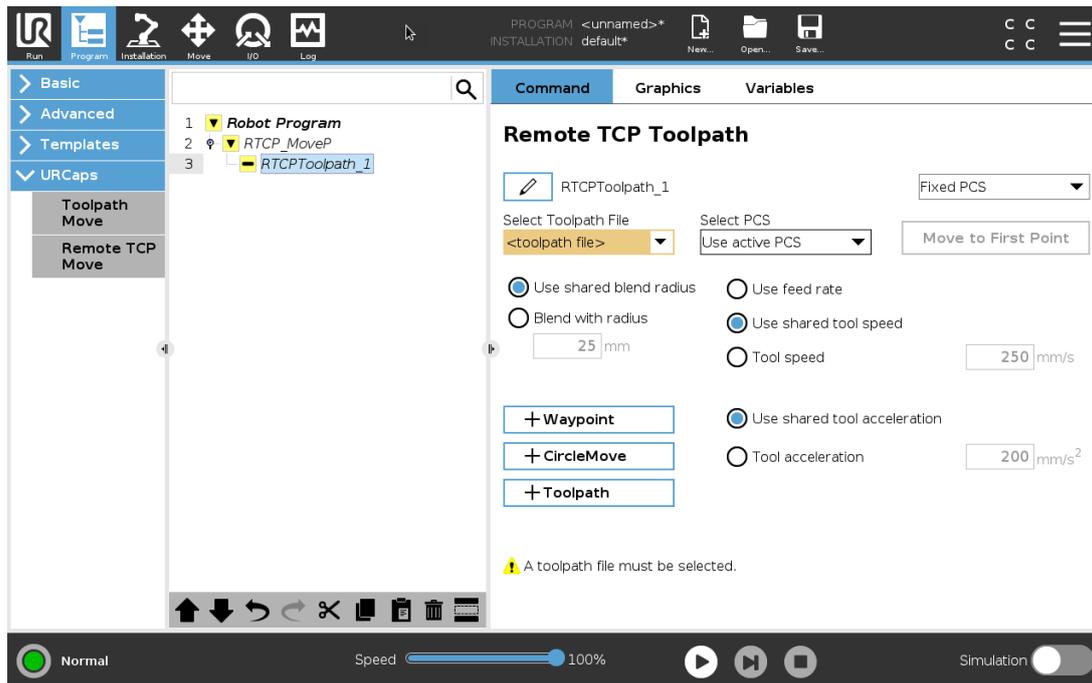
- Werkzeugpfad-Datei
- Remote TCP
- Remote TCP PCS

Konfigurieren eines Werkzeugs mit CAD/CAM-Software

Ein Werkzeugweg definiert Ausrichtung, Bahnverlauf, Geschwindigkeit oder Vorschub und Bewegungsrichtung des Werkzeugs.

1. Erstellen oder importieren Sie ein CAD-Modell eines Teils.
2. Richten Sie ein Teil-Koordinaten-System (PCS) ein, das am Teil fixiert ist.
3. Erstellen Sie einen Werkzeugpfad, relativ zum PCS, basierend auf Teile-Features
4. Simulieren Sie die Werkzeugpfad-Bewegung, um zu überprüfen, ob die Erwartungen erfüllt werden.
5. Exportieren Sie den Werkzeugpfad in eine G-Code-Datei mit .nc-Dateierweiterung.

Importieren eines G-Code Werkzeugpfads in PolyScope



1. Laden Sie die Werkzeugpfad-Dateien ins Stammverzeichnis eines USB-Sticks. Werkzeugpfad-Dateien müssen auf die Erweiterung .nc enden.
2. Stecken Sie den USB-Stick in das Teach-Pendant.
3. Tippen Sie in der Kopfzeile auf Installation > URCaps und wählen Sie Remote TCP & Toolpath. Wählen Sie Remote TCP Werkzeugpfadbewegungen und danach Werkzeugpfad.
4. Wählen Sie die nach Polyscope zu importierenden Werkzeugpfad-Dateien.

23.13.5. Remote TCP

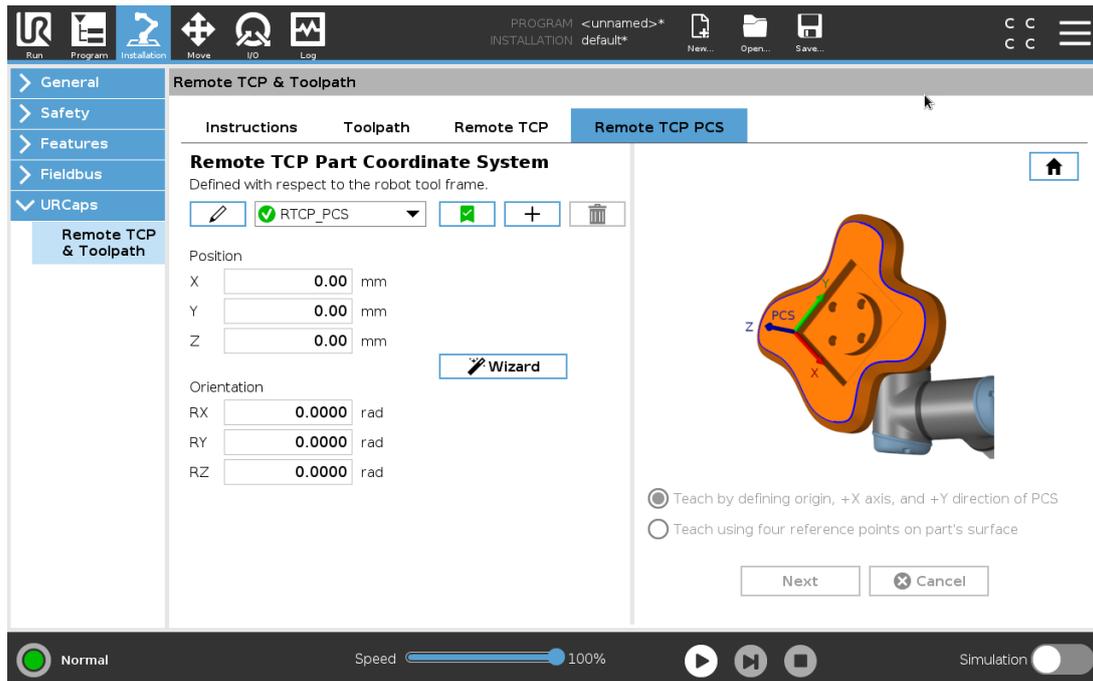
Konfigurieren eines Remote-TCP für Werkzeugpfad-Bewegungen

1. Bestimmen Sie die Werkzeugausrichtung am ersten Wegpunkt in der CAM-Umgebung.
2. Verwenden Sie Freedrive, um das Teil mit dem Greifer manuell zu greifen.
3. Wählen Sie den Ort des Remote-TCP
4. Verwenden Sie den Positionsassistenten, um die positiven Werte zu erhalten.
5. Passen Sie den Roboter an, bis die gewünschte Teilpose für die Annäherung an den Remote-TCP erreicht ist.
6. Stellen Sie sich die Werkzeugausrichtung am ersten Wegpunkt für das physische Teil bildlich vor. Hinweis: Die positive Z-Achse sollte von der Teilefläche weg zeigen.
7. Erstellen Sie eine Ebene-Funktion mit derselben Ausrichtung wie im vorherigen Schritt angedacht.

- Legen Sie die Remote-TCP-Ausrichtung durch Kopieren der Werte aus der Ebene-Funktion fest. Die gewünschte Teil-Pose wird beibehalten, während der Werkzeugpfad ausgeführt wird.

23.13.6. Remote TCP PCS

Das Remote-TCP-Teil-Koordinatensystem (PCS) ist als fixe Größe, relativ zu dem Roboterwerkzeugflansch definiert. Tippen Sie auf den Zauberstab auf dem PolyScope-Bildschirm, um den Assistenten zu aktivieren und den Remote-TCP PCS anzulernen. Sie können eine der beiden im Folgenden beschriebenen Anlernmethoden verwenden.



Konfigurieren eines Remote-TCP PCS

Verwenden Sie diese Methode, wenn das PCS auf die Teiloberfläche eingestellt werden kann.

- Verwenden Sie Freedrive, um das Teil mit dem Greifer manuell zu greifen.
- Wählen Sie einen Remote-TCP, um die Referenzpunkte anzulernen. Für höhere Genauigkeit richten Sie einen vorübergehenden, scharfen Remote-TCP ein, um diesen Anlernvorgang abzuschließen.
- Verfahren Sie den Roboter für den Remote TCP, so dass er den Ursprung, die positive X-Achsen- und positive Y-Achsenrichtung des PCS auf dem Teil berührt.
- Tippen Sie, um den Anlernvorgang abzuschließen. Die Positions- und Ausrichtungswerte werden automatisch ausgefüllt.

Alternativ verwenden Sie diese Methode:

1. Wählen Sie drei oder vier Referenzpunkte auf der Teiloberfläche.
2. Notieren Sie die x-, y-, z-Koordinaten der ausgewählten Referenzpunkte, relativ zum PCS in der CAD/CAM-Software.
3. Verwenden Sie Freedrive, um das Teil mit dem Greifer manuell zu greifen.
4. Wählen Sie einen Remote-TCP, um die Referenzpunkte anzulernen. Für höhere Genauigkeit richten Sie einen vorübergehenden, scharfen Remote-TCP ein, um diesen Anlernvorgang abzuschließen.
5. Geben Sie die Koordinaten für den ersten Referenzpunkt ein.
6. Verfahren Sie den Roboter für den Remote-TCP, um den ersten Referenzpunkt auf dem Teil zu berühren.
7. Wiederholen Sie die Schritte fünf und sechs für die anderen Referenzpunkte.

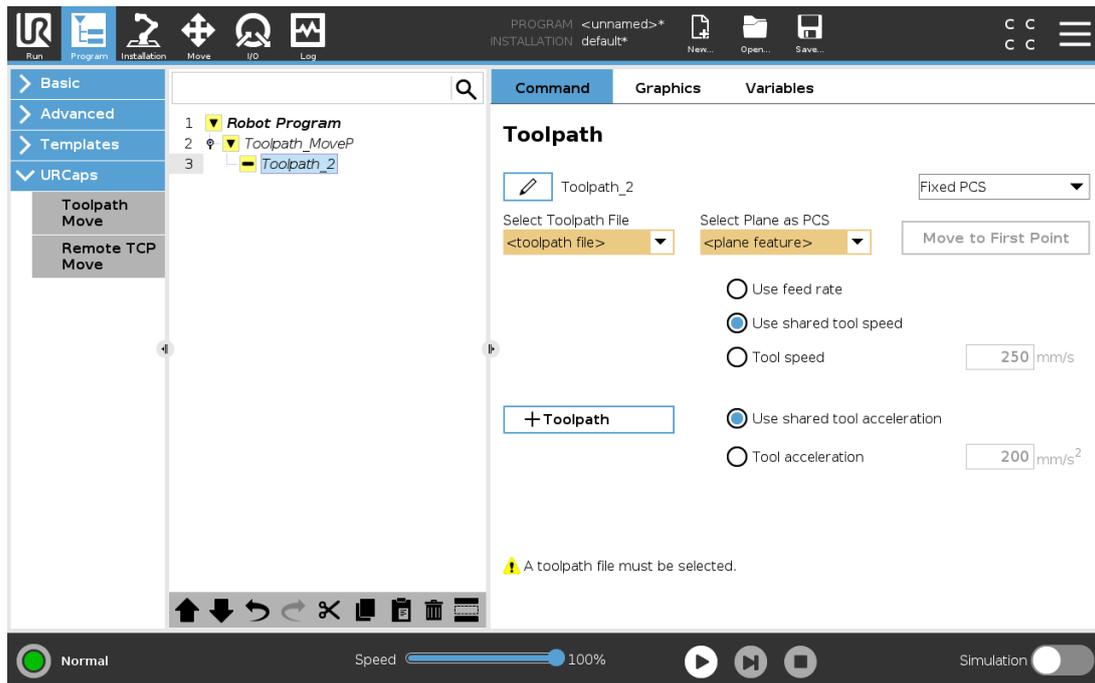
Einrichten eines Variablen-PCS

Für fortgeschrittene Anwendungsfälle, in denen das Teil nicht mit hoher Gleichmäßigkeit erfasst wird, kann man ein Variablen-PCS einrichten, das den Werkzeugpfad entsprechend der Position und Ausrichtung des Teils relativ zum Roboter-Werkzeugflansch anpasst. Sie können eine an einen externen Sensor gebundene Pose-Variable erstellen, die die PCS-Position und -Ausrichtung erkennen kann.

1. Richten Sie einen externen Sensor ein, der die PCS-Position und -Ausrichtung erkennt. Der Sensorausgang muss an den Roboter-Werkzeugflanschrahmen umgesetzt werden.
2. Stellen Sie sicher, dass das PCS relativ zum Teil eingerichtet ist und die Position und Ausrichtung durch den externen Sensor erfassbar sind.
3. Erstellen Sie eine Pose-Variable in PolyScope, die an den externen Sensorausgang als Variable-PCS angebinden ist. Vergeben Sie einen eindeutigen Namen, zum Beispiel **variable_rtcp_pcs_1**.
4. Fügen Sie einen **RTCP Toolpath**-Knoten hinzu.
5. Wählen Sie **Variable PCS** im Drop-Down-Menü in der rechten, oberen rechten Ecke der Programmseite.
6. Wählen Sie im Dropdown-Menü **PCS auswählen variable_rtcp_pcs_1**.
7. Erstellen Sie eine Zuordnung oder einen Script-Knoten zur Aktualisierung von **variable_rtcp_pcs_1** vor dem RTCP-Toolpath-Knoten.

Der folgende Abschnitt erklärt, wie ein Variable-PCS in einem Remote-TCP-Werkzeugpfad-Knoten verwendet wird.

Konfigurieren eines Remote-TCP-Werkzeugpfad-Knotens



1. Rufen Sie die Registerkarte „Programm“ auf und tippen Sie auf **URCaps**.
2. Wählen Sie **Remote TCP Move**, um einen RTCP_MoveP-Knoten einzufügen.
3. Wählen Sie einen TCP und setzen Sie die Bewegungsparameter Werkzeuggeschwindigkeit, Werkzeugbeschleunigung und Blend-Radius.
4. Tippen Sie auf **+Werkzeugpfad**, um einen RTCP_Toolpath-Knoten einzufügen. Löschen Sie den RTCP Wegpunkt-Knoten, der standardmäßig vorliegt, wenn er nicht benötigt wird.
5. Wählen Sie eine Werkzeugpfad-Datei und das entsprechende Remote-TCP PCS aus dem Drop-Down-Menü.
6. Passen Sie die Bewegungsparameter an, falls für den RTCP- Werkzeugpfad-Knoten unterschiedliche Werte verwendet werden sollen.
7. Tippen Sie auf **Zum ersten Punkt bewegen**, um sicherzustellen, dass sich das gegriffene Teil dem Remote-TCP wie geplant nähert.
8. Testen Sie das Programm im Simulationsmodus mit niedriger Geschwindigkeit, um sicherzugehen, dass die Konfiguration korrekt ist.



HINWEIS

Sie können eine identische Roboterbewegung bei jeder Ausführung des Werkzeugpfads gewährleisten, indem Sie ein „FahreAchse“ mit **Gelenkwinkel verwenden** hinzufügen, was zur Einnahme einer festen Gelenkkonfiguration vor der Ausführung des Werkzeugpfads führt. Siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)

23.13.7. Gewöhnliche TCP Werkzeugpfad Bewegungen

Ähnlich wie bei der Konfiguration einer Remote-TCP-Werkzeugpfadbewegung, erfordert eine TCP-Werkzeugpfadbewegung folgendes:

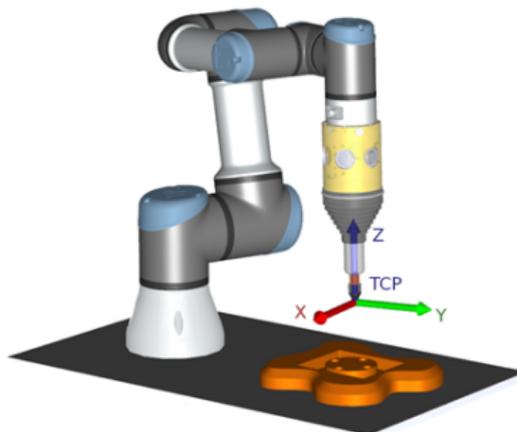
- Werkzeugpfad-Datei
- Normaler TCP
- Ebene-Feature als PCS

Konfigurieren und Importieren einer Werkzeugpfad-Datei

Dies entspricht der Konfiguration eines Werkzeugpfads (siehe [Konfigurieren eines Werkzeugs mit CAD/CAM-Software auf Seite 195](#)) und dem Importieren eines Werkzeugpfads (siehe [Importieren eines G-Code Werkzeugpfads in PolyScope auf Seite 196](#)).

Konfiguration eines normalen TCP

Folgen Sie den Anweisungen in [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#), um einen normalen TCP zu konfigurieren. Hinweis: Stellen Sie sicher, dass die positive Z-Achse der Werkzeugpunkte von der Teilefläche weg zeigt.



Konfiguration eines Ebene-Feature-PCS

1. Erstellen Sie eine Ebene-Funktion mithilfe von **Ebene hinzufügen** oder **Anlernen (Teaching) einer Ebene**. Siehe [24.17.5. Funktion Ebene auf Seite 226](#).
2. Befestigen Sie das Teil relativ zur Roboterbasis.
3. Stellen Sie sicher, dass der korrekte TCP für die Erstellung der Ebene-Funktion verwendet wird. Für höhere Genauigkeit richten Sie einen vorübergehenden, scharfen Remote-TCP ein, um diesen Anlernvorgang abzuschließen.
4. Verfahren Sie den Roboter für den Remote TCP, so dass er den Ursprung, die positive X-Achsen- und positive Y-Achsenrichtung des PCS auf dem Teil berührt.
5. Beenden Sie den Anlernvorgang und bestätigen Sie die PCS Position und Ausrichtung.

Konfigurieren eines Werkzeugpfad-Knoten

1. Rufen Sie die Registerkarte „Programm“ auf und tippen Sie auf **URCaps**.
2. Wählen Sie einen TCP und setzen Sie die Bewegungsparameter Werkzeuggeschwindigkeit, Werkzeugbeschleunigung und Blend-Radius. Wählen Sie die entsprechende Option **Werkzeug frei um seine Z-Achse drehen**. Wählen Sie dies nicht, wenn das Werkzeug der Ausrichtung um die Z-Achse in einer definierten Werkzeugpfad-Datei folgen muss.
3. Tippen Sie auf **+Werkzeugpfad**, um einen Werkzeugpfad-Knoten einzufügen.
4. Wählen Sie eine Werkzeugpfad-Datei und das entsprechende PCS (Ebene-Feature) im Dropdown-Menü.
5. Passen Sie die Bewegungsparameter an, falls für den Werkzeugpfad-Knoten unterschiedliche Werte verwendet werden sollen.
6. Tippen Sie auf **Zum ersten Punkt bewegen**, um zu verifizieren, dass der erste Punkt des Werkzeugpfads angefahren werden kann.
7. Führen Sie das Programm im Simulationsmodus mit niedriger Geschwindigkeit aus, um sicherzugehen, dass die Konfiguration korrekt ist.



HINWEIS

Sie können eine identische Roboterbewegung bei jeder Ausführung des Werkzeugpfads gewährleisten, indem Sie ein „FahreAchse“ mit **Gelenkwinkel verwenden** hinzufügen, was zur Einnahme einer festen Gelenkkonfiguration vor der Ausführung des Werkzeugpfads führt. Siehe [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)



24. Register Installation

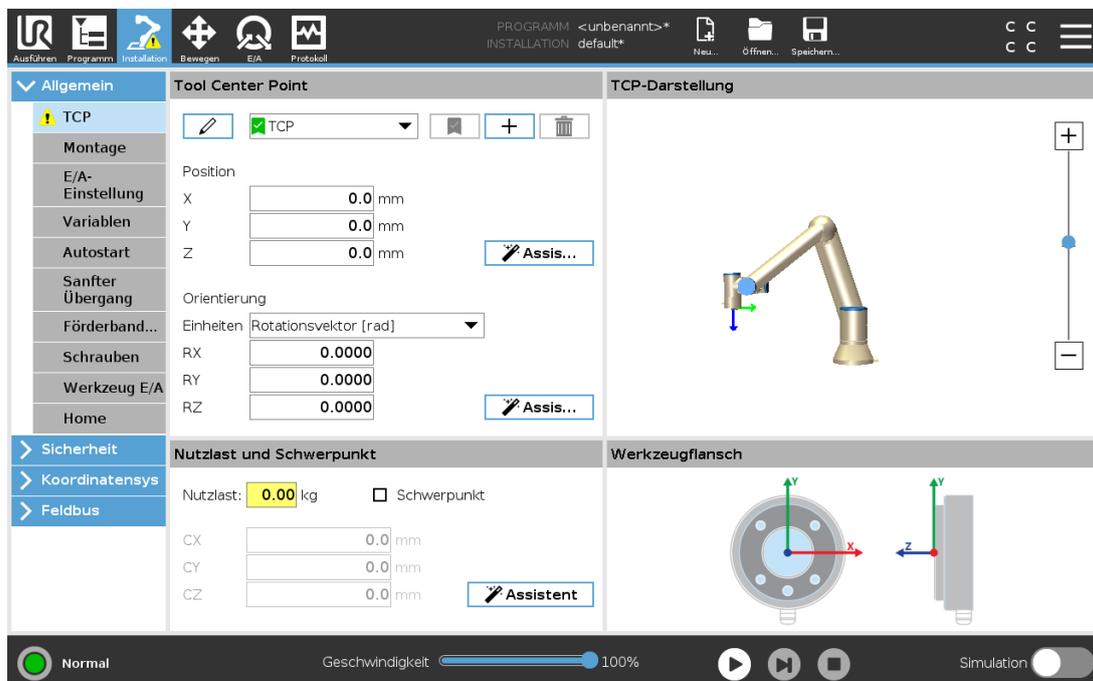
24.1. Allgemein

Das Register Installation ermöglicht Ihnen das Konfigurieren der Einstellungen, die die Gesamtleistung des Roboters und von PolyScope beeinflussen.

24.2. TCP-Konfiguration

Ein **Werkzeugmittelpunkt** (TCP) ist ein Punkt auf dem Roboterwerkzeug. Jeder TCP enthält eine Verschiebung und Drehung bezogen auf die Mitte des Werkzeugausgangsflanschs.

Bei der Programmierung zur Rückkehr zu einem zuvor gespeicherten Wegepunkt bewegt ein Roboter den TCP zu der Position und Orientierung, die im Wegepunkt gespeichert ist. Wenn der TCP für lineare Bewegungen programmiert ist, bewegt er sich linear.



24.2.1. Position

Die Koordinaten X , Y , Z geben die TCP-Position an. Wenn alle Werte (auch die Ausrichtung) Null sind, liegt der TCP auf dem Mittelpunkt des Werkzeugflanschs und nimmt das auf dem Bildschirm dargestellte Koordinatensystem an.

