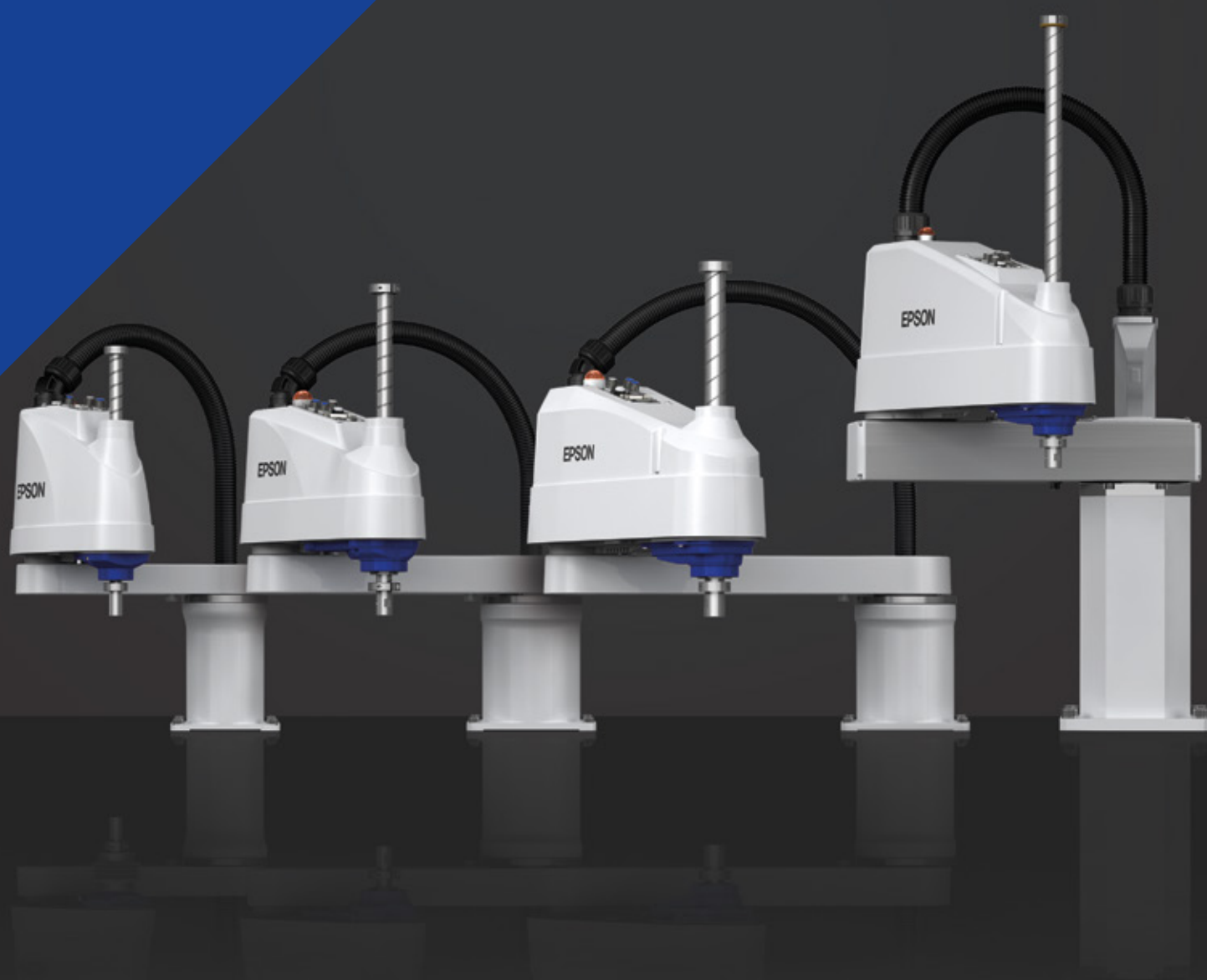


LS-B Series

Des solutions
industrielles
hautement
performantes
et rentables



EPSON®
EXCEED YOUR VISION

Rentabilité et performance

Offrant de réelles performances et de faibles coûts d'acquisition et d'exploitation, la série Epson LS-B est aussi efficace que rentable.

Le robot 4 axes Epson LS-B series et son contrôleur, conçus pour fonctionner dans des environnements jusque-là réservés aux systèmes linéaires ou à d'autres machines moins flexibles, représentent un investissement avantageux.

Les avantages en un coup d'œil

Batteryless Motor Unit (Bloc moteur sans batterie)

Gain d'énergie et d'espace

Nouveau design de la partie supérieure du bras

Câble pour caméra intégré

Hauteur de câble réduite



Batteryless Motor Unit (Bloc moteur sans batterie)

Minimise les temps morts et réduit le coût total de possession.

Connecteur pour caméra intégré

Solution intégrant un connecteur Ethernet RJ45 pour faciliter la configuration du système de vision.

Meilleure ergonomie de la partie supérieure

La présence d'un port Ethernet supplémentaire et de trous de fixation facilite l'assemblage de la partie supérieure du bras tout en gagnant du temps. L'ensemble est mieux espacé pour un accès plus aisé que jamais.

Hauteur de câble réduite

Son design compact permet d'économiser de la place tout en réduisant la taille du câblage : idéal pour les cellules de travail difficiles d'accès.



La gamme

Epson LS-B Series supérieure

Précision garantie. Les quatre modèles LS-B varient en termes de capacité de charge et de rayon d'action. Chaque robot est également disponible en version dédiée aux salles blanches.

Inclus :

Robot et contrôleur Epson

1 CD contenant le programme Epson RC+ logiciel de simulation inclus

2 jeux de fixation pour le contrôleur de robot RC90

1 jeu de câble d'alimentation et de signaux moteur de 3 m

1 prise d'arrêt d'urgence

1 prise E/S standard

1 jeu de prises pour le câblage utilisateur

1 disque de sauvegarde pour le contrôleur de robot RC90

1 câble de programmation USB (RC90)

Manuels d'utilisation sur CD

1 manuel d'installation/de sécurité



Robot SCARA LS3-B

Charge admissible : 3 kg

Rayon d'action : 400 mm

Version standard ou spéciale salle blanche



Robot SCARA LS6-B

Charge admissible : 6 kg

Rayon d'action : 500 mm, 600 mm et 700 mm

Version standard ou spéciale salle blanche

Options supplémentaires :

Câbles d'alimentation et signaux codeurs rallongés (5 m / 10 m)

Adaptateur d'outil pour une installation facile d'organes terminaux effecteurs sur l'axe Z



