

VYHLÁSENIE ES O KONFORMITE

Článok 5e a príloha II A Smernice pre stroje 2006/42/EC

Výrobca : SEPRO ROBOTIQUE Adresa : Rue Bessemer - Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche sur Yon Cedex, France	Autorizovaný zástupca : SEPRO ROBOTIQUE Adresa : Rue Bessemer Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche-sur-Yon Cedex, FRANCE
Meno osoby, oprávnenej vystaviť technickú dokumentáciu: Adresa : Rue Bessemer - Zone Acti Est - CS 10084 85003 La Roche sur Yon Cedex, France	Sandrine PROUTEAU

Spoločnosť SEPRO ROBOTIQUE vyhlasuje, že robot:

so značkou : **SEPRO**
Typ : **SR SUCCESS33 S3 TRANS**
Sériové číslo : **P19983**

- spĺňa všetky nariadenia tejto smernice a smernice o nízkom napätí (v znení smernice 2006/95/EC) a národných harmonizovaných noriem a smernice o elektromagnetickej tolerancii (v znení smernice 2004/108/EC) a národných harmonizovaných noriem.

- bolo skonštruované v súlade s nasledujúcimi normami:

- | | |
|-------------------------|---|
| NF EN 201-2009 | : Stroje na spracovanie gumy a plastov - vstrekovacie stroje - Bezpečnostné pokyny |
| EN ISO 13857-2008 | : Bezpečné vzdialenosti zabráňujúce kontaktu horných a dolných končatín s nebezpečnými oblasťami |
| NF EN 349/A1-2008 | : Minimálne medzery zabráňujúce rozdrveniu častí ľudského tela |
| EN ISO 13850-2010 | : Zariadenia pre núdzové zastavenie (požiadavky na funkciu: konštrukčné princípy) |
| NF EN 692/A1-2009 | : Mechanické lisy - bezpečnosť |
| NF EN 693/A2-2011 | : Hydraulické lisy - bezpečnosť |
| NF EN 953/A1-2009 | : Bezpečnostné zariadenia |
| NF EN 1037/A1-2008 | : Zabránenie nežiaducemu spusteniu |
| EN 1088/A2-2008 | : Blokovacie zariadenia spojené s bezpečnostnými zariadeniami |
| EN ISO 10218-1-2006 | : Roboty pre priemyselné prostredie - Bezpečnostné požiadavky |
| EN ISO 10218-2-2011 | : Roboty pre priemyselné prostredie - Integrácia |
| NF EN ISO 11161/A1-2010 | : Bezpečnosť stroja - Integrované výrobné systémy |
| EN ISO 12100-2010 | : Základné koncepty. Všeobecné konštrukčné princípy a posúdenie rizika |
| NF EN 60204-1-2006 | : Bezpečnosť strojov - Elektrické vybavenie strojov |
| NF EN 13849-1-2008 | : Súčasti riadiaceho systému týkajúce sa bezpečnosti - časť 1: Všeobecné konštrukčné princípy |
| NF EN 13849-2-2008 | : Súčasti riadiaceho systému týkajúce sa bezpečnosti - časť 2: Overenie |
| EN 61000-6-4 -2007 | : Elektromagnetická tolerancia - Všeobecná norma o vyžarovaní |
| EN 61000-6-2 -2005 | : Elektromagnetická tolerancia - Všeobecná norma o odolnosti |
| ANSI/SPI B151.27-2003 | : Roboty používané s horizontálnymi a vertikálnymi vstrekovacími strojmi - Bezpečnostné požiadavky na integráciu, údržbu a používanie |

Odporúčania

- | | |
|-----------------------|---|
| 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 |



Sandrine PROUTEAU
Výkonný riaditeľ
SEPRO ROBOTIQUE

Vystavené v La Roche sur Yon

Dátum 14/11/2013

Výrobca

SEPRO ROBOTIQUE
Rue Bessemer
Zone Acti Est - CS 10084
85003 La Roche-sur-Yon Cedex, FRANCE
Tel.(33) 251.45.46.46 Popredajný servis
Tel.(33) 251.45.47.77 Oddelenie marketingu
www.sepro-robotique.com

