



## System bezpieczeństwa (1117274) serii Safe Robotics Area Protection - SICK



**Numer artykułu SKU:  
OC-SICK021058**

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

Bezpieczny stan w przypadku usterki

Laserowy skaner bezpieczeństwa nanoScan3 Core I/O

Zasięg pola ochronnego 3 m

Zadanie związane z bezpieczeństwem

Temperatura otoczenia pracy

Temperatura składowania

Wilgotność powietrza

sBot Speed - YA

System (sprzęt i oprogramowanie)

Yaskawa: DX200, YRC1000,  
YRC1000micro

Z obniżeniem prędkości

Automatyczny

Ukierunkowane na bezpieczeństwo  
wyjścia półprzewodnikowe  
znajdują się w stanie WYŁ.

Zabezpieczenie obszaru zagrożenia

-10 °C ... +50 °C

-20 °C ... +50 °C

90% dla temp. 50°C (EN 61131-2)

Zawarty sterownik bezpieczeństwa Flexi Soft (CPU0)

Rodzaj sterownika bezpieczeństwa Programowalny

Zasilanie  
elektryczne

Typ przyłącza:  
zasilanie  
elektryczne

Do systemu niezbędne jest zewnętrzne zasilanie elektryczne.

Zewnętrzne zasilanie elektryczne musi być odporne na krótkotrwały zanik napięcia przez 20 ms zgodnie z normą IEC 60204-1. Firma SICK oferuje odpowiednie zasilacze jako wyposażenie dodatkowe.

Napięcie zasilania  
 $U_v$

24 V DC (16,8 V DC ... 28,8 V DC)

Poziom zapewnienia bezpieczeństwa

PL d (ISO 13849-1)

Sicherheitslaserscanner nanoScan3 Core I/O  
Moduł główny Flexi Soft FX3-CPU0  
Wtyczka systemowa Flexi Soft FX3-MPLO  
2 x moduł we/wy Flexi Soft FX3-XTIO  
2 x moduł przekaźnika Flexi Soft UE410-4RO4  
Oprogramowanie (plik projektu Flexi Soft Designer z logiką sterowania, plik wstępnej konfiguracji dla nanoScan3, ustawienia zgodne ze specyfikacją firmy Yaskawa, instrukcja eksploatacji, przykład układu połączeń i plik SISTEMA)

Zakres dostawy

## Funkcje

Zatrzymanie awaryjne

Zatrzymanie w sytuacji awaryjnej



Zapobieganie nieoczekiwanemu ponownemu uruchomieniu po zatrzymaniu awaryjnym



Wyzwolenie zatrzymania awaryjnego

Automatyczny reset



Kontrolowana prędkość oceniona pod kątem bezpieczeństwa

Wyzwolenie kontrolowanej prędkości ocenionej pod kątem bezpieczeństwa



Przełączenie zestawów pól



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-SICK021058
---------	---------------

Data wygenerowania podsumowania: 05.06.2026r, g. 10:37