24.2.2. Orientierung

Die Koordinatenfelder RX , RY und RZ geben die TCP-Ausrichtung an. Wählen Sie die Ausrichtungskoordinaten (siehe [25.5. Bearbeitungsanzeige „Pose“ auf Seite 241](#)) wie im „Bewegen“-Tab aus dem Einheiten-Dropdown-Menü über den Feldern RX , RY , RZ aus.

24.2.3. Hinzufügen, Umbenennen, Ändern und Entfernen von TCPs

Tippen Sie auf die Schaltfläche **Neu**, um einen neuen TCP zu definieren. Der so erstellte TCP erhält dann automatisch einen eindeutigen Namen und wird im Dropdown-Menü ausgewählt. Zum Umbenennen eines TCPs, tippen Sie auf die **Bleistift**-Schaltfläche neben dem **TCP**-Dropdown-Menü. Um den ausgewählten TCP zu entfernen, klicken Sie auf **Entfernen**. Der letzte TCP kann nicht entfernt werden.

Die Verschiebung und Drehung eines ausgewählten TCP kann durch Eingabe neuer Werte in die Felder geändert werden.

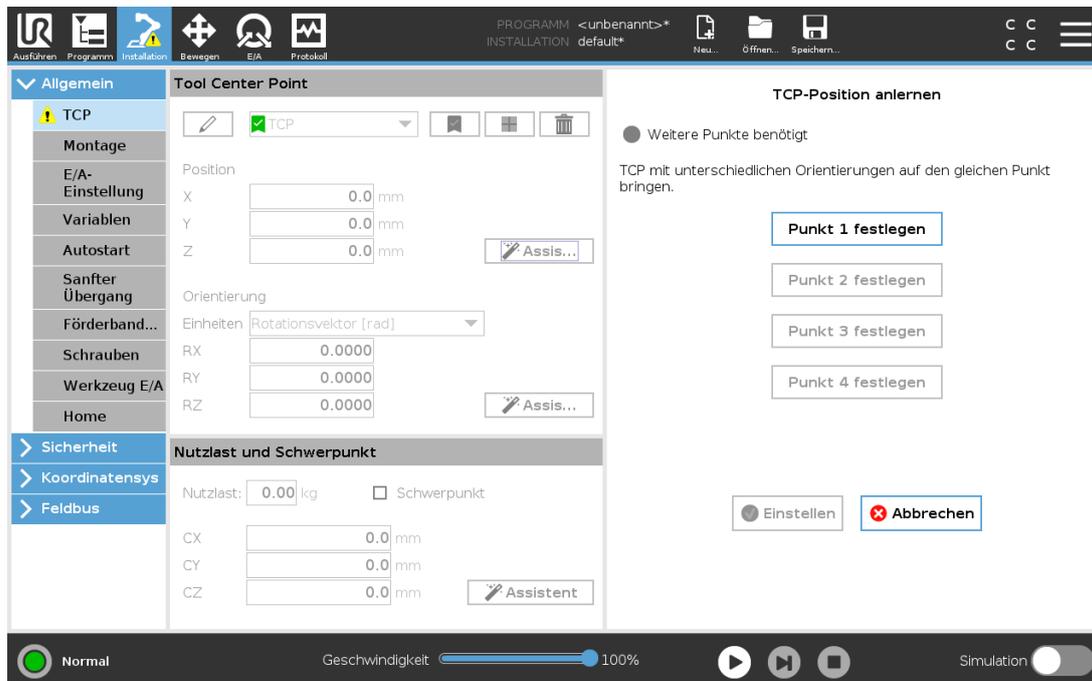
24.2.4. Aktive TCP

Bei einer linearen Bewegung verwendet der Roboter bei der Bestimmung des TCP-Abstands stets den aktiven TCP. Mit den Befehlen „Bewegen“ (siehe 23.10.1. [Bewegen auf Seite 149](#)) oder „Einstellen“ kann der aktive TCP geändert werden. Die Bewegung des aktiven TCP wird im Tab Grafik (siehe 23.8. [Grafik-Tab auf Seite 147](#)) angezeigt.

24.2.5. Standard-TCP

Bevor ein Programm ausgeführt wird, muss der Standard-TCP als Aktiver TCP festgelegt werden. Wählen Sie den gewünschten TCP aus und tippen Sie auf **Als Standard festlegen**, um einen TCP als Standard festzulegen. Der als Standard konfigurierte TCP wird im Dropdown-Menü mit einem grünen Symbol markiert.

24.2.6. Anlernen (Teaching) der TCP-Position

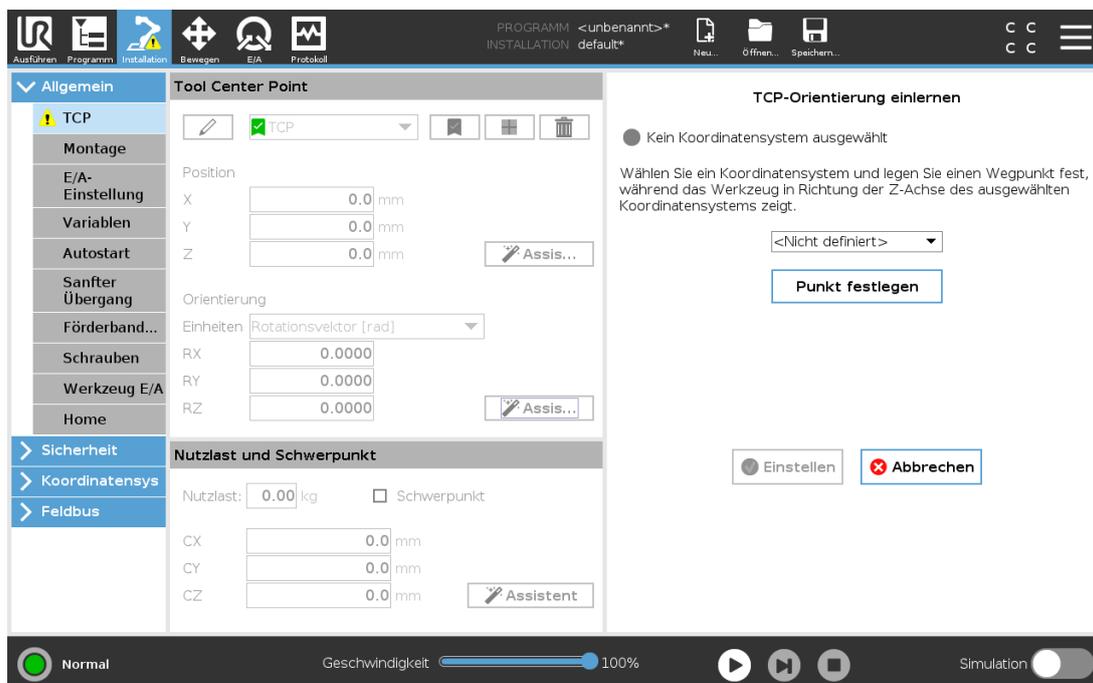


TCP-Positionskordinaten können wie folgt automatisch berechnet werden:

1. Tippen Sie auf **TCP-Positionsassistent**.
2. Wählen Sie einen fixen Punkt im Wirkungsbereich des Roboters.
3. Verwenden Sie die Positionspfeile auf der rechten Seite des Bildschirms, um den TCP aus mindestens drei verschiedenen Winkeln zu bewegen, und um die entsprechenden Positionen des Werkzeugausgangsflanschs zu speichern.
4. Verwenden Sie die Schaltfläche **Einstellen**, um die verifizierten Koordinaten auf den entsprechenden TCP anzuwenden. Die Positionen müssen ausreichend vielfältig sein, damit die Berechnung richtig funktioniert. Sind sie nicht ausreichend vielfältig, leuchtet eine rote Status-LED über den Tasten.

Obwohl drei Positionen ausreichend sind, um den TCP zu bestimmen, kann die vierte Position dazu beitragen, sicherzustellen, dass die Berechnung korrekt ist. Die Qualität jedes gespeicherten Punktes in Bezug auf den berechneten TCP wird mit einer grünen, gelben oder roten LED auf der jeweiligen Taste signalisiert.

24.2.7. Anlernen (Teaching) der TCP-Ausrichtung



1. Tippen Sie auf **TCP-Ausrichtungsassistent**.
2. Wählen Sie eine Funktion aus der Dropdown-Liste. Siehe [24.17. Koordinatensys auf Seite 222](#) für weitere Informationen über das Definieren von neuen Funktionen
3. Klicken Sie auf **Punkt festlegen** und navigieren Sie mit den **Pfeilen zum Werkzeug bewegen** zu einer Position, in der die Ausrichtung des Werkzeugs und der entsprechende TCP im ausgewählten Bezugs-Koordinatensystem zusammenfallen.
4. Überprüfen Sie die berechnete TCP-Ausrichtung und übertragen Sie diese auf den ausgewählten TCP durch Anklicken der Schaltfläche **Einstellen**.

24.3. Nutzlast und Schwerpunkt

Geben Sie das Gewicht einer Nutzlast an und definieren Sie einen Schwerpunkt.

24.3.1. Festlegen der Nutzlast

Tippen Sie auf das Feld Nutzlast und tragen Sie ein neues Gewicht ein. Die Einstellungen gelten für alle definierten TCPs. Weitere Informationen zur maximal zulässigen Nutzlast finden Sie im Hardware-Installationshandbuch.

24.3.2. Festlegen des Schwerpunkts

Tippen Sie auf die Felder CX, CY und CZ, um den Schwerpunkt festzulegen. Die Einstellungen gelten für alle definierten TCPs. Installationen vor Version 5.2 unterstützen das Einstellen des Schwerpunkts auf den TCP, wenn sie vorher festgelegt wurden. Ab Version 5.2 kann der Schwerpunkt jedoch nicht mehr manuell festgelegt werden.



WARNUNG

Verwenden Sie die korrekten Installationseinstellungen. Speichern und laden Sie die Installationsdateien zusammen mit dem Programm.

24.3.3. Schätzung der Nutzlast

Diese Funktion ermöglicht es dem Roboter, die korrekte Nutzlast und den Schwerpunkt einzustellen.

24.3.4. Verwendung des Assistenten zur Schätzung der Nutzlast

1. Tippen Sie auf den Tab „Installation“ und unter „Basis-Befehle“ auf **TCP**.
2. Klicken Sie auf dem TCP-Bildschirm unter Nutzlast und Schwerpunkt auf den **Nutzlast und Schwerpunkt-Assistent**.
3. Tippen Sie im Assistenten zur Schätzung der Nutzlast auf **Weiter**.
4. Folgen Sie den Schritten zum Einstellen der vier Positionen.
Das Einstellen der vier Positionen erfordert das Bewegen des Roboterarms zu vier verschiedenen Positionen. Jede Position wird gemessen. Einzelne Messungen können durch Berühren der Schwerpunkt-Felder und Eingabe der Werte geändert werden.
5. Nachdem alle Messungen abgeschlossen sind, tippen Sie auf **Fertigstellen**.

**HINWEIS**

Folgen Sie diesen Leitlinien, um die besten Ergebnisse bei der Schätzung der Nutzlast zu erhalten:

- Achten Sie darauf, dass die vier TCP-Positionen so unterschiedlich wie möglich voneinander sind
- Führen Sie die Messungen innerhalb einer kurzen Zeitspanne durch

**WARNUNG**

- Vermeiden Sie das Ziehen an dem Werkzeug und/oder der angehängten Nutzlast vor und während der Schätzung
- Roboteranmontage und -winkel müssen in der Installation richtig definiert werden

24.4. Montage



Die Angabe der Befestigung des Roboterarms dient zwei Zwecken:

1. Die richtige Darstellung des Roboterarms auf dem Bildschirm.
2. Der Controller wird über die Richtung der Gravitationskraft informiert.

Ein erweitertes dynamisches Modell gibt dem Roboterarm glatte und präzise Bewegungen und ermöglicht es dem Roboterarm, sich selbst im Modus **Freedrive** zu halten. Aus diesem Grund ist es wichtig, dass die Montage des Roboters korrekt erfolgt.



WARNUNG

Werden die Einstellungen des Roboterarms nicht richtig durchgeführt, kann dies zu häufigen Schutzstopps führen und/oder eine Bewegung des Roboterarms beim Drücken der **Freedrive**-Schaltfläche zur Folge haben.

Wenn der Roboterarm auf einem flachen Tisch oder Untergrund montiert ist, sind keine Änderungen auf diesem Bildschirm erforderlich werden. Wird der Roboterarm jedoch an der **Decke**, an der **Wand** oder in einem **Winkel** montiert, muss dies mithilfe der Schaltflächen angepasst werden.

Die Schaltflächen auf der rechten Seite des Bildschirms dienen der Einstellung des Winkels der Roboterarmmontage. Die drei Schaltflächen auf der rechten oberen Seite stellen den Winkel auf **Decke** (180°), **Wand** (90°), **Boden** (0°). Die Schaltflächen **Neigung** stellen einen willkürlichen Winkel ein.

Die Schaltflächen im unteren Teil des Bildschirms werden zur Drehung der Montage des Roboterarms eingesetzt, um der eigentlichen Montage zu entsprechen.

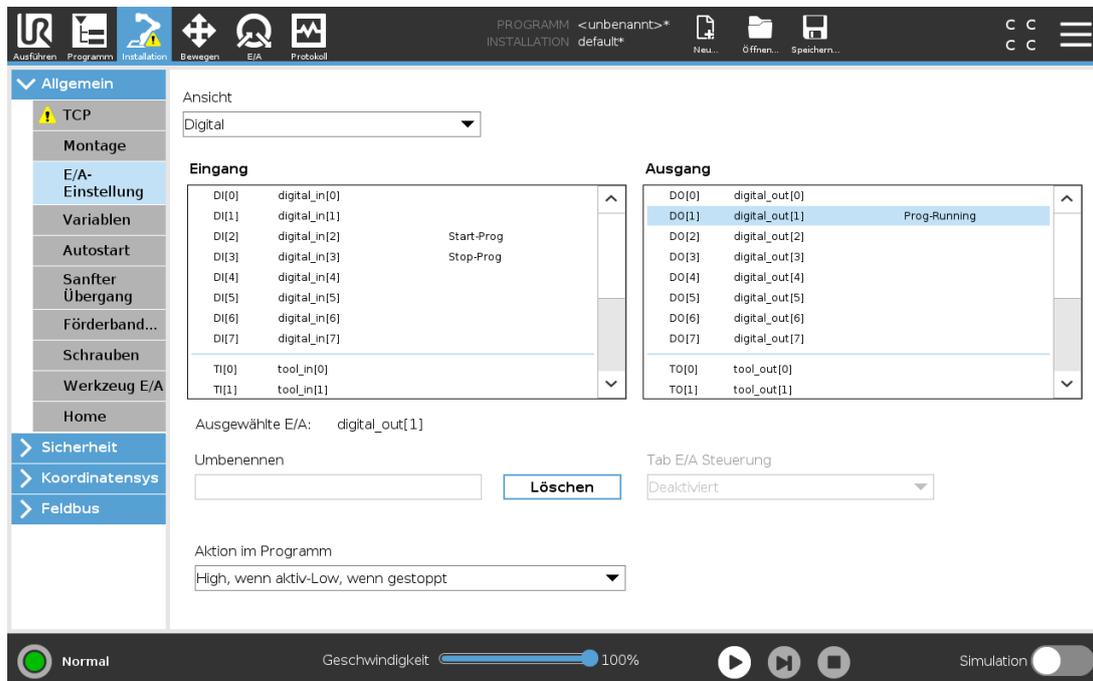


WARNUNG

Verwenden Sie die korrekten Installationseinstellungen. Speichern und laden Sie die Installationsdateien zusammen mit dem Programm.

Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

24.5. E/A-Einstellung



Auf dem E/A-Einrichtungsbildschirm kann der Benutzer E/A-Signale und Aktionen mit der E/A-Tab-Steuerung definieren. Die Arten von E/A-Signalen sind unter **Eingang** und **Ausgang** aufgelistet.

Sie können einen Feldbus verwenden, z. B. Profinet und EtherNet/IP, um auf die Register für allgemeine Zwecke zuzugreifen.

Wenn Sie die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI) aktivieren, so ist der Werkzeug-Analogeingang nicht mehr verfügbar.

24.5.1. E/A Signaltyp

Um die Anzahl der unter **Eingang** und **Ausgang** aufgelisteten Signale zu begrenzen, verwenden Sie das Dropdown-Menü **Ansicht**, um den angezeigten Inhalt je nach Signaltyp zu ändern.

24.5.2. Zuordnen von benutzerdefinierten Namen

Sie können die Eingangs- und Ausgangssignale benennen, um die verwendeten Signale leicht zu identifizieren.

1. Wählen Sie das gewünschte Signal.
2. Tippen Sie auf das Textfeld, um einen Namen für das Signal einzugeben.
3. Um die Namen auf die Standardeinstellungen zurückzusetzen, tippen Sie auf **Löschen**.

Sie müssen einen benutzerdefinierten Namen für allgemeine Tabs angeben, um sie im Programm verfügbar zu machen (d. h. für einen **Wait**-Befehl oder den bedingten Ausdruck eines **If**-Befehls).

Die Befehle **Warten** und **If** sind in [23.10.8. Warten auf Seite 163](#) und [23.11.2. If auf Seite 168](#) beschrieben. Sie finden benannte allgemeine Tabs in der **Eingabe**- oder **Ausgabe**-Auswahl im **Ausdruck-Editor**.

24.5.3. E/A-Aktionen und E/A-Tabsteuerung

Eingabe- und Ausgabe-Aktionen

Verwenden Sie physikalische und digitale Feldbus-E/A zum Auslösen von Aktionen bzw. Reagieren auf den Status eines Programms.

Verfügbare Eingangs-Aktionen:

Eingang	Funktion
Start	Startet oder setzt das aktuelle Programm bei einer steigenden Flanke fort (nur in der Fernsteuerung aktiviert, siehe 29.4.5. Fernsteuerung auf Seite 261)
Stopp	Stoppt das aktuelle Programm auf steigender Flanke
Pausieren	Hält das aktuelle Programm auf steigender Flanke an

Eingang	Funktion
Die Schaltfläche Home greift auf den Bildschirm Roboter in Position fahren zu, in dem Sie die Auto-Schaltfläche gedrückt halten können .	Wenn der Eingang HOCH ist, befindet sich der Roboter im Freedrive (ähnlich der Freedrive-Schaltfläche). Der Eingang wird ignoriert, wenn andere Bedingungen den Freedrive nicht zulassen.


WARNUNG

Wenn der Roboter während der Start-Eingangsaktion gestoppt wird, verfährt er langsam zum ersten Wegepunkt des Programms, bevor dieses Programm ausgeführt wird. Wenn der Roboter während der Start-Eingangsaktion angehalten wird, verfährt er langsam zu der Stelle, an der er angehalten wurde, bevor dieses Programm fortgesetzt wird.

Verfügbare Ausgangs-Aktionen:

Funktion	Ausgangsstatus	Programmstatus
Low, wenn Prog. nicht aktiv	Low	Gestoppt oder pausiert
High, wenn Prog. nicht aktiv	High	Gestoppt oder pausiert
HIGH, wenn aktiv, Low, wenn gestoppt	Low High	Läuft Gestoppt oder pausiert
Low bei ungeplantem Stopp	Low	Programm außerplanmäßig beendet
Low bei ungeplantem Stopp, ansonsten High	Low High	Programm außerplanmäßig beendet Aktiv, gestoppt oder pausiert
Kontinuierliches Pulsieren	Wechselt zwischen HIGH und LOW	Aktiv (unterbrechen oder stoppen Sie das Programm, um den Impulsstatus zu erhalten)


HINWEIS

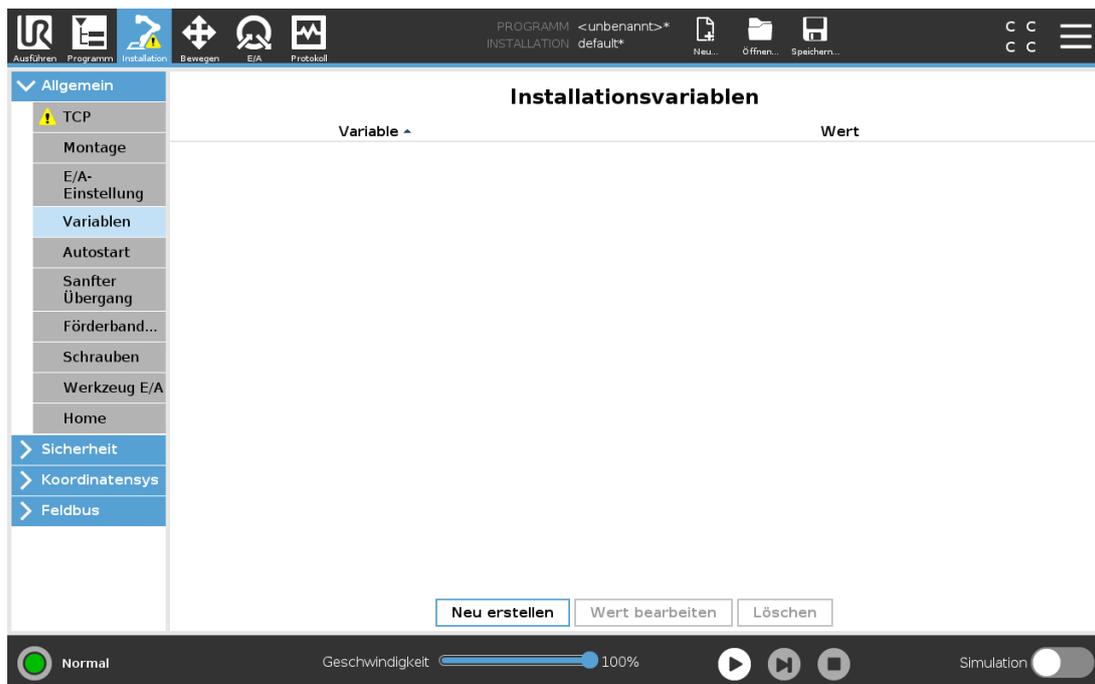
Ein Programm wird außerplanmäßig beendet, wenn eines der folgenden Ereignisse eintritt:

- Sicherheitsstopp
- Störung
- Verletzung
- Laufzeitausnahme

E/A-Tab-Steuerung

Geben Sie mit Hilfe der E/A-Tab-Steuerung an, ob ein Ausgang über den Tab E/A (entweder von Programmierern oder von Bedienern und Programmierern) gesteuert werden kann oder nur durch Roboterprogramme gesteuert werden darf.

24.6. Variablen



Auf dem Variablen-Bildschirm erstellte Variablen werden Installationsvariablen genannt und können wie normale Programmvariablen verwendet werden. Installationsvariablen sind eindeutig, da sie ihren Wert beibehalten, selbst wenn ein Programm gestoppt und dann wieder gestartet wird, und wenn der Roboterarm und/oder die Control-Box aus- und dann wieder eingeschaltet wird. Ihre Namen und Werte werden mit der Installation gespeichert. Deshalb ist es möglich, die gleiche Variable in mehreren Programmen zu verwenden.