Robot SCARA LS10-B

Charge admissible : 10 kg

Rayon d'action : 600 mm, 700 mm et 800 mm

Version standard ou spéciale salle blanche



Robot SCARA LS20-B

Charge admissible : 20 kg

Rayon d'action : 800 mm et 1000 mm

Version standard ou spéciale salle blanche

Caractéristiques techniques



Nom du modèle		LS3-B
Numéro du modèle		LS3-B401S (LS3-B401C)
Longueur de bras (J1+J2) mm		400
Charge admissible*1	Nominale (kg)	1
	Max. (kg)	3
Répétabilité	(J1+J2) mm	± 0,01
	(J3) mm	± 0,01
	(J4) deg	± 0,01
Temps de cycle standard (s)*2		0,42
Vitesse de fonctionnement max.	(J1+J2) mm/s	7 200
	(J3) mm/s	1 100
	(J4) deg/s	2 600
Moment d'inertie (J4) admissible*3	Nominal (kg m²)	0,005
	Max. (kg m²)	0,05
(J3) Force d'insertion (N)		100
Environnement d'installation		Standard ou salle blanche (ISO4, pas compatible ESD)
Type de montage		Sol
Poids (kg) (câbles non compris)		14
Contrôleur associé		RC90-B
Câble installé pour utilisation par le client		Sub-D 15 broches x1, RJ45 8 broches (CAT 5e) x1
Tube pneumatique installé pour utilisation par le client		Ø6 mm x2, Ø4 mm x1 : 0,59 Mpa (6 kgf/cm²)
Alimentation électrique	(V)	CA 200-240
Consommation électrique*4	(kVA)	1,1
Longueur de câble (m)*5		3, 5, 10
Norme de sécurité		Conforme aux directives UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (édition 2007)

J1 = Axe 1 J3 = Axe 3

J2 = Axe 2 J4 = Axe 4

*1 : ne pas appliquer de charge supérieure à la charge admissible maximale.

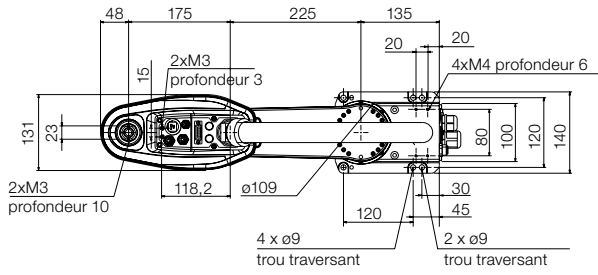
*2 : temps de cycle basé sur le mouvement arqué aller-retour (horizontal de 300 mm, vertical de 25 mm) avec accélération de 120 % et charge admissible de 2 kg (coordonnées de trajectoire optimisées pour une vitesse maximale). Arrondi à la troisième décimale inférieure.

*3 : si le centre de gravité est au centre de chaque bras. Si le centre de gravité n'est pas au centre de chaque bras, régler l'excentricité à l'aide de la commande INERTIE.

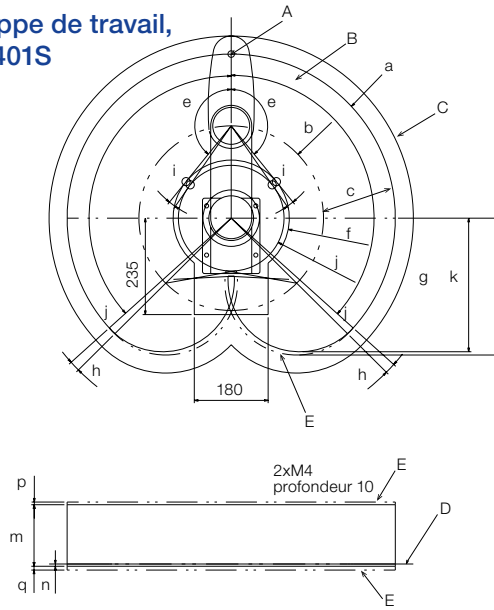
*4 : dépend de l'environnement de fonctionnement et du programme d'opération.

*5 : câble standard uniquement. Il n'y a pas de fixation pour le câble flexible. Un nouveau type de montage ou une nouvelle planification du produit peuvent s'avérer nécessaires.

Vue du dessus



Enveloppe de travail, LS3-B401S



Enveloppe de travail, Epson SCARA LS3-B

LS3-B401*

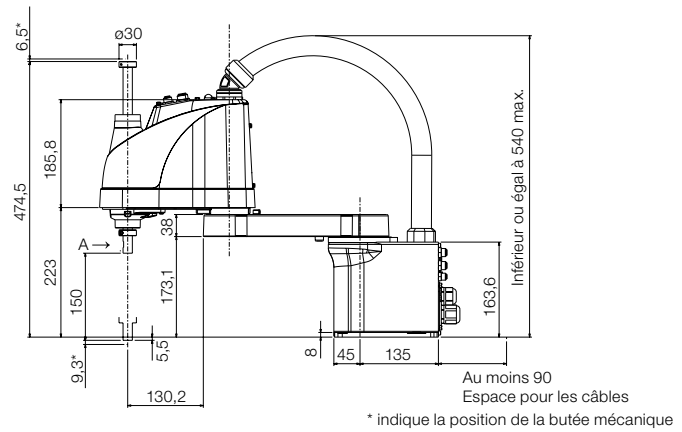
a	Longueur Bras n° 1 + Bras n° 2 (mm)	400	
b	Longueur du bras n° 1 (mm)	175	
c	Longueur du bras n° 2 (mm)	225	
d	(J1) Angle du mouvement (deg)	132	
e	(J2) Angle du mouvement (deg)	141	
f	Rayon d'action (deg)	141,6	
g	Rayon d'action à l'arrière (deg)	325,5	
h	Angle de la butée mécanique (J1) (deg)	2,8	
i	Angle de la butée mécanique (J2) (deg)	4,2	
j	Zone d'arrêt mécanique (mm)	128,8	
k	Zone d'arrêt mécanique à l'arrière (mm)	333,5	
m	(J3) Rayon d'action max. (mm)	Standard	150
		Salle blanche	120
n	Distance depuis la face de fixation du socle (mm)	Standard	5,5
		Salle blanche	9,5
p	(J3) Extrémité supérieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	Standard	6,5
		Salle blanche	10,5
q	(J3) Extrémité inférieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	Standard	6,5
		Salle blanche	10,5

A = Centre de l'axe n° 3
B = Rayon d'action

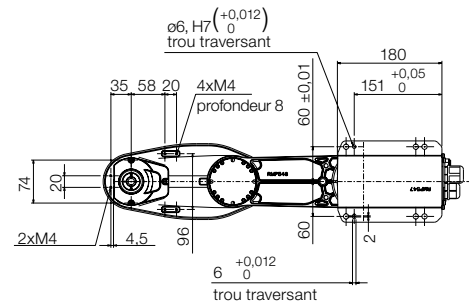
C = Portée maximale
D = Face de fixation du socle

