

**EPSON 6-ACHS-ROBOTER** 

**EXCEED YOUR VISION** 

# EPSON PROSIX C3 IP67 UND VHP FÜR DIE KÖNIGSKLASSE DER AUTOMATION

Die Automation in septischen und aseptischen Umgebungen wie in der Pharmaindustrie oder Medizintechnik, aber auch sensible Bereiche wie die Lebensmittelindustrie, stellt besonders hohe Ansprüche an die Roboter:

Sie müssen aggressiven Reinigungsmitteln und Chemikalien standhalten, auch in beengten Verhältnissen oder hermetisch abgeschlossenen Umgebungen präzise arbeiten und sämtliche Anforderungen an Reinheit und Hygiene erfüllen.

Genau für diese Bedingungen sind die neuen Epson 6-Achs-Roboter ProSix C3 IP67 und VHP perfekt ausgelegt.

Futuristisch und funktional das Gehäusedesign

> Resistent gegen Chemikalien

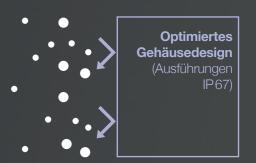
Absolut dicht, abwaschbar

### Kein Festsetzen von Reinigungsmitteln, leicht abwaschbar

Das optimierte Gehäusedesign verhindert das Festsetzen von Fremdpartikeln und erleichtert die Reinigung. Alle Gerätedichtungen sind versiegelt, das Gehäuse extrem glatt, so dass man den Epson ProSix C3 IP67 oder VHP (Vaporized Hydrogen Peroxide) mit sowohl milden als auch alkalischen Reinigungsmitteln problemlos abwaschen kann.

Die besondere Kapselung des Roboters mit Edelstahl-Abdeckungen und spezieller Lackierung macht ihn zudem unempfindlich gegen schwache Säuren und Laugen, in der VHP-Ausführung sogar resistent gegen H<sub>2</sub>O<sub>2</sub>-Gas.





### Geschützt wird auch die Umgebung

Sensible Produktionsprozesse wie in der Medizin, Pharma- und Lebensmitteltechnik werden durch den Einsatz von inertem Edelstahl, einer speziellen Oberflächenbeschichtung und besonderen Dichtungen vor Verunreinigungen aus dem Roboter geschützt. Zusätzlich wird in den Getrieben lebensmittelunbedenkliches Fett verwendet.



Ihre Stärken spielen die Epson Roboter ProSix C3 IP67 und VHP dort aus, wo es auf Schnelligkeit und höchste Präzision ankommt. Mit einer durchschnittlichen Taktrate von 0,45 Sekunden sind auch anspruchsvolle Aufgaben in kürzester Zeit erledigt.

## Mehr Flexibilität durch Überschlagsmöglichkeit der Achse 3 Durch die Überschlagsmöglichkeit der Achse 3 können nicht nur Fertigungszellen flexibel gestaltet werden mit voller Ausnutzung des Arbeitsraumes - auch die Zykluszeiten lassen sich dadurch reduzieren.

## Flexibel integrierbar

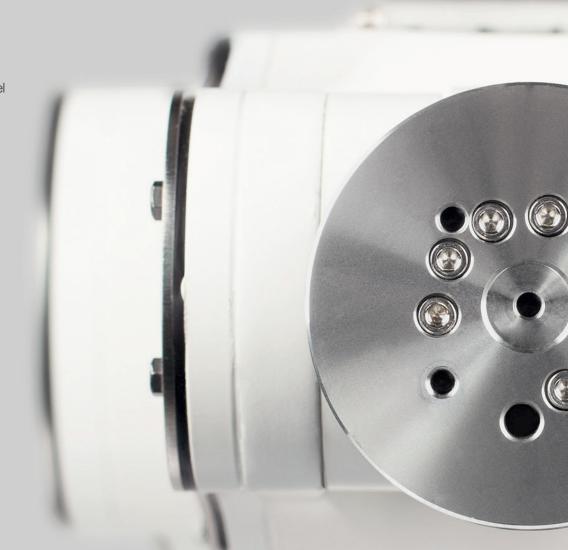
Dank der Leistungsfähigkeit und des modularen Aufbaus lassen sich einzelne Epson Robotersysteme mit der Gesamtsteuerung und -planung Ihrer Fertigungsprozesse vernetzen. Zudem können Anlagen an Ihre Produktion angepasst oder für neue Aufgaben gerüstet werden.