Neue Installationsvariable erstellen

Name	Wert
<input type="text" value="i_var_1"/>	<input type="text"/>

Durch Antippen von **Neu erstellen** wird ein Feld mit einem Namensvorschlag für die neue Variable geöffnet. Der Name kann geändert bzw. sein Wert eingegeben werden, indem das Textfeld berührt wird. Die Schaltfläche **OK** kann nur angetippt werden, wenn der neue Name nicht bereits in dieser Installation verwendet wird.

Es ist möglich, den Wert einer Installationsvariablen zu ändern, indem die Variable in der Liste markiert und dann auf **Wert bearbeiten** geklickt wird.

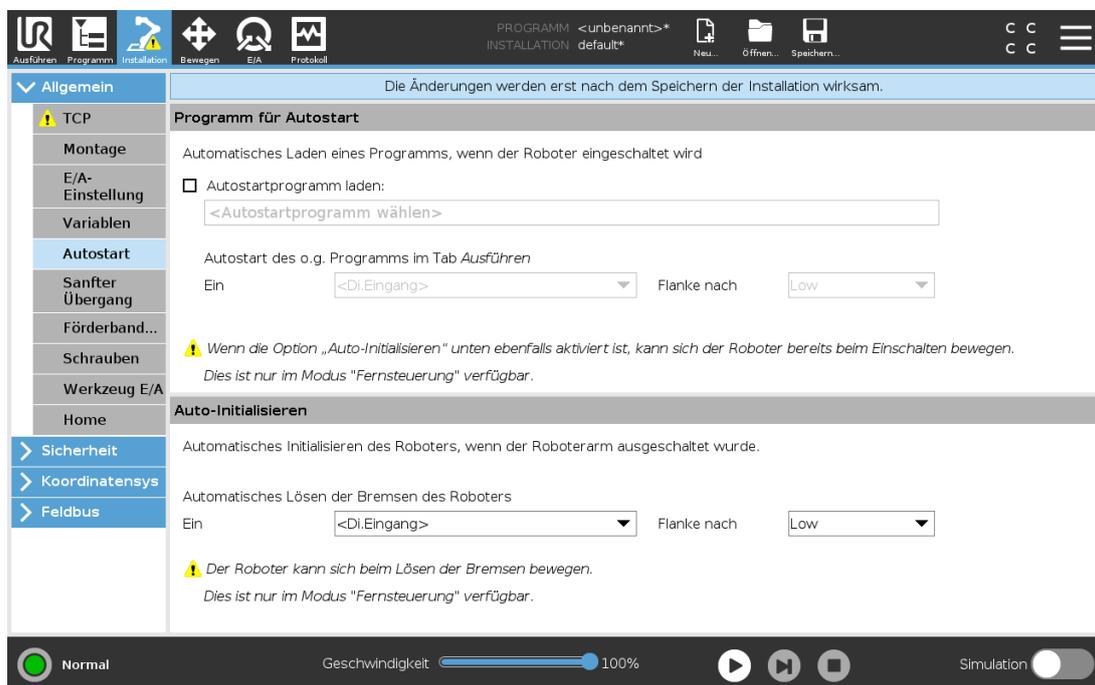
Wählen Sie zum Löschen einer Variablen diese aus der Liste aus und klicken Sie auf **Löschen**.

Nach dem Konfigurieren der Installationsvariablen muss die Installation eigens gespeichert werden, um diese Konfiguration beizubehalten.

Die Installationsvariablen und deren Werte werden etwa alle 10 Minuten automatisch gespeichert.

Wird ein Programm oder eine Installation geladen und eine oder mehrere der Programmvariablen haben denselben Namen wie die Installationsvariablen, so werden dem Benutzer zwei Optionen zur Behebung dieses Problems angeboten: er kann entweder die Installationsvariablen desselben Namens anstelle der Programmvariablen verwenden oder die in Konflikt stehenden Variablen automatisch umbenennen lassen.

24.7. Autostart



Dieser Startbildschirm enthält Einstellungen für das automatische Laden und Starten eines Standardprogramms und für die Auto-Initialisierung des Roboterarms beim Einschalten.

**WARNUNG**

1. Sind automatisches Laden, automatisches Starten und automatisches Initialisieren aktiviert, führt der Roboter das Programm aus, sobald die Control-Box eingeschaltet ist und solange die Eingangssignale mit dem gewählten Signalpegel übereinstimmen. Der Flankenübergang für den gewählten Signalpegel ist in diesem Fall beispielsweise nicht erforderlich.
2. Seien Sie vorsichtig, wenn der Signalpegel auf LOW eingestellt ist. Eingangssignale sind standardmäßig LOW, sodass das Programm automatisch ausgeführt wird, ohne durch ein externes Signal ausgelöst zu werden.
3. Sie müssen sich im Modus **Fernsteuerung** befinden, bevor ein Programm ausgeführt werden kann, bei dem Auto-Start und Auto-Initialisieren aktiviert sind.

24.7.1. Laden eines Anlaufprogramms

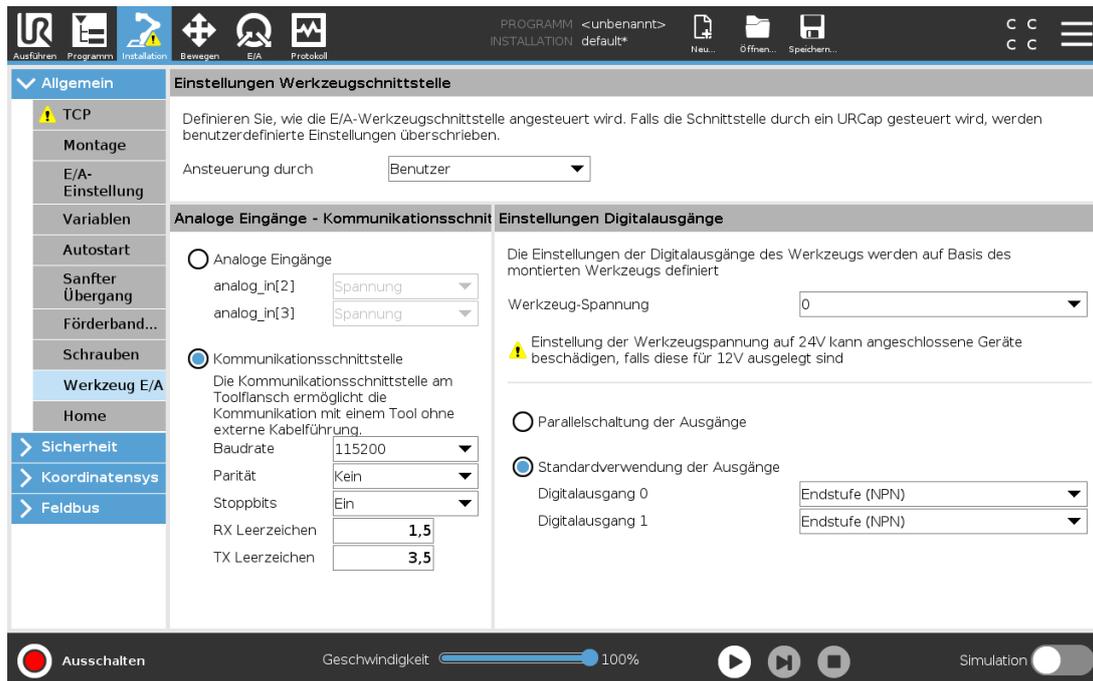
Ein Standard-Programm wird geladen, nachdem die Control-Box eingeschaltet wurde. Darüber hinaus wird das Standardprogramm auch automatisch geladen, wenn die **Programm ausführen**-Anzeige (siehe [22. Der Tab „Betrieb“ auf Seite 135](#)) geöffnet wird und kein Programm geladen ist.

24.7.2. Starten eines Anlaufprogramms

Das Standardprogramm kann auf dem Bildschirm **Programm ausführen** automatisch gestartet werden. Wird das Standardprogramm geladen und der spezifizierte Flankenübergang eines externen Eingangssignals erkannt, startet das Programm automatisch.

Beim Programmstart ist das aktuelle Eingangssignal nicht definiert. Das Wählen eines Übergangs, der dem Signalpegel beim Start entspricht, startet das Programm sofort. Darüber hinaus wird die Auto-Startfunktion beim Verlassen des Bildschirms **Programm ausführen** oder beim Anklicken der Stoptaste im Dashboard solange deaktiviert, bis die Taste „Ausführen“ noch einmal gedrückt wird.

24.8. Werkzeug E/A



24.9. Steuerung E/A-Schnittstelle

Mit der **E/A-Schnittstellensteuerung** können Sie zwischen Benutzersteuerung und URcap-Steuerung umschalten.

1. Tippen Sie auf den Tab „Installation“ und unter „Basis-Befehle“ auf **Werkzeug-E/A**.
2. Unter Steuerung **E/A-Schnittstelle** wählen Sie **Benutzer**, um auf die Moduseinstellungen für die analogen Werkzeugeingänge und/oder digitalen Ausgänge zuzugreifen. Die Auswahl eines URcap beseitigt den Zugriff auf die Moduseinstellungen für die analogen Werkzeugeingänge und/oder digitalen Ausgänge



HINWEIS

Wenn ein URcap ein Anbaugerät steuert (z. B. einen Greifer), muss das URcap die Steuerung der E/A-Schnittstelle des Werkzeugs kontrollieren. Wählen Sie den URcap für die Steuerung der E/A-Schnittstelle des Werkzeugs aus der Liste aus.

24.10. Analoge Werkzeugeingänge

24.10.1. Kommunikationsschnittstelle für Tools

Die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI) ermöglicht die Kommunikation des Roboters mit einem angebauten Tool über den Analogeingang des Werkzeugs. Dies beseitigt die Notwendigkeit für externe Verkabelung.

Sobald die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge aktiviert ist, ist kein Werkzeug-Analogueingang mehr verfügbar.

24.10.2. Konfigurieren der Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI)

1. Tippen Sie auf den Tab „Installation“ und unter „Basis-Befehle“ auf **Werkzeug-E/A**.
2. Wählen Sie **Kommunikationsschnittstelle**, um die TCI-Einstellungen zu bearbeiten.
Sobald TCI aktiviert ist, ist der Analogeingang des Werkzeugs für die E/A Einstellung der Installation nicht mehr verfügbar und erscheint nicht mehr in der Eingabeliste. Der Analogeingang des Werkzeugs ist auch für Programme bei Option/Ausdruck von Warten auf nicht verfügbar.
3. Wählen Sie in den Dropdownmenüs unter Kommunikationsschnittstelle die erforderlichen Werte.
Alle Änderungen von Werten werden unmittelbar zum Werkzeug gesendet. Unterscheiden sich Werte von denen, die das Werkzeug tatsächlich verwendet, so erscheint eine Warnung.

24.11. Einstellungen Digitalausgänge

Die Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge lässt zwei digitale Ausgänge zu, die unabhängig voneinander konfiguriert werden können. In PolyScope hat jeder Pin ein Dropdown-Menü, das die Einstellung des Ausgangsmodus ermöglicht. Die folgenden Optionen sind verfügbar:

- **Sinking**: Dies ermöglicht es, den Kontakt als NPN- bzw. Sinking-Konfiguration einzurichten. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, ermöglicht der Pin es Strom, zur Erdung zu fließen. Dies kann in Verbindung mit dem PWR-Pin zum Erstellen eines vollständigen Stromkreises verwendet werden. Siehe Kapitel 5 im Hardware-Installationshandbuch.
- **Sourcing**: Dies ermöglicht es, den Kontakt als PNP- bzw. Sourcing-Konfiguration einzurichten. Wenn der Ausgang aktiviert ist, bietet der Pin eine positive Spannungsquelle (konfigurierbar im Register E/A). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin zum Erstellen eines vollständigen Stromkreises verwendet werden.
- **Push/Pull (Drücken/Ziehen)**: Dies ermöglicht dem Pin die Konfiguration in einer Push/Pull-Konfiguration. Wenn der Ausgang aktiviert ist, bietet der Pin eine positive Spannungsquelle (konfigurierbar im Register E/A). Dies kann in Verbindung mit dem GND-Pin verwendet werden, um einen vollständigen Schaltkreis zu erzeugen. Wenn der Ausgang ausgeschaltet ist, lässt der Pin einen Stromfluss zur Masse zu.

Nach der Auswahl einer neuen Ausgangskonfiguration werden die Änderungen wirksam. Die aktuell geladene Installation wird geändert, um die neue Konfiguration zu reflektieren. Nach dem Bestätigen, dass die Werkzeugausgänge wie vorgesehen funktionieren, speichern Sie die Installation, um den Verlust der Änderungen zu vermeiden.

24.11.1. Parallelschaltung der Ausgänge

Doppel-Pin-Strom wird als Stromquelle für das Werkzeug verwendet. Das Aktivieren von Doppel-Pin-Strom deaktiviert standardmäßige digitale Ausgänge des Werkzeugs.

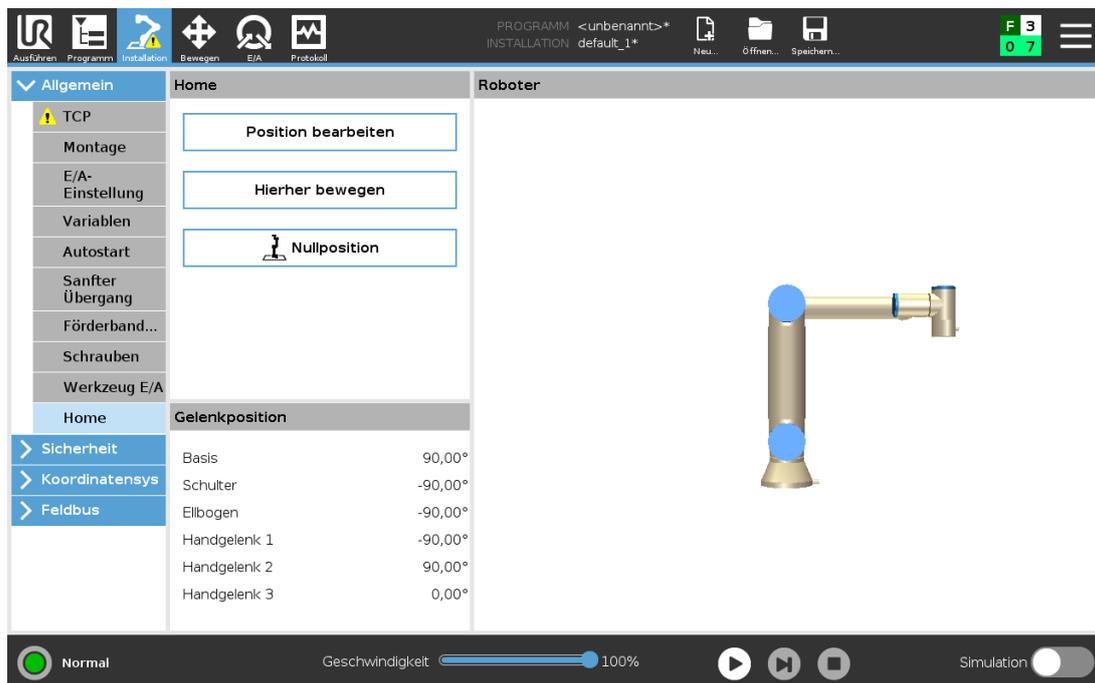
24.12. Sanfter Übergang zwischen Sicherheitsmodi

Beim Umschalten zwischen Sicherheitsmodi während Ereignissen (z. B. Eingang Reduzierter Modus, Auslöseebenen für Reduzierter Modus, Schutzstopp und 3-Stellungs-Zustimmschalter) ist der Roboterarm bestrebt, einen „sanften“ Übergang mit 0,4 s zu bewerkstelligen. Vorhandene Anwendungen bleiben davon unberührt, was einer „harten“ Einstellung entspricht. Neue Installationsdateien erhalten standardmäßig die sanfte Einstellung.

24.12.1. Einstellungsänderungen für Beschleunigung/Verlangsamung

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Tippen Sie im Menü links auf **Basis-Befehle** und wählen Sie **Sanfter Übergang**.
3. Wählen Sie **Hart** für eine höhere Beschleunigung/Verzögerung oder wählen Sie **Sanft** für die glattere Standardübergang-Einstellung.

24.13. Home



Ausgangsposition ist eine benutzerdefinierte Rückkehrposition für den Roboterarm. Einmal festgelegt, ist die Ausgangsposition beim Erstellen eines Roboterprogramms verfügbar. Sie können die Home-Position zum Festlegen einer sicheren Home-Position verwenden (siehe [21.18. Sichere Ausgangsposition auf Seite 132](#)). Verwenden Sie die Home-Bildschirm-Tasten für folgendes:

- **Position bearbeiten** verändert eine Home-Position.
- **Hierher bewegen** bewegt den Roboterarm in die definierte Home-Position.
- Die Schaltfläche **Nullposition** lässt den Roboterarm in eine aufrechte Position zurückkehren.

24.13.1. Festlegen von Ausgangsposition

1. Klicken Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Wählen Sie unter **Allgemein** den Eintrag **Home**.
3. Tippen Sie auf **Position festlegen**.
4. Lernen Sie den Roboter entweder über **Freedrive** oder die **Umstellungstasten** an.

24.14. Einstellungen für Förderbandverfolgung

Die Einstellungen für Förderbandverfolgung ermöglichen die Konfiguration der Bewegung von bis zu zwei separaten Fließbändern. Die Fließbandverfolgung-Einrichtung bietet Robotereinstelloptionen für den Betrieb mit absoluten bzw. relativen Encodern sowie einem linearen oder kreisförmigen Fließband.

24.14.1. Definieren eines Fließbands

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf Installation.
2. Wählen Sie unter Allgemein die **Förderbandverfolgung**.
3. Wählen Sie in den Einstellungen der Förderbandverfolgung in der Dropdownliste **Conveyor 1** oder **Conveyor 2**.
Sie können nur ein Fließband gleichzeitig festlegen.
4. Wählen Sie **Fließbandverfolgung aktivieren**
5. Konfigurieren Sie die **Förderband-Parameter** (Abschnitt [24.14.2. Förderband-Parameter unten](#)) und die **Parameter für Förderbandsbandverfolgung** (Abschnitt [24.14.3. Parameter für Förderbandsbandverfolgung unten](#)).

24.14.2. Förderband-Parameter

Zunehmend

Encoder können an die digitalen Eingänge 8 bis 11 angeschlossen werden. Das Decodieren von digitalen Signalen läuft mit 40 kHz. Mit einem **Quadratur**-Encoder (erfordert zwei Eingänge) ist der Roboter in der Lage, die Geschwindigkeit sowie Richtung des Förderbands zu bestimmen. Ist die Richtung des Förderbands konstant, kann ein einzelner Eingang dazu verwendet werden, die Geschwindigkeit des Fließbandes über die Erkennung einer *Steigenden, Fallenden* oder *Steigenden und Fallenden* Signalfanken zu bestimmen.

Absolut

Encoder können über ein MODBUS-Signal verbunden werden. Dies erfordert eine Vorkonfigurierung des digitalen MODBUS-Ausgangsregisters (Abschnitt [24.20. MODBUS-Client-E/A-Einstellung auf Seite 232](#)).

24.14.3. Parameter für Förderbandsbandverfolgung

Linear-Fließband

Wurde ein lineares Förderband ausgewählt, muss in der Installation unter **Funktionen** eine Linienfunktion konfiguriert werden, um die Richtung des Förderbands zu ermitteln. Achten Sie auf Genauigkeit, indem Sie die Linien-Funktion parallel zu der Richtung des Fließbands platzieren, mit einem großen Abstand zwischen den beiden Punkten, die die Linie definieren. Konfigurieren Sie die Linienfunktion so, dass Sie das Werkzeug beim Anlernen fest gegen die Seite des Fließbands stemmen. Verläuft die Richtung der Linienfunktion entgegen der Förderbandbewegung, verwenden Sie die Schaltfläche **Richtung umkehren**. Das Feld **Ticks per meter (Passmarken pro Meter)** zeigt die Anzahl der Inkremente, die der Encoder während eines Meters Fahrstrecke des Förderbands erzeugt.

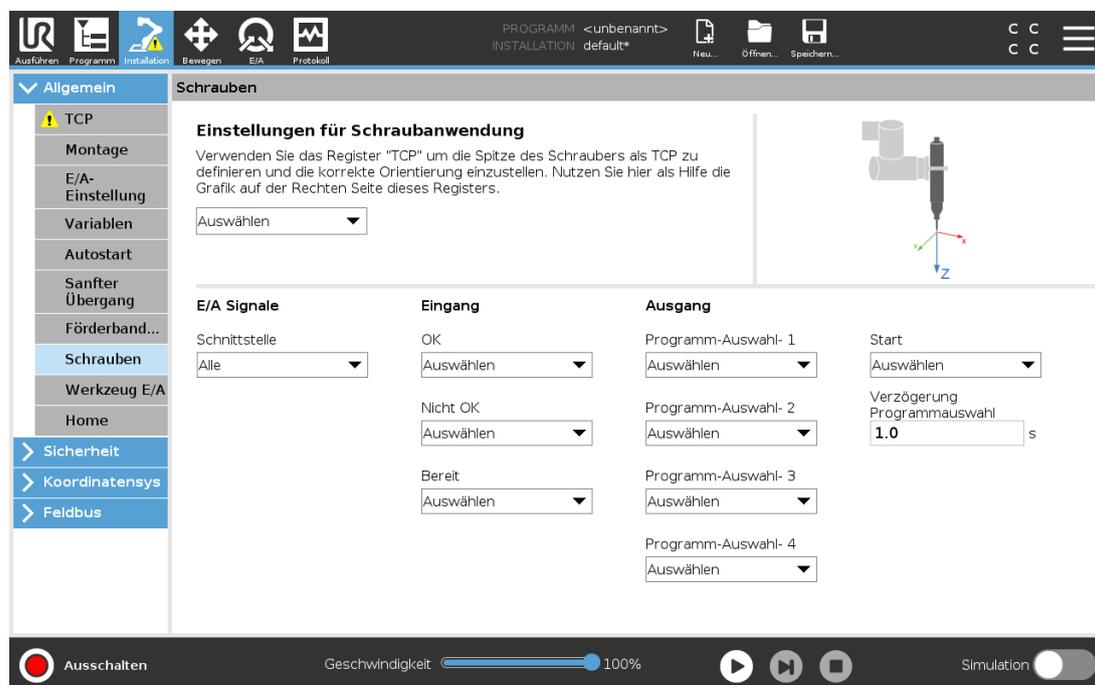
Kreisförmige Fließbänder

Beim Tracking eines kreisförmigen Fließbands, muss der Mittelpunkt des Fließbands definiert sein.

1. Definieren Sie den Mittelpunkt im Teil **Funktionen** der Installation. Der Wert für die **Inkrememente pro Umdrehung** muss der Anzahl der Inkremente entsprechen, die der Encoder während einer vollen Umdrehung des Förderbands erzeugt.
2. Wählen Sie das Kontrollkästchen **Werkzeug mit Fließband drehen**, damit die Werkzeugorientierung die Förderbanddrehung verfolgt.