E = Zone limitée par une butée mécanique

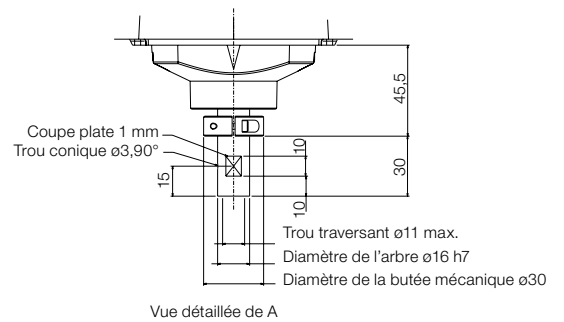
Vue latérale



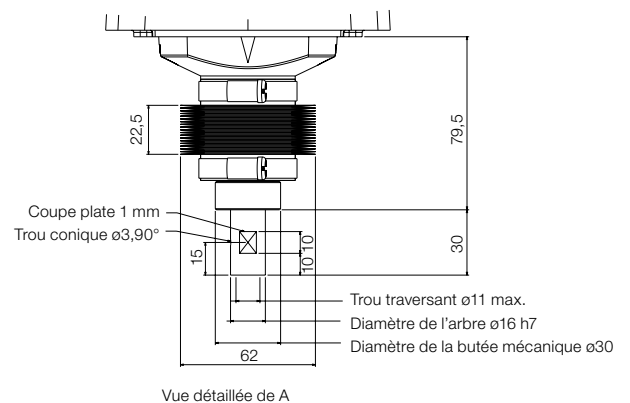
Vue arrière



Flasque (standard)



Flasque (salle blanche)



Caractéristiques techniques



Nom du modèle		LS6-B		
Numéro du modèle		LS6-B502S (LS6-B502C)	LS6-B602S (LS6-B602C)	LS6-B702S (LS6-B702C)
Charge admissible*1	Nominale (kg)	2		
	Max. (kg)	6		
Longueur de bras (J1+J2)		500	600	700
		(J1)	225	325
		(J2)	275	
Répétabilité	(J1+J2) mm	± 0,02		
	(J3) mm	± 0,01		
	(J4) deg	± 0,01		
Temps de cycle standard (s)*2		0,41	0,42	0,43
Rayon d'action max.	(J1) deg	± 132		
	(J2) deg	± 150		
	(J3) mm	200 (salle blanche 170)		
	(J4) deg	± 360		
Vitesse de fonctionnement max.	(J1+J2) mm/s	7 120	7 850	8 590
	(J3) mm/s	1 100		
	(J4) deg/s	2 000		
(J4) Moment d'inertie admissible*3	Nominal (kg m ²)	0,01		
	Max. (kg m ²)	0,12		
(J3) Force d'insertion (N)		100		
Type de montage		Sol		
Environnement d'installation		Standard ou salle blanche (ISO4, pas compatible ESD)		
Poids (kg) (câbles non compris)		17	17	18
Contrôleur applicable		RC90-B		
Longueur de câble (m)*4		3, 5, 10		
Câble installé pour utilisation par le client		Sub-D 15 broches x1, RJ45 8 broches (CAT 5e) x1		
Tube pneumatique installé pour utilisation par le client		Ø6 mm x2, Ø4 mm x1		
Norme de sécurité		Conforme aux directives UE*5, KC, KCs		
		ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (édition 2007)		

J1 = Axe 1 J3 = Axe 3

J2 = Axe 2 J4 = Axe 4

*1 : ne pas appliquer de charge supérieure à la charge admissible maximale.

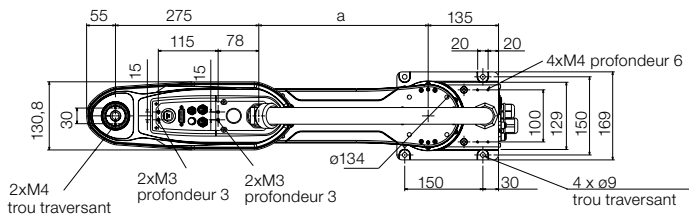
*2 : temps de cycle basé sur le mouvement arqué aller-retour (horizontal de 300 mm, vertical de 25 mm) avec accélération de 120 % et charge admissible de 2 kg (coordonnées de trajectoire optimisées pour une vitesse maximale). Arrondi à la troisième décimale inférieure.

*3 : si le centre de gravité est au centre de chaque bras. Si le centre de gravité n'est pas au centre de chaque bras, régler l'excentricité à l'aide de la commande INERTIE.

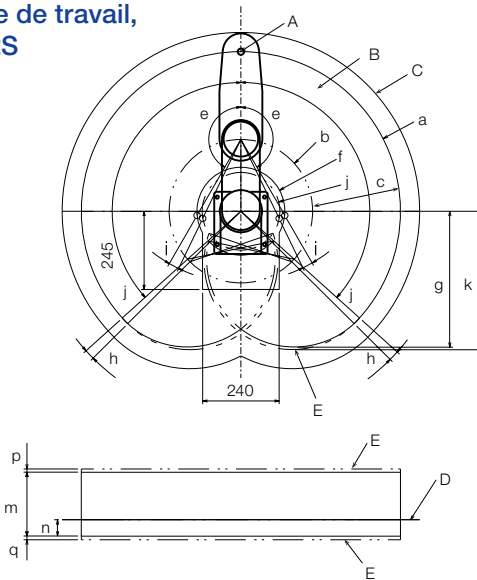
*4 : câble standard uniquement. Il n'y a pas de fixation pour le câble flexible. Un nouveau type de montage ou une nouvelle planification du produit peuvent s'avérer nécessaires.

*5 : le robot étant intégré au matériel du client et utilisé au sein de son installation, l'expédition du robot inclut donc une « Déclaration d'incorporation relative aux quasi-machines ».