Distribútor

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

CHARAKTERISTIKA ZARIADENIA

TYP ROBOTA : **SR SUCCESS33 S3 TRANS**

Sériové číslo : **P19983**



ZÁKLADNÝ VARIANT

- | | |
|--|---|
| * Použitie | : Manipulácia s nákladom |
| * Mechanická štruktúra | : Kartézska (pozri oddiel B) |
| * Mechanický model | : SR SUCCESS33 S3 |
| - Hmotnosť robota | : 471 kg |
| - Menovité zaťaženie | : 15 kg |
| - Vonkajšie rozmery, vozík Y a rameno Z zasunuté | : 3520 x 1710 x 2560 mm |
| - Pracovný pneumatický tlak | : 6 barov $\pm 10\%$ |
| - Maximálny prípustný pneumatický tlak | : 7 barov |
| - Menovitá spotreba stlačeného vzduchu | : 140 l/min |
| - Maxokamžitá spotreba stlačeného vzduchu | : 620 l/min |
| * Typ riadiaceho elektronického systému | : Touch2 |
| - Hmotnosť riadiacej skrine | : 110 kg |
| - Vonkajšie rozmery | : 430 x 500 x 1470 mm |
| - Pracovné napájacie elektrické napätie | : 3x400V à 3x480V $\pm 10\%$ trojfázové bez nulového vodiča |
| - Pracovná frekvencia | : 50/60 Hz |
| - Menovitý výkon | : 1,5 kVA |
| - Maximálny príkon | : závisí na cykle robota |
| - Displej | : 10,4" dotyková obrazovka |
| - Pamäť pre uloženie interných programov | : 512 MB na kompaktnnej pamäti FLASH |
| - Pamäť systému | : 128 MB DDR a 1 MB FLASH |
| - Procesor (1 až 2 CPU karty v závislosti od konfigurácie) | : MPC 5200 / 400 MHz |
| - Rozhranie vstupu / výstupu na robote | : 1 x 16 vstupných / 16 výstupných modulov
(digitálny vstup 24 VDC 10 mA/ digitálny štatistický výstup 6 až 35 VDC 500 mA) |
| - Rozhranie vstupu / výstupu na karte rozhrania IMM | : 7 vstupov / 8 výstupov
(digitálny vstup, 24V, 10 mA / digitálny výstup, 6 až 30 V, 500 mA) |
| - USB master rozhranie pre USB kľúč (1 GB poskytnutý) | : USB štandard V1.1 |
| - USB rozhranie slave pre PC linku | : USB štandard V1.1 |
| - Interface pre pripojenie lisu (v reálnom čase a digitálny) | : Pripojenie na normu EUROMAP 67 |
| - Interface pre pripojenie kompatibilného PC | : Ethernet 10Mb/s |

OKOLITÉ PROSTREDIE

- Teplota pre skladovanie / transport	: -25°C až + 55°C
- Pracovná teplota	: + 5°C až + 40°C
- Relatívna vlhkosť	: 30 až 95 % bez kondenzácie
- Maximálna nadmorská výška	: 2000 m
- Elektromagnetická kompatibilita	
. Vysokofrekvenčný kmitočet v bežnom režime	: 10 kV
. Elektrostatický výboj	: 8 kV
. Rýchly prechodový prúd na napájaní	: 4 kV
. Rýchly prechodový prúd na vstupoch/výstupoch združením	: 2 kV
. Symetrické vysokoenergetické impulzy	: 1 kV
. Asymetrické vysokoenergetické impulzy	: 2 kV
. Mikroprerušenia pri frekvencii 1 Hz	: 10 ms
. Pomalé zmeny napätia 1 volt za sekundu	: - 15 % až + 10 %
- Akustická úroveň lisovania (spojitý decibel vážený A)	: 70 dBA
- Skrinka s ochranou IPK	: IP22, IK07
- Pohyblivý ovládací panel	
. Závesný panel s ochranou IPK	: IP32; IK06
. Životnosť dotykovej obrazovky	: 1 000 000 dotykov (prstom); 100 000 dotykov (písanie znakov ceruzkou tvrdosti 2H)
. Chemicky odolná dotyková obrazovka	: Toluén, acetón, benzín, strojový olej, čpavok, čistiaci prostriedok na sklo.

HORIZONTÁLNY POHYB VOZÍKA NA NOSNÍKU X

- Zdvih	: 2500 mm
- Motorizácia	: Bezdotykový servoregulátor
- Okamžitá lineárna rýchlosť	: 1,70 m/s
- Kontrola zastavenia	: lineárny numerický PTP
- Rozlišovacia schopnosť displeja	: 0.1 mm
- Presnosť polohovania DLx	: ± 0.5 mm
- Opakovateľnosť polohy rx	: ± 0.1 mm
- Strana odkladania	: pozri výkres usporiadania (oddiel B)
- Priečník medzi robotom a lisovacou doskou	: upevnený pod nosníkom

HORIZONTÁLNY POHYB PRI VYBERANÍ Z FORMY Y

- Zdvih	: 900 mm
- Motorizácia	: Bezdotykový servoregulátor
- Okamžitá lineárna rýchlosť	: 2,00 m/s
- Kontrola zastavenia	: lineárny numerický PTP
- Rozlišovacia schopnosť displeja	: 0.1 mm
- Presnosť polohovania DLy	: ± 0.5 mm
- Opakovateľnosť umiestnenia ry	: ± 0.1 mm

VERTIKÁLNY POHYB Z

- Zdvih	: 1600 mm
- Motorizácia	: Bezdotykový servoregulátor
- Okamžitá lineárna rýchlosť	: 3,00 m/s
- Kontrola zastavenia	: lineárny numerický PTP
- Rozlišovacia schopnosť displeja	: 0.1 mm
- Presnosť polohovania DLz	: ± 0.5 mm
- Opakovateľnosť umiestnenia rz	: ± 0.1 mm

OTÁČANIE RUKY

- Štandardná pneumatická rotácia R1 : 0 - 90°
- Pneumatická rotácia R2 osadená na rotácii R1 : 0 - 180° alebo 0 - 90°
- Vysúvateľný doraz medzipolohy na R2 : 0 - 180° a 0 - 90°
- Pružné sprevádzanie pozdĺž osí : Y a Z

PNEUMATICKÉ ZARIADENIE

- Vyberanie z lisovacej dosky : pevný a pohyblivý pomocou ručného nastavenia
- Riadiaci systém:
 - . Analógové vákuum a tlak : 2
 - . Bistabilný tlak : 2