24.15. Schraubtechnik-Einstellungen

Unter Einrichtung Schrauben finden Sie Optionen zum Konfigurieren des Roboters für die Arbeit mit einem Industrieschraubendreher oder einem Industrieschrauber. Sie können die Position des Schraubendrehers in Bezug auf den Werkzeugflansch und die elektrische Schnittstelle des Roboters einstellen.



24.15.1. Konfiguration eines Schraubendrehers

1. Klicken Sie in der Kopfzeile auf **Installation**.
2. Wählen Sie unter Allgemein die Option **Schrauben** aus oder tippen Sie unter Allgemein auf **TCP** und erstellen Sie Ihren eigenen TCP für das Schrauben.
3. Unter **Eingang** und **Ausgang** konfigurieren Sie die E/A für Ihren Schraubendreher. Über die Liste **Schnittstelle** können Sie die Arten der unter Eingang und Ausgang angezeigten E/A filtern.
4. Wählen Sie unter **Start** den E/A, der den Schraubvorgang startet.

Hinweis: Sie können in jeder Programmauswahlliste unter Ausgang eine Ganzzahlausgabe wählen, um die Programmauswahl (siehe 23.12.8. Schraubtechnik auf Seite 189) auf ein Zahlenfeld umzuschalten.

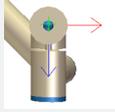
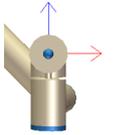
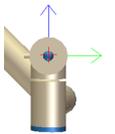
24.15.2. Konfiguration der Position des Schraubendrehers

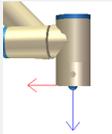
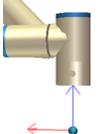
1. Wählen Sie im Dropdown-Menü unter **Einstellungen für Schraubenanwendung** einen zuvor erstellten TCP aus (siehe 24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203), in dem Position und Ausrichtung wie folgt festgelegt werden:
 - Konfigurieren Sie die Position so, dass Sie beim Kontakt mit der Schraube auf Spitze des Schraubendrehers liegt.
 - Konfigurieren Sie die Ausrichtung so, dass die positive Z-Richtung entlang der festzuziehenden Schrauben ausgerichtet ist.

Wenn Sie prüfen wollen, ob die X-, Y- und Z-Koordinaten des ausgewählten TCP auf Spitze oder Sockel des Werkzeugs liegen, können Sie die Koordinaten anzeigen lassen.

Der Programmknoten Schrauben (siehe 23.12.8. Schraubtechnik auf Seite 189) verwendet zur Verfolgung der Schraube und zum Berechnen von Entfernungen die positive Z-Richtung.

Die folgende Tabelle zeigt typische Ausrichtungswerte (in Rotationsvektor-Schreibweise [rad]).

Schraubachse parallel zu negativer Y-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: 1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Schraubachse parallel zu positiver Y-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: -1.5708 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Schraubachse parallel zu positiver X-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: 1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad
Schraubachse parallel zu negativer X-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: -1.5708 rad • RZ: 0.0000 rad

Schraubachse parallel zu positiver Z-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: 0.0000 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad
Schraubachse parallel zu negativer Z-Richtung des Roboter-Werkzeugflanschs		Orientierung <ul style="list-style-type: none"> • RX: 3.1416 rad • RY: 0.0000 rad • RZ: 0.0000 rad

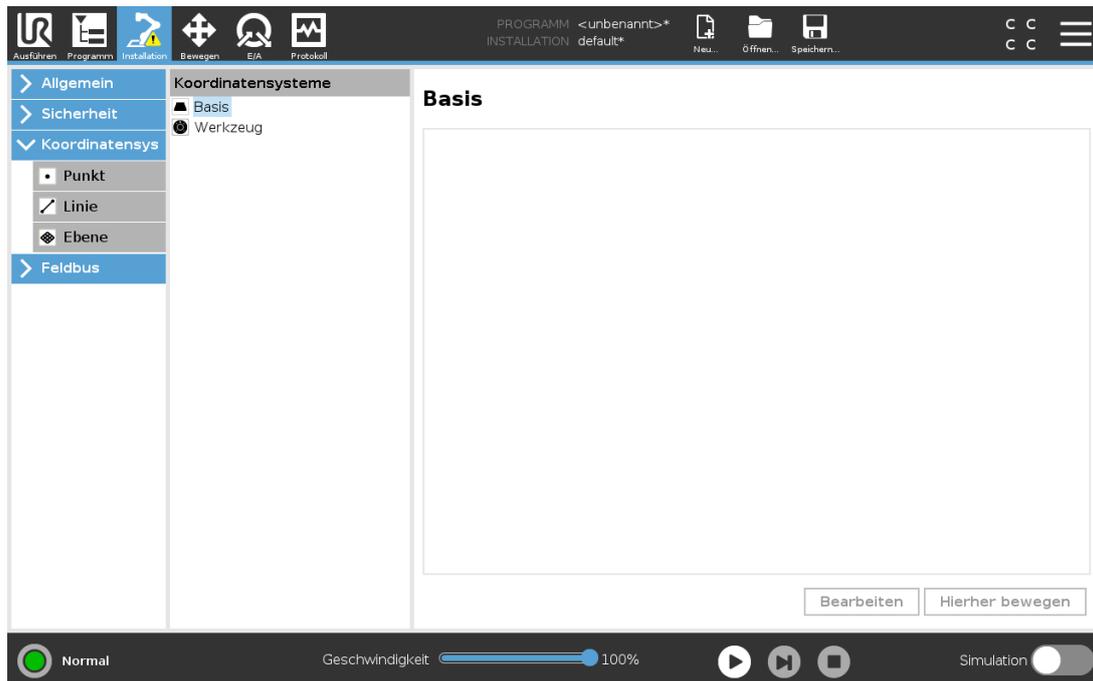
24.15.3. Konfiguration der Schnittstelle des Schraubendrehers

1. Ändern Sie über das Dropdown-Menü **Schnittstelle** oben im Bildschirm die angezeigten Inhalte auf Basis des Signaltyps.
2. Konfigurieren Sie unter **Eingang** die Signale, die der Roboter vom Schraubendreher empfängt:
 - OK: HIGH, wenn die Verschraubung erfolgreich beendet wurde. Wenn nicht ausgewählt, ist diese Bedingung im Programmknoten Schrauben nicht verfügbar
 - NOK: HIGH, wenn die Verschraubung fehlerhaft beendet wurde. Wenn nicht ausgewählt, ist diese Bedingung im Programmknoten Schrauben nicht verfügbar
 - Bereit: HIGH, wenn der Schraubendreher einsatzbereit ist. Wenn nicht ausgewählt, wird diese Bedingung nicht geprüft
3. Konfigurieren Sie unter **Ausgang** die Signale, die der Roboter an den Schraubendreher sendet:
 - Start: startet das Festziehen oder Lösen einer Schraube nur in Abhängigkeit von der Verdrahtung.
 - Programmauswahl: es können eine Ganzzahl oder bis zu vier Binärsignale ausgewählt werden, um verschiedene im Schraubendreher abgelegte Verschraubungskonfigurationen zu aktivieren
 - Verzögerung bei Programmauswahl: Wartezeit nach Schraubendreher-Programmwechsel, damit dieses sicher aktiviert ist

24.16. Sicherheit

Siehe Kapitel [21. Sicherheitskonfiguration auf Seite 115](#).

24.17. Koordinatensys

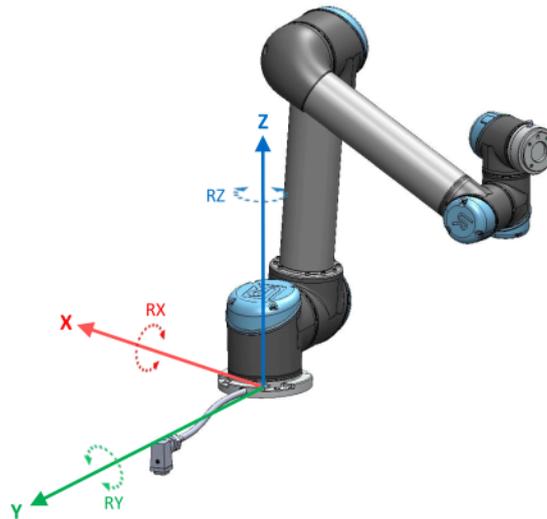


Ein **Koordinatensystem** stellt ein Objekt dar, das durch eine sechsdimensionale Pose (Position und Orientierung) relativ zur Roboterbasis definiert ist. Sie können ein Koordinatensystem für zukünftige Referenzen benennen.

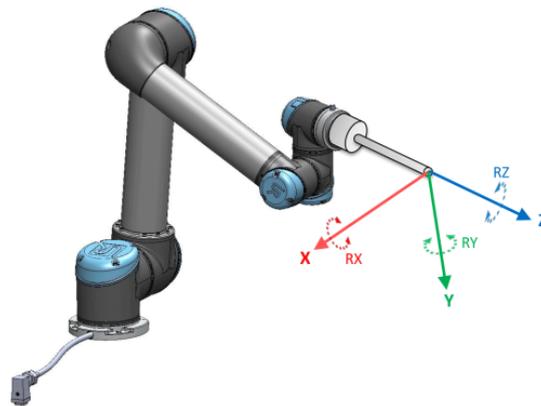
Einige Unterkomponenten eines Roboterprogramms bestehen aus Bewegungen, die sich nicht auf die Basis des Roboterarms beziehen, sondern relativ zu bestimmten Punkten auszuführen sind. Dabei kann es sich um Tische, andere Maschinen, Werkstücke, Förderbänder, Paletten, Kamerasysteme, Rohteile oder Begrenzungen handeln, die in der Umgebung des Roboterarms vorhanden sind.

Der Roboter verfügt über zwei vordefinierte Koordinatensysteme, die unten aufgeführt sind, mit Posen, die durch die Konfiguration des Roboterarms selbst definiert sind:

- Das Basis-Koordinatensystem hat seinen Ursprung im Zentrum der Roboterbasis (siehe Abbildung 13.1).
- Das Werkzeug-Koordinatensystem hat seinen Ursprung im Zentrum des aktuellen TCP (siehe Abbildung 13.2).



13.1: Basisfunktion



13.2: Tool (TCP)-Funktion

Verwenden Sie das Punkt-, Linien-und/oder Ebenen-Koordinatensystem, um eine Pose zu definieren.

Benutzerdefinierte Koordinatensysteme werden über eine Methode positioniert, die die aktuelle Pose des TCP im Arbeitsbereich verwendet. Der Benutzer kann also mithilfe des Freedrive-Modus oder „Jogging“ den Roboter in die gewünschte Position bringen.

Die Auswahl eines Koordinatensystems hängt von der Art des verwendeten Objekts und den Genauigkeitsanforderungen ab. Verwenden Sie nach Möglichkeit das Linien- und das Ebenen-Koordinatensystem, da diese auf mehr Eingabepunkten basieren. Mehr Eingabepunkte bedeuten höhere Präzision.

Um die Richtung eines Linear-Förderbands genau definieren zu können, definieren Sie zwei Punkte einer Linienfunktion mit möglichst hohem physikalischen Abstand. Die Punktfunktion kann auch verwendet werden, um ein Linear-Förderband zu definieren, allerdings muss der Anwender den TCP in die Richtung der Bandbewegung weisen.

Werden mehr Punkte für die Definition von Position und Lage z. B. eines Tisches verwendet, bedeutet dies, dass die Ausrichtung eher auf Positionen anstatt auf der Ausrichtung eines einzelnen TCP basiert. Eine einzelne TCP-Ausrichtung ist mit hoher Präzision schwerer zu konfigurieren.

Weitere Informationen zum Hinzufügen von Koordinatensystemen finden Sie unter Abschnitt [auf der gegenüberliegenden Seite](#), [auf Seite 226](#) und [24.17.5. Funktion Ebene auf Seite 226](#).

24.17.1. Verwenden einer Funktion

Wurde ein Koordinatensystem bei der Installation definiert, können Sie diesem Roboterbewegungen aus dem Roboterprogramm zuweisen (z. B. **FahreAchse**, **FahreLinear** und **FahreP** Befehle) (siehe Abschnitt [23.10.1. Bewegen auf Seite 149](#)).

Dies ermöglicht eine einfache Anpassung eines Roboterprogramms (z. B. bei mehreren Roboterstationen oder wenn ein Objekt während der Programmlaufzeit verschoben oder permanent in der Szene verschoben wird). Durch einfaches Anpassen der Funktion (des „Koordinatensystems“) eines Objekts, werden alle Bewegungen innerhalb des Programms relativ mit dem Objekt verschoben. Weitere Beispiele finden Sie unter Abschnitte [24.17.6. Beispiel: Manuelle Anpassung einer Funktion zur Anpassung eines Programms auf Seite 227](#) und [24.17.7. Beispiel: Dynamisches Aktualisieren einer Funktion auf Seite 228](#). Ist eine Funktion als Bezug ausgewählt, werden die Tasten für die Bewegung des Werkzeugs für Translationen und Rotationen im Bezugs-Koordinatensystem angewendet (siehe [25.3. Werkzeugposition auf Seite 239](#) und [25.1. Bewegung des Werkzeuges auf Seite 237](#)), ebenso wie die aktuelle Anzeige der TCP-Koordinaten. Wenn z. B. ein Tisch als eine Funktion definiert und als Referenz im Tab „Move“ ausgewählt ist, bewegen die Pfeile (nach oben/unten, links/rechts, vorwärts/rückwärts) den Roboter in diese Richtungen relativ zum Tisch. Zusätzlich befinden sich die TCP-Koordinaten im Rahmen des Tisches.

- In der Funktionsstruktur können Sie einen Punkt, eine Linie oder Ebene durch Antippen der Bleistift-Taste umbenennen.
- In der Funktionsstruktur können Sie einen Punkt, eine Linie oder Ebene durch Antippen der Löschen-Taste entfernen.

24.17.2. Verwenden von: Roboter hierher bewegen

Drücken Sie die Schaltfläche **Hierher bewegen**, um den Roboterarm in Richtung des Bezugs-Koordinatensystems zu bewegen. Am Ende dieser Bewegung stimmen die Koordinatensysteme der Funktion und des TCP überein.

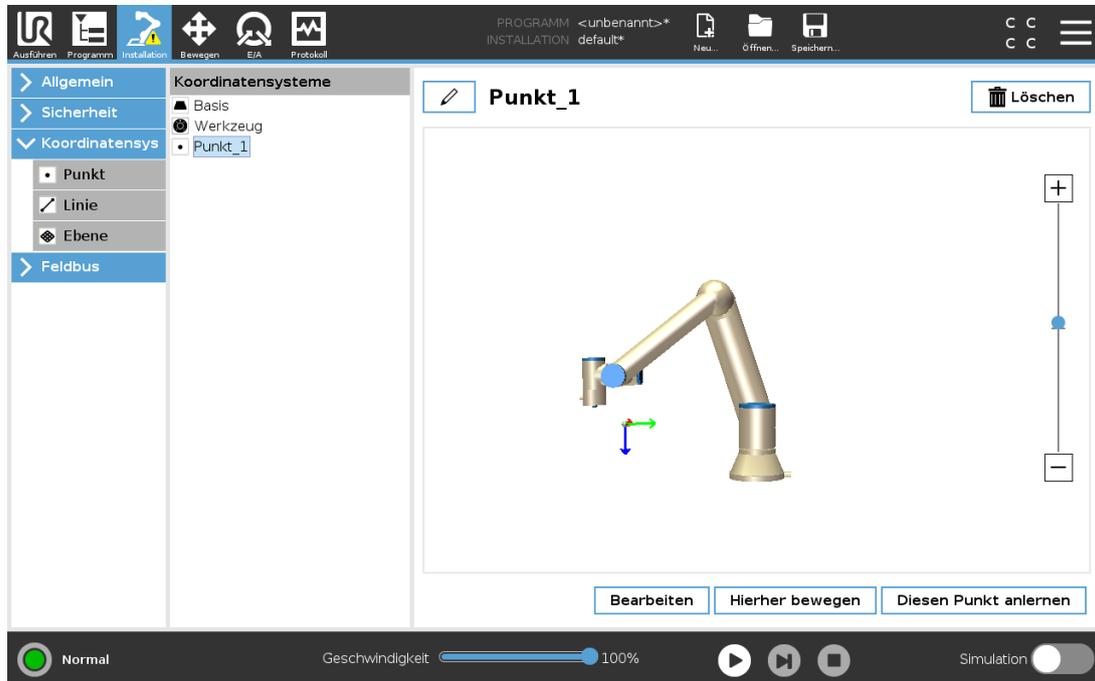
Bewegen ist hier deaktiviert, wenn der Roboterarm die Funktion nicht erreichen kann.

24.17.3. Punkt-Funktion

Die Punkt-Funktion definiert Sicherheitsgrenzen oder eine globalen Grundposition des Roboterarms. Die Punkt-Funktion Pose wird als die Position und Ausrichtung des TCP definiert.

Neuen Punkt hinzufügen

1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Koordinatensysteme**.
2. Tippen Sie unter „Koordinatensysteme“ auf **Punkt**.

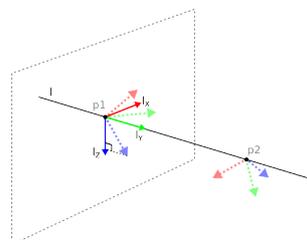


24.17.4. Linien-Funktion

Die Linienfunktion definiert Linien, denen der Roboter folgen muss. (z. B. bei Fließband-Tracking). Eine Linie l ist als eine Achse zwischen zwei Punkt-Funktionen $p1$ und $p2$ definiert, wie in Abbildung 13.3 gezeigt.

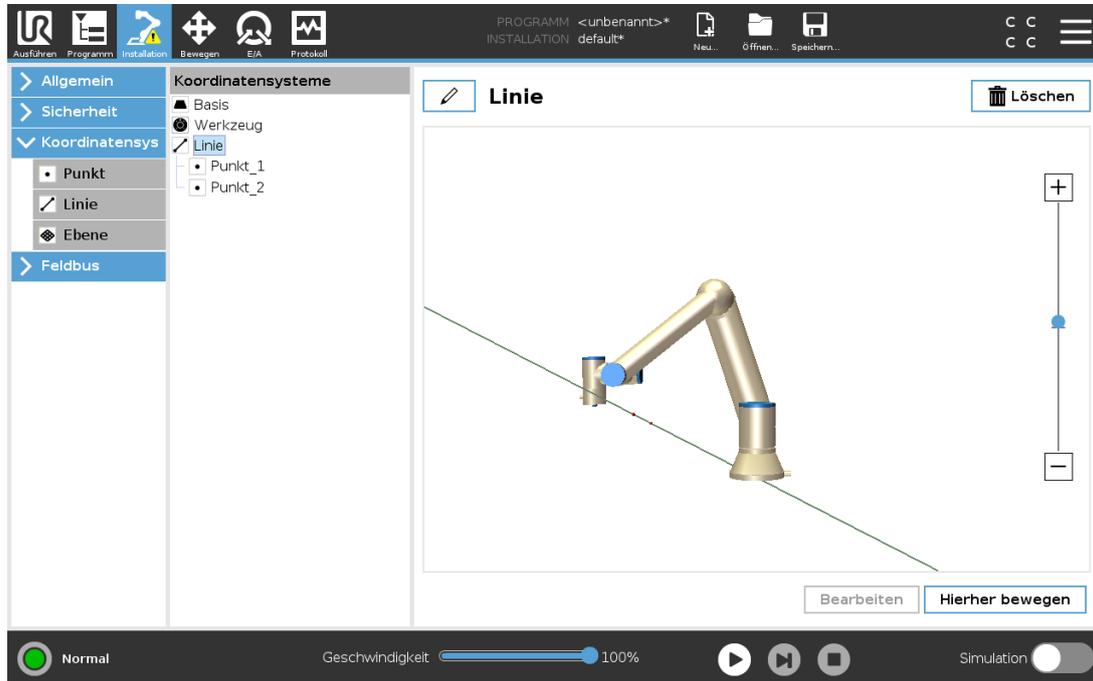
Hinzufügen einer Linie

1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Koordinatensysteme**.
2. Tippen Sie unter „Koordinatensysteme“ auf **Linie**.



13.3: Definition of the line feature

In Abbildung 13.3 ist die Achse vom ersten zum zweiten Punkt gerichtet und beschreibt die y-Achse des Koordinatensystems der Linienfunktion. Die z-Achse wird durch die Orientierung der z-Achse von $p1$ definiert und steht senkrecht auf der Linie. Die Position des Koordinatensystems der Linie ist dieselbe wie die Position von $p1$.



24.17.5. Funktion Ebene

Wählen Sie die Ebenenfunktion, wenn ein Koordinatensystem mit hoher Präzision erforderlich ist, z. B. bei der Arbeit mit einem Sichtsystem oder bei Bewegungen relativ zu einem Tisch.

Hinzufügen einer Ebene

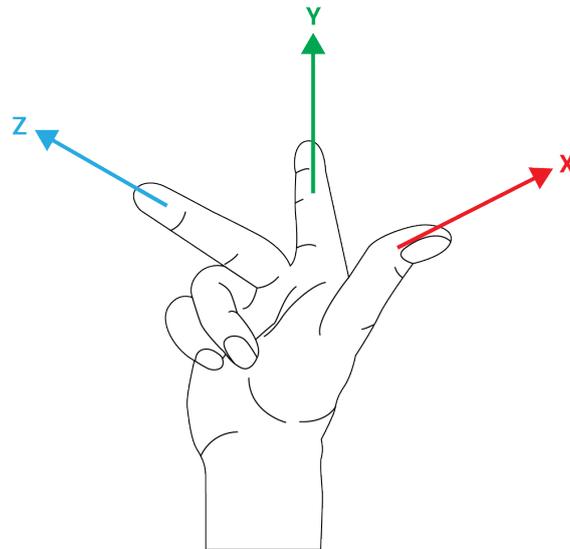
1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Koordinatensysteme**.
2. Tippen Sie unter „Koordinatensysteme“ auf **Ebene**.

Anlernen (Teaching) einer Ebene

Wenn Sie die Schaltfläche Ebene zum Erstellen einer neuen Ebene antippen, führt Sie der Assistent auf dem Bildschirm durch das Erstellen einer Ebene.

1. Wählen Sie Origo
2. Bewegen Sie den Roboter, um die Richtung der positiven X-Achse der Ebene zu definieren
3. Bewegen Sie den Roboter, um die Richtung der positiven Y-Achse der Ebene zu definieren

Die Ebene wird mit der Regel der rechten Hand definiert, sodass die Z-Achse das Kreuzprodukt der X-Achse und der Y-Achse ist, wie unten dargestellt.