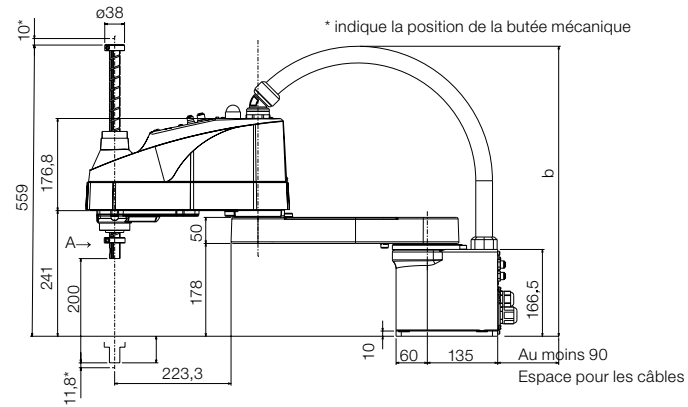
Vue du dessus



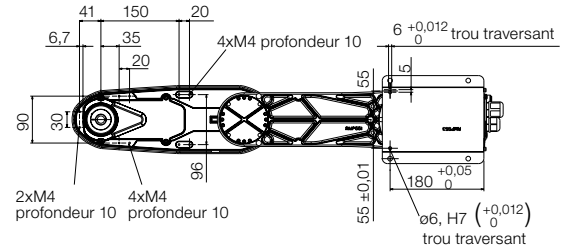
Enveloppe de travail, LS6-B502S



Vue latérale



Vue arrière



Enveloppe de travail, Epson SCARA LS6-B

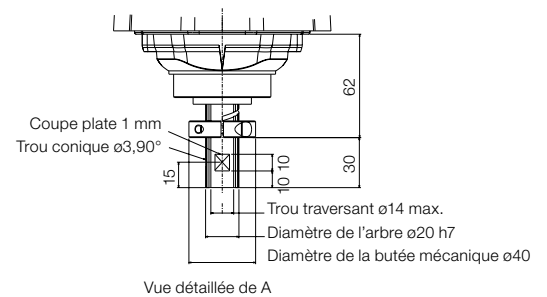
	LS6-B502*	LS6-B602*	LS6-B702*
a	Longueur Bras n° 1 + Bras n° 2 (mm)		
b	Longueur du bras n° 1 (mm)		
c	Longueur du bras n° 2 (mm)		
d	(J1) Angle du mouvement (deg)		
e	(J2) Angle du mouvement (deg)		
f	Rayon d'action (deg)		
g	Rayon d'action à l'arrière (deg)		
h	Angle de la butée butée mécanique (J1) (deg)		
i	Angle de la butée butée mécanique (J2) (deg)		
j	Zone d'arrêt mécanique (mm)		
k	Zone d'arrêt mécanique à l'arrière (mm)		
m	(J3) Rayon d'action max.(mm)	200	
n	Distance depuis la face de fixation du socle (mm)	51	
		530	
p	(J3) Extrémité supérieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	10	
		6	
q	(J3) Extrémité inférieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	11,8	
		9,8	

A = Centre de l'axe n° 3
B = Rayon d'action

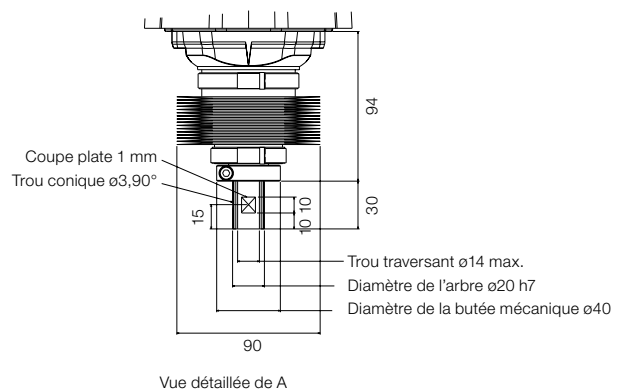
C = Portée maximale
D = Face de fixation du socle

E = Zone limitée par une butée mécanique

Flasque (standard)



Flasque (salle blanche)



Caractéristiques techniques



Nom du modèle		LS10-B		
Numéro du modèle		LS10-B60*S (LS10-B60*C)	LS10-B70*S (LS10-B70*C)	LS10-B80*S (LS10-B80*C)
Longueur de bras (J1+J2)		600	700	800
Charge admissible*1	Nominale (kg)	5		
	Max. (kg)	10		
Répétabilité	(J1+J2) (mm)	± 0,02	± 0,02	± 0,025
	(J3) mm	± 0,01		
	(J4) deg	± 0,01		
Temps de cycle standard (s)*2		Inférieur à 0,389	Inférieur à 0,409	Inférieur à 0,449
Vitesse de fonctionnement max.	(J1+J2) mm/s	9 100	9 800	10 500
	(J3) mm/s	1 100		
	(J4) deg/s	2 500		
Moment d'inertie admissible de l'axe n° 4*3	Nominal (kg m²)	0,02		
	Max. (kg m²)	0,3		
(J3) Force d'insertion (N)		200		
Type de montage		Sol		
Environnement d'installation		Standard ou salle blanche (ISO4, pas compatible ESD)		
Poids (kg) (câbles non compris)		22	22	23
Contrôleur applicable		RC90-B		
Longueur de câble (m)*4		3, 5, 10		
Câble installé pour utilisation par le client		Sub-D 15 broches x1, RJ45 8 broches (CAT 5e) x1		
Tube pneumatique installé pour utilisation par le client		Ø6 mm x2, Ø4 mm x1		
Alimentation électrique (V)		CA 200-240		
Consommation électrique*4 (kVA)		1,8		
Longueur de câble (m)*5		3, 5, 10		
Norme de sécurité		Conforme aux directives UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (édition 2007)		

J1 = Axe 1 J3 = Axe 3

J2 = Axe 2 J4 = Axe 4

*1 : ne pas appliquer de charge supérieure à la charge admissible maximale.

*2 : temps de cycle basé sur le mouvement arqué aller-retour (horizontal de 300 mm, vertical de 25 mm) avec accélération de 120 % et charge admissible de 2 kg (coordonnées de trajectoire optimisées pour une vitesse maximale).

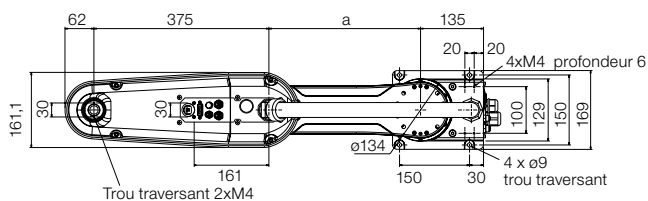
*3 : si le centre de gravité est au centre de chaque bras. Si le centre de gravité n'est pas au centre de chaque bras, régler l'excentricité à l'aide de la commande INERTIE.

Informations internes du groupe Seiko-Epson :

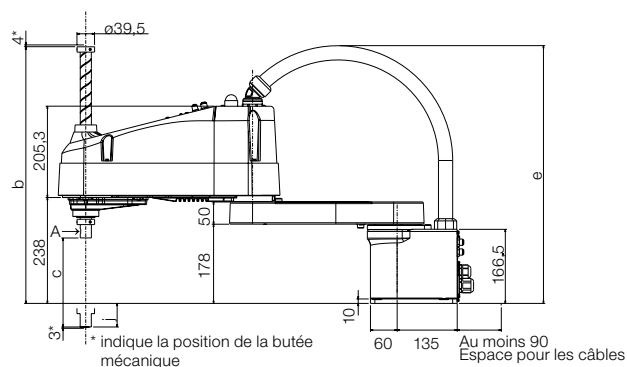
*4 : dépend de l'environnement de fonctionnement et du programme d'opération.

*5 : câble standard uniquement. Il n'y a pas de fixation pour le câble flexible. Un nouveau type de montage ou une nouvelle planification du produit peuvent s'avérer nécessaires.

