

DICHIARAZIONE di INCORPORAZIONE di quasi-macchina**Articolo 5° e allegato II B della Direttiva Macchine 2006/42/CE**

Fabbricante : SEPRO ROBOTIQUE Indirizzo : Rue Bessemer - Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche sur Yon Cedex, France	Mandatario : SEPRO ROBOTIQUE Indirizzo : Rue Bessemer Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche-sur-Yon Cedex, FRANCE
Nome della persona autorizzata a emettere la documentazione tecnica: Sandrine PROUTEAU	
Indirizzo : Rue Bessemer - Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche sur Yon Cedex, France	

SEPRO ROBOTIQUE dichiara che la quasi-macchina

della marca : **SEPRO**
Tipo : **SR SUCCESS 7 S3 TRANS**
Numero di serie : **P22214**

- soddisfa la totalità delle disposizioni relative alla presente direttiva e alla direttiva "Bassa Tensione" (Direttiva 2006/95/CE e successive modifiche) e le legislazioni nazionali per il recepimento della stessa, oltre alla direttiva "compatibilità Elettromagnetica" (Direttiva 2004/108/CE e successive modifiche) e le legislazioni nazionali per il recepimento della stessa.

- è stato progettato secondo le seguenti norme armonizzate :

NF EN 201-2009	: Macchine per gomma e materie plastiche - Macchine a iniezione - Requisiti di sicurezza
EN ISO 13857-2008	: Sicurezza del macchinario - Distanze di sicurezza per impedire gli elementi superiori e inferiori per raggiungere zone pericolose
NF EN 349/A1-2008	: Sicurezza del macchinario - Spazi minimi per evitare lo schiacciamento di parti del corpo umano
EN ISO 13850-2010	: Sicurezza del macchinario - Arresto di emergenza - Principi di progettazione
NF EN 692/A1-2009	: Macchine utensili - Presse meccaniche - Sicurezza
NF EN 693/A2-2011	: Presse idrauliche - Sicurezza
NF EN 953/A1-2009	: Sicurezza del macchinario. Protettori. requisiti generali
NF EN 1037/A1-2008	: Sicurezza del macchinario - Prevenzione dell'avviamento inatteso start-up
EN 1088/A2-2008	: Sicurezza del macchinario. Dispositivi di bloccaggio. Principi di progettazione e selezione
EN ISO 10218-1-2006	: Robot per ambienti industriali - Requisiti di Sicurezza
EN ISO 10218-2-2011	: Robot per ambienti industriali - Integrazione
NF EN ISO 11161/A1-2010	: Sicurezza del macchinario - Sistemi di fabbricazione integrati - Requisiti di base
EN ISO 12100-2010	: Sicurezza delle macchine - Principi generali di progettazione e analisi dei rischi
NF EN 60204-1-2006	: Sicurezza delle macchine - Equipaggiamento elettrico delle macchine
NF EN 13849-1-2008	: Sicurezza del macchinario - Parti dei sistemi di comando - Parte 1: Progettazione
NF EN 13849-2-2008	: Sicurezza del macchinario - Parti dei sistemi di comando - Parte 2: Validazione
EN 61000-6-4 -2007	: Compatibilità elettromagnetica - Norma generica sull'emissione
EN 61000-6-2 -2005	: Compatibilità elettromagnetica - Norma generica sull'immunità
ANSI/SPI B151.27-2003	: Robot usati con iniezione orizzontali e verticali per stampaggio - Requisiti di sicurezza per l'integrazione, la manutenzione e l'uso

Raccomandazioni

EUROMAP 12 V1.4 -2009	: Electrical Interface between Injection Machine and Handling Device
EUROMAP 67 V1.8 -2009	: Electrical Interface between Injection Machine and Handling Device/Robot
EUROMAP 17 V1.2-2007	: Protocol for Communication between Plastic Processing Machinery or Central Computer and Peripheral Equipment.
EUROMAP 18-1994	: Injection Moulding Machine, handling equipment, Mechanical Interface
EUROMAP 73 V1.0-2009	: Electrical Interface between Injection Machine and External Safety Device

La quasi-macchina non deve essere messo in servizio finchè la macchina finale sulla quale deve essere installato non è stata dichiarata conforme con le pertinenti disposizioni della direttiva macchine in applicazione.

Inoltre, Sepro Robotique si impegna a fornire, in risposta a una richiesta adeguatamente motivata delle autorità nazionali, informazioni pertinenti sulle quasi-macchina ai sensi della parte B dell'allegato VII. Ciò comprende le modalità di trasmissione e non pregiudica i diritti di proprietà intellettuale del fabbricante della quasi-macchina.



Sandrine PROUTEAU
Direttore Delegato
SEPRO ROBOTIQUE

Fatto a La Roche sur Yon

Lì 21/10/2014

Fabbricante

SEPRO ROBOTIQUE
Rue Bessemer
Zone Acti Est - CS 10084
85003 La Roche-sur-Yon Cedex, FRANCE
Tel. (33) 02.51.45.46.46 Servizio di Assistenza in Garanzia
Tel. (33) 02.51.45.47.77 Direzione Commerciale
www.sepro-robotique.com

Distributore

SEPRO ROBOTIQUE
Rue Bessemer
Zone Acti Est - CS 10084
85003 La Roche-sur-Yon Cedex, FRANCE

