

ProSix serii C

Wydajność  
i precyzja, na  
których można  
polegać



**EPSON®**  
EXCEED YOUR VISION

# Robot do wszelkich zastosowań

Przedstawiamy roboty Epson ProSix serii C: roboty sześćoosiowe z zasięgiem i udźwigiem do wszelkich zastosowań oraz precyzją w standardzie. Z szerokiej oferty wybierzesz taki, który będzie idealnie dopasowany do Twoich potrzeb.

Roboty Epson ProSix serii C sprostają stawianym im wyzwaniom niezależnie od branży. Wyróżniają się smukłą, kompaktową konstrukcją i mogą pracować z maksymalną precyzją nawet przy dużych prędkościach, dzięki naszej technologii czujników QMEMS®.

ProSix serii C4 — udźwig 4 kg



## Epson ProSix C4

Zasięg: 600 mm  
Wybrane zastosowania:  
identyfikacja, montaż,  
lutowanie i spawanie,  
pomiar, testowanie i kontrola.

ProSix serii C8 — udźwig 8 kg



## Epson ProSix C4L

Zasięg: 900 mm  
Wybrane zastosowania:  
załadunek i rozładunek maszyn,  
pakowanie i kompletowanie  
zamówień, montaż, lutowanie  
i spawanie, paletowanie.



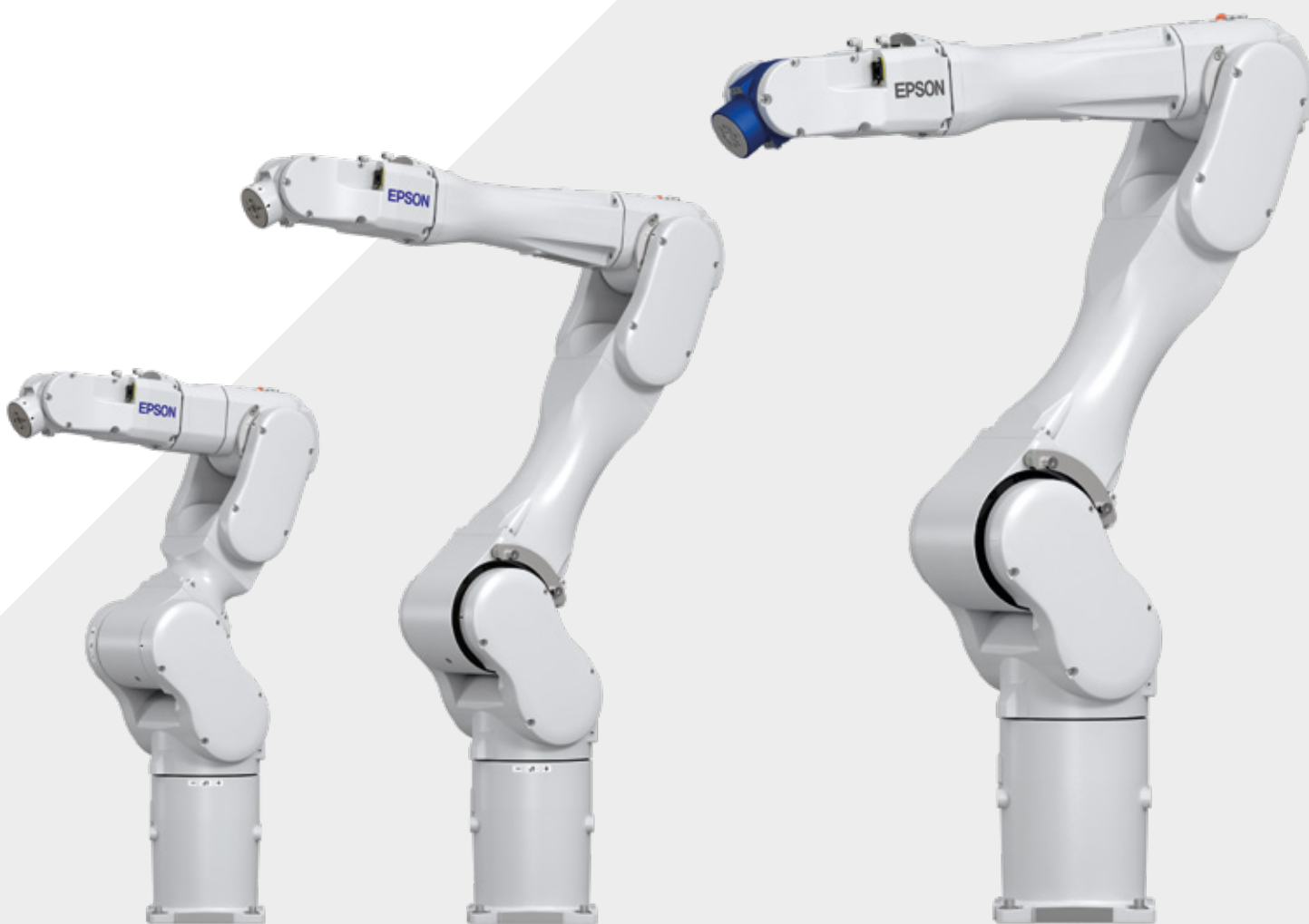
## Epson ProSix C8

Zasięg: 710 mm  
Wybrane zastosowania:  
identyfikacja, pakowanie  
i kompletowanie zamówień,  
montaż, lutowanie i spawanie,  
pomiar, testowanie i kontrola.

### Epson ProSix serii C

To seria niezwykle wszechstronnych robotów o różnym udźwigu i zasięgu. Mogą one być wykorzystywane we wszystkich sektorach i gałęziach przemysłu, takich jak: motoryzacja, elektronika, obrabiarki, sprzęt medyczny, półprzewodniki, branża spożywcza, tworzywa sztuczne i metale.

#### ProSix C12 — udźwig 12 kg



#### Epson ProSix C8L

Zasięg: 900 mm

Wybrane zastosowania: załadunek i rozładunek maszyn, identyfikacja, pakowanie i kompletowanie zamówień, montaż, lutowanie i spawanie, paletowanie.

#### Epson ProSix C8XL

Zasięg: 1400 mm

Wybrane zastosowania: załadunek i rozładunek maszyn, kompletacja części, pakowanie i kompletowanie zamówień, lutowanie i spawanie, paletowanie.

#### Epson ProSix C12XL

Zasięg: 1400 mm

Wybrane zastosowania: załadunek i rozładunek maszyn, kompletacja części, pakowanie i kompletowanie zamówień, lutowanie i spawanie, paletowanie.

# Szybkie, eleganckie i precyzyjne działanie

Jeśli szukasz robota, który może pracować w ograniczonych przestrzeniach, często wraz z innymi robotami, i który jest dokładny, nawet gdy jest mało czasu, jesteś we właściwym miejscu.

Roboty Epson serii C mogą pomóc w pełnym wykorzystaniu potencjału całego systemu. Te sześciooosiowe maszyny o ultrakompaktowej obudowie pracują z dużymi szybkościami i z zachowaniem precyzyjnej ścieżki ruchu. Różnorodne opcje montażu zapewniają niezbędną elastyczność.

## Imponujący członek zespołu

Roboty sześciooosiowe Epson można bez trudu łączyć z innymi członkami rodziny, takimi jak roboty SCARA, Epson Spider czy inne urządzenia peryferyjne. Choć realizują różne zadania, to roboty komunikują się z kontrolerem Epson RC700-A we wspólnym języku – Epson RC+.

## Mocny i cichy

Technologia czujników Epson QMEMS® i Epson Smart Motion do zarządzania silnikiem.

Te szybkie i wydajne roboty sześciooosiowe są wyposażone w rewolucyjny system Motor Management firmy Epson oraz po raz pierwszy w technologii QMEMS®, która wykorzystuje czujniki ruchu o wysokiej precyzji.

Roboty, które są wyposażone w technologię QMEMS®, umożliwiają wyjątkowo cichą i wolną od drgań pracę, nawet pod obciążeniem i przy dużych prędkościach. Zaletą tego rozwiązania jest wyższa wydajność produkcji i niezmiennie stabilna jakość podczas wykonywania wszystkich zadań montażowych.



## Jeden dla wszystkich: kontroler EPSON RC700-A

Niezwykle kompaktowy, wyjątkowo ekonomiczny i wydajny kontroler Epson RC700-A może się komunikować z wykorzystaniem protokołów przemysłowych i służyć do podłączania dodatkowych czujników, siłowników i przekaźników.





Oszczędność miejsca i skrócenie czasu cyklu dzięki szerokiemu zakresowi ruchu na osi 2 i 3.



Większa swoboda ruchu dzięki specjalnej geometrii ramienia, która umożliwia obrot piętej osi o  $\pm 135^\circ$ . Mniej kolizji, zwarta konstrukcja, wewnętrzne okablowanie zapewniające maksymalną niezawodność systemu, proste uruchamianie i niższe koszty konserwacji.



# Zintegrowana koncepcja i proste połączenia sieciowe

Kontroler Epson RC700-A jest kompaktowy, ekonomiczny i wydajny. Umożliwia komunikację z systemami fieldbus i może zostać podłączony do dodatkowych czujników robota, siłowników i przenośników.

**Precyzyjna praca podczas ruchów z uwzględnieniem informacji z opcjonalnych czujników siły firmy Epson**



**Ręczny programator (TP3)**



**Opcjonalne karty we/wy**

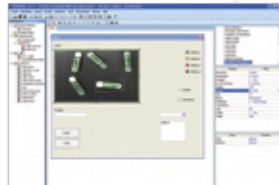
Opcjonalne karty przemysłowych protokołów komunikacyjnych oraz cyfrowe i analogowe we/wy



**Opcja interfejsu Euromap67**

W celu zapewnienia współpracy między wtryskarką a obsługującym ją robotem.





Narzędzie do projektowania GUI

### Środowisko programowania Epson RC+

Zintegrowany symulator RC+.