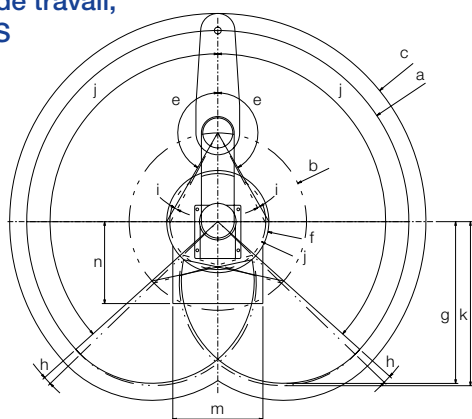
Vue du dessus



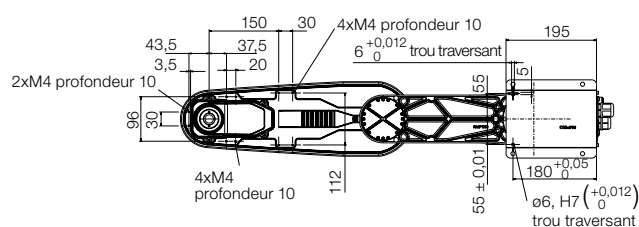
Vue latérale



Enveloppe de travail, LS10-B602S



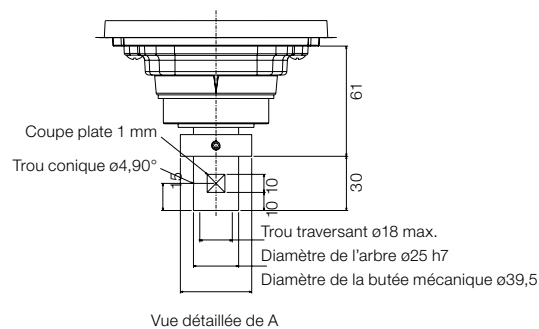
Vue arrière



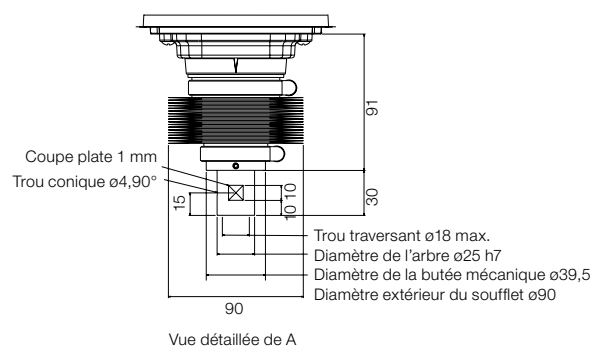
Enveloppe de travail, Epson SCARA LS10-B

		LS10-B60**	LS10-B70**	LS10-B80**
a	Longueur Bras n° 1 + Bras n° 2 (mm)	600	700	800
b	Longueur du bras n° 1 (mm)	225	325	425
c	Longueur du bras n° 2 (mm)		275	
d	(J1) Angle du mouvement (deg)		132	
e	(J2) Angle du mouvement (deg)		150	
f	Rayon d'action (deg)	138,1	162,6	232
g	Rayon d'action à l'arrière (deg)	425,6	492,5	559,4
h	Angle de la butée butée mécanique (J1) (deg)		2,8	
i	Angle de la butée butée mécanique (J2) (deg)		4,2	
j	Zone d'arrêt mécanique (mm)	121,8	142,5	214
k	Zone d'arrêt mécanique à l'arrière (mm)	433,5	504	574,5
m	(J3) Rayon d'action max.(mm)	LS10-B**2S LS10-B**3S	200 300	
n	Distance depuis la face de fixation du socle (mm)	LS10-B**2* LS10-B**3*	53 153	
p	(J3) Extrémité supérieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	LS10-B***S	4	
q	(J3) Extrémité inférieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)		3	

Flasque (standard)



Flasque (salle blanche)



A = Centre de l'axe n° 3
B = Rayon d'action

C = Portée maximale
D = Face de fixation du socle

E = Zone limitée par une butée mécanique

Caractéristiques techniques



Nom du modèle		LS20-B	
Numéro du modèle		LS20-B804S (LS20-B804C)	LS20-BA04S (LS20-BA04C)
Longueur de bras (J1+J2)		800	1000
Charge admissible*1	Nominale (kg)	10	
	Max. (kg)	20	
Répétabilité	(J1+J2) (mm)	± 0,025	
	(J3) mm	± 0,01	
	(J4) deg	± 0,01	
Temps de cycle standard (s)*2		0,39	0,43
Vitesse de fonctionnement max.	(J1+J2) mm/s	9 940	11 250
	(J3) mm/s	2 300	
	(J4) deg/s	1 400	
(J4) Moment d'inertie admissible ³	Nominal (kg m ²)	0,05	
	Max. (kg m ²)	1	
(J3) Force d'insertion (N)		250	
Type de montage		Sol	
Environnement d'installation		Standard ou salle blanche (ISO4, pas compatible ESD)	
Poids (kg) (câbles non compris)		48	51
Contrôleur applicable		RC90 (non-polarité)	
Câble installé pour utilisation par le client		Sub-D 15 broches x1, 9 broches x1, RJ45 8 broches (CAT 5e) x1	
Tube pneumatique installé pour utilisation par le client		Ø6 mm x2, Ø4 mm x1	
Alimentation électrique	(V)	CA 200-240	
Consommation électrique*4	(kVA)	2,4	
Longueur de câble (m)*5		3, 5, 10	
Norme de sécurité		Conforme aux directives UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (édition 2007)	

J1 = Axe 1 J3 = Axe 3

J2 = Axe 2 J4 = Axe 4

*1 : ne pas appliquer de charge supérieure à la charge admissible maximale.

*2 : temps de cycle basé sur le mouvement arqué aller-retour (horizontal de 300 mm, vertical de 25 mm) avec accélération de 120 % et charge admissible de 2 kg (coordonnées de trajectoire optimisées pour une vitesse maximale).

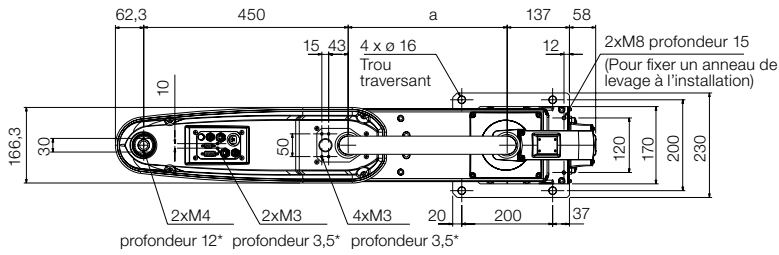
*3 : si le centre de gravité est au centre de chaque bras. Si le centre de gravité n'est pas au centre de chaque bras, régler l'excentricité à l'aide de la commande INERTIE.

*4 : dépend de l'environnement de fonctionnement et du programme d'opération.

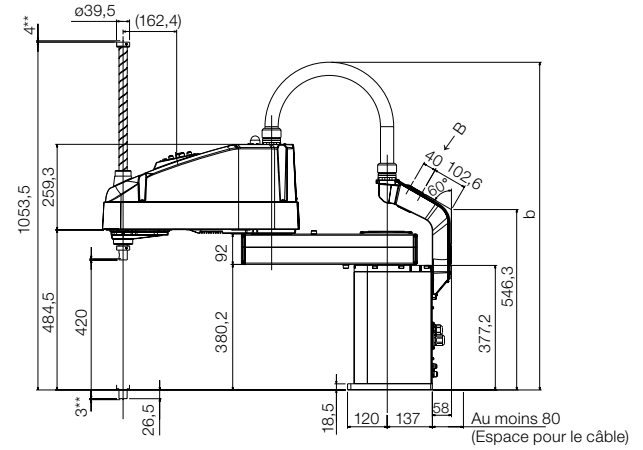
Usagé interne uniquement :

*5 : câble standard uniquement. Il n'y a pas de fixation pour le câble flexible. Un nouveau type de montage ou une nouvelle planification du produit peuvent s'avérer nécessaires.