#### Lieferumfang

- Epson Roboter und Steuerung
- Epson RC+ Programm-CD inklusive Simulationssoftware
- 2 Sätze Montagewinkel für die Robotersteuerung
- 3 m Power- und Signalkabel
- Stecker für Not-Aus
- Stecker für Standard E/A
- 2 Sätze Luftanschlüsse (jeweils 4 x gerade und 4 x 90° abgewinkelt)
- Back-Up Disk von der Robotersteuerung
- USB-Programmierkabel
- Handbücher auf CD
- Installations-/Sicherheitshandbuch

### **Manipulator-Optionen**

- Längere Power- und Signalkabel 5m/10m/20m
- Bremslöseeinheit
- Montagewinkel



**Garantiert minimaler** Wartungsaufwand durch die bekannt hohe Zuverlässigkeit von Epson.

## <sup>6</sup> AUSFÜHRUNGEN DES **EPSON PROSIX C3**

Angaben in mm

J2 0-Pulse-Position

**TECHNISCHE DATEN** 

unten. Die Montageöffnung muss größer sein als das Innenmaß der

Dichtungsnut. Die Montageöffnung darf nicht die Stiftlöcher erreichen.

	<b>VHP</b> AUSFÜHRUNG	IP67 AUSFÜHRUNG	<b>STANDARD</b> AUSFÜHRUNG
Bauart	Vertikaler Gelenkarm	Vertikaler Gelenkarm	Vertikaler Gelenkarm
Traglast nom./max.	1/2,5kg	1/2,5kg	1/3kg
Reichweite	P-Punkt 605 mm max. 678 mm	P-Punkt 605mm max. 678mm	P-Punkt 600mm max. 665mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,02 mm	+/- 0,02 mm	+/- 0,02 mm
Drehmoment	<b>J4</b> 0,15kg*m² <b>J5</b> 0,15kg*m² <b>J6</b> 0,1kg*m²	<b>J4</b> 0,15 kg*m <sup>2</sup> <b>J5</b> 0,15 kg*m <sup>2</sup> <b>J6</b> 0,1 kg*m <sup>2</sup>	<b>J4</b> 0,15kg*m² <b>J5</b> 0,15kg*m² <b>J6</b> 0,1kg*m²
Anwenderverkabelung	elektrisch runder Anschluss für 1 x 9-poligen Stecker pneumatisch Anschlüsse für Druckluftzufuhr 4 x Ø 4 mm	elektrisch runder Anschluss für 1 x 9-poligen Stecker pneumatisch Anschlüsse für Druckluftzufuhr 4 x Ø 4 mm	elektrisch D-Sub Anschluss für 1 x 9-poligen Stecker pneumatisch Anschlüsse für Druckluftzufuhr 2 x Ø 4 mm 2 x Ø 6 mm
Gewicht	35kg	35 kg	27kg
Steuerung	RC180 RC620 RC620+	RC 180 RC 620 RC 620+	RC180 RC620 RC620+
Montage	Boden/Decke	Boden/Decke	Boden/Wand/Decke
Umgebungsbedingung	Vaporized Hydrogen Peroxide 300-1.000 ppm / Keine Kondensation Reinigungsflüssigkeit PH4,5-PH8,5 Reinraum Klasse ISO 4 Schutzklasse IP67	Reinigungsflüssigkeit PH4,5-PH8,5 Reinraum Klasse ISO4 Schutzklasse IP67	5-40° C 20%-80% / Keine Kondensation Reinraum Klasse & ESD ISO 3 Schutzklasse Standard
Sicherheit	Maschinenrichtlinie ISO 10218, EN 60204-1 EMC Direktive EN 55011, EN 61000-6-2 Niederspannungsdirektive EN 60204-1, EN 60950 RoHS R15.06-1999 JIS B 8433		

P-Punkt +130° J3 und J5 0-Pulse-Position R505 Flansch Draufsicht Arbeitsbereich bezogen auf den P-Punkt Ø 12 H7 Tiefe 2.5 4-M4 Tiefe 7 (90° Intervalle) 15.75 ±0.01 0-Pulse-Position Ø 5 H7 Tiefe 4.5 Anwenderverkabelung (Sicht unterhalb des Sockels) \_6-Ø11 \*2 Innenmaß der Dichtungsnut an der Robotereinbauseite. Ø 6 H7\_ Stiftloch Position \_4-R15 oder weniger \*3 \*3 Mindestgröße der Montageöffnung zur Kabeldurchführung nach

Seitenansicht

Arbeitsbereich bezogen auf den P-Punkt

**J1** = Achse 1 **J4** = Achse 4 **J2** = Achse 2 **J5** = Achse 5 **J3** = Achse 3 **J6** = Achse 6 Diese und weitere Broschüren im PDF-Format sowie CAD-Daten finden Sie unter www.epson.de/robots

Vorderansicht

J4 und J6 0-Pulse-Position

215 \*2