### Zintegrowane przetwarzanie obrazów dzięki systemowi Epson Compact Vision w następujących zastosowaniach:

- Pomiary
- Kontrola jakości
- Wykrywanie błędów
- Pozycjonowanie części
- Śledzenie produktów na przenośnikach



### Podajnik z systemem wizyjnym

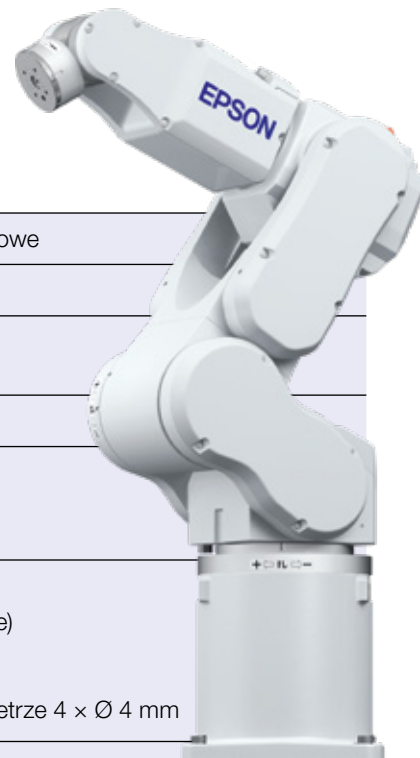
W celu oddzielenia lub wyboru części, które mają być podniesione przez robota.



### Śledzenie ruchu przenośnika

Umożliwia bardzo precyzyjną synchronizację z ruchomymi obiektami.

# Epson ProSix C4



|                                  |                                                                                                                                 |
|----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C4-A601S                                                                                                                        |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                        |
| Udźwig                           | 4/5* kg                                                                                                                         |
| Zasięg                           | Punkt P** 600 mm<br>maks. 665 mm                                                                                                |
| Powtarzalność                    | ±0,02 mm                                                                                                                        |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,15 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,15 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,10 kg * m <sup>2</sup>                                       |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (9-pinowe)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze 4 × Ø 4 mm |
| Masa                             | 27 kg                                                                                                                           |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                              |
| Montaż                           | Podłogowy/sufitowy, w każdym przypadku również wpuszczany                                                                       |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO3 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP40                                     |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

\* **Możliwe w pewnych specyficznych warunkach** (zob. podręcznik)

\*\***Punkt P:** Punkt przecięcia środków obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler  
Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne  
Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera  
Przewód zasilający i sygnałowy (3 m)  
Przewód zasilający kontrolera robota (3 m)  
Wtyczka obwodu zatrzymania awaryjnego  
Wtyczka dla wejść i wyjść standardowych  
Zestaw wtyczek do kabli użytkownika  
Dwa zestawy przyłączy dopływu powietrza (4× prosty i 4× pod kątem 90° każdy)  
Instrukcje na płycie CD  
Podręcznik instalacji/bezpieczeństwa

## Opcje manipulatora

Przedłużone przewody zasilające i sygnałowe (5/10/20 m)  
Moduł zwalniania hamulca  
Uchwyt montażowy

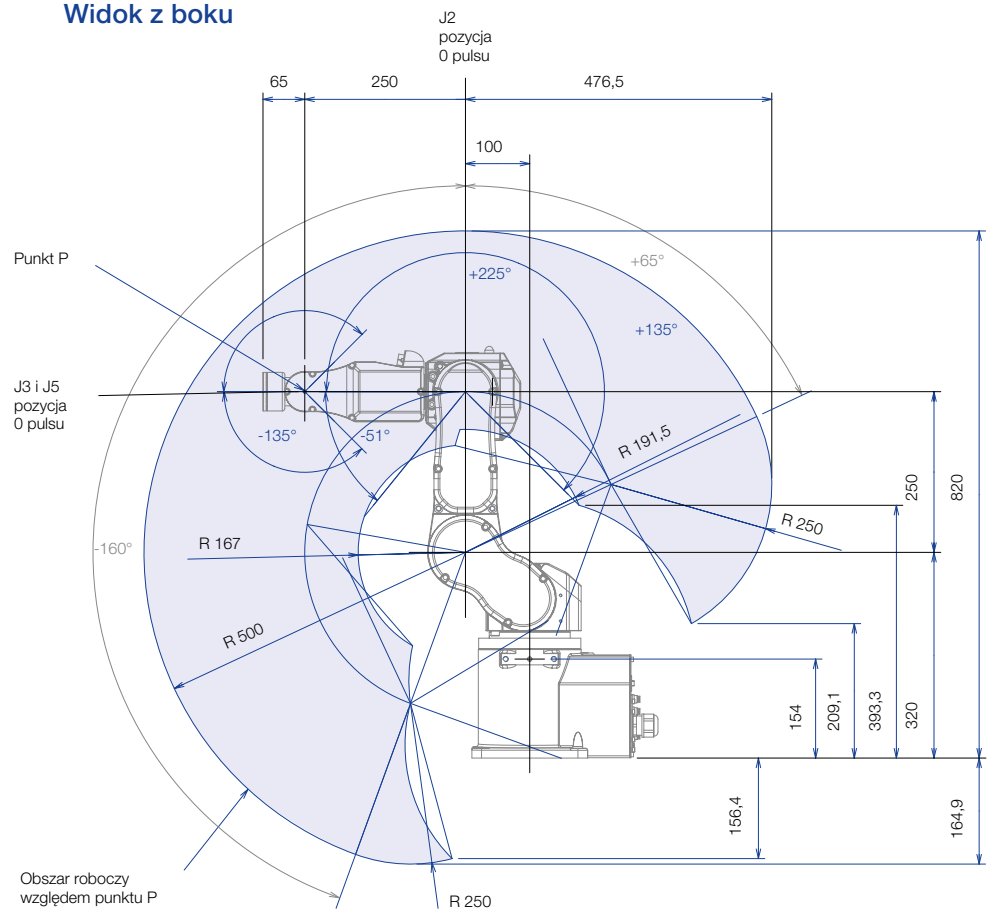
## Montaż

Roboty sześćoosiowe Epson ProSix C4 i ProSix C4L mają elastyczne opcje montażu, które sprawdzają się w wielu różnych zastosowaniach.

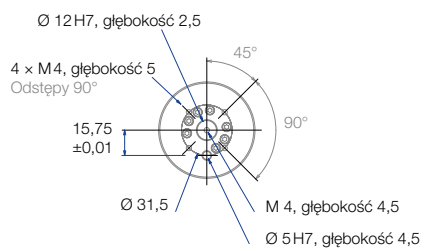
Oprócz montażu podłogowego i sufitowego możliwy jest również montaż wpuszczany. W tym przypadku przewody wyprowadzone są od spodu podstawy robota, co pozwala na zmniejszenie wysokości celi produkcyjnej.



