



System bezpieczeństwa (1117267) serii Safe Robotics Area Protection - SICK



**Numer artykułu SKU:
OC-SICK021053**

Numer artykułu producenta:

Tylko na zamówienie



OPIS PRODUKTU

Cechy

Wariant

Typ produktu

Sterownik robota

Zatrzymanie robota

Ponowne uruchomienie robota

Interfejsy

Interfejs komunikacyjny Wejścia/wyjścia dyskretne

Interfejs do konfiguracji Ethernet

Bezpieczny stan w przypadku usterki

Laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 Pro I/O

Zasięg pola ochronnego 3 m

Zadanie związane z bezpieczeństwem

Temperatura otoczenia pracy

Temperatura składowania

sBot Speed – URe

System (sprzęt i oprogramowanie)

Universal Robots: UR3e, UR5e, UR10e,
UR16e

Z obniżeniem prędkości

Automatyczne lub ręczne

Ukierunkowane na bezpieczeństwo
wyjścia półprzewodnikowe znajdują się w
stanie WYŁ.

Zabezpieczenie obszaru zagrożenia

-10 °C ... +50 °C

-20 °C ... +50 °C

Wilgotność powietrza	90% dla temp. 50°C (EN 61131-2)
Zawarty sterownik bezpieczeństwa Flexi Soft (CPU0)	
Rodzaj sterownika bezpieczeństwa	Programowalny
Zasilanie elektryczne	
Napięcie zasilania U _v	24 V DC (16,8 V DC ... 28,8 V DC)
Poziom zapewnienia bezpieczeństwa	PL d (ISO 13849-1) Laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 Pro I/O Moduł główny Flexi Soft FX3-CPU0 Wtyczka systemowa Flexi Soft FX3-MPL0 2 x moduł we/wy Flexi Soft FX3-XTIO Wtyczka systemowa nanoScan3 Pro I/O Ethernet Oprogramowanie (plik projektu programu Flexi Soft Designer z logiką sterowania, konfiguracja wstępna w pliku Safety Designer do laserowego skanera bezpieczeństwa nanoScan3 Pro I/O, ustawienie komunikacyjne I/O Safety oraz ustawienia specyficzne dla UR) jak również instrukcja eksploatacji, przykład układu połączeń, plik SISTEMA oraz krótki przewodnik referencyjny
Zakres dostawy	

Funkcje

Zatrzymanie awaryjne	
Zatrzymanie w sytuacji awaryjnej	?
Zapobiegnię nieoczekiwanemu ponownemu uruchomieniu po zatrzymaniu awaryjnym	?
Wyzwolenie zatrzymania awaryjnego	
Automatyczny reset i ponowne uruchomienie z niezawodnym monitorowaniem sekwencji	?
Opcjonalny ręczny reset	?
Kontrolowana prędkość oceniona pod kątem bezpieczeństwa	
Wyzwolenie kontrolowanej prędkości ocenionej pod kątem bezpieczeństwa	?
Tryb pracy	
Wybór trybu pracy (zaimplementowany w sterowniku robota)	?
Przycisk potwierdzający – tryb pracy (zaimplementowany w sterowniku robota)	?

Klasyfikacje

ECLASS 5.0	27279090
ECLASS 5.1.4	27279090
ECLASS 6.0	27279090
ECLASS 6.2	27279090
ECLASS 7.0	27279090
ECLASS 8.0	27279090
ECLASS 8.1	27279090
ECLASS 9.0	27279090
ECLASS 10.0	27279090
ECLASS 11.0	27279090
ECLASS 12.0	27279090

ETIM 5.0 EC001449
ETIM 6.0 EC001449
ETIM 7.0 EC001449
ETIM 8.0 EC001449
UNSPSC 16.0901 32151705

DANE TECHNICZNE

Nr kat.

OC-SICK021053

Data wygenerowania podsumowania: 05.06.2026r, g. 09:29