CARATTERISTICHE DEL MATERIALE

ROBOT TIPO : **SR SUCCESS 7 S3 TRANS**

Numero di serie : **P22214**

BASE

- * **Applicazione** : Manipolazioni di carichi
- * **Struttura meccanica** : Cartesiana (Vedere il foglio intercalare B)
- * **Modello meccanico** : **SR SUCCESS 7 S3**
 - Massa del robot : 164 kg
 - Carico nominale : 3 kg
 - Dimensioni esterne carrello Y e braccio Z rientrato : 1870 x 1060 x 1230 mm
 - Pressione pneumatica di funzionamento : 6 bar $\pm$ 10%
 - Pressione pneumatica massima ammissibile : 7 bar
 - Consumo di aria compressa nominale : 140 l/mn
 - Consumo di aria compressa istantanea max : 160 l/mn
- * **Modello dell'elettronica di comando** : **Visual2**
 - Massa dell'armadio di comando : 43,5 kg
 - Dimensioni esterne : 550 x 400 x 295 mm
 - Tensione di alimentazione elettrica di funzionamento : 3x400V à 3x480V $\pm$ 10% trifase senza neutro
Sistema di neutro: Modo TT o TN
 - Frequenza di funzionamento : 50/60 Hz
 - Potenza nominale : 1,5 kVA
 - Potenza massima consumata : a seconda del ciclo robot
 - Schermo : Tattile 10,4"
 - Memoria per stoccaggio programmi interni : 4Go on micro SD card
 - Memoria sistema : 512Mo (DDR) + 512Mo (FLASH)
 - Processore (da 1 a 2 schede CPU secondo configurazione) : iMX537 / Cortex A8 / 800 MHz
 - Interfaccia Ingressi/Uscite sul robot : 1 x Modulo 16 entrate / 16 uscite
(Entrata diretta tutto o niente 24 VDC 10mA/ Uscita statica tutto o niente da 6 a 35 VDC 500mA)
 - Ingressi / Uscite scheda interfaccia : 7 Entrate / 8 Uscite
(Entrata diretta, 24 VDC 10mA/ Uscita statica tutto o niente da 6 a 30 VDC 500mA)
 - Interfaccia porta USB 1 "Master" per chiave USB : Standard USB 2.0
 - Interfaccia porta USB 2 "Slave" per collegamento PC : Standard USB 2.0
 - Interfaccia di collegamento per una pressa : Raccordo allo standard EUROMAP 67
 - Interfaccia di collegamento per computer compatibile PC : Ethernet 10/100Mbit/s

AMBIENTE

- Temperatura di conservazione/ trasporto	: -25°C a + 55°C
- Temperatura di funzionamento	: + 5°C a + 40°C
- Umidità relativa	: da 30 a 95% senza condensa
- Altitudine massima	: 2000 m
- Compatibilità elettromagnetiche	
. Radiofrequenza di modo comune	: 10 kV
. Scariche elettrostatiche	: 8 kV
. Transitorie rapide su alimentazione	: 4 kV
. Transitorie rapide su entrate/uscite per accoppiamento	: 2 kV
. Impulsi alta energia simmetrica	: 1 kV
. Impulsi alta energia asimmetrica	: 2 kV
. Microinterruzioni a frequenza 1 Hz	: 10 ms
. Variazioni lente della tensione di 1 volt al secondo	: - 15 % a + 10 %
- Livello di pressione acustica (decibel continuo ponderato A)	: 70 dBA
- Grado di protezione dell'armadio	: IP22; IK07
- Pulsantiera:	
. Grado di protezione della pulsantiera	: IP32; IK06
. Durata del touch screen	: 1.000.000 di manovre (dito), 100.000 manovre (penna della durata equivalente a una matita 2 ore)
. Resistenza agli agenti chimici (solo touch screen)	: Toluene, Acetone, Benzina, Olio, Ammoniaca, detergente per vetri.

MOVIMENTO ORIZZONTALE DEL CARRELLO SULLA TRAVE X

- Corsa	: 1000 mm
- Motorizzazione	: Asservimento brushless
- Velocità lineare istantanea	: 2,00 m/s
- Controllo degli arresti	: digitale lineare PTP
- Risoluzione della visualizzazione	: 0.1 mm
- Esattezza di posizionamento DLx	: ± 0.5 mm
- Ripetibilità di posa rx	: ± 0.1 mm
- Lato scarico	: vedere pianta di installazione (intercalare B)
- Tirante tra robot e piastra	: fisso sotto trave

MOVIMENTO ORIZZONTALE DI SFORMATURA Y

- Corsa	: 400 mm
- Motorizzazione	: Asservimento brushless
- Velocità lineare istantanea	: 2,00 m/s
- Controllo degli arresti	: digitale lineare PTP
- Risoluzione della visualizzazione	: 0.1 mm
- Esattezza di posizionamento DLy	: ± 0.5 mm
- Ripetibilità di posa ry	: ± 0.1 mm

MOVIMENTO VERTICALE Z

- Corsa	: 800 mm
- Motorizzazione	: Asservimento brushless
- Velocità lineare istantanea	: 3,00 m/s
- Controllo degli arresti	: digitale lineare PTP
- Risoluzione della visualizzazione	: 0.1 mm
- Esattezza di posizionamento DLz	: ± 0.5 mm
- Ripetibilità di posa rz	: ± 0.1 mm

ROTAZIONI DEL POLSO

- Rotazione standard R1 pneumatica : 0 - 90°

ATTREZZATURA PNEUMATICA

- Prelievo lato piastra : fisso e mobile tramite configurazione manuale
- Circuito di comando:
 . Pressione bistabile : 1

OPZIONI

*** ALTRE OPZIONI**

- Pack Sicurezza interblocco su porta di accesso	: Tipo: Gruppo serratura con interblocco + scatola di comando + scatola di arresto d'emergenza. Configurazione: doppio circuito NA di blocco e chiusura. Logica: Positiva (sblocco automatico se si toglie la tensione)
--	---