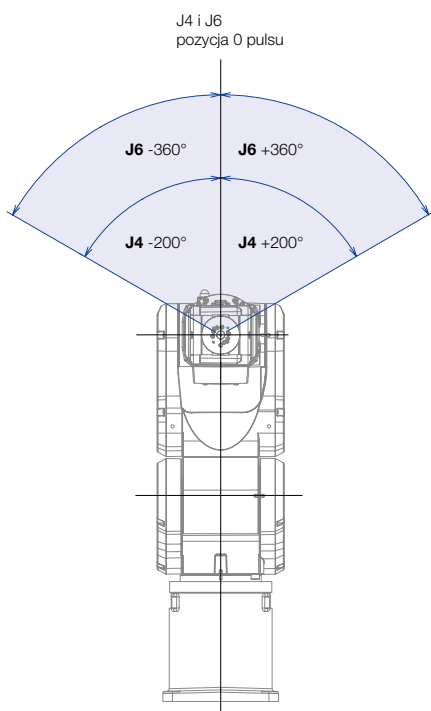
Widok z boku



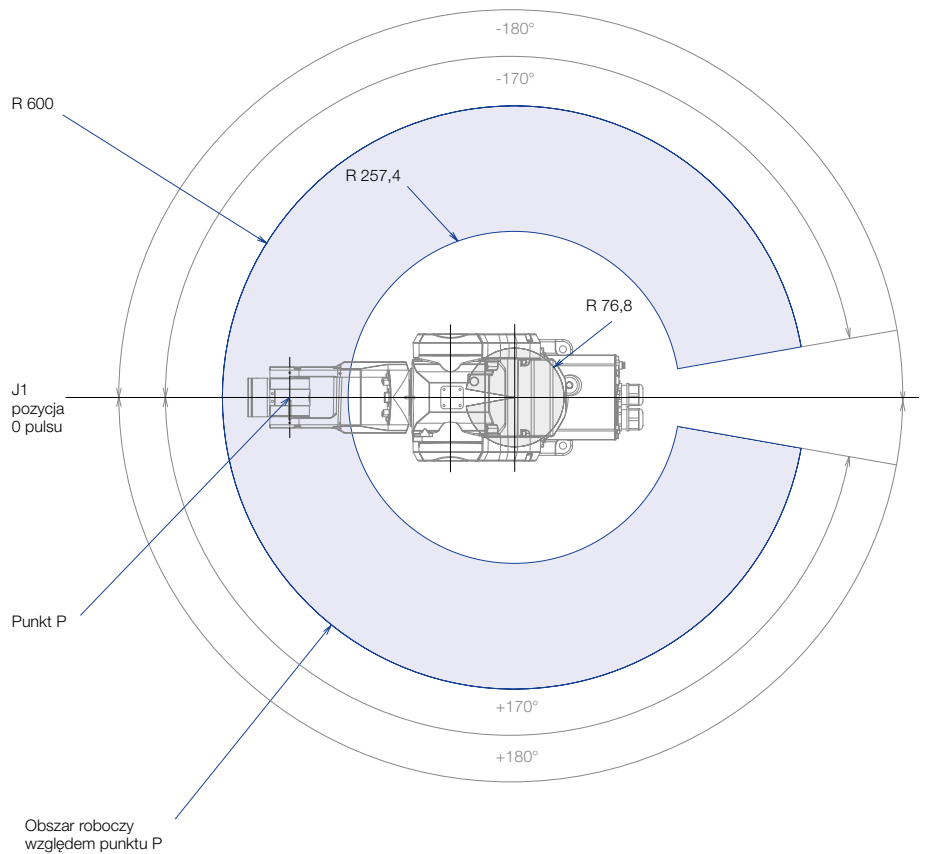
Flansa



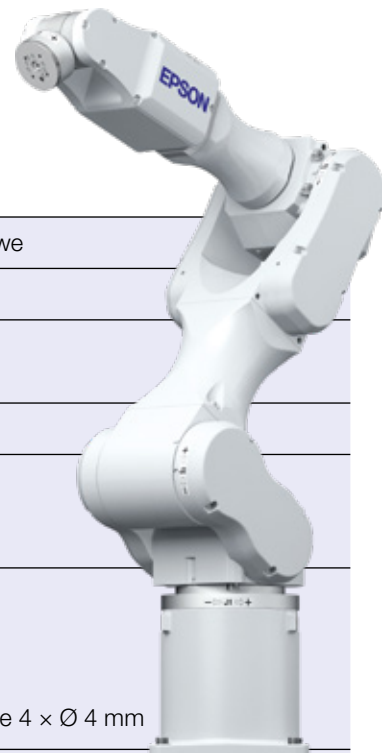
Widok z przodu



Widok z góry



# Epson ProSix C4L



|                                  |                                                                                                                                 |
|----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C4-A901S                                                                                                                        |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                        |
| Udźwig                           | 4/5* kg                                                                                                                         |
| Zasięg                           | Punkt P** 900 mm<br>maks. 965mm                                                                                                 |
| Powtarzalność                    | ±0,03 mm                                                                                                                        |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,15 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,15 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,10 kg * m <sup>2</sup>                                       |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (9-pinowe)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze 4 x Ø 4 mm |
| Masa                             | 29kg                                                                                                                            |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                              |
| Montaż                           | Podłogowy/sufitowy, w każdym przypadku również wpuszczany                                                                       |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO3 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP40                                     |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

\* **Możliwe w pewnych specyficznych warunkach** (zob. podręcznik)

\*\* **Punkt P:** Punkt przecięcia środków obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler  
Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne  
Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera  
Przewód zasilający silnika i sygnałowy (3 m)  
Przewód zasilający silnika kontrolera robota (3 m)  
Wtyczka zatrzymania awaryjnego  
Wtyczka dla wejść i wyjść standardowych  
Zestaw wtyczek do kabli użytkownika  
Dwa zestawy przyłączeniowe dopływu powietrza (4x prosty i 4x pod kątem 90° każdy)  
Podręczniki na CD  
Podręcznik instalacji/bezpieczeństwa

## Opcje manipulatora

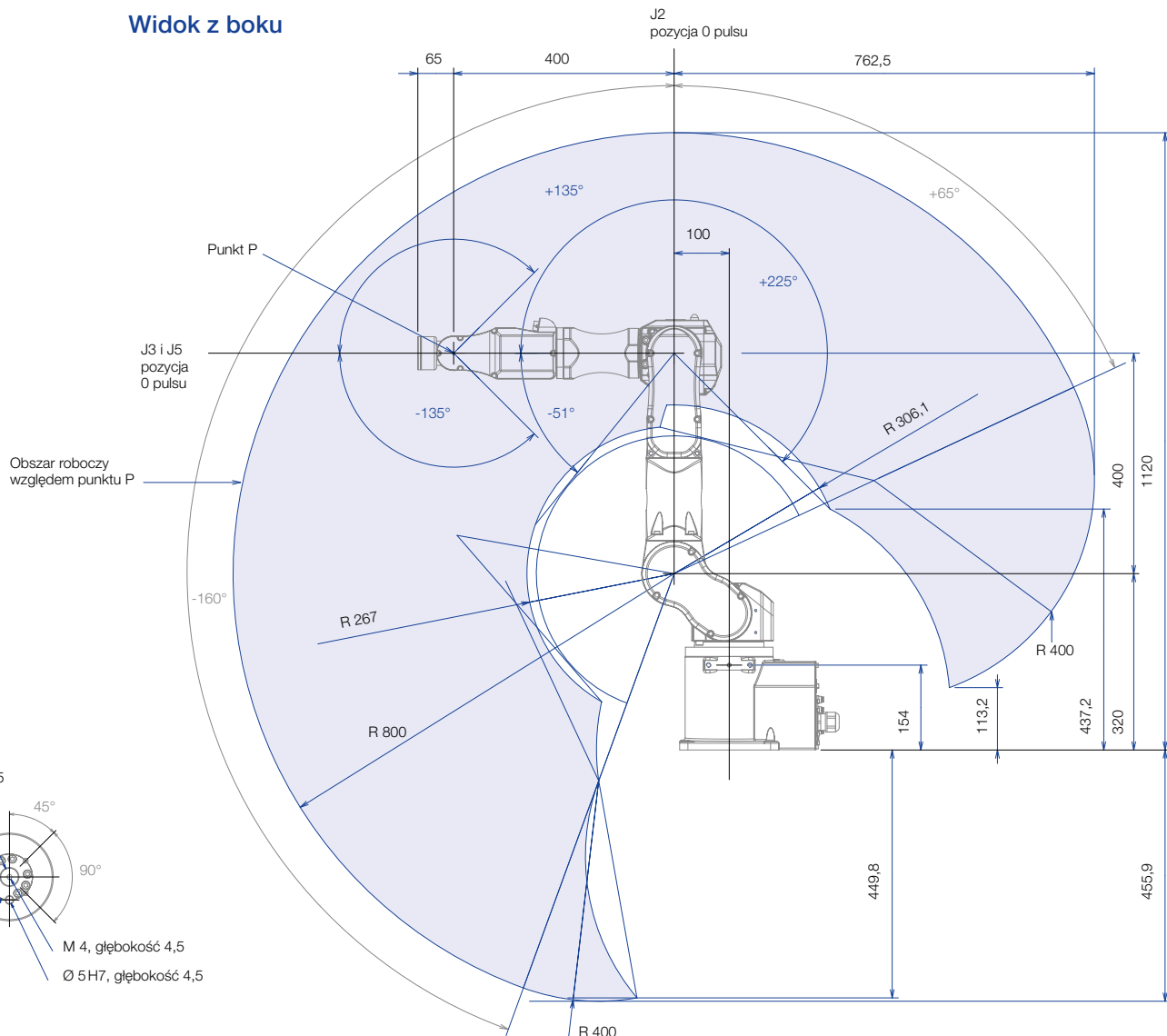
Przedłużone przewody zasilające i sygnałowe (5/10/20 m)  
Moduł zwalniania hamulca  
Uchwyt montażowy

## Montaż

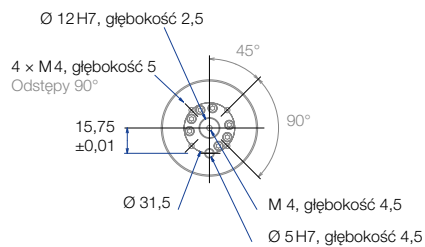
Roboty sześćoosiowe Epson ProSix C4 i ProSix C4L mają elastyczne opcje montażu, które sprawdzają się w wielu różnych zastosowaniach.

Oprócz montażu podłogowego i sufitowego możliwy jest również montaż wpuszczany. W tym przypadku przewody wyprowadzone są od spodu podstawy robota, co pozwala na zmniejszenie wysokości komórki produkcyjnej.