**HINWEIS**

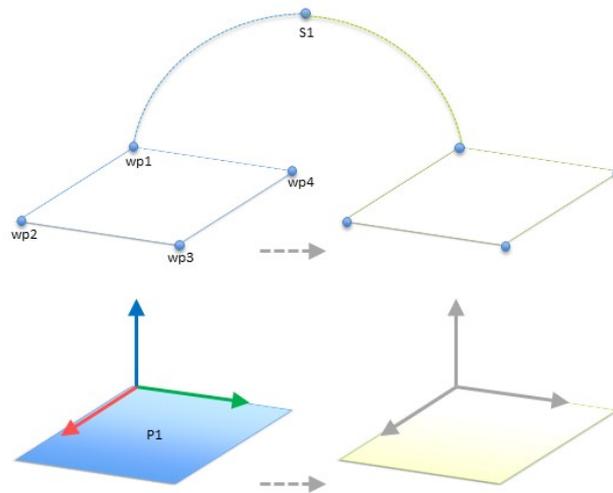
Sie können die Ebene erneut in entgegengesetzter Richtung der X-Achse anlernen, wenn Sie wollen, dass die Ebene in entgegengesetzter Richtung normal ist.

Ändern Sie eine vorhandene Ebene durch die Auswahl einer Ebene und drücken Sie „Ebene ändern“. Damit verwenden Sie den gleichen Leitfaden wie für das Anlernen einer neuen Ebene.

24.17.6. Beispiel: Manuelle Anpassung einer Funktion zur Anpassung eines Programms

Stellen Sie sich eine Anwendung vor, in welcher mehrere Teile eines Roboterprogramms relativ zu einem Tisch definiert sind. In Abbildung 13.4 wird dies als Bewegung der Wegpunkte wp1 bis wp4 dargestellt.

```
Robot Program
  MoveJ
    S1
  MoveL # Feature: P1_var
    wp1
    wp2
    wp3
    wp4
```



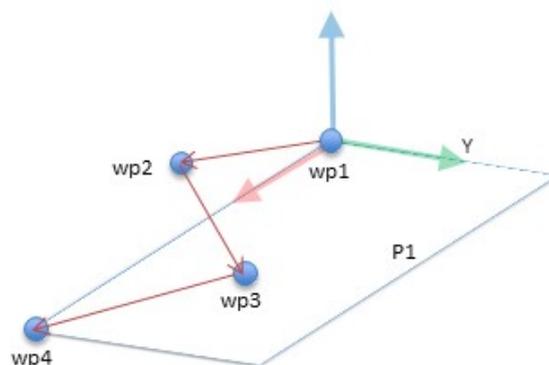
13.4: Einfaches Programm mit vier Wegpunkten in Relation zu einer Funktionsebene, manuell aktualisiert durch Ändern der Funktion

Die Anwendung erfordert, dass das Programm für mehrere Roboterinstallationen verwendet werden soll, in welchen nur die Positionen des Tisches leicht variieren. Die Bewegung relativ zum Tisch ist identisch. Durch Definition der Tischposition als Funktion $P1$ in der Installation kann das Programm mit einem `FahreLinear`-Befehl, welcher relativ zu Ebene konfiguriert ist, einfach für weitere Roboter angewendet werden, indem lediglich die Installation mit der tatsächlichen Position des Tisches aktualisiert wird.

Das Konzept gilt für eine beliebige Anzahl von Funktionen einer Applikation, um ein flexibles Programm zu erhalten, welches die gleiche Aufgabe auf mehreren Robotern ausführen kann. Und dies selbst dann, wenn andere Bereiche der Arbeitsfläche zwischen den Installationen variieren.

24.17.7. Beispiel: Dynamisches Aktualisieren einer Funktion

Stellen Sie sich eine ähnliche Anwendung vor, in welcher der Roboter seinen TCP ebenfalls in einem bestimmten Muster über den Tisch bewegt, um eine spezifische Aufgabe zu lösen (wie in Abbildung 13.5 gezeigt).



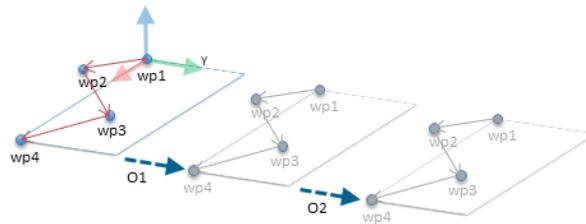
13.5: Ein `MoveL` Befehl mit vier Wegpunkten relativ zu einer Ebenenfunktion

Robot Program

```

MoveJ
  wp1
y = 0.01
o = p[0,y,0,0,0,0]
P1_var = pose_trans(P1_var, o)
MoveL # Feature: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4

```



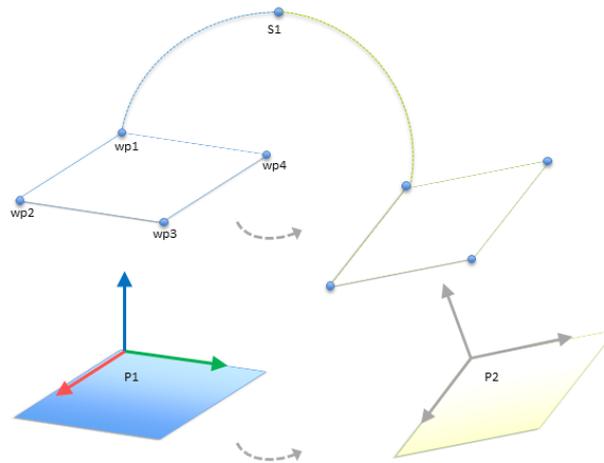
13.6: Anwenden einer Verschiebung bei der Ebenenfunktion

Robot Program

```

MoveJ
  S1
if (digital_input[0]) then
  P1_var = P1
else
  P1_var = P2
MoveL # Feature: P1_var
  wp1
  wp2
  wp3
  wp4

```

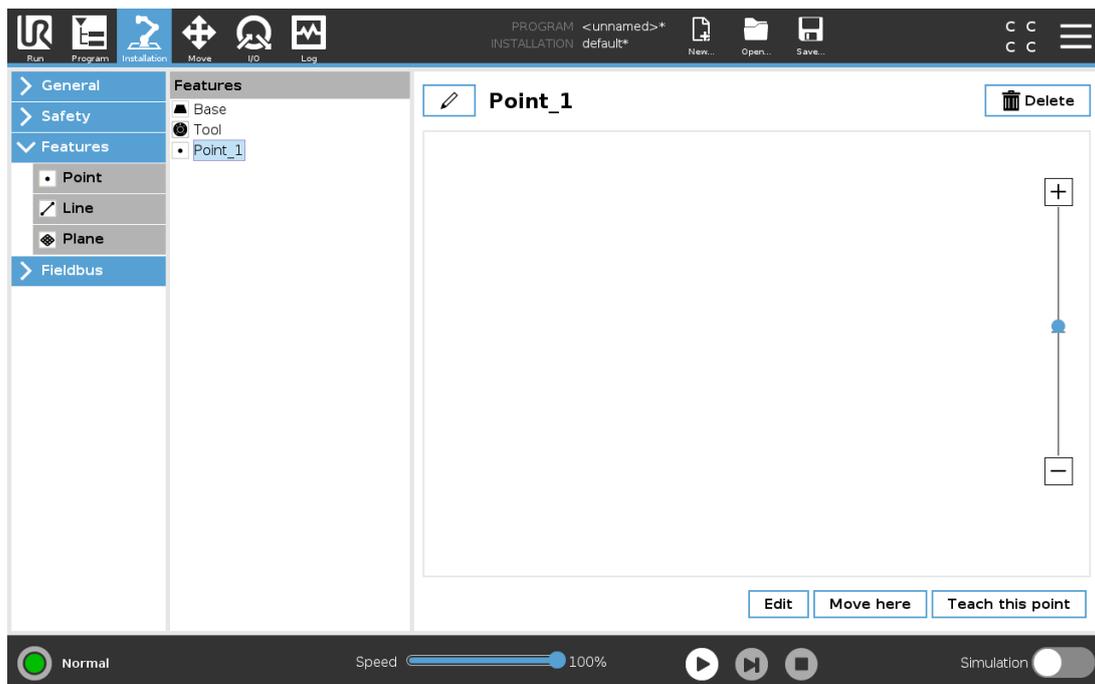


13.7: Umschalten von einer Ebenenfunktion zu einer anderen

Die Bewegung relativ zu *P1* wird mehrmals wiederholt, jeweils durch einen Offset *o*. In diesem Beispiel ist der Offset auf 10 cm in Y-Richtung festgelegt (siehe Abbildung 13.6, Offsets *O1* und *O2*). Dies kann mit den Script-Funktionen *pose_add()* oder *pose_trans()* erreicht werden, mit denen die Variable beeinflusst wird. Anstelle eines Offset ist es auch möglich, auf eine andere Funktion zu wechseln. Dies wird im Beispiel unten gezeigt (siehe Abbildung 13.7), in dem die Bezugsfunktion für den *FahreLinear*-Befehl *P1_var* zwischen zwei Ebenen *P1* und *P2* wechseln kann.

24.18. Funktionsbearbeitung

Die Funktionsbearbeitung ist eine alternative Möglichkeit, Funktionen zu Ihrer Installation hinzuzufügen und/oder vorhandene Funktionen zu bearbeiten.

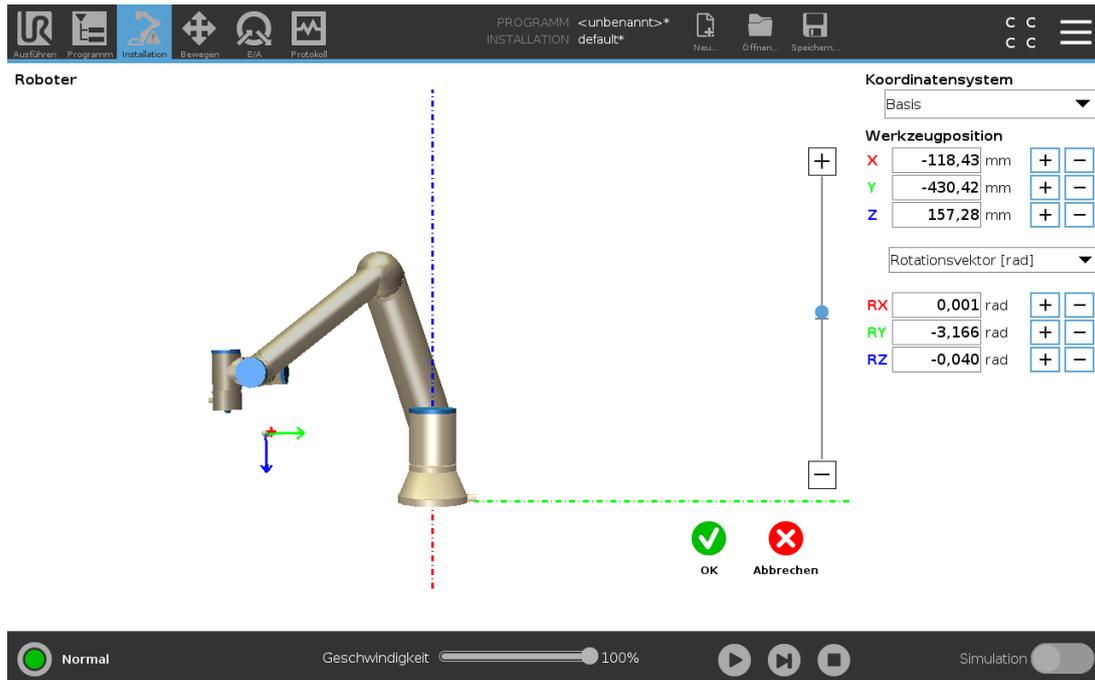


Copyright © 2009–2020 by Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Verwenden Sie „Bearbeiten“, um Funktionen zu platzieren und zu verschieben, ohne den Roboterarm zu bewegen, so dass die Funktion außerhalb der Reichweite des Roboterarms platziert werden kann.

Einen Punkt bearbeiten

Sie können einen definierten Punkt oder einen nicht definierten Punkt bearbeiten. Durch Bearbeiten eines undefinierten Punktes wird dieser definiert.



1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Funktionen**.
2. Klicken Sie unter „Funktion“ auf **Punkt**, um einen Punkt zu Ihrer Programmstruktur hinzuzufügen.
3. Tippen Sie auf **Bearbeiten**, um den Bearbeitungsbildschirm aufzurufen und Änderungen an der Position und Rotation des Punktes vorzunehmen.

Eine Linie bearbeiten

Die Linie erscheint als zwei Punkte in Ihrer Programmstruktur. Sie müssen jeden Punkt definieren.

1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Funktionen**.
2. Klicken Sie unter „Funktion“ auf **Linie**, um eine Linie zu Ihrer Programmstruktur hinzuzufügen.

3. Die Linie besteht aus zwei Punkten:

- Tippen Sie auf einen Punkt, um die entsprechenden Koordinaten zu bearbeiten.
Tippen Sie dann auf den anderen Linienpunkt, um diese Koordinaten zu bearbeiten.

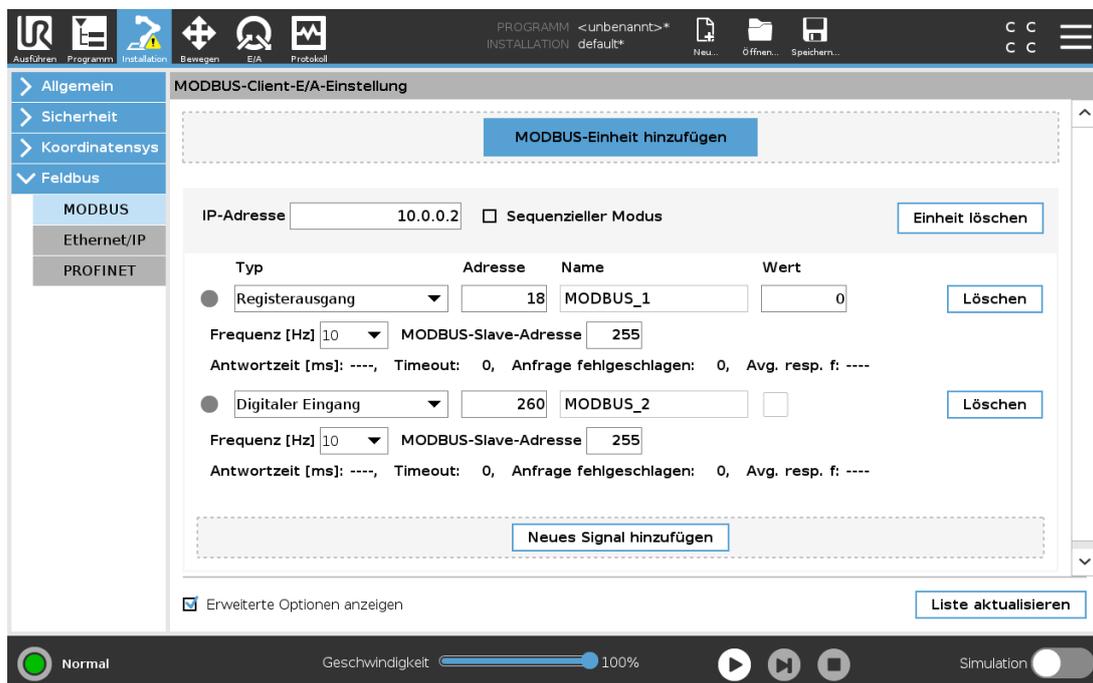
Eine Ebene bearbeiten

1. Tippen Sie unter „Installation“ auf **Funktionen**.
2. Klicken Sie unter „Funktion“ auf **Ebene**, um eine Ebene zu Ihrer Programmstruktur hinzuzufügen.
3. Tippen Sie auf **Bearbeiten**, um den Bearbeitungsbildschirm aufzurufen und Änderungen an der Position und Rotation der Ebene vorzunehmen.

24.19. Feldbus

Hier können Sie das Netzwerkprotokoll für Industrierechner festlegen, das für die verteilte Echtzeitsteuerung durch PolyScope eingesetzt werden soll: MODBUS, Ethernet/IP und PROFINET.

24.20. MODBUS-Client-E/A-Einstellung



Hier können die Signale des MODBUS-Client (Master) eingestellt werden. Verbindungen zu MODBUS-Servern (oder Slaves) auf angegebenen IP-Adressen können mit Eingangs-/Ausgangssignalen (Register oder digital) erstellt werden. Jedes Signal hat einen einmaligen Namen, damit es in Programmen verwendet werden kann.

24.20.1. Aktualisieren

Drücken Sie auf diese Schaltfläche, um alle MODBUS-Verbindungen zu aktualisieren. Das Aktualisieren trennt alle Modbus-Einheiten und verbindet sie erneut. Alle Statistik wird gelöscht.

24.20.2. Einheit hinzufügen

Drücken Sie auf diese Schaltfläche, um eine neue MODBUS-Einheit hinzuzufügen.

24.20.3. Einheit löschen

Drücken Sie auf diese Schaltfläche, um die MODBUS-Einheit und alle Signale dieser Einheit zu löschen.

24.20.4. Einstellung IP-Adresse Einheit

Hier wird die IP-Adresse der MODBUS-Einheit angezeigt. Drücken Sie auf die Schaltfläche, um diese zu ändern.

24.20.5. Sequenzieller Modus

Nur verfügbar, wenn „Erweiterte Optionen anzeigen“ (siehe [24.20.13. Erweiterte Optionen anzeigen auf Seite 235](#)) ausgewählt ist. Dieses Kontrollkästchen zwingt den Modbus-Client auf eine Antwort zu warten, bevor er die nächste Anforderung sendet. Dieser Modus ist für einige Feldbus-Einheiten erforderlich. Das Aktivieren dieser Option kann bei Mehrfach-Signalen hilfreich sein und steigende Anfragehäufigkeit resultiert in Signaltrennungen. Beachten Sie, dass die tatsächliche Signalfrequenz möglicherweise niedriger als angefordert sein könnte, wenn mehrere Signale im sequenziellen Modus definiert sind. Die tatsächliche Signalfrequenz kann in Signalstatistiken festgestellt werden (siehe Abschnitt [24.20.14. Erweiterte Optionen auf Seite 235](#)). Die Signalanzeige wird gelb, wenn die tatsächliche Signalfrequenz weniger als die Hälfte des aus der Dropdown-Liste „Frequenz“ ausgewählten Wertes beträgt.

24.20.6. Signal hinzufügen

Drücken Sie auf diese Schaltfläche, um der entsprechenden MODBUS-Einheit ein Signal hinzuzufügen.

24.20.7. Signal löschen

Drücken Sie auf diese Schaltfläche, um ein MODBUS-Signal der entsprechenden MODBUS-Einheit zu löschen.

24.20.8. Signaltyp einstellen

Verwenden Sie dieses Auswahlm Menü, um den Signaltyp auszuwählen. Die folgenden Typen stehen zur Verfügung:

Digitaleingang

Ein digitaler Eingang (Coil) ist eine Ein-Bit-Menge, die von der MODBUS-Einheit aus dem Coil abgelesen wird und im Adressfeld des Signals angegeben ist. Funktionscode 0x02 (diskrete Ausgänge lesen) wird eingesetzt.

Digitalausgang

Ein digitaler Ausgang (Coil) ist eine Ein-Bit-Menge, die auf HIGH oder LOW eingestellt werden kann. Bevor der Wert dieses Ausgangs durch den Benutzer eingestellt wurde, wird der Wert von der dezentralen MODBUS-Einheit abgelesen. Das bedeutet, dass der Funktionscode 0x01 (Read Coils) verwendet wird. Wenn der Ausgang entweder durch ein Roboterprogramm oder durch Betätigung der Schaltfläche **Signalwert bestimmen** festgelegt wurde, wird ab diesem Zeitpunkt der Funktionscode 0x05 (Write Single Coil) eingesetzt.

Registereingang

Ein Registereingang ist eine 16-Bit-Menge, die von der Adresse abgelesen wird, die im Adressfeld angegeben ist. Der Funktionscode 0x04 (Read Input Registers) wird eingesetzt.

Registerausgang

Ein Registerausgang ist eine 16-Bit-Menge, die durch den Benutzer eingestellt werden kann. Bevor der Wert dieses Registers eingestellt wurde, wird der Wert von der dezentralen MODBUS-Einheit abgelesen. Das bedeutet, dass der Funktionscode 0x03 (Read Holding Registers) verwendet wird. Wenn der Ausgang entweder durch ein Roboterprogramm oder durch Betätigung der Schaltfläche **Signalwert bestimmen** festgelegt wurde, wird der Funktionscode 0x06 (Einzelnes Register schreiben) eingesetzt, um den Wert auf der dezentralen MODBUS-Einheit festzulegen.

24.20.9. Signaladresse einstellen

Dieses Feld zeigt die Adresse des dezentralen MODBUS-Servers. Verwenden Sie die Bildschirmtastatur, um eine andere Adresse auszuwählen. Gültige Adressen hängen von Hersteller und Konfiguration der dezentralen MODBUS-Einheit ab.

24.20.10. Signalname einstellen

Durch Verwendung der Bildschirmtastatur kann der Benutzer das Signal benennen. Dieser Name wird verwendet, wenn das Signal in Programmen eingesetzt wird.

24.20.11. Signalwert

Hier wird der Istwert des Signals angezeigt. Bei Registersignalen wird der Wert als vorzeichenlose ganze Zahl ausgedrückt. Bei Ausgangssignalen kann der gewünschte Signalwert mit der Schaltfläche eingestellt werden. Für den Registerausgang muss der an die Einheit zu schreibende Wert als vorzeichenlose ganze Zahl bereitgestellt werden.

24.20.12. Status Signalkonnektivität

Dieses Symbol zeigt an, ob das Signal korrekt gelesen/geschrieben (grün) werden kann oder ob die Einheit unerwartet antwortet oder nicht erreichbar ist (grau). Wird eine MODBUS-Ausnahmeantwort empfangen, wird der Antwortcode angezeigt. Die MODBUS-TCP-Ausnahmeantworten lauten wie folgt:

E1

UNZULÄSSIGE FUNKTION (0x01) Der in der Abfrage empfangene Funktionscode ist keine zulässige Aktion für den Server (oder Slave).

E2

UNZULÄSSIGE DATENADRESSE (0x02) Der in der Abfrage empfangene Funktionscode ist keine zulässige Aktion für den Server (oder Slave). Prüfen Sie, ob die eingegebenen Signaladressen mit der Einstellung des dezentralen MODBUS-Servers übereinstimmen.

E3

UNZULÄSSIGER DATENWERT (0x03) Ein im Abfragedatenfeld enthaltener Wert ist für den Server (oder Slave) unzulässig. Prüfen Sie, ob der eingegebene Signalwert für die angegebenen Adressen auf dem dezentralen MODBUS-Server gültig ist.

E4

FEHLER IM SLAVE-GERÄT (0x04) Ein nicht wiederherstellbarer Fehler ist aufgetreten, während der Server (oder Slave) versucht hat, die angeforderte Aktion auszuführen.

E5

BESTÄTIGEN (0x05) Spezielle Verwendung in Verbindung mit Programmierbefehlen, die an die dezentrale MODBUS-Einheit gesendet werden.

E6

SLAVE-GERÄT MOMENTAN NICHT VERFÜGBAR (0x06) Spezielle Verwendung in Verbindung mit Programmierbefehlen, die an die dezentrale MODBUS-Einheit gesendet werden; der Slave (Server) kann im Moment nicht antworten.