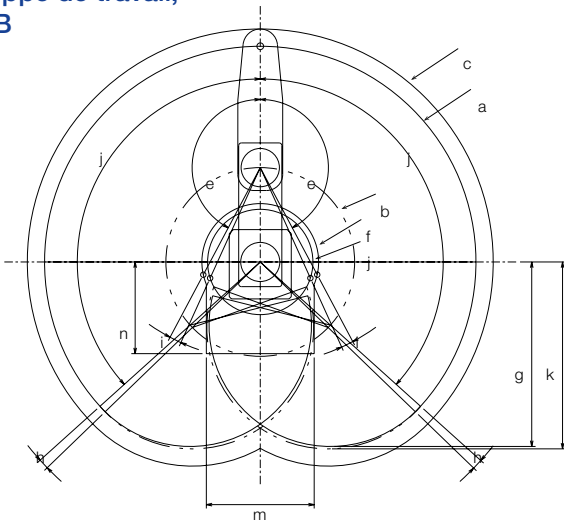
Vue du dessus



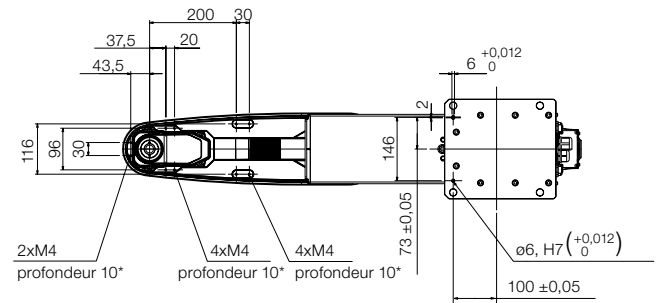
Vue latérale



Enveloppe de travail, LS20-B



Vue arrière

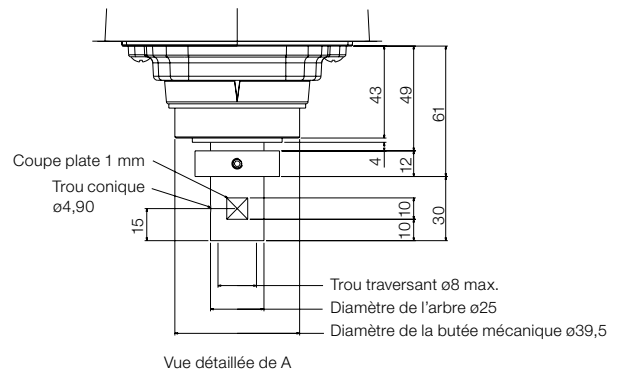


Enveloppe de travail, Epson SCARA LS20-B

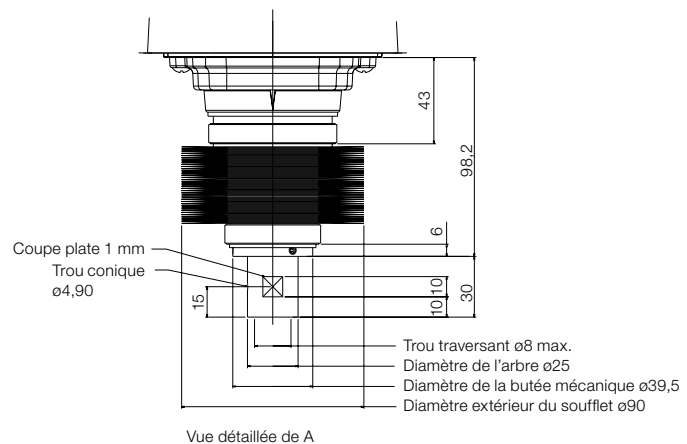
	LS20-B804*	LS20-BA04*
a	Longueur Bras n° 1 + Bras n° 2 (mm)	800 1000
b	Longueur du bras n° 1 (mm)	350 550
c	Longueur du bras n° 2 (mm)	450
d	(J1) Angle du mouvement (deg)	132
e	(J2) Angle du mouvement (deg)	152
f	Rayon d'action (deg)	216,5 260,7
g	Rayon d'action à l'arrière (deg)	684,2 818
h	Angle de la butée mécanique (J1) (deg)	2
i	Angle de la butée butée mécanique (J2) (deg)	3,6
j	Zone d'arrêt mécanique (mm)	195,3 232,8
k	Zone d'arrêt mécanique à l'arrière (mm)	693,1 832,1
m	(J3) Rayon d'action max.(mm)	LS20-B***S 420
		LS20-B***C 390
n	Distance depuis la face de fixation du socle (mm)	LS20-B***S 26,5
		LS20-B***C 33,7
p	(J3) Extrémité supérieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	LS20-B***S 4
		LS20-B***C 3,2
q	(J3) Extrémité inférieure de la zone d'arrêt mécanique (mm)	LS20-B***S 3
		LS20-B***C 1,8

A = Centre de l'axe n° 3
B = Rayon d'action
C = Portée maximale
D = Face de fixation du socle
E = Zone limitée par une butée mécanique

Flasque (standard)



Flasque (salle blanche)



Contrôleur RC90-B



Contrôleur RC90-B

Ports	1 mémoire USB, 1 périphérique USB 1 Ethernet 10/100 base-T 24/16 canaux E/S standard – 8/8 à distance 1 canal RS-232C standard
CPU	Microprocesseur 32 bits
Option matérielle	Boîtier de commande 2
Options de cartes d'extension	<p>Extension E/S 24/16, 2 cartes supplémentaires possibles</p> <p>Cartes de bus de terrain esclave E/S EtherCat, DeviceNet, Profibus, ProfiNet, CC-Link, Ethernet / IP, 1 carte supplémentaire de chaque type possible</p> <p>Cartes de bus de terrain maître E/S Profibus, DeviceNet, Ethernet / IP, 1 carte supplémentaire de chaque type possible</p> <p>Interface série RS-232C 2 canaux par carte, 2 cartes supplémentaires possibles</p>
Options logicielles	API RC+ 7.0, auparavant VB Guide External Control Point Motion (ECP) Outil de création d'interface utilisateur graphique (GUI)
Environnement de développement	Epson RC+ 7.0
Langage de programmation	Epson SPEL+ avec capacité multitâche
Valeurs de connexion	CA 200 V à CA 240 V, monophasé 50/60 Hz
Consommation électrique	Jusqu'à 2 500 VA en fonction du modèle de manipulateur
Température ambiante	5 à 40 °C
Humidité relative	20 à 80 % sans condensation
Équipement de sécurité	<p>Bouton d'arrêt d'urgence, entrée par porte de sécurité, mode consommation réduite, frein générateur</p> <p>Détection d'erreur Rupture de câble d'encodeur</p> <p>Détecteurs Surcharge moteur, erreur de vitesse moteur, couple moteur irrégulier (manipulateur hors contrôle), surchauffe d'un module de commande moteur, dépassement de position – erreur d'asservissement, dépassement de vitesse – erreur servo, erreur CPU, erreur du total de contrôle de la mémoire, désexcitation du relais, tension excessive, panne de courant, déviation de température, erreur ventilateur</p>
Certifications	CE ANSI RIA R15.06-1999 Directive machines CE 2006/42/CE
Dimensions	380 x 350 x 180 mm
Prix	Inclus dans le prix du SCARA Light

Petit, compact et flexible, le RC90-B est idéal pour les petites cellules de travail, et il peut être installé dans une armoire de commande. Cette application flexible peut être utilisée en tant que système autonome ou intégré.