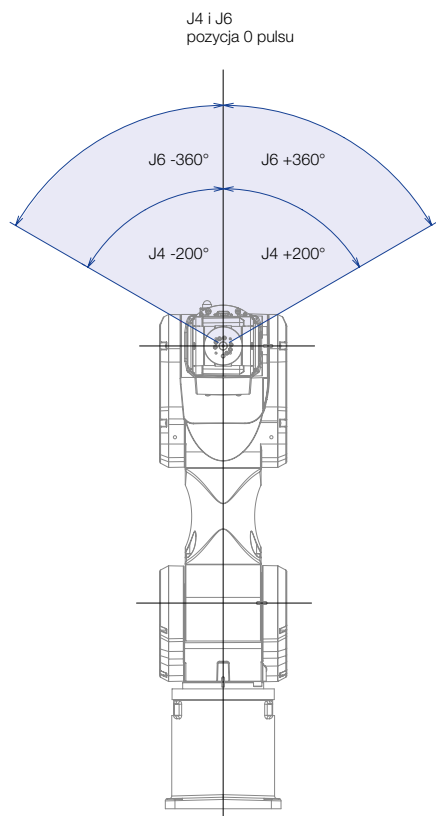
## Widok z boku



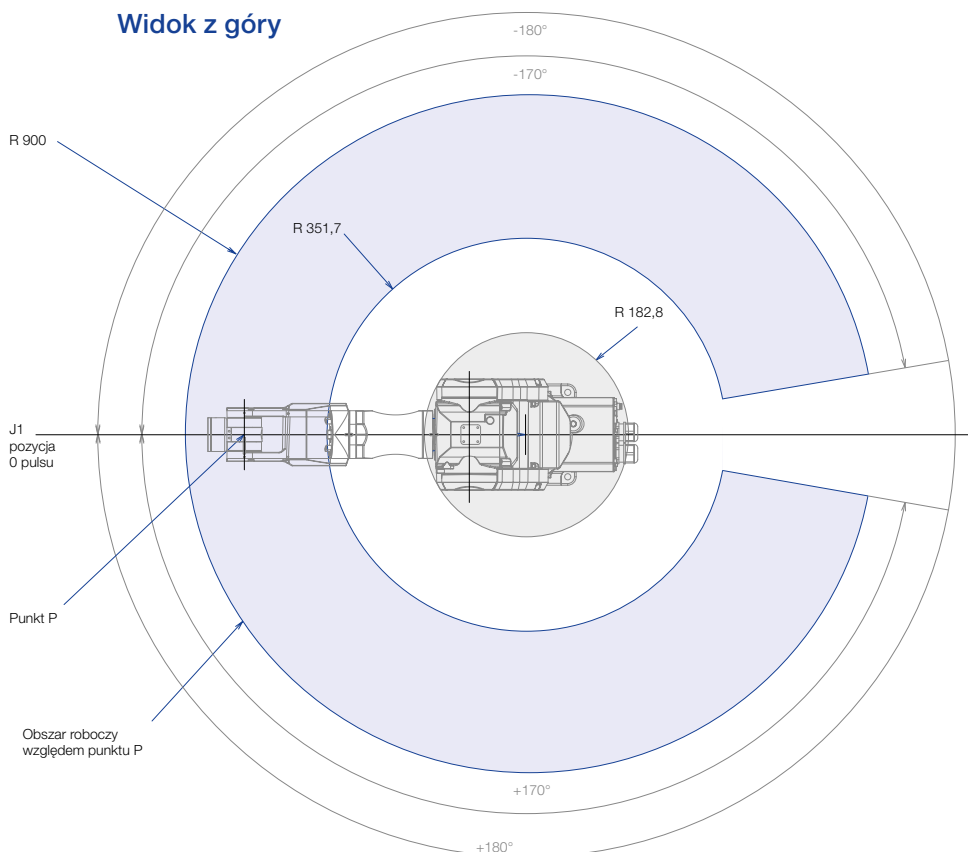
## Flansza



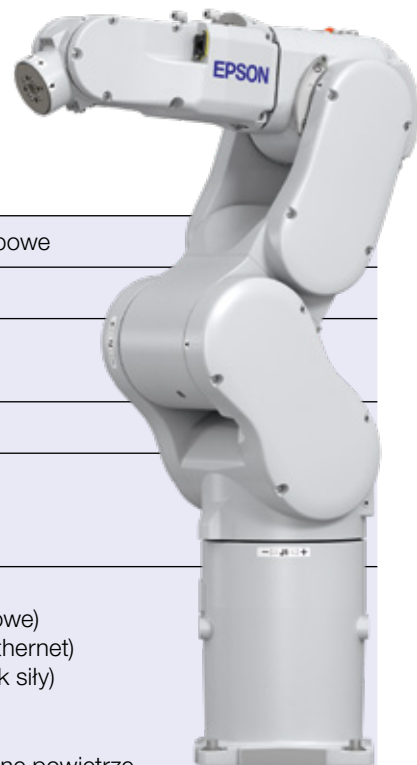
## Widok z przodu



## Widok z góry



# Epson ProSix C8



|                                  |                                                                                                                                                                                                          |
|----------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C8-A701S                                                                                                                                                                                                 |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                                                                                                 |
| Udźwig                           | 8 kg                                                                                                                                                                                                     |
| Zasięg                           | Punkt P* 710 mm<br>maks. 790 mm                                                                                                                                                                          |
| Powtarzalność                    | ±0,02 mm                                                                                                                                                                                                 |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,15 kg * m <sup>2</sup>                                                                                                                |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (15-pinowe)<br>Złącze 8-pinowe RJ45 (Ethernet)<br>Złącze 8-pinowe (czujnik siły)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze<br>2 x Ø 6 mm |
| Masa                             | 49 kg (IP67: 53 kg)                                                                                                                                                                                      |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                                                                                                       |
| Montaż                           | Podłogowy/sufitowy                                                                                                                                                                                       |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO3 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP 40 (standard) / IP67 (opcja)                                                                                   |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

**\*Punkt P:** Punkt przecięcia środków  
obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler  
Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne  
Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera  
Przewód zasilający i sygnałowy (3 m)  
Przewód zasilający kontrolera robota (3 m)  
Wtyczka zatrzymania awaryjnego  
Wtyczka do wejść/wyjść standardowych  
Zestaw wtyczek do kabli użytkownika  
Dwa zestawy przyłączy dopływu powietrza (2 x prosty i 2 x pod kątem 90° każdy)  
Instrukcje na płycie CD  
Podręcznik instalacji/bezpieczeństwa

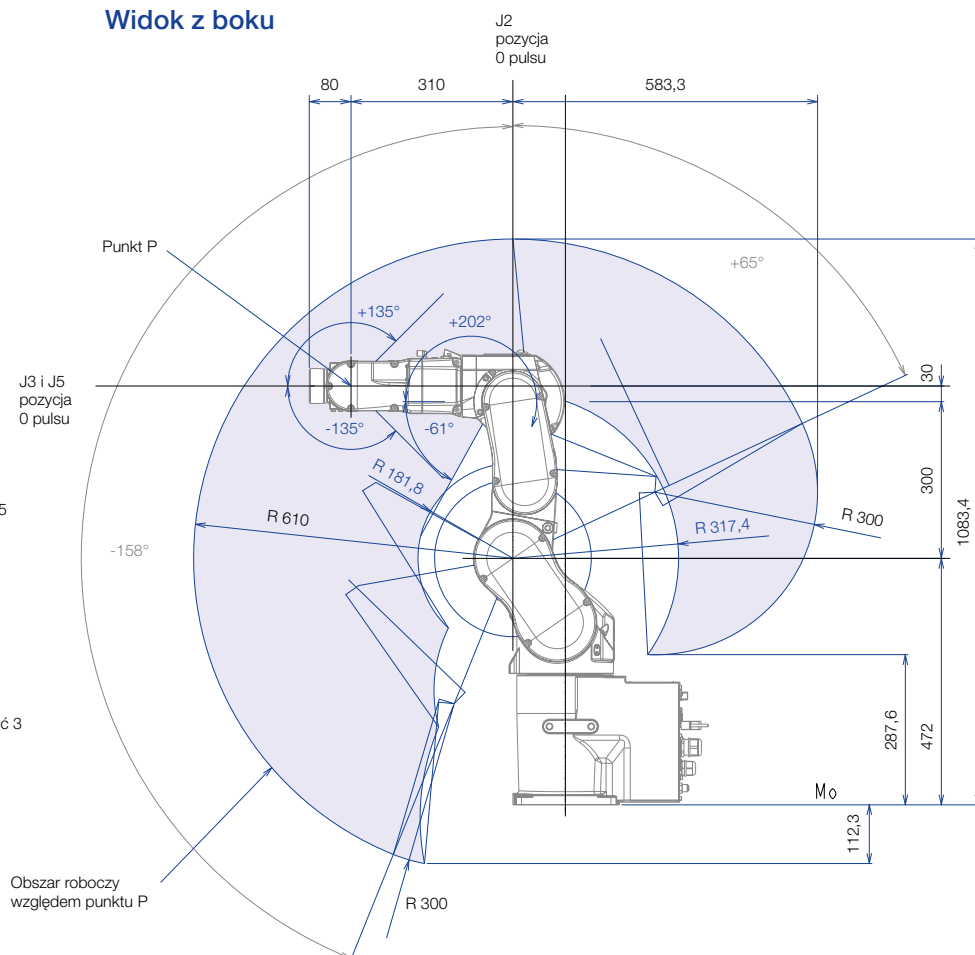
## Opcje manipulatora

Przedłużone przewody zasilające i sygnałowe (5/10/20 m)  
Moduł zwalniania hamulca

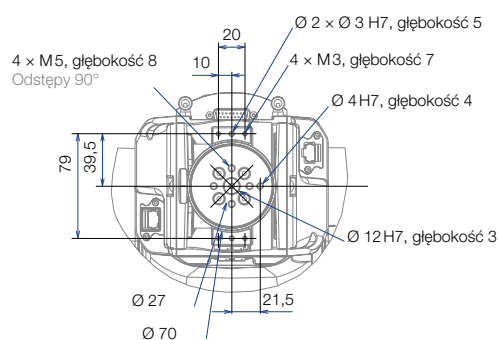
## Montaż

Roboty sześćoosiowe Epson ProSix C8, ProSix C8L i ProSix C8XL mają elastyczne opcje montażu (w tym montaż podłogowy i sufitowy), które sprawdzają się w wielu różnych zastosowaniach.