24.20.13. Erweiterte Optionen anzeigen

Dieses Kontrollkästchen zeigt die erweiterten Optionen für jedes Signal bzw. blendet diese aus.

24.20.14. Erweiterte Optionen

Update-Häufigkeit

Mit diesem Menü kann die Aktualisierungsfrequenz des Signals geändert werden. Dies gilt für die Frequenz, mit der Anfragen an die dezentrale MODBUS-Einheit geschickt werden, um den Signalwert entweder zu lesen oder zu schreiben. Ist die Frequenz auf 0 gesetzt, so werden Modbus-Anfragen auf Anforderung unter Verwendung von *Modbus_erhalte_Signal_Status*, *Modbus_setze_Ausgangs_Register* und *Modbus_setze_Ausgangs_Signalfunktionen* angestoßen.

Slave-Adresse

Dieses Textfeld kann verwendet werden, um eine spezifische Slave-Adresse für Anfragen im Zusammenhang mit einem spezifischen Signal einzustellen. Der Wert muss im Bereich von 0-255 liegen. Der Standardwert ist 255. Wenn Sie diesen Wert ändern, wird empfohlen, das Handbuch des dezentralen MODUS-Geräts hinzuzuziehen, um seine Funktion zu prüfen, wenn die Slave-Adresse geändert wird.

Zählvariable neu verbinden

Anzahl der beendeten und neu hergestellten TCP-Verbindungen

Verbindungsstatus

TCP-Verbindungsstatus

Antwortzeit [ms]

Zeitspanne zwischen gesendeter Modbus-Anforderung und empfangener Antwort - wird nur bei aktiver Kommunikation aktualisiert.

Modbus-Paket-Fehler

Anzahl der empfangenen Pakete, die Fehler enthielten (z. B. ungültige Länge, fehlende Daten, TCP-Socket-Fehler).

Timeout

Anzahl der Modbus-Anfragen ohne Antwort.

Anfrage fehlgeschlagen

Anzahl der Pakete, die aufgrund eines ungültigen Socket-Status nicht gesendet werden konnten.

IstFrequenz

Die durchschnittliche Häufigkeit von Client (Master)-Signal-Status-Updates. Dieser Wert wird jedes Mal neu berechnet, wenn das Signal eine Antwort vom Server (oder Slave) erhält.

Alle Zähler zählen bis 65535 und springen dann wieder auf 0.

24.21. Ethernet/IP

Unter EtherNet/IP können Sie die Verbindung des Roboters mit einem EtherNet/IP aktivieren bzw. deaktivieren. Ist die Verbindung aktiviert, können Sie wählen, was mit einem Programm geschehen soll, wenn die EtherNet/IP Scannerverbindung verloren geht. Folgende Reaktionen sind möglich:

Keine:

PolyScope ignoriert die unterbrochene EtherNet/IP Verbindung und setzt das Programm normal fort.

Pause:

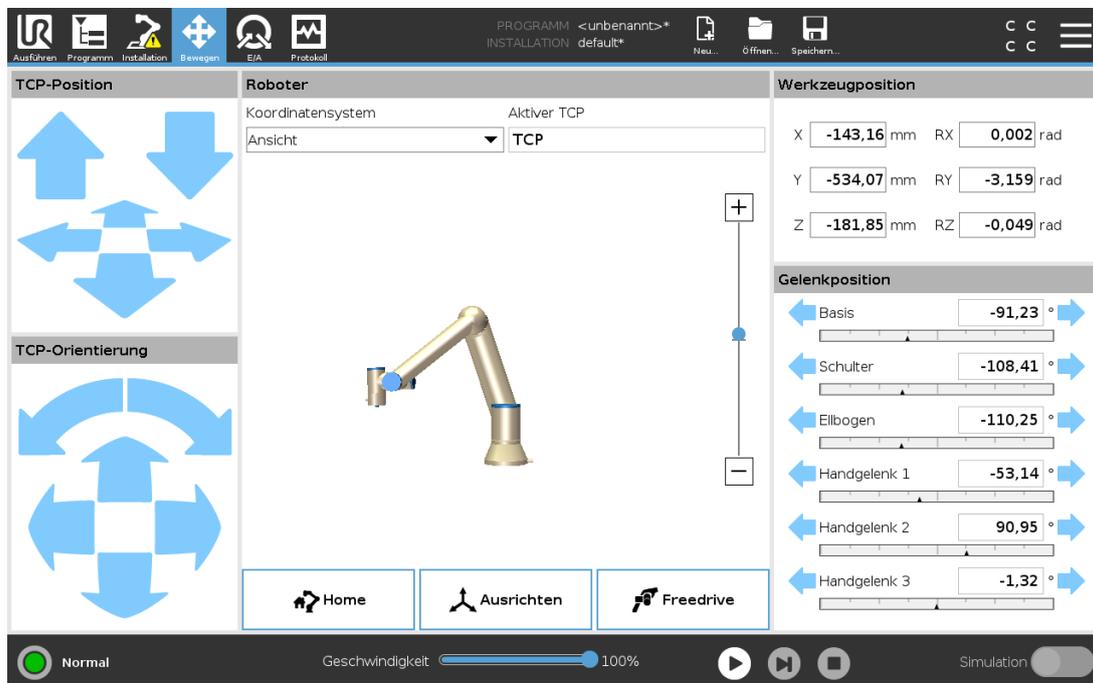
PolyScope unterbricht das aktuelle Programm vorläufig. Das Programm wird an der unterbrochene Stelle wieder fortgesetzt.

Stopp:

PolyScope hält das aktuelle Programm an.

25. Register Move

In diesem Bildschirm können Sie den Roboterarm direkt bewegen, entweder durch Versatz/Drehen des Roboterwerkzeugs oder durch das Bewegen der einzelnen Roboterelkenke.



25.1. Bewegung des Werkzeuges

Halten Sie einen der **Bewegung des Werkzeuges** Pfeile gedrückt, um den Roboterarm in eine bestimmte Richtung zu bewegen.

- Die (oberen) **Bewegungspfeile** fahren die Werkzeugspitze des Roboters in die angegebene Richtung.
- Mit den (unteren) **Drehungspfeilen** wird die Ausrichtung des Roboterwerkzeugs in die angegebene Richtung gelenkt. Die (oberen) Bewegungspfeile fahren die Werkzeugspitze des Roboters in die angegebene Richtung. Mit den (unteren) Drehungspfeilen wird die Ausrichtung des Roboterwerkzeugs in die angegebene Richtung gelenkt. Der TCP wird kleine blaue Kugel dargestellt.

25.2. Roboter

Wenn sich die aktuelle Position des Roboter-TCP einer Sicherheits- oder Auslöseebene nähert oder sich die Ausrichtung des Roboterwerkzeugs nah an einer Werkzeugausrichtungsgrenze befindet (siehe 21.11. Ebenen auf Seite 121), wird eine 3D-Darstellung der angenäherten Bewegungsgrenze angezeigt.

Hinweis: Sie können auch mit dem Finger über die Roboterarm-Grafik fahren, um die Perspektive zu ändern.

Sicherheitsebenen werden in Gelb und Schwarz zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der für die Normal-Ebene steht, was angibt, auf welcher Seite der Ebene der Roboter-TCP positioniert werden darf. Auslöseebenen werden in Blau und Grün zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der auf die Seite der Ebene zeigt, auf der die Grenzen des **Normal-Modus** (siehe [21.8. Sicherheitsmodi auf Seite 120](#)) aktiv sind. Das Limit der Werkzeugausrichtungsgrenze wird anhand eines sphärischen Kegels visualisiert, wobei ein Vektor die aktuelle Ausrichtung des Roboterwerkzeugs anzeigt. Das Innere des Kegels repräsentiert den zulässigen Bereich für die Werkzeugausrichtung (Vektor).

Wenn der Roboter-TCP sich nicht mehr in Nähe zum Limit befindet, verschwindet die 3D-Darstellung. Wenn der TCP einen Grenzwert überschreitet oder dem sehr nahe ist, ändert sich die Limitanzeige zu rot.

25.2.1. Koordinatensystem

Oben links im Feld **Roboter** können Sie unter **Funktion** festlegen, wie der Roboterarm in Relation zu den Funktionen **Ansicht**, **Basis** oder **Werkzeug** gesteuert werden soll.

Hinweis: Um das beste Gefühl für die Steuerung des Roboterarms zu bekommen, wählen Sie die Funktion **Ansicht**. Drehen Sie den Blickwinkel der 3D-Darstellung dann mit den **Drehpfeilen**, bis sie mit der Perspektive auf den echten Roboterarm übereinstimmt.

25.2.2. Aktive TCP

Rechts im Feld **Roboter** steht unter **Aktiver TCP** der Name des gegenwärtig aktiven Werkzeugmittelpunkts (TCP).

25.2.3. Home

Mit der Schaltfläche **Home** wird der Bildschirm **Roboter in Position fahren** aufgerufen. Halten Sie die Schaltfläche **Auto** gedrückt (siehe [22.4.2. Roboter fahren zu: auf Seite 137](#)), um den Roboter in eine zuvor unter Installation (siehe [24.13.1. Festlegen von Ausgangsposition auf Seite 217](#)) definierte Position zu verfahren. Die Standardeinstellung der Home-Schaltfläche lässt den Roboterarm in eine aufrechte Position zurückkehren (siehe [24.13. Home auf Seite 217](#)).

25.2.4. Freedrive

Die auf dem Bildschirm angezeigte Schaltfläche **Freedrive** ermöglicht es, dass der Roboterarm in die gewünschten Positionen/Posen gezogen werden kann.

25.2.5. Ausrichten

Die **Ausrichten**-Schaltfläche ermöglicht es, die Z-Achse des aktiven TCP hin zu einer ausgewählten Funktion auszurichten.

25.3. Werkzeugposition

Die Textfelder zeigen die vollständigen Koordinatenwerte des TCP relativ zur ausgewählten Funktion an.

Hinweis: Sie können mehrere benannte TCPs konfigurieren (siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#)). Sie können auch auf **Pose bearbeiten** klicken, um den Bildschirm **Poseneditor** aufzurufen.

25.4. Gelenkposition

Im Feld **Gelenkposition** können Sie einzelne Gelenke direkt ansteuern. Für jedes Gelenk gilt ein Standard-Gelenkgrenzbereich von -360° bis $+360^\circ$, der mit einer horizontalen Leiste definiert wird. Sobald die Grenze erreicht ist, können Sie das Gelenk nicht weiter bewegen.

Hinweis: Gelenke können Sie mit einem Positionierbereich konfigurieren, der von dem Standard abweicht (siehe [21.10. Gelenk-grenzen auf Seite 121](#)). Dieser neue Bereich wird durch eine rote Zone auf der horizontalen Leiste gekennzeichnet.

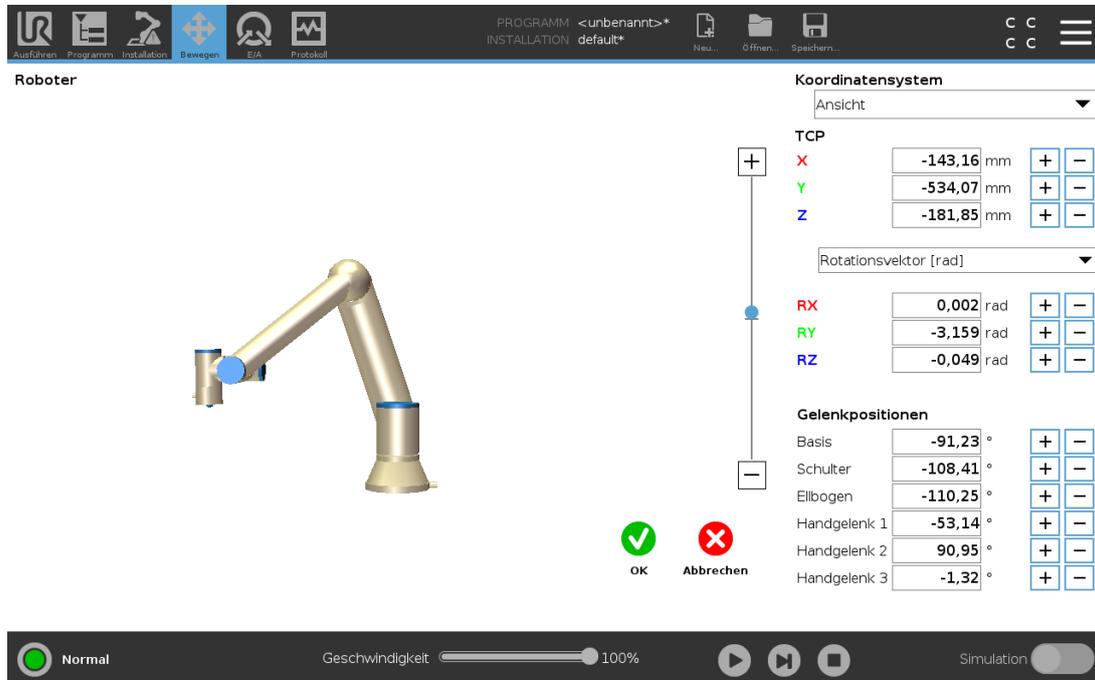


WARNUNG

1. Wenn unter **Einstellung (Setup)** die Schwerpunkteinstellung (siehe [24.4. Montage auf Seite 207](#)) falsch ist oder der Roboterarm eine schwere Last transportiert, kann sich der Roboterarm in Bewegung versetzen (sinken), wenn Sie auf **Freedrive** drücken. Lassen Sie **Freedrive** in diesem Fall einfach los.
2. Verwenden Sie die richtigen Installationseinstellungen (z. B. Roboter Winkelmontage, Nutzlastmasse und Nutzlastschwerpunkt-Offset). Speichern und laden Sie die Installationsdateien zusammen mit dem Programm.
3. Nutzlasteinstellungen und Roboter montageeinstellungen müssen ordnungsgemäß eingestellt sein, bevor die **Freedrive**-Schaltfläche betätigt wird. Sind diese Einstellungen falsch, bewegt sich der Roboterarm, sobald die **Freedrive**-Schaltfläche aktiviert wird.
4. Die **Freedrive**-Funktion sollte nur bei Installationen verwendet werden, in denen die Risikobewertung dies zulässt. Werkzeuge und Hindernisse sollten keine scharfen Kanten oder Klemmpunkte haben. Stellen Sie sicher, dass sich niemand in der Reichweite des Roboterarms befindet.

25.5. Bearbeitungsanzeige „Pose“

Im **Poseneditor**-Bildschirm können präzise Zielgelenkpositionen oder eine Zielpose (Position und Ausrichtung) für den TCP konfiguriert werden. Hinweis: Diese Anzeige ist **offline** und steuert den Roboterarm nicht direkt.



25.5.1. Roboter

Das 3D-Bild zeigt die aktuelle Position des Roboterarms. Der **Schatten** zeigt die durch die auf dem Bildschirm angegebenen Werte bestimmte Zielposition des Roboterarms. Betätigen Sie die Lupensymbole, um hinein-/herauszuzoomen oder ziehen Sie einen Finger darüber, um die Ansicht zu ändern.

Wenn die spezifizierte Zielposition des Roboter-TCP einer Sicherheits- oder Auslöseebene nahe ist oder die Ausrichtung des Roboterwerkzeugs sich nahe am Limit der Werkzeugausrichtungsgrenze (siehe [21.11. Ebenen auf Seite 121](#)) befindet, wird eine 3D-Darstellung des Näherungslimits der Grenze angezeigt. Sicherheitsebenen werden in Gelb und Schwarz zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der für die Normal-Ebene steht, was angibt, auf welcher Seite der Ebene der Roboter-TCP positioniert werden darf. Auslöseebenen werden in Blau und Grün zusammen mit einem kleinen Pfeil angezeigt, der auf die Seite der Ebene zeigt, auf der die Grenzen des **Normal**-Modus (siehe [21.8. Sicherheitsmodi auf Seite 120](#)) aktiv sind. Das Limit der Werkzeugausrichtungsgrenze wird anhand eines sphärischen Kegels visualisiert, wobei ein Vektor die aktuelle Ausrichtung des Roboterwerkzeugs anzeigt. Das Innere des Kegels repräsentiert den zulässigen Bereich für die Werkzeugausrichtung (Vektor). Befindet sich der Roboter-TCP nicht mehr in der Nähe der Bewegungsgrenze, verschwindet die 3D-Darstellung. Wenn der Ziel-TCP ein Grenzlinit überschreitet oder dem sehr nahe ist, ändert sich die Limitanzeige zu rot.

25.5.2. Funktion und Werkzeugposition

Der aktive TCP und die Koordinatenwerte der ausgewählten Funktion werden angezeigt. Die Koordinaten **X**, **Y** und **Z** geben die Werkzeugposition an. Die Koordinaten **RX**, **RY** und **RZ** geben die Ausrichtung an. Weitere Informationen zur Konfigurationen mehrerer benannter TCPs finden Sie hier (siehe [24.2. TCP-Konfiguration auf Seite 203](#)).

Verwenden Sie das Auswahlmenü über den Feldern **RX**, **RY** und **RZ**, um die Art der Ausrichtungsdarstellung auszuwählen:

- **Rotationsvektor [rad]** Die Ausrichtung wird als *Rotationsvektor* angegeben. Die Länge der Achse entspricht dem zu drehenden Winkel in Radianten, und der Vektor selbst gibt die Achse an, um die die Drehung erfolgt. Dies ist die Standardeinstellung.
- **Rotationsvektor [°]** Die Ausrichtung wird als *Rotationsvektor* angegeben, wobei die Länge des Vektors der Rotationswinkel in Grad ist.
- **RPY [rad]** *Roll*-, *Nick*- und *Gier*-Winkel (*RPY*), die als Radianten angegeben werden. Die RPY-Rotationsmatrix (X-, Y'-, Z''-Rotation) ist bestimmt durch:

$$Rrpy(\gamma, \beta, \alpha) = RZ(\alpha) \cdot RY(\beta) \cdot RX(\gamma)$$
- **RPY [°]** *Roll*-, *Nick*- und *Gier*-Winkel (*RPY*), die in Grad angegeben werden.

Durch Antippen der Werte können die Koordinaten verändert werden. Durch Tippen auf die Schaltflächen **+** und **-** rechts neben einem Feld können Sie den aktuellen Wert um einen Betrag erhöhen oder verringern. Durch Gedrückthalten einer Schaltfläche wird der Wert direkt erhöht/verringert.

25.5.3. Gelenkpositionen

Einzelne Gelenkpositionen werden direkt angegeben. Jede Gelenkposition kann einen Gelenkgrenzbereich von -360° bis $+360^\circ$ besitzen. Konfigurieren Sie die Gelenkpositionen wie folgt:

- Tippen Sie auf die Gelenkposition, um die Werte zu bearbeiten.
- Durch Tippen auf die Schaltflächen **+** und **-** rechts neben einem Feld können Sie den aktuellen Wert um einen Betrag erhöhen oder verringern.
- Halten Sie die Schaltfläche gedrückt, um den Wert direkt zu erhöhen/verringern.

25.5.4. Schaltfläche „OK“

Wird dieser Bildschirm vom **Move**-Bildschirm aus aktiviert (siehe [25. Register Move auf Seite 237](#)), gelangen Sie durch Antippen der Schaltfläche **OK** zurück zum **Move**-Bildschirm. Der Roboterarm verfährt zum angegebenen Ziel. War der zuletzt festgelegte Wert eine Werkzeugkoordinate, bewegt sich der Roboterarm mithilfe der Bewegungsart **FahreLinear** in die Zielposition. Alternativ bewegt sich der Roboterarm mithilfe der Bewegungsart **FahreAchse** in die Zielposition, wenn zuletzt eine Gelenkposition festgelegt wurde (siehe [Bewegungsarten auf Seite 149](#)).

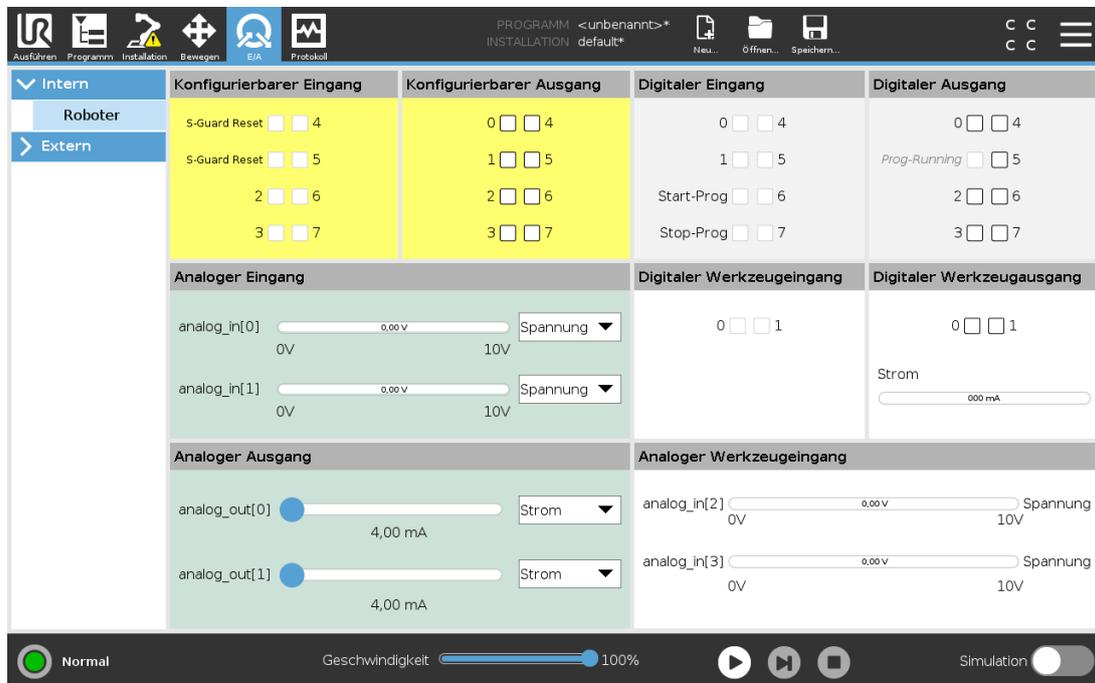
25.5.5. Schaltfläche „Abbrechen“

Mit der Schaltfläche **Abbrechen** verlassen Sie den Bildschirm und verwerfen alle Änderungen.



26. E/A-Tab

26.1. Roboter



In diesem Bildschirm können Sie die spannungsführenden E/A-Signale von/zur Control-Box stets überwachen und einstellen. Der Bildschirm zeigt den aktuellen Status der Ein- und Ausgänge an, auch während der Programmausführung. Werden während der Ausführung des Programms Änderungen vorgenommen, so stoppt das Programm. Wenn ein Programm stoppt, behalten alle Ausgangssignale ihren Status bei. Der Bildschirm wird bei nur 10 Hz aktualisiert, sodass ein sehr schnelles Signal eventuell nicht richtig angezeigt wird.

