



System bezpieczeństwa (1111884) serii Safe Robotics Area Protection - SICK



**Numer artykułu SKU:
OC-SICK020149**

Numer artykułu producenta:

Tylko na zamówienie



OPIS PRODUKTU

Cechy

Wariant

sBot Stop – URCap

sBot Stop – URCap to system bezpieczeństwa dla robotów UR, który ułatwia zabezpieczenie swobodnie dostępnej aplikacji robota. System zapewnia bezpieczne zatrzymanie i automatyczne ponowne uruchomienie robota. Laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 służy do detekcji zbliżającej się osoby. Przy użyciu narzędzia nanoScan3 Tool – URCap, laserowy skaner bezpieczeństwa można szybko i łatwo skonfigurować bezpośrednio za pomocą programatora Teach Pendant robota.

Opis

Typ produktu

System (sprzęt i oprogramowanie)

Sterownik robota

Universal Robots: UR3e, UR5e, UR10e, UR16e, UR20 und UR30

Kompatybilne oprogramowanie robota

Polyscope 5

Zatrzymanie robota

Tylko zatrzymanie

Ponowne uruchomienie robota

Automatyczny

Interfejsy

Interfejs komunikacyjny Wejścia/wyjścia dyskretne, Ethernet

Bezpieczny stan w przypadku usterki

Ukierunkowane na bezpieczeństwo wyjścia półprzewodnikowe znajdują się w stanie WYŁ.

Laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 Core I/O

Zasięg pola ochronnego 3 m

Zadanie związane z bezpieczeństwem

Zabezpieczenie obszaru zagrożenia

Temperatura otoczenia pracy

-10 °C ... +50 °C

Temperatura składowania

-25 °C ... +70 °C

Wilgotność powietrza

0% - 95%, bez kondensacji

Zasilanie elektryczne

Napięcie zasilania U_v 24 V (16,8 V ... 30 V)

Poziom zapewnienia bezpieczeństwa

PL d (ISO 13849-1)

1 x laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 Core I/O
 1 x wtyczka systemowa
 1 x zestaw do mocowania (z zabezpieczeniem osłony układu optycznego)
 1 x przewód sieci Ethernet, 5 m
 1 x przewód podłączeniowy M12, 10 m, otwarty koniec przewodu nanoScan3 Tool - URCap (urządzenie konfiguracyjne)
 Instrukcja eksploatacji
 Instrukcja szybkiego uruchamiania
 Schemat elektryczny (makro do ePlan oraz PDF)
 Plik SISTEMA

Zakres dostawy

Funkcje

Wyzwolenie zatrzymania awaryjnego

Automatyczny 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-SICK020149
---------	---------------

Data wygenerowania podsumowania: 05.06.2026r, g. 10:11