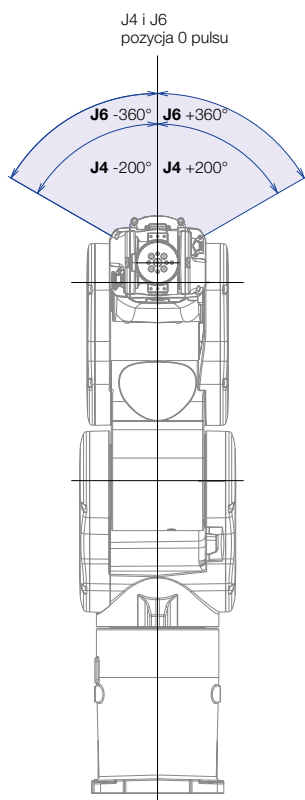
# Widok z boku



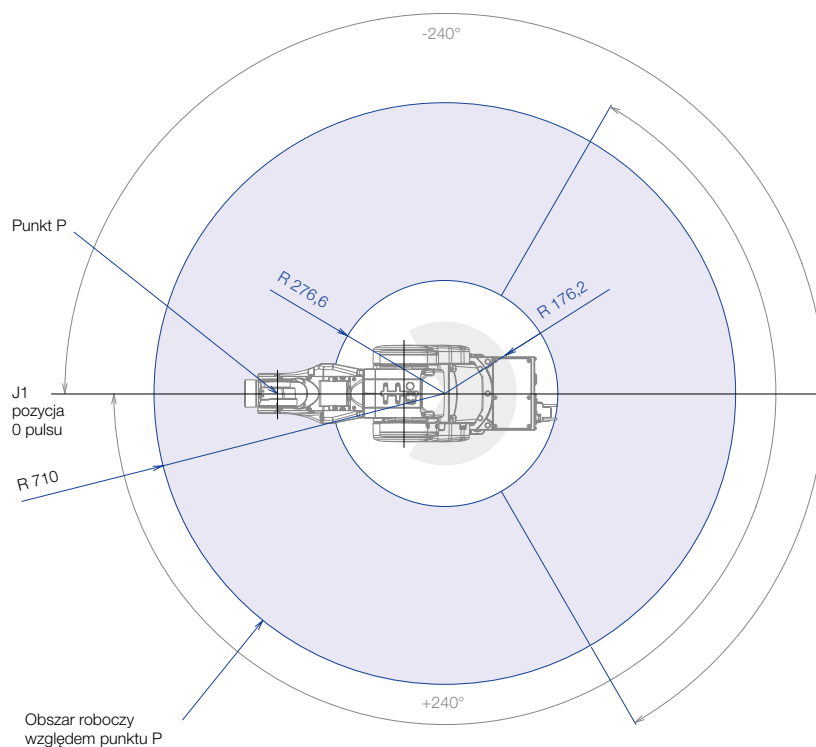
# Flansza



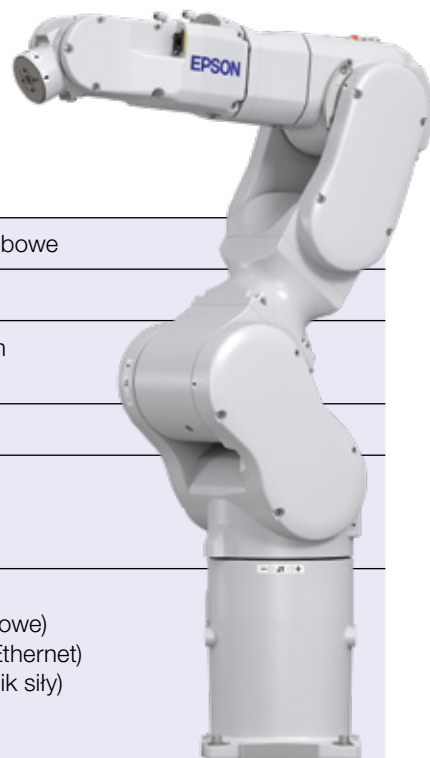
# Widok z przodu



# Widok z góry



# Epson ProSix C8L



|                                  |                                                                                                                                                                                                          |
|----------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C8-A901S                                                                                                                                                                                                 |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                                                                                                 |
| Udźwig                           | 8 kg                                                                                                                                                                                                     |
| Zasięg                           | Punkt P* 900 mm<br>maks. 980 mm                                                                                                                                                                          |
| Powtarzalność                    | ±0,03 mm                                                                                                                                                                                                 |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,15 kg * m <sup>2</sup>                                                                                                                |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (15-pinowe)<br>Złącze 8-pinowe RJ45 (Ethernet)<br>Złącze 8-pinowe (czujnik siły)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze<br>2 x Ø 6 mm |
| Masa                             | 52 kg (IP67: 56 kg)                                                                                                                                                                                      |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                                                                                                       |
| Montaż                           | Podłogowy/sufitowy                                                                                                                                                                                       |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO3 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP40 (standard) / IP67 (opcja)                                                                                    |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

\*Punkt P: Punkt przecięcia środków  
obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler

Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne

Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera

Przewód zasilający silnika i sygnałowy (3 m)

Przewód zasilający silnika kontrolera robota (3 m)

Wtyczka zatrzymania awaryjnego

Wtyczka do wejść/wyjść standardowych

Zestaw wtyczek do kabli użytkownika

Dwa zestawy przyłączeniowe dopływu powietrza  
(2 x prosty i 2 x pod kątem 90° każdy)

Instrukcje na płycie CD

## Opcje manipulatora

Przedłużone przewody zasilające i sygnałowe (5/10/20 m)

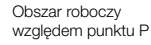
Moduł zwalniania hamulca

## Montaż

Roboty sześćoosiowe Epson ProSix C8, ProSix C8L i ProSix C8XL mają elastyczne opcje montażu (w tym montaż podłogowy i sufitowy), które sprawdzają się w wielu różnych zastosowaniach.



J2  
pozycja 0 pulsu



4 x M5, głębokość 8  
Odstępy 90°

Ø 2 x Ø 3 H7, głębokość 5

4 x M3, głębokość 7

Ø 4 H7, głębokość 4

Ø 12 H7, głębokość 3

79

39,5

Ø 27

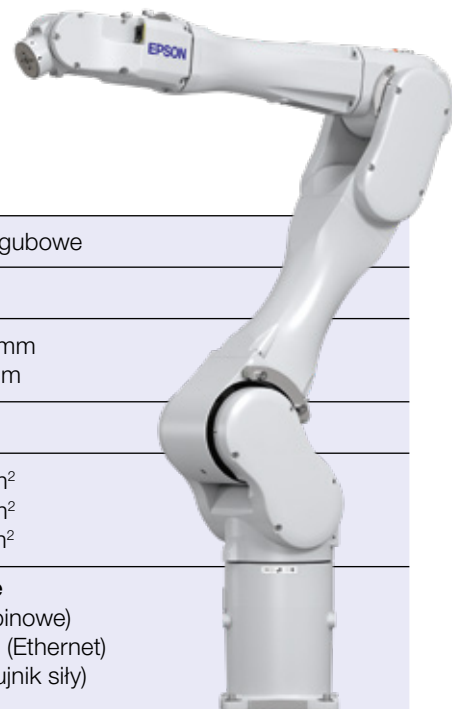
Ø 70

20

10

21,5

# Epson ProSix C8XL



|                                  |                                                                                                                                                                                                          |
|----------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C8-A1401S                                                                                                                                                                                                |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                                                                                                 |
| Udźwig                           | 8 kg                                                                                                                                                                                                     |
| Zasięg                           | Punkt P* 1400 mm<br>maks. 1480 mm                                                                                                                                                                        |
| Powtarzalność                    | ±0,05 mm                                                                                                                                                                                                 |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,47 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,15 kg * m <sup>2</sup>                                                                                                                |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (15-pinowe)<br>Złącze 8-pinowe RJ45 (Ethernet)<br>Złącze 8-pinowe (czujnik siły)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze<br>2 x Ø 6 mm |
| Masa                             | 62 kg (IP67: 66 kg)                                                                                                                                                                                      |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                                                                                                       |
| Montaż                           | Podłogowy/sufitowy                                                                                                                                                                                       |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO3 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP40 (standard) / IP67 (opcja)                                                                                    |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

**\*Punkt P:** Punkt przecięcia środków  
obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler  
Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne  
Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera  
Przewód zasilający i sygnałowy (3 m)  
Przewód zasilający kontrolera robota (3 m)  
Wtyczka zatrzymania awaryjnego  
Wtyczka do wejść/wyjść standardowych  
Zestaw wtyczek do kabli użytkownika  
Dwa zestawy przyłączy dopływu powietrza (2x prosty i 2x pod kątem 90° każdy)  
Instrukcje na płycie CD  
Podręcznik instalacji/bezpieczeństwa

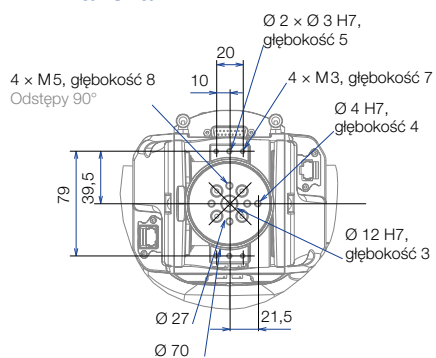
## Opcje manipulatora

Przedłużone kable zasilające i sygnałowe (5 m/10 m/20 m)  
Moduł zwalniania hamulca

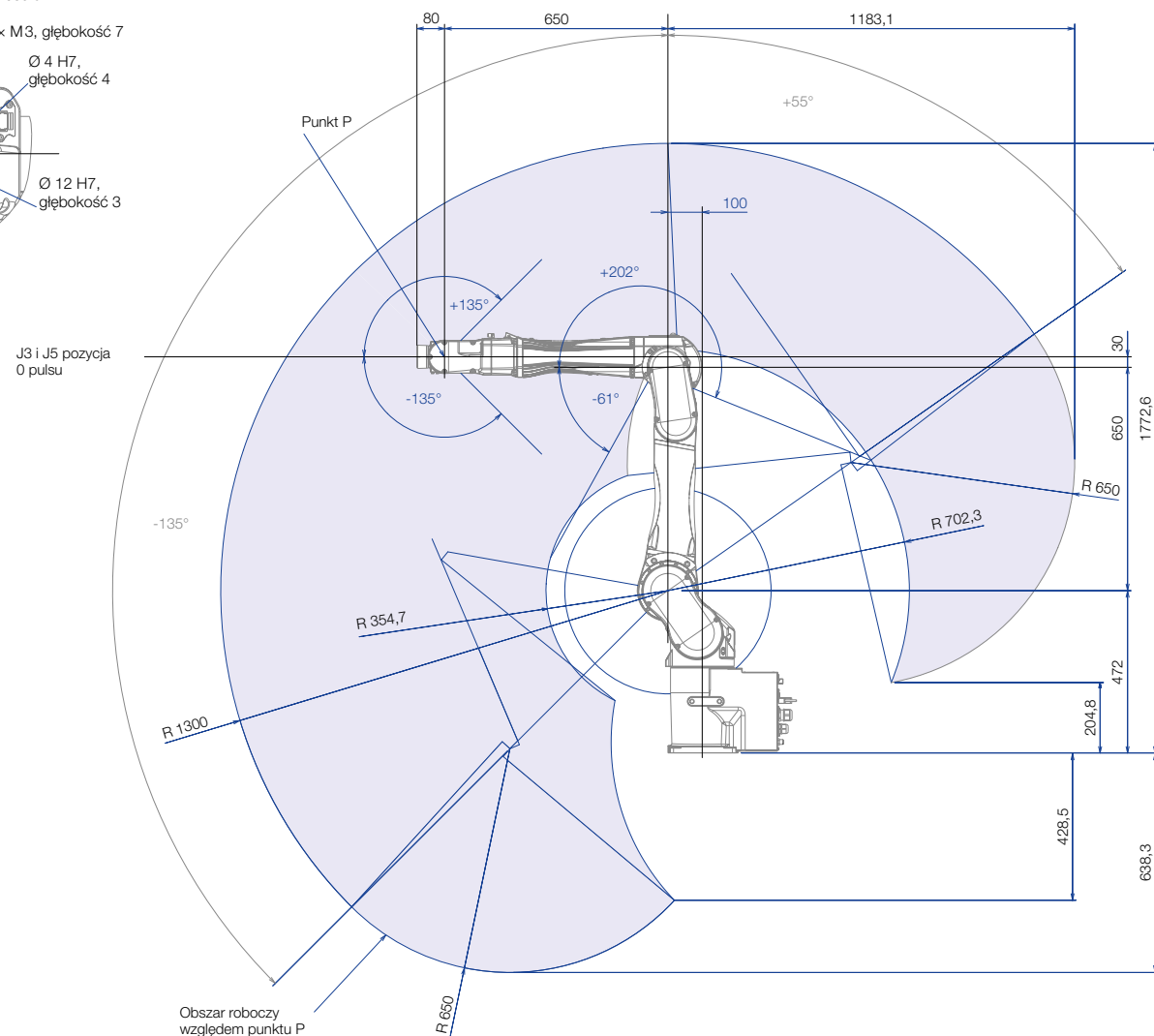
## Montaż

Roboty sześćoosiowe Epson ProSix C8, ProSix C8L i ProSix C8XL mają elastyczne opcje montażu (w tym montaż podłogowy i sufitowy), które sprawdzają się w wielu różnych zastosowaniach.