Konfigurierbare E/A können für spezielle Sicherheitseinstellungen reserviert werden, die im Abschnitt Sicherheits-E/A-Konfiguration der Installation definiert sind (siehe [21.16. E/A auf Seite 129](#)). Reservierte E/A tragen den Namen der Sicherheitsfunktion statt des Standardnamens oder eines benutzerdefinierten Namens. Konfigurierbare Ausgänge, die für Sicherheitseinstellungen reserviert sind, können nicht bedient werden und werden nur als LEDs angezeigt.

Die elektrischen Angaben der Signale sind im Kapitel [beschrieben](#).

Spannung

Unter Werkzeugausgang kann Spannung nur dann konfiguriert werden, wenn der Werkzeugausgang vom Benutzer gesteuert wird. Die Auswahl eines URcap unterbindet den Zugriff auf die Spannung.

Einstellung Analogdomäne

Die analogen E/A können entweder auf Stromausgang [4–20 mA] oder Spannungsausgang [0–10 V] eingestellt werden. Die Einstellungen werden für mögliche spätere Neustarts des Controllers bei der Speicherung eines Programms gespeichert. Die Auswahl eines URCap in Werkzeugausgang unterbindet den Zugriff auf die Domäneneinstellung für die analogen Werkzeugeingänge.

Kommunikationsschnittstelle für Tools

Ist die **Kommunikationsschnittstelle für Werkzeuge (TCI)** aktiviert, so ist der Werkzeug-Analogeingang nicht mehr verfügbar. Auf dem **E/A-Bildschirm** ändert sich das **Werkzeugeingangsfeld** wie unten dargestellt.

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

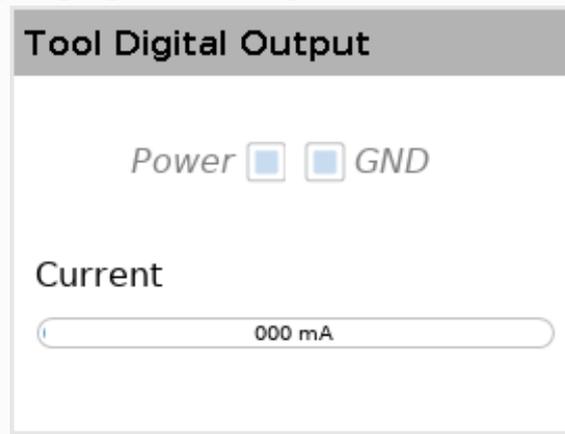


HINWEIS

Wenn der **Doppelkontaktnetzstecker** aktiviert ist, müssen die digitalen Ausgänge des Werkzeugs wie folgt benannt werden:

- tool_out [0] (Strom)
- tool_out [1] (Erdung)

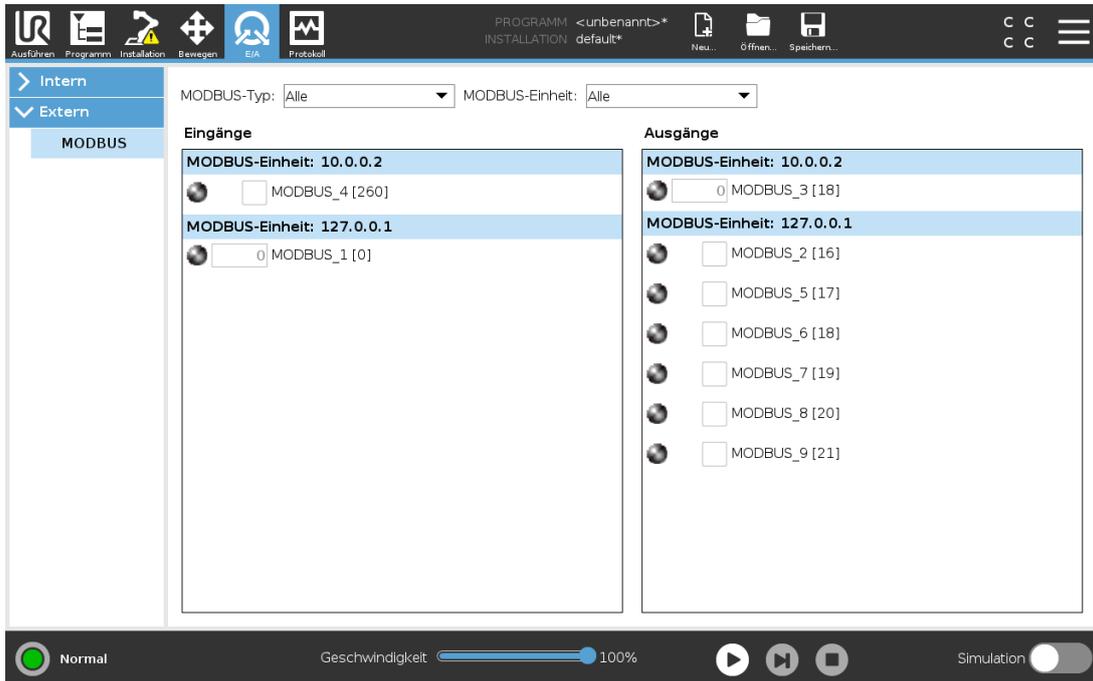
Das Feld **Werkzeugausgang** ist unten abgebildet.



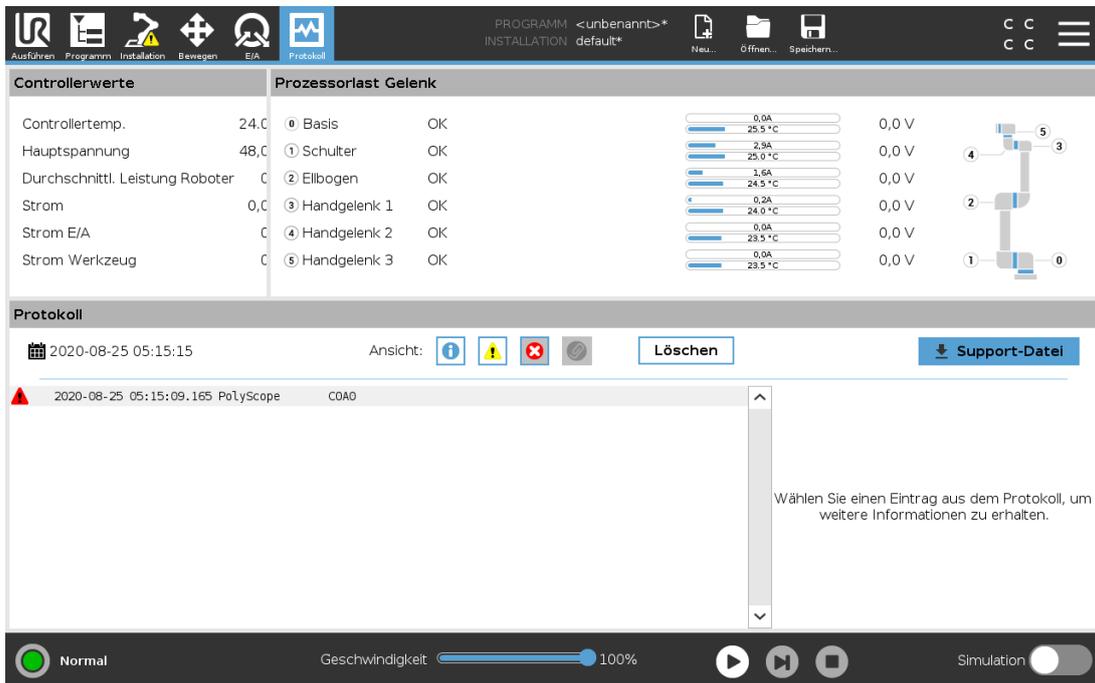
26.2. MODBUS

Der Screenshot unten zeigt die E/A-Signale des MODBUS-Clients, wie sie bei der Installation eingerichtet werden. Mithilfe der Dropdownmenüs am oberen Rand des Bildschirms können Sie die angezeigten Inhalte basierend auf Signaltyp und MODBUS-Einheit ändern, wenn mehr als eine

konfiguriert sind. Jedes Signal in der Listen enthält seinen Verbindungsstatus, Wert, Name, seine Adresse und sein Signal. Die Ausgangssignale können umgeschaltet werden, wenn der Status der Verbindung und die Wahl für die E/A-Tab-Steuerung es erlauben (siehe).



27. Der Tab „Protokoll“



Controllerwerte		Prozessorlast Gelenk	
Controllertemp.	24,0	0 Basis	OK
Hauptspannung	48,0	1 Schulter	OK
Durchschnittl. Leistung Roboter	C	2 Ellbogen	OK
Strom	0,0	3 Handgelenk 1	OK
Strom E/A	C	4 Handgelenk 2	OK
Strom Werkzeug	C	5 Handgelenk 3	OK

Joint	Temp. (°C)	Voltage (V)
0 Basis	25,5	0,0
1 Schulter	25,0	0,0
2 Ellbogen	24,5	0,0
3 Handgelenk 1	24,0	0,0
4 Handgelenk 2	23,5	0,0
5 Handgelenk 3	23,5	0,0

Protokoll

2020-08-25 05:15:15 Ansicht: [Info] [Warnung] [Fehler] [Info] [Löschen] [Support-Datei]

2020-08-25 05:15:09.165 PoLyScope COAO

Wählen Sie einen Eintrag aus dem Protokoll, um weitere Informationen zu erhalten.

Normal Geschwindigkeit: 100% Simulation: [Aus]

27.1. Messwerte und gemeinsame Last

Die obere Hälfte des Bildschirms zeigt den Status des Roboterarms und der Control-Box an.

Der linke Teil des Bildschirms zeigt Informationen im Zusammenhang mit der Control-Box an, während auf der rechten Bildschirmseite Informationen zu den Robotergelenken angezeigt werden. Jedes Robotergelenk zeigt Informationen zur Temperatur der Last Gelenklast am Gelenk und zur elektrischen Spannung an.

27.2. Datumsprotokoll

Die erste Spalte kategorisiert den Schweregrad des Protokolleintrags. In der zweiten Spalte ist der Zeitpunkt des Eintreffens der jeweiligen Meldungen eingetragen. Die folgende Spalte zeigt den Sender einer Meldung. Die letzte Spalte zeigt die eigentliche Meldung. Meldungen können durch Auswahl der Schaltflächen, die zu dem Schweregrad gehören, gefiltert werden. Die Abbildung oben zeigt, dass Fehler angezeigt werden, während Informations- und Warnmeldungen gefiltert werden. Einige Protokollmeldungen sind darauf ausgelegt, weitere Informationen zu bieten, die auf der rechten Seite nach Auswahl des Protokolleintrags angezeigt werden.

27.3. Fehlerberichte speichern

Erscheint ein Büroklammer-Symbol in der Protokollzeile, so steht ein ausführlicher Statusbericht zur Verfügung.

- Wählen Sie eine Protokollzeile aus und tippen Sie auf die Option Bericht speichern, um den Bericht auf einem USB-Laufwerk zu speichern.
- Der Bericht kann bei laufendem Programm gespeichert werden.

**HINWEIS**

Der jeweils älteste Bericht wird gelöscht wenn ein neuer generiert wird. Nur die aktuellsten fünf Berichte werden gespeichert.

Die folgende Liste mit Fehlern kann nachverfolgt und exportiert werden:

- Fehler
- Interne PolyScope Ausnahmen
- Sicherheitsstopp
- Nicht abgefangener Ausnahmefehler in URCap
- Verstoß

Der exportierte Bericht enthält ein Benutzerprogramm, ein Journalprotokoll, eine Installation und eine Liste mit ausgeführten Diensten.

27.4. Datei für technische Unterstützung (Support-Datei)

Die Berichtsdatei enthält Informationen, die für die Diagnose und die Nachbildung von Problemen hilfreich sind. Sie enthält Aufzeichnungen über frühere Roboterstörungen sowie aktuelle Roboterkonfigurationen, Programme und Installationen. Die Berichtsdatei kann auf ein externes USB-Laufwerk gespeichert werden. Tippen Sie im Protokollbildschirm auf **Support-Datei** und folgen Sie den Anweisungen auf dem Bildschirm, um auf die Funktion zuzugreifen.

**HINWEIS**

Der Exportvorgang kann je nach Geschwindigkeit des USB-Laufwerks und der Größe der vom Roboter-Dateisystem gesammelten Dateien bis zu 10 Minuten dauern. Der Bericht wird als normale Zip-Datei gespeichert, die nicht passwortgeschützt ist, und kann vor dem Senden an den technischen Support bearbeitet werden.

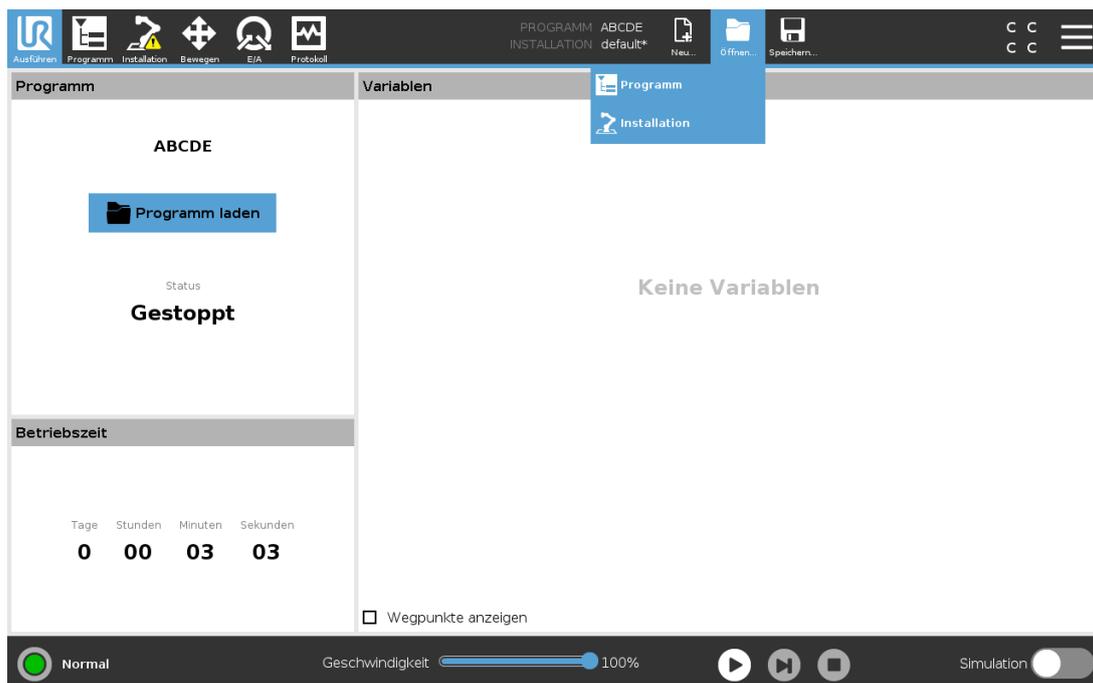
28. Programm- und Installations-Manager



Der Programm- und Installations-Manager enthält drei Symbole, über die Sie Programme und Installationen erstellen, laden und konfigurieren können: **Neu...**, **Öffnen...** und **Speichern...**. Im Dateipfad werden das derzeit geladene Programm, der Name und die Art der Installation angezeigt. Beim Erstellen oder Laden eines neuen Programms bzw. einer Installation ändert sich der Dateipfad. Für einen Roboter können mehrere Installationsdateien gespeichert sein. Die erstellten Programme laden und nutzen die aktive Installation automatisch.

28.1. Öffnen...

Dient zum Laden eines Programms und/oder einer Installation.



Programm öffnen

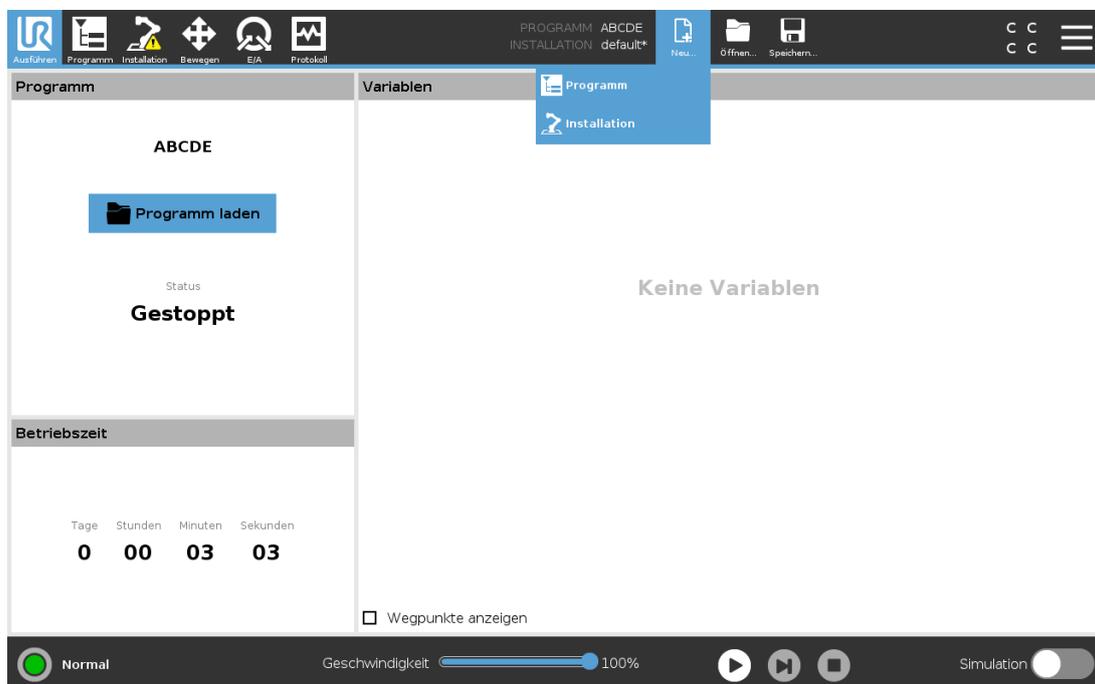
1. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Öffnen...** und wählen Sie ein Programm.
2. Wählen Sie ein vorhandenes Programm im Bildschirm „Programm laden“ und tippen Sie auf „Öffnen“.
3. Stellen Sie unter Dateipfad fest, ob der gewünschte Programmname angezeigt wird.

Installation öffnen.

1. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Öffnen...** und wählen Sie „Installation“.
2. Wählen Sie im Bildschirm „Roboter-Installation laden“ eine vorhandene Installation und tippen Sie auf „Öffnen“.
3. Tippen Sie im Feld Sicherheitskonfiguration auf Übernehmen und Neustart, um einen Neustart des Roboters durchzuführen.
4. Wählen Sie „Installation festlegen“, um die Installation für das aktuelle Programm einzustellen.
5. Stellen Sie unter Dateipfad fest, ob der gewünschte Installationsname angezeigt wird.

28.2. Neu...

Dient zum Erstellen eines neuen Programms und/oder einer Installation.



Ein neues Programm erstellen

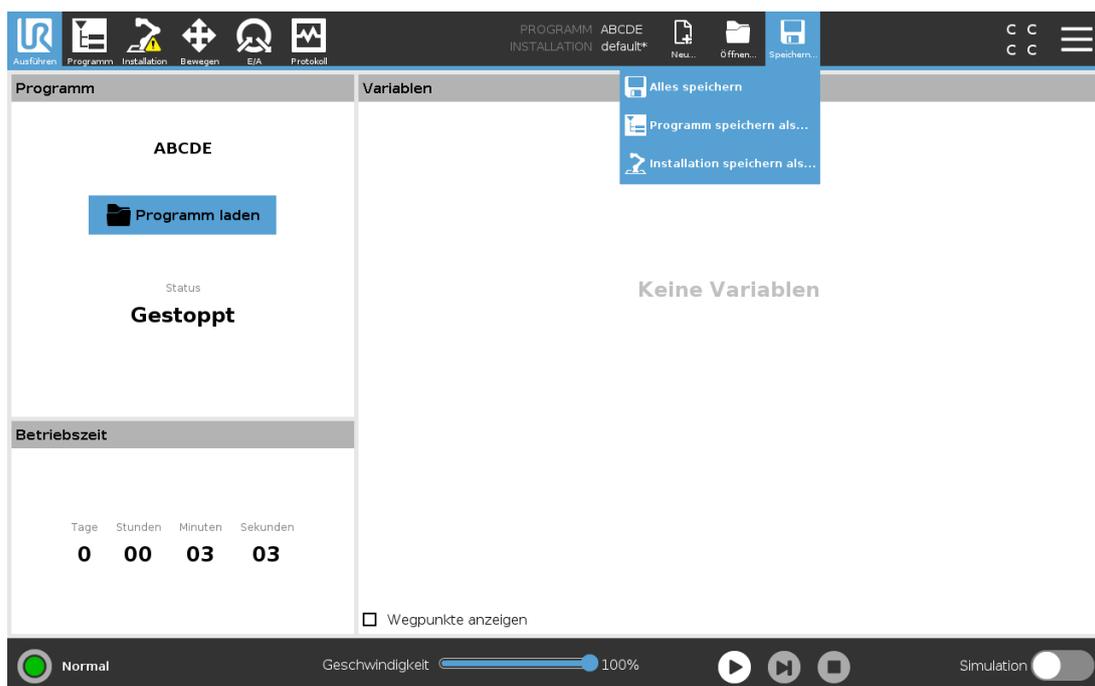
1. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Neu...** und wählen Sie „Programm“.
2. Konfigurieren Sie das neue Programm im Bildschirm Programm wie gewünscht.
3. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Speichern...** und wählen Sie „Alles speichern“ oder „Programm speichern als...“.
4. Vergeben Sie im Bildschirm „Programm speichern als“ einen Dateinamen und tippen Sie auf „Speichern“.
5. Stellen Sie unter Dateipfad fest, ob der neue Programmname angezeigt wird.

Eine neue Installation erstellen

Speichern Sie Ihre Installation, um Sie nach dem Ausschalten des Roboters zu einem späteren Zeitpunkt wiederverwenden können.

1. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Neu...** und wählen Sie „Installation“.
2. Tippen Sie auf Sicherheitskonfiguration bestätigen.
3. Konfigurieren Sie die neue Installation im Bildschirm Installation wie gewünscht.
4. Klicken Sie im Programm- und Installations-Manager auf **Speichern...** und wählen Sie „Installation speichern als...“.
5. Vergeben Sie einen Dateinamen im Bildschirm „Roboterinstallation speichern“ und tippen Sie auf „Speichern“.
6. Wählen Sie „Installation festlegen“, um die Installation für das aktuelle Programm einzustellen.
7. Stellen Sie unter Dateipfad fest, ob der Name der neuen Installation angezeigt wird.