Vous pouvez l'utiliser comme esclave sur un réseau ou comme maître pour commander plusieurs robots et dispositifs périphériques. Il est livré avec des interfaces série, des cartes d'extension E/S et un port Ethernet, mais si vous avez besoin d'entrées/sorties supplémentaires, vous pouvez étendre votre système de façon économique et flexible pour l'adapter à vos besoins.



Unité opérationnelle mobile TP2



Extension E/S

Carte d'extension E/S

Kit de câble d'extension E/S

Kit d'extension E/S
(carte, bloc et câble)



Interface série RS-232C



Cartes de bus de terrain

Esclave

Profibus, ProfiNet, DeviceNet,
CC-Link, EtherCat

EtherNet/IP

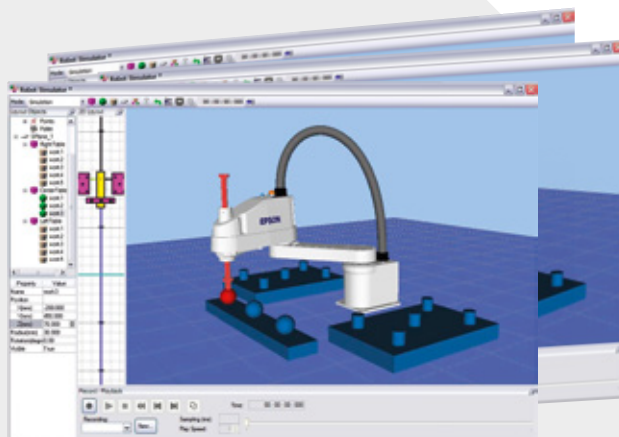
Maître

Profibus, DeviceNet, Ethernet/IP

Interface de développement Epson RC+ 7.0 – puissante, efficace et intuitive

Grâce à son interface de commande Windows intuitive, à sa structure ouverte et au traitement d'images intégré, les applications de programmation s'avèrent incroyablement rapides et simples.

Le langage SPEL+ développé par Epson vous permet de programmer un large éventail de déplacements du robot : de simples applications de manutention au contrôle de ligne de commande multi-manipulateur complexes.



Le simulateur Epson RC+ vous permet de réaliser sans risque des essais, des comparaisons et des virtualisations de processus avant la mise en œuvre d'un robot.

Outils logiciels intégrés pour Epson RC+ 7.0 Environnement de développement

Commande

Éditeur de commande à ligne unique.

Compilateur

Contrôle de programmes (syntaxe, définition, plage de valeurs, et bien d'autres).

Débogueur

Programme avec mode points d'arrêt / pas-à-pas.

Fonctions DLL

Accès aux fonctions DLL externes.

Éditeur

Création de programmes SPEL+ : aide en ligne, contrôle de syntaxe, listes d'étiquettes, détection et affichage en couleur de mots-clés, de paramètres et de commentaires, liste de paramètres, saut de définition.

Éditeur de texte d'erreur

Création de vos propres messages d'erreur spécifiques à l'application.

Gestion des fichiers

Création et accès aux fichiers et aux bases de données (Excel, Access, SQL).

Éditeur d'étiquettes E/S

Édition des noms d'E/S / de marqueurs / d'E/S de bus de terrain pour les formats de données en bits, octets et mots.

Moniteur E/S

Affichage de l'état des E/S / marqueurs / E/S de bus de terrain pour les formats de données en bits, octets et mots. Il vous permet de créer des affichages utilisateur spéciaux.

Éditeurs de macros

Création d'un programme SPEL+ en tant qu'aide à la programmation.

Gestionnaire de robot

Contient l'ensemble des informations et des éléments de commande relatifs aux robots, via des fenêtres claires : configuration, modification de points, paramètres de boucle, outil et système de coordonnées de robots, capacité de charge et moment d'inertie. Les points de déclenchement de robot peuvent être utilisés pour la mise sous tension et hors tension, la réinitialisation ou le retour à la position de départ.

Éditeur de piles

Affichage des branches du programme.

Historique du système

Enregistrement des erreurs, événements et avertissements (diagnostics).

Gestionnaire de tâches

Affichage des différentes tâches appelées, des déroutements et de leurs états, affichage de la ligne de programme en cours.

Éditeur de variables

Affichage et édition des valeurs de variables actuelles.

Gestionnaire de maintenance

Création/chargement/affichage des sauvegardes, réinitialisation du contrôleur.

Simulateur

Planification et visualisation des processus, validation des programmes.

Options logicielles

Suivi de convoyeur (Conveyor tracking)

Synchronisation de la position avec le convoyeur en marche.

Point de contrôle externe (ECP)

Guidage facile et précis du contour de la pièce à travailler le long d'un centre outil externe.

Détection de force

Mesure de force du robot en temps réel.

Outil de création d'interface utilisateur graphique (GUI)

Pour une création rapide et simple de votre propre interface utilisateur basée sur le langage de programmation SPEL+ d'Epson.

OCR

Détecte de façon fiable les caractères et les symboles, puis contrôle l'impression, même dans des conditions difficiles.

Système PG Motion

Lecture des vitesses de convoyeur via des encodeurs.

API RC+

Intégration de votre application dans un logiciel externe, développement des interfaces utilisateurs et utilisation des bases de données.

Option de sécurité

Sécurité renforcée grâce à la gestion des utilisateurs et au contrôle des usages.

Vision Guide 7.0

Système de traitement d'image Epson puissant.

À propos d'Epson

Epson Robotic Solutions est l'un des principaux fournisseurs de systèmes robotisés high-tech, connu dans le monde entier pour sa fiabilité. La gamme de produits inclut des robots six axes, SCARA, LS-Series en entrée de gamme, T-Series et VT-Series. Les robots N-Series et Spider, spécialement développés par Epson, ainsi que l'innovant robot à deux bras font également partie de notre catalogue. À cela s'ajoutent les commandes de traitement d'images et le capteur de force Epson pour les applications avec contrôle d'effort.