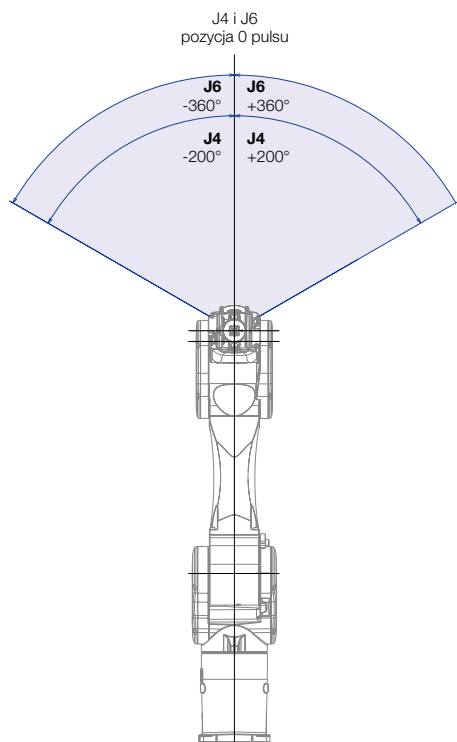
## Flansza



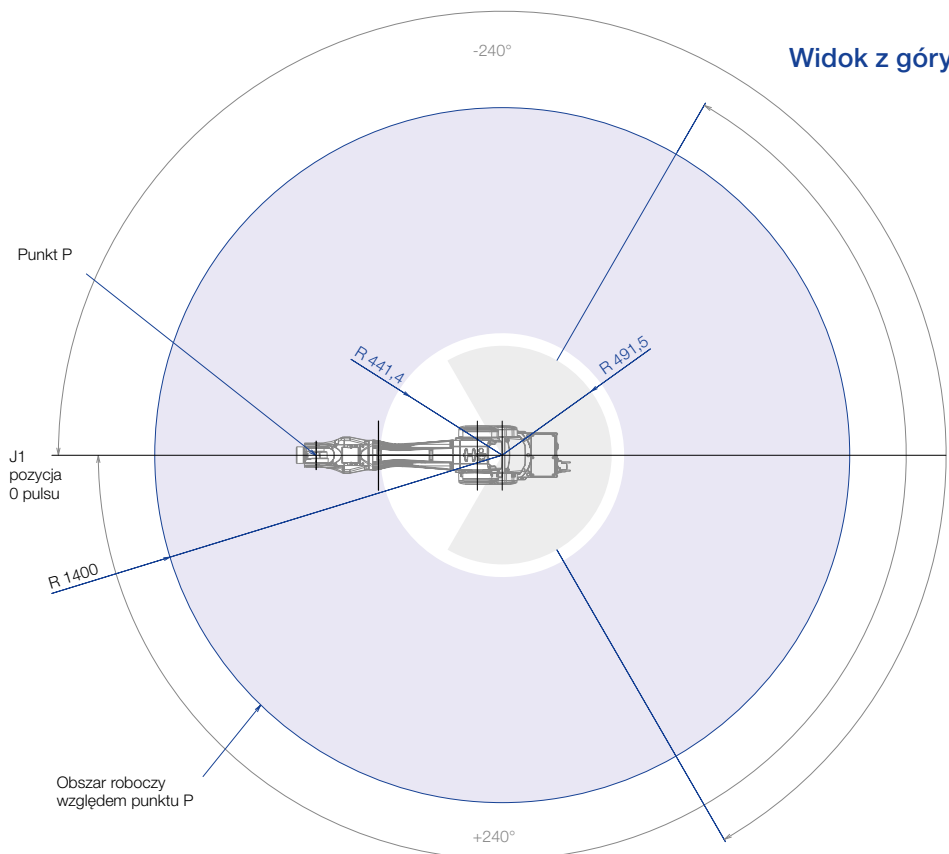
## Widok z boku



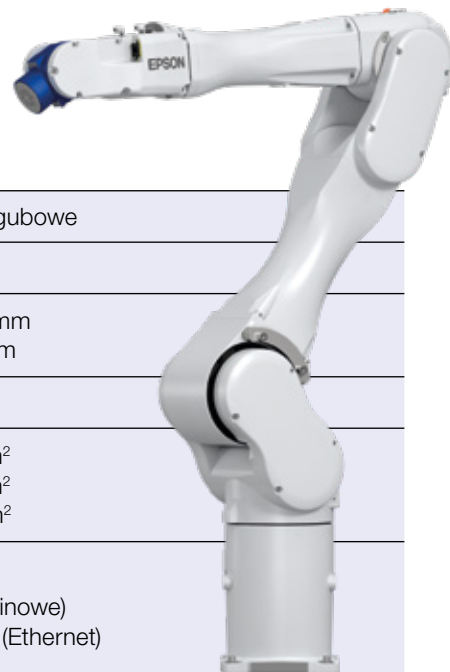
## Widok z przodu



## Widok z góry



# Epson ProSix C12XL



|                                  |                                                                                                                                                                        |
|----------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | C12-A1401**                                                                                                                                                            |
| Konstrukcja                      | Pionowe ramię przegubowe                                                                                                                                               |
| Udźwig                           | 12 kg                                                                                                                                                                  |
| Zasięg                           | Punkt P* 1400 mm<br>maks. 1480 mm                                                                                                                                      |
| Powtarzalność                    | ±0,05 mm                                                                                                                                                               |
| Dopuszczalny moment bezwładności | J4 0,70 kg * m <sup>2</sup><br>J5 0,70 kg * m <sup>2</sup><br>J6 0,20 kg * m <sup>2</sup>                                                                              |
| Okablowanie użytkownika          | <b>Elektryczne</b><br>Złącze D-Sub (15-pinowe)<br>Złącze 8-pinowe RJ45 (Ethernet)<br><br><b>Pneumatyczne</b><br>Złącza doprowadzające sprężone powietrze<br>2 x Ø 6 mm |
| Masa                             | 63 kg                                                                                                                                                                  |
| Kontrolery                       | RC700-A, RC700DU-A                                                                                                                                                     |
| Montaż                           | Podłoga                                                                                                                                                                |
| Warunki otoczenia                | <b>Klasa pomieszczeń czystych (opcja)</b><br>ISO4 i ESD<br><br><b>Klasa ochrony</b><br>IP40 (standard)                                                                 |

J1 = oś 1  
J2 = oś 2  
J3 = oś 3

J4 = oś 4  
J5 = oś 5  
J6 = oś 6

**\*Punkt P:** Punkt przecięcia środków  
obrotu osi 4, 5 i 6

## Zawartość opakowania

Roboty Epson i kontroler  
Dysk CD z programem Epson RC+ zawierającym oprogramowanie symulacyjne  
Dwa zestawy uchwytów montażowych do kontrolera  
Przewód zasilający i sygnałowy (3 m)  
Przewód zasilający kontrolera robota (3 m)  
Wtyczka zatrzymania awaryjnego  
Wtyczka do wejść/wyjść standardowych  
Zestaw wtyczek do kabli użytkownika  
Dwa zestawy przyłączy dopływu powietrza (2x prosty i 2x pod kątem 90° każdy)  
Instrukcje na płycie CD  
Podręcznik instalacji/bezpieczeństwa

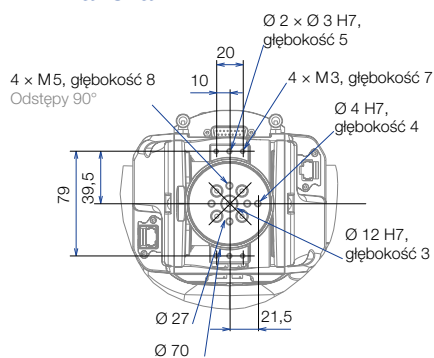
## Opcje manipulatora

Przedłużone kable zasilające i sygnałowe (5 m/10 m/20 m)  
Moduł zwalniania hamulca