28.3. Speichern...



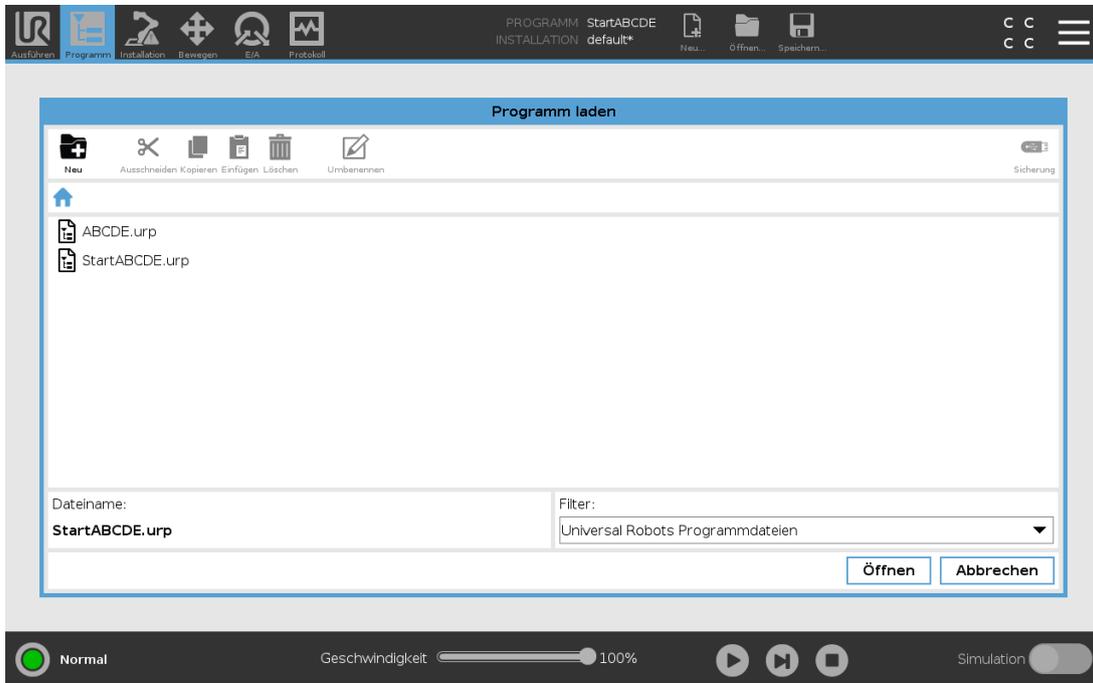
Speichern... bietet drei Möglichkeiten. Je nach Programm/Installation, das/die Sie laden oder erstellen, haben Sie folgende Möglichkeiten:

Alles speichern, um das aktuelle Programm und die Installation direkt zu speichern, ohne dass Sie das System nach einem anderen Verzeichnis oder anderen Namen fragt. Wenn an dem Programm oder der Installation nichts geändert wurde, ist die Schaltfläche „Alle speichern ...“ deaktiviert.

Programm speichern als..., um den Namen und das Verzeichnis für das neue Programm zu ändern. Die aktuelle Installation wird mit dem bestehenden Namen und Verzeichnis ebenfalls gespeichert.

Programm speichern als..., um den Namen und das Verzeichnis für die neue Installation zu ändern. Das aktuelle Programm wird mit dem bestehenden Namen und Verzeichnis ebenfalls gespeichert.

28.4. Datei-Manager



Diese Abbildung zeigt den Ladebildschirm, der die folgenden Schaltflächen umfasst:

Breadcrumb-Pfad

Der Breadcrumb-Pfad zeigt eine Verzeichnisliste, die zum aktuellen Ort führt. Wird in der Liste ein Verzeichnisname ausgewählt, wechselt der Ort zu diesem Verzeichnis und zeigt es im Dateiauswahlbereich an.

Dateiauswahlbereich

Tippen Sie auf den Namen einer Datei, um diese zu öffnen. Ein Verzeichnis wird ausgewählt, indem Sie für eine halbe Sekunde auf seinen Namen drücken.

Dateifilter

Sie können die angezeigten Dateitypen festlegen. Nach der Auswahl der Backup-Dateien werden in diesem Bereich die zehn zuletzt gespeicherten Programmversionen angezeigt, wobei „.old0“ die neueste und „.old9“ die älteste ist.

Dateiname

Hier wird die ausgewählte Datei angezeigt. Beim Speichern einer Datei verwenden Sie bitte das Textfeld für die Eingabe des Dateinamens.

Aktionsschaltflächen

Die Aktionsleiste besteht aus einer Reihe von Schaltflächen, mit denen Sie Dateien verwalten können.

Die Aktion „Backup“ auf der rechten Seite der Aktionsleiste unterstützt die Sicherung aktuell ausgewählter Dateien und Verzeichnisse zu einem Speicherort und zu USB. Die Aktion „Backup“ ist nur aktiviert, wenn ein externes Medium am USB-Port angeschlossen ist.

29. Hamburger-Menü

29.1. Hilfe

Für alle Elemente, die die PolyScope Funktionen betreffen, können Sie nach Definitionen suchen.

1. Klicken Sie rechts in der **Kopfzeile** auf das **Hamburger-Menü** und wählen Sie **Hilfe**.
2. Tippen Sie auf eines der roten Fragezeichen, die eingeblendet werden, um das gewünschte Element zu definieren.
3. Tippen oben rechts im Definitionsbildschirm des Elements auf das rote X, um die Hilfe zu verlassen.

29.2. Info

Hier können Sie die Version sowie rechtliche Angaben einsehen.

1. Klicken Sie auf das **Hamburger-Menü** und wählen Sie **Info**.
2. Tippen Sie entweder auf **Version** oder auf **Impressum**, um die jeweiligen Angaben aufzurufen.
3. Tippen Sie auf Schließen, um zum Ausgangsbildschirm zurückzukehren.

29.3. Einstellungen

Personalisierung der Einstellungen von PolyScope

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Im Seitenmenü links wählen Sie einen zu personalisierenden Punkt. Falls ein Passwort für den Betriebsmodus festgelegt wurde, steht **System** im Seitenmenü nur dem Programmierer zur Verfügung.
3. Klicken Sie unten rechts auf **Übernehmen und neu starten**, um Ihre Änderungen zu übernehmen.
4. Klicken Sie unten links auf **Beenden**, um den Einstellungsbildschirm zu schließen, ohne Änderungen vorzunehmen.

29.3.1. Einstellungen

Sprache

Die Sprache und Maßeinheit (metrisch oder US/GB) können Sie in PolyScope ändern.

Zeit

Datum und Uhrzeit wie in PolyScope dargestellt, ändern Sie wie folgt:

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter Einstellungen auf **Zeit**.
3. Passen Sie **Zeit** und/oder **Datum** wie gewünscht an.
4. Tippen Sie auf **Übernehmen und Neu starten**, damit Ihre Änderungen wirksam werden.

Datum und Uhrzeit werden im Protokoll-Tab angezeigt (siehe [27.2. Datumsprotokoll auf Seite 249](#)) unter **Datumsprotokoll**.

Geschwindigkeitsregler ausblenden

Auf der Unterseite des Registers Run kann der Benutzer mithilfe des Geschwindigkeitsregler die Geschwindigkeit eines laufenden Programms ändern.

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter Einstellungen auf **Ausführungs-Bildschirm**.
3. Aktivieren Sie das Kontrollkästchen zum Anzeigen oder Ausblenden des **Geschwindigkeitsreglers**.

29.3.2. Passwort

Betriebsart

Das Passwort für den Betriebsmodus verhindert eine unbefugte Änderung der Robotereinrichtung. Dazu sind in PolyScope zwei verschiedene Benutzerrollen definiert: Automatik und Manuell. Wenn Sie ein Betriebsmodus-Passwort definieren, können Programme oder Installationen nur im manuellen Modus erstellt und geladen werden. Sobald Sie den manuellen Modus aufrufen, fordert Sie PolyScope zur Eingabe des Passworts auf, das in diesem Bildschirm zuvor festgelegt wurde.

Sicherheit

Das Sicherheitspasswort verhindert eine unbefugte Änderung der Sicherheitseinstellungen.

29.4. System

29.4.1. Sichern und Wiederherstellen

Speichern Sie eine vollständige Kopie Ihres Systems auf einem USB-Stick und verwenden Sie diese, um Ihr System in einem früheren Zustand wiederherzustellen. Dies könnte aufgrund einer schadhafte Festplatte oder versehentlichem Löschen erforderlich sein.



HINWEIS

Nutzen Sie für eine Sicherung und Wiederherstellung einen der USB-Anschlüsse in der Control-Box (CB). Ein CB USB-Anschluss ist stabiler und die Wiederherstellung erfordert weniger Zeit.

Sicherung des Systems

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter „System“ auf **Sichern/Wiederherstellen**.
3. Wählen Sie einen Speicherort für die Sicherungsdatei aus und drücken Sie auf **Sichern**.
4. Drücken Sie **OK** für einen kompletten Neustart des Systems.

Wiederherstellung des Systems

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter „System“ auf **Sichern/Wiederherstellen**.
3. Wählen Sie Ihre Sicherungsdatei aus und drücken Sie auf **Wiederherstellen**.
4. Drücken Sie zum Bestätigen auf **OK**.

29.4.2. Aktualisieren

Installieren Sie Updates von USB, um sicherzustellen, dass die Roboter-Software auf dem neuesten Stand ist.

Aktualisierung der Software

1. Drücken Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter „System“ auf **Aktualisieren**.
3. Schließen Sie ein USB-Laufwerk an und klicken Sie auf **Suchen**, um die gültigen

Aktualisierungsdateien aufzulisten.

4. Wählen Sie aus der Liste der gültigen Aktualisierungsdateien die gewünschte Version aus und drücken Sie zum Installieren auf **Aktualisieren**.



WARNUNG

Prüfen Sie nach einer Softwareaktualisierung stets Ihre Programme. Die Aktualisierung könnte Bahnen in Ihrem Programm verändert haben.

29.4.3. Netzwerk

Die Roboterverbindung zu einem Netzwerk können Sie durch Auswahl einer der drei verfügbaren Vernetzungen festlegen:

- DHCP
- Statische IP-Adresse
- Deaktiviertes Netzwerk (falls Sie Ihren Roboter nicht vernetzen möchten)

Je nach ausgewählter Vernetzung müssen Sie die Netzwerkeinstellungen konfigurieren:

- IP-Adresse
- Subnetzmaske
- Standard-Gateway
- Bevorzugter DNS-Server
- Alternativer DNS-Server

Drücken Sie **Übernehmen**, um die Änderungen zu übernehmen.

29.4.4. Verwaltung von URCaps

Sie können Ihre bestehenden **URCaps** verwalten oder in Ihrem Roboter neue installieren.

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter „System“ auf **URCaps**.
3. Drücken Sie auf die Schaltfläche **+**, wählen Sie die **.urcap** Datei und anschließend **Öffnen**.
4. Wenn Sie die Installation des jeweiligen URCap fortsetzen möchten, drücken Sie **Neustart**. Anschließend ist das URCaps installiert und kann verwendet werden.
5. Zum Löschen eines installierten URCaps wählen Sie es unter „Aktive URCaps“ aus, drücken auf **-** und anschließend auf **Neustart**, damit die Änderungen in Kraft treten.

Weitere Einzelheiten zum neuen URCap erscheinen im Feld **Aktive URCaps**. Ein Statussymbol zeigt den Status des URCap an, wie unten aufgeführt:

-  URCap ok: Das URCap ist installiert und läuft ordnungsgemäß.
- (missing or bad snippet) URCap-Fehler: Das URCap ist installiert, aber kann nicht ausgeführt werden. Kontaktieren Sie den Entwickler des URCaps.
-  URCap-Neustart erforderlich: Das URCap wurde gerade installiert und ein Neustart ist erforderlich.

Fehlermeldungen und Informationen über das URCap erscheinen im Feld **URCap-Informationen**. Je nach Art der festgestellten Fehler erscheinen unterschiedliche Fehlermeldungen.

29.4.5. Fernsteuerung

Gesteuert werden kann ein Roboter entweder durch lokale Steuerung (Steuerung mittels Teach Pendant) oder durch Remote-Steuerung (externe Steuerung).

 Lokale Steuerung nicht erlaubt	 Remote-Steuerung nicht erlaubt
Einschalten und Bremse lösen über das Netzwerk	das Bewegen des Roboters über den Move-Tab
Empfangen und Ausführen von Roboterprogrammen und Installationen, die über das Netzwerk an den Roboter geschickt wurden	das Starten aus dem Teach Pendant
Automatischer Start von Programmen beim Booten; Steuerung über digitale Eingänge	das Laden von Programmen und Installationen über das Teach Pendant
Automatisches Lösen der Bremse beim Booten, Steuerung über die digitalen Eingänge	Freedrive
Start von Programmen; Steuerung über digitale Eingänge	

Die Steuerung des Roboters über ein Netzwerk oder einen Digitaleingang ist standardmäßig eingeschränkt.

- Diese Einschränkung wird durch Aktivierung und Auswahl der Funktion Remote-Steuerung aufgehoben.
- Die Remote-Steuerung können Sie durch Schalten des Roboterprofils Lokale Steuerung (PolyScope Kontrolle) aktivieren, mit dem die gesamte Kontrolle über die Programmausführung und die Scriptausführung über das Netzwerk ermöglicht wird.
- Um auf den Remote-Modus und Lokal-Modus im Profil zuzugreifen, müssen Sie die Funktion Remote-Steuerung unter Einstellungen aktivieren.

Remote-Steuerung aktivieren

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü-Symbol und wählen Sie **Einstellungen**.
2. Tippen Sie unter „System“ auf **Fernsteuerung**.
3. Drücken Sie **Aktivieren**, um die Fernsteuerungsfunktion verfügbar zu machen. PolyScope bleibt aktiv. Durch das Aktivieren der Remote-Steuerung wird die Funktion nicht sofort aktiv. Sie können damit von Lokal-Steuerung auf Remote-Steuerung umschalten.
4. Wählen Sie im Profilmenu **Fernsteuerung**, um PolyScope zu ändern. Sie können wieder zur Lokal-Steuerung durch Umschaltung im Profilmenu oder durch Auswahl von Bediener oder Programmierer zurückkehren, sofern ein Passwort angegeben wird.



HINWEIS

- Zwar sind Ihre Aktionen in PolyScope durch die Fernsteuerung eingeschränkt, den Roboterstatus können Sie aber dennoch überwachen.
- Wenn ein Robotersystem in der Remote-Steuerung ausgeschaltet wird, startet es auch wieder in der Remote-Steuerung.

29.5. Roboter Herunterfahren

Die Schaltfläche **Roboter abschalten** dient zum Abschalten oder Neustarten des Roboters.

Abschaltung des Roboters

1. Tippen Sie in der Kopfzeile auf das Hamburger-Menü und wählen Sie **Roboter Herunterfahren**.
2. Wenn das Dialogfeld „Roboter abschalten“ erscheint, tippen Sie auf **Ausschalten**.

30. Glossar

Stoppkategorie 0

Die Roboterbewegung wird durch die sofortige Trennung der Stromversorgung zum Roboter gestoppt. Es ist ein ungesteuerter Stopp, bei dem der Roboter vom programmierten Pfad abweichen kann, da jedes Gelenk unvermittelt bremst. Dieser Sicherheitsstopp wird verwendet, wenn ein sicherheitsrelevanter Grenzwert überschritten wird oder eine Störung in den sicherheitsrelevanten Teilen des Steuersystems auftritt. Siehe ISO 13850 oder IEC 60204-1 für weitere Informationen.

Stoppkategorie 1

Die Roboterbewegung wird gestoppt, indem der dem Roboter verbleibende Strom zum Erzielen des Stopps eingesetzt wird und die Stromversorgung getrennt wird, wenn der Stopp erzielt wurde. Es ist ein gesteuerter Stopp, bei dem der Roboter dem programmierten Pfad weiterhin folgt. Die Stromversorgung wird getrennt, sobald der Roboter still steht. Siehe ISO 13850 oder IEC 60204-1 für weitere Informationen.

Stoppkategorie 2

Ein gesteuerter Stopp, bei dem dem Roboter weiterhin Strom zur Verfügung steht. Das sicherheitsrelevante Steuersystem überwacht, dass der Roboter in der Stopp-Position verbleibt. Siehe IEC 60204-1 für weitere Informationen.

Stoppkategorie 3

Der Begriff *Kategorie* ist nicht mit dem Begriff *Stoppkategorie* zu verwechseln. *Kategorie* bezieht sich auf den Architekturtyp, der als Grundlage für einen bestimmten *Performance Level* verwendet wird. Eine wesentliche Eigenschaft einer *Kategorie 3*-Architektur ist es, dass ein einzelner Fehler nicht zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen kann. Siehe ISO 13849-1 für weitere Informationen.

Performance Level (PL)

Der Performance Level ist eine diskrete Stufe, die genutzt wird, um die Fähigkeit von sicherheitsrelevanten Teilen des Steuersystems zur Ausführung von Sicherheitsfunktionen unter vorhersehbaren Bedingungen auszudrücken. PLd ist die zweithöchste Zuverlässigkeitsklassifikation und steht für eine extrem zuverlässige Sicherheitsfunktion. Siehe ISO 13849-1 für weitere Informationen.

Der Diagnosedeckungsgrad (DC)

gibt die Wirksamkeit der Diagnose an, die für das Erreichen des angegebenen Performance Level implementiert ist. Siehe ISO 13849-1 für weitere Informationen.

MTTFd

Die Mittlere Zeit bis zu einem gefährlichen Ausfall (MTTFd) ist ein Wert auf Basis von Berechnungen und Tests, der dazu verwendet wird, den angegebenen Performance Level zu erreichen. Siehe ISO 13849-1 für weitere Informationen.

Integrator

Der Integrator legt die endgültige Roboterinstallation aus. Der Integrator ist für die abschließende Risikobewertung verantwortlich und muss sicherstellen, dass die endgültige Installation den örtlichen Gesetzen und Bestimmungen entspricht.

Risikobewertung

Eine Risikobewertung umfasst den gesamten Vorgang der Identifizierung aller Risiken und deren Reduzierung auf ein angemessenes Niveau. Eine Risikobewertung sollte stets dokumentiert werden. Siehe ISO 12100 für weitere Informationen.

Kooperative Roboteranwendung

Der Begriff *kollaborativ* bezieht sich auf das Zusammenwirken von Bediener und Roboter in einer Roboteranwendung. Für genaue Definitionen und Beschreibungen, siehe ISO 10218-1 und ISO 10218-2.

Sicherheitskonfiguration

Sicherheitsrelevante Funktionen und Schnittstellen sind durch Sicherheitskonfigurationsparameter konfigurierbar. Diese werden über die Softwareschnittstelle definiert, siehe Teil [Teil II PolyScope-Handbuch auf Seite 95](#).

30.1. Index

A

About 257

Align 238

Auto 238

Automatic mode 111

Automatic Mode Safeguard Reset 130

Automatic Mode Safeguard Stop 130

B

Base 63, 101, 151

Base feature 222

Blend parameters 154

Blending 153

Bracket 32

C

Cone angle 128

Cone center 128

Configurable I/O 36
Configure Robot Installation 100
control box 76, 102, 211, 245
Control Box 2, 30, 32, 35, 44-45, 189
Conveyor Tracking 35, 188
Conveyor Tracking Setup 217
Custom 118

D

Delete 123
Direction Vector 160
Disabled 122, 124
Disabled Tool direction limit 128

E

Edit Position 126
Elbow 63, 101
Elbow Force 119
Elbow Speed 119
Error 191
Ethernet 32, 232
EtherNet/IP 32, 209, 236
Expression Editor 174

F

Factory Presets 118
Feature 218, 222, 238
Feature menu 186
File Path 251
Folder 167

Footer 97, 137

Force mode 185

Frame 186

Freedrive 23, 111, 187, 207, 223, 238-239

G

General purpose I/O 36

H

Hamburger Menu 99

Header 97

Home 238

I

I/O 32, 37, 98, 129, 208, 211, 245

Initialize 99, 102

input signals 129

Installation 98, 212, 251-252

Installation variables 211

integrator 12

J

Joint Limits 121

Joint load 249

joint space 149

L

Log 98

M

Manual High Speed 99, 113

Manual mode 111

Mini Displayport 32

MODBUS 32, 218, 232, 235, 246

mode

Automatic 98

Local 99

Manual 98

Remote 99

Modes 23, 122

Momentum 118

Motion 186

Mounting bracket 2

Move 98, 111, 149-150, 164, 242

Move robot to 137

Move Tool 237

MoveJ 149, 224, 242

MoveL 149, 224, 242

MoveP 149, 224

N

New... 98, 251

Normal 122

Normal & Reduced 122

Normal & Reduced Tool direction limit 128

Normal mode 120, 128, 147, 241

Normal Plane 124

Normal Tool direction limit 128

Not Reduced mode 131

O

Open... 98, 251

output signals 130

P

Pan angle 129

Play 99, 137

Point 186

PolyScope 1, 23, 97, 101, 104, 132, 135, 168, 203, 232, 236, 257, 262

popup 165

Pose Editor 239, 241

Position 126

Position range 121

Power 118

Program 97, 135, 188, 251-252

Program a Robot 100

Program and Installation Manager 98, 251

program node 139

Program Node 145

Program Tree 139

R

Radius 126

Recovery mode 23, 120

Reduced 122

Reduced mode 23, 120, 126, 128-129, 131

Reduced Tool direction limit 128

Relative waypoint 151

Remote Control 213, 261

Rename 123

Restrict Elbow 124
risk assessment 3, 8, 12, 15, 19
Robot 125, 237-238
Robot arm 76, 101-102, 183, 185, 187, 211, 237
Robot Arm 32
robot cable 47-48
Robot Limits 118
Robot Moving 130
Robot Not Stopping 131
Robot Program Node 145
Run 97, 135
Run a Program 100

S

safe Home 131
Safeguard Reset 130
Safety Checksum 99, 117
Safety Configuration 13, 115, 117, 120
Safety functions 17-18
Safety I/O 17, 22, 36-37
Safety instructions 55
Safety planes 122, 238, 241
Safety Settings 8, 115, 258
Save... 98, 251, 253
Screen 97
Script manual 3
Service manual 3
Set 164
Settings 257
Setup 239
Shoulder 63, 101
Show 123
Shut Down 262

Simple 186
Simulation 99
Speed Slider 99, 111
Standard 76, 78
Step 99
Stop 99
stopped state 102
Stopping Distance 119
Stopping Time 118
Success 191
Switch Case construction 174
System Emergency stop 129
System Emergency Stop 130

T

TCI 163
Teach Pendant 2, 30-31, 44, 97, 102, 132, 187, 261
Templates 188
Test button 187
Tilt angle 129
Tool 126
Tool Center Point 120, 151, 203, 238
Tool Center Position 126
Tool Communication Interface 215
Tool Direction 127-128
Tool feature 222
Tool Force 119
Tool I/O 49
Tool Position 125, 127
Tool Speed 119
Trigger Plane 124
Trigger Reduced Mode 122

U

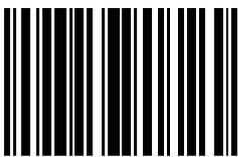
Until 159
Until Distance 161
Until Expression 161
Until Tool Contact 161
UR+ 3
URCaps 260

V

Variable feature 151
Variable waypoint 151
Variables 135, 148
Voltage 245

W

Wait 163
Warning signs 8
Warranty 61
Waypoint 149, 151-153, 158
Waypoints 107
Wrist 101



99451