Fragen: Modul 7 – Sicherheitseinstellungen

1. Was ist ein Sicherheits-(Laser) Scanner und was kann dieser auslösen?

Ein Sicherheits-Laserscanner erkennt, wenn sich Personen in der Nähe befinden.

2. Wie kann eine externe Sicherheitseinrichtung, z.B. ein Sicherheits-Laserscanner, mit dem Roboter verbunden und konfiguriert werden?

Über die konfigurierbaren Eingänge sowie die reinen Sicherheitseingänge
(für den Sicherheitsstopp).

3. Welche Sicherheitsfunktionen am Roboter kann ein Sicherheits-Laserscanner auslösen?

Ein Laserscanner kann den reduzierten Modus oder einen Sicherheitsstopp auslösen.

4. Welche Auswirkung hat die Sicherheitsfunktion Schutz Reset bei den konfigurierbaren Eingängen?

Wenn die Schutz-Reset Funktion innerhalb der Sicherheitseinstellungen zu den konfigurierbaren Eingängen konfiguriert wurde, müssen diese Eingänge nach dem Auslösen eines Sicherheitsstopps erst betätigt werden, bevor der Roboter weiterfahren kann.

5. Welche Funktion hat eine externer Not-Aus-Einrichtung und wo kann diese angeschlossen werden?

Hierdurch wird der Roboter komplett gestoppt und er muss vom Bedienpanel aus neu gestartet werden. Sie kann entweder an den Sicherheits-Klemmen links im Controller oder an den konfigurierbaren Eingängen angeschlossen werden

6. Was sind Sicherheitsgrenzen (oder auch Sicherheitsebenen genannt) und wann werden sie benötigt? Beschreiben Sie die Funktion.

Der Roboter kann durch solch eine Sicherheitsebene nicht hindurchfahren und sie wird benötigt, wenn der Roboter nicht in einen bestimmten Bereich hineinfahren darf.

7. Wie kann die Position einer Sicherheitsebene definiert werden?

Durch die Verwendung eines Koordinatensystems (Ebene oder Punkt)

8. Wann kann es nötig sein, eine Werkzeugkugel zu erstellen und welche Funktion hat diese?

Eine Werkzeugkugel kann bei größeren Werkstücken nötig sein. Sie verhindert, dass größere Werkstücke in eine Sicherheitsebene eintauchen können.