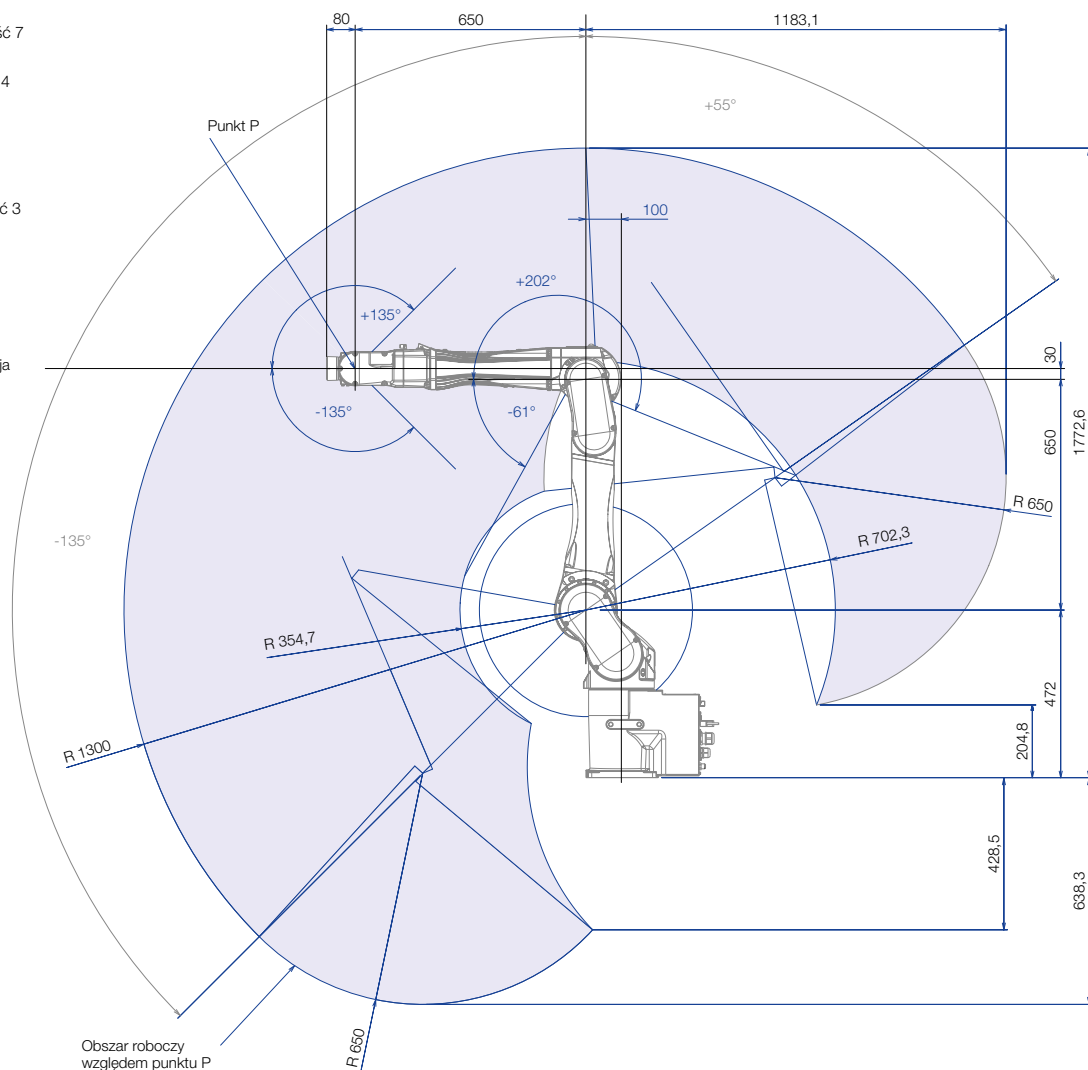
## Montaż

Roboty Epson ProSix C12 są przeznaczone do montażu podłogowego.

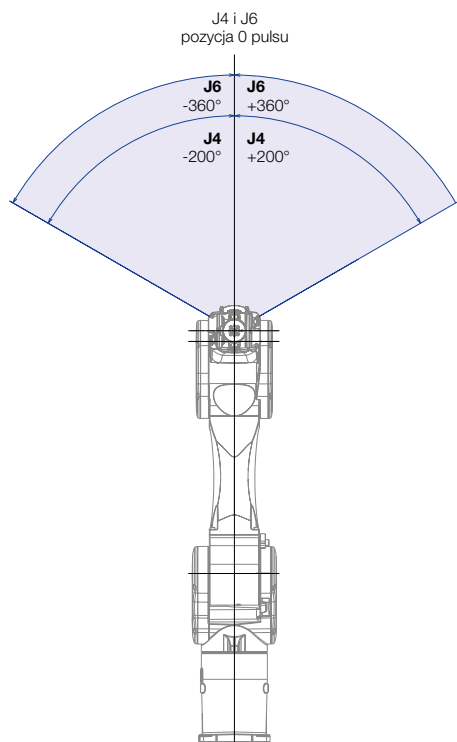
## Flansza



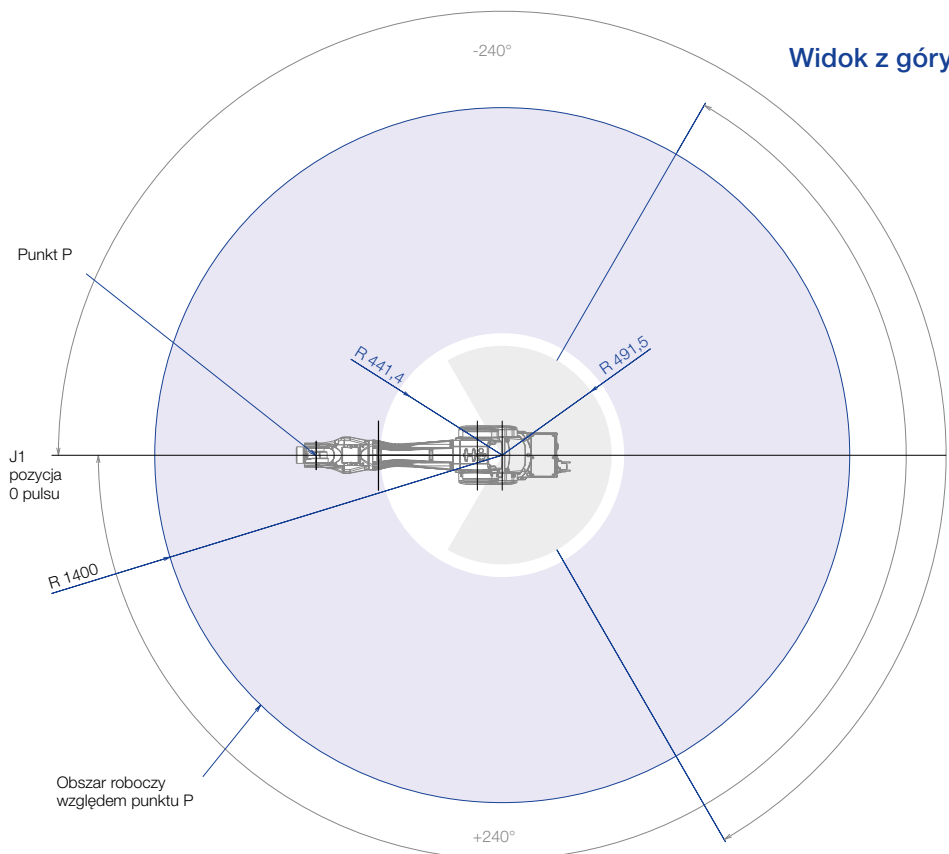
## Widok z boku



## Widok z przodu



## Widok z góry



# Łatwe zarządzanie całą flotą robotów i sprawowanie nad nią kontroli

Aplikacja Robot Management System (RMS) firmy Epson umożliwia konfigurowanie i monitorowanie do 200 kontrolerów robotów z jednej centralnej lokalizacji. Za pośrednictwem sieci lokalnej lub intranetu można śledzić i zapisywać stan operacyjny, przeprowadzać aktualizacje oprogramowania układowego jednocześnie dla wszystkich kontrolerów i wyświetlać wartości okresu eksploatacji silnika, przekładni i paska zębatego robotów.

Dzięki aplikacji RMS masz pod kontrolą flotę robotów firmy Epson i możesz zwiększyć wydajność procesów produkcji i kontroli jakości.

Warto wiedzieć: z systemu zarządzania można korzystać bezpłatnie w przypadku maksymalnie trzech kontrolerów robotów firmy Epson.

## Epson SCARA serii LS-B

Udźwig: 3–20 kg  
Zasięg: 400–1000 mm



## Epson SCARA serii G

Udźwig: 1–20 kg  
Zasięg: 175–1000 mm



## Epson SCARA serii RS

Udźwig: 3–4 kg  
Zasięg: 350/550 mm



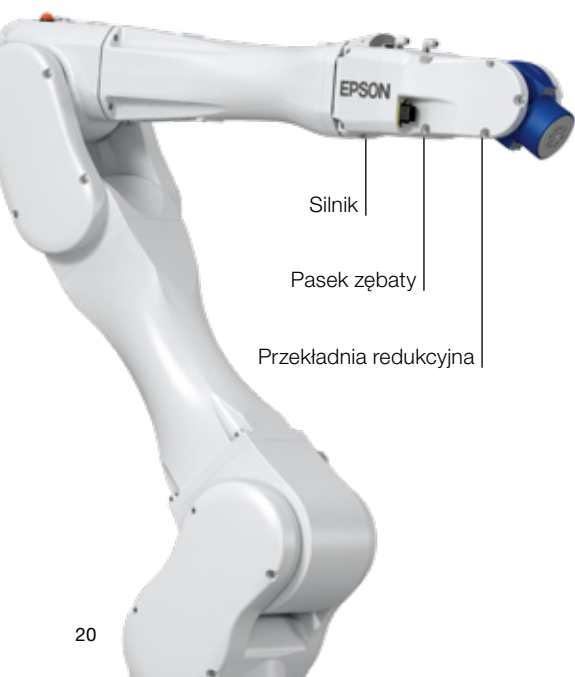
## Epson ProSix serii C

Udźwig: 4–12 kg  
Zasięg: 600–1400 mm



## Epson ProSix serii N

Udźwig: 2,5–6 kg  
Zasięg: 450–1000 mm



### Monitorowanie stanu robota

W oparciu o wartości okresu eksploatacji różnych komponentów robotów podłączonych do sieci można opracować niezawodny plan konserwacji — i uniknąć nieplanowanych przestojów.

Przewidywanie okresu eksploatacji:

- silnika
- paska zębatego
- przekładni redukcyjnej

### Monitorowanie kontrolera

Sprawdzanie ogólnego stanu operacyjnego lub stanu poszczególnych komponentów wielu robotów firmy Epson, w tym:

- Zagregowane wyświetlanie stanu dla każdej grupy
- Protokół zdarzeń błędów lub ostrzeżeń, które wystąpiły w kontrolerze
- Przejrzysty przegląd zaplanowanych kopii zapasowych z zarządzaniem wersjami

## Oszczędność kosztów i czasu

- Prawie 100% dostępność floty robotów, brak nieplanowanych konserwacji i przestojów
- Oszczędzające czas monitorowanie z jednego miejsca (komputer lub tablet) do 200 kontrolerów robotów
- Większe bezpieczeństwo dzięki regularnemu tworzeniu kopii zapasowych
- Dokładny i niezawodny harmonogram konserwacji dzięki funkcji przewidywania okresu eksploatacji

## Konfiguracja. Zarządzanie. Monitorowanie.

Za pomocą pulpitu nawigacyjnego z elementami graficznymi lub widokiem listy zarządzanie flotą robotów firmy Epson na komputerze lub tablecie jest wygodne i proste.