Epson Robotic Solutions propose donc l'une des gammes de robots industriels haute précision les plus étendues au monde, ce qui l'impose comme un pionnier technologique en matière de processus d'automatisation contrôlés de manière intelligente.

Pionnier technologique

1982

Premiers robots SCARA d'Epson en vente libre au Japon

1986

Premier robot de salle blanche de classe 1

1997

Premier contrôleur PC

2008

Invention du robot SCARA G3 à optimisation pour bras droit ou gauche

2009

Invention du Spider, un robot SCARA unique sans zones mortes

2013

Première application des capteurs Epson QMEMS® en robotique, réduisant les vibrations cinématiques des robots 6 axes

2014

Epson Compact Vision CV2 : l'ordinateur de traitement d'images ultra-rapide d'Epson

2016

Epson série N2 : le premier robot 6 axes au monde doté d'un bras articulé ; extrêmement compact et peu encombrant

2017

Robot à deux bras d'Epson possédant une géométrie inspirée de la physiologie humaine et des capteurs intégrés (caméras, capteurs de force et accéléromètres par exemple)

Assistance avant et après la vente

Études de faisabilité pour une sécurité maximale de la planification et des projets

Assistance pendant la planification et la mise en œuvre

Séminaires de présentation, cours de programmation/d'entretien, formation des opérateurs

Concepts d'inspection et d'entretien individuel

Assistance téléphonique, service de réparation sur site

Stockage centralisé des pièces détachées

Équipez votre ligne de production de ce qui se fait de mieux

Systèmes robotisés Epson : précis, rapides et fiables

Nos robots peuvent palettiser, scier, usiner, percer, aiguiser, déplacer et assembler. Ils travaillent avec précision à une vitesse époustouflante et s'adaptent à un grand nombre d'applications, souvent jusqu'à 24 heures par jour.

Notre catalogue de produits inclut une des familles de modèles SCARA les plus vastes au monde, robots à 6 axes, commandes et logiciels.



Robots Epson Spider

Le miracle économique. Grâce à sa conception unique, le robot Epson Spider atteint chaque recoin de son espace de travail avec des temps de cycle inégalés.



Robot Epson SCARA

Précision garantie, même à vitesse élevée. Compacts et puissants, les robots SCARA d'Epson, avec plus de 400 modèles, représentent la gamme la plus complète du monde.

Découvrez tout le potentiel de vos systèmes robotisés Epson

Nos services incluent un programme d'assistance avant et après la vente complet, incluant :

Études de faisabilité pour une sécurité maximale de la planification et des projets

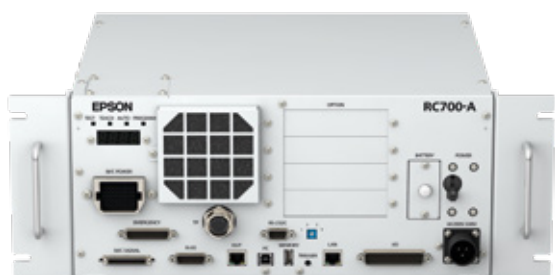
Assistance pendant la planification et la mise en œuvre

Séminaires de présentation, cours de programmation/d'entretien, formation des opérateurs

Concepts d'inspection et d'entretien individuel

Assistance téléphonique, service de réparation sur site

Stockage centralisé des pièces détachées



Contrôleurs Epson

Performances maximales dans des espaces réduits. Les contrôleurs Epson sont basés sur un système intégré robuste. Ils peuvent contrôler des manipulateurs et des dispositifs périphériques.



Robot 6 axes d'Epson

Flexibilité grâce à la rotation des axes. Une précision inégalée des points et des trajectoires permet l'exécution minutieuse de processus de travail complexes.

Centre de solutions industrielles Epson – trouvez votre solution



Découvrez tous nos robots Epson en action. Créez, simulez et améliorez votre application d'automatisation dans une cellule d'essai avec l'aide de nos experts. Cette cellule peut être contrôlée et mise en réseau via l'ensemble des systèmes de bus de terrain conventionnels. Nous pouvons vous fournir des périphériques modernes tels que des systèmes de vision et de suivi de convoyeur.

Prendre rendez-vous

Appelez-nous au
+49 2159 5381800

ou envoyez un courrier
électronique à
info.rs@epson.de

Epson Deutschland GmbH
Robotic Solutions Division
Otto-Hahn-Straße 4
40670 Meerbusch

Téléphone : **+49 2159 5381800**
Fax : **+49 2159 5383170**
E-Mail : **info.rs@epson.de**
www.epson.fr/robots

Epson America Inc.
www.epsonrobots.com

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

Epson China Co, Ltd.
www.epson.com.cn/robots/

Un engagement en faveur de la responsabilité sociétale des entreprises

Epson s'engage à développer des produits respectueux de l'environnement, ce qui signifie que le développement durable est pris en compte de la conception à la réalisation. Nous aidons les clients à reconnaître les avantages environnementaux qu'apporte la technologie, que ce soit à travers notre redéfinition de la fabrication via une robotique innovante, les économies d'énergie que permettent nos technologies d'impression bureautique ou nos solutions numériques d'impression textile révolutionnaires.

Nous nous sommes engagés à respecter les 17 objectifs de développement durable des Nations Unies et ceux de l'économie circulaire. Nous proposons des innovations durables, car nous sommes conscients que les choix que nous faisons en tant qu'entreprises, particuliers ou société seront essentiels pour notre réussite commune.

Le contenu de cette publication n'a pas encore été validé par les Nations Unies et ne reflète pas les opinions des Nations Unies ou de ses fonctionnaires ou encore de ses États membres
www.un.org/sustainabledevelopment



Epson France S.A.S.
Siège social, agence Paris et consommables
OS30085 – 92309 Levallois-Perret CEDEX
Agences régionales : Bordeaux, Lille, Lyon,
Marseille, Nantes, Strasbourg, Toulouse.
Information : 09 74 75 04 04
(Tarif d'une communication locale hors coûts liés à l'opérateur)
Pour plus d'informations, visitez www.epson.fr

 EpsonFrance
 @EpsonFrance
 @Epson_FR
 epson-france

Support technique

Produits pour « Particuliers » (imprimantes et multifonctions jet d'encre, scanners Perfection)
- Produits sous garantie : 09 74 75 04 04
(Tarif d'une communication locale hors coûts liés à l'opérateur)
- Produits hors garantie : 0 899 700 817
(1,34 EUR/appel et 0,34 EUR/min)

Produits pour « Professionnels » (Laser, Jet d'encre PRO, Matérielles à impact, Scanner, VidéoProjecteurs, Étiqueteuses, Imprimantes Points de vente, Billetterie, Étiquettes, Scanner de chèques, Duplicateurs)
- Produits sous garantie et hors garantie :
0 821 017 017 (0,12 EUR/min)

Les marques commerciales et marques déposées sont la propriété de Seiko Epson Corporation ou de leurs détenteurs respectifs.
Les informations sur les produits sont sujettes à modification sans préavis.

EPSON®