### Epson SCARA serii T

Udźwig: 3–6 kg  
Zasięg: 400/600 mm

### Epson ProSix serii VT6

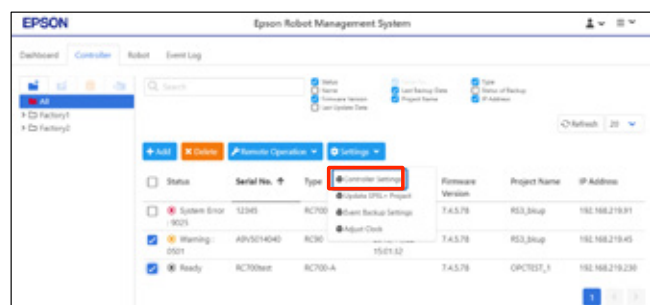
Udźwig: 6 kg  
Zasięg: 920 mm



Przełącznik sieci Ethernet

## Konfiguracja kontrolera

W przypadku wielu kontrolerów w sieci można konfigurować ustawienia środowiska kontrolera w trybie wsadowym: regulacja czasu, programy i ustawienia działania, aktualizacje oprogramowania układowego itp.



- Wygodne i szybkie pobieranie aktualizacji oprogramowania układowego
- Bezproblemowe przywracanie danych i ustawień programowania robota dzięki kopiom zapasowym
- Porównanie wersji na potrzeby analizy błędów



# Symulacja gniazd robotów

Właściwe przygotowanie ma kluczowe znaczenie. Nie ruszając się od biurka, można zaplanować i zwizualizować wszystkie procedury w procesie produkcji, zweryfikować program w trybie offline, a także rozwiązać pojawiające się problemy oraz z łatwością wprowadzać zmiany. Symulator Epson RC+ Simulator dostarczany wraz z pakietem oprogramowania pozwala oszczędzać czas i pieniądze na każdym etapie projektu.

## Etap 1 Projektowanie

Możliwość zaplanowania z wyprzedzeniem pełnowymiarowego gniazda robota i przetestowania oczekiwanego cyklu pracy pozwala przeprowadzić analizę wykonalności, zanim jeszcze powstanie jakakolwiek część systemu. W ramach systemu symulacyjnego można zaplanować przyszłe rozszerzenia i w rezultacie zminimalizować liczbę przestojów.

## Etap 2 Integracja

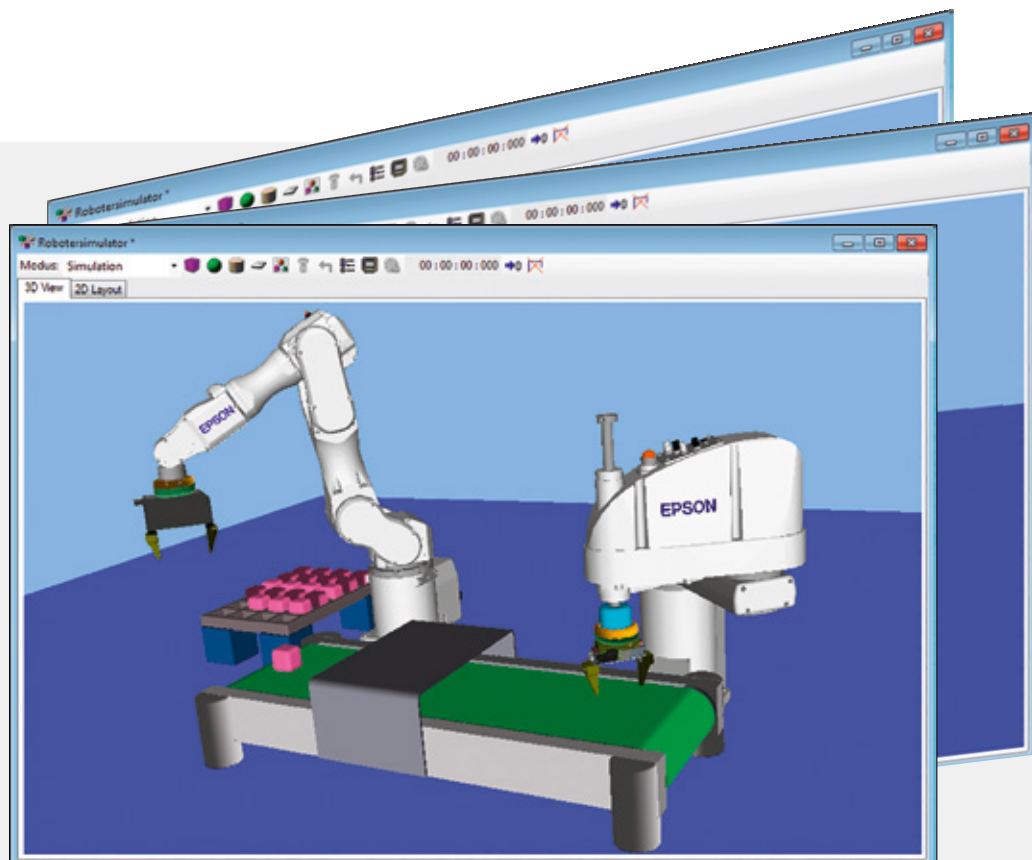
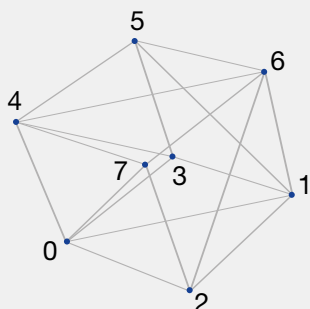
Zakończenie procesu weryfikacji programu przed dostarczeniem robotów pozwala jednocześnie tworzyć oprogramowanie w systemie zdolnym do wyświetlenia i oceny nawet skomplikowanych ruchów. Dzięki temu można określić ryzyko kolizji oraz zapobiec uszkodzeniu sprzętu.

## Etap 3 Praca i konserwacja

Rozwiązywanie problemów i wprowadzanie zmian w programach bez potrzeby ruszania się z miejsca. Dzięki trójwymiarowemu układowi można przeprowadzić wizualizację w zakresie wykrywania kolizji, a także oceny zasięgu czy ruchów wykonywanych przez robota.

## Jeszcze prostsze projektowanie dzięki funkcji CAD-to-Point

Funkcja CAD-to-Point przekształca dane CAD na punkty zrozumiałe dla robota.



# Pionierskie globalne rozwiązania z zakresu robotyki umożliwiające inteligentną automatyzację

Firma Epson Robotic Solutions jest jednym z czołowych dostawców nowoczesnych systemów robotycznych cenionych za niezawodność przez klientów z całego świata. Nasza oferta obejmuje roboty sześćoosiowe, roboty SCARA, roboty poziome wejściowego SCARA LS i T, specjalne opracowane przez firmę Epson modele robotów Spider i N2 oraz nowatorski robot Dual Arm. Oprócz wspomnianych urządzeń oferujemy wyposażenie do przetwarzania obrazu i czujnik siły Epson do zastosowań ze sterowaniem siłowym.

Wszystko to sprawia, że firma Epson Robotic Solutions może się poszczycić jednym z najbardziej kompletnych portfolio wysoko precyzyjnych robotów przemysłowych na świecie, a to z kolei daje jej pozycję pioniera technologicznego w zakresie inteligentnie sterowanych procesów automatyzacji.

## Pionier technologiczny

### 1982

Powszechna dostępność robotów Epson SCARA w Japonii

### 1986

Pierwszy robot przystosowany do pracy w pomieszczeniach czystych (klasy 1)

### 1997

Pierwszy kontroler komputerowy

### 2008

Opracowanie optymalizowanego pod kątem prawego lub lewego ramienia robota SCARA G3

### 2009

Opracowanie jedyne w swoim rodzaju robota SCARA Spider, którego obszar pracy nie ma martwych stref

### 2013

Pierwsze zastosowanie w robotyce czujników Epson QMEMS® redukujących wibracje kinematyczne w konstrukcji sześćoosiowej

### 2014

Epson Compact Vision CV2: ultraszybki komputer firmy Epson do przetwarzania obrazu

### 2016

Seria Epson N2: pierwszy na świecie robot 6-osiowy ze składanym ramieniem, charakteryzujący się wyjątkowo zwartą konstrukcją, która zajmuje niewiele miejsca

### 2017

Robot Epson Dual Arm z ramionami przypominającymi ludzkie ręce oraz zintegrowanymi czujnikami, takimi jak kamery oraz czujniki nacisku i przyspieszenia

### 2019

Wprowadzenie na rynek modeli robotów poziomego wejściowego z serii T i VT ze zintegrowanym kontrolerem

## Pomoc techniczna przed sprzedażą i po niej

Analiza wykonalności gwarantująca najwyższy poziom bezpieczeństwa na etapie planowania i projektowania

Pomoc techniczna na etapie planowania i implementacji

Seminaria wprowadzające, kursy z dziedziny programowania/konserwacji i szkolenie operatorów

Inspekcje i indywidualne plany konserwacji

Infolinia serwisowa i naprawy na miejscu

Centralny magazyn części zamiennych

# Epson Industrial Solutions Center — optymalne rozwiązania dopasowane do potrzeb klientów



Zachęcamy do zapoznania się z pełną gamą robotów Epson w akcji. Nasi eksperci oferują pomoc w opracowaniu, symulowaniu i ulepszaniu zastosowania związanego z automatyzacją w gnieździe warsztatowym. Gniazdo można połączyć z układami sterowania i siecią za pośrednictwem każdego standardowego protokołu. Oprócz tego zapewniamy też nowoczesne urządzenia peryferyjne, takie jak systemy wizyjne i śledzenia ruchu przenośnika.

## Spotkanie z doradcą

Telefon

**+49 2159 538 1800**

Poczta elektroniczna

**info.ms@epson.de**

Epson Deutschland GmbH  
Robotics Solutions Division  
Otto-Hahn-Strasse 4  
40670 Meerbusch

Telefon: **+49 2159 538 1800**

Faks: **+49 2159 538 3170**

E-mail: **info.rs@epson.de**

**www.epson.de/robots**

Epson America Inc.  
[www.epsonrobots.com](http://www.epsonrobots.com)

Seiko Epson Corp  
<http://global.epson.com/products/robots/>

Epson China Co, Ltd.  
[www.epson.com.cn/robots/](http://www.epson.com.cn/robots/)