

Fabricante :  
SEPRO ROBOTIQUE  
Rue Bessemer  
Z.I Les Ajoncs  
F85002 La Roche-sur-Yon Cedex

Distribuidor :  
SEPRO ROBOTIQUE Distribution  
Rue Bessemer  
Z.I Les Ajoncs  
F85002 La Roche-sur-Yon Cedex

Tel.: (33) 02.51.45.47.00 Dirección Producción  
Tel.: (33) 02.51.45.46.46 Servicio Pos Venta

Tel.: (33) 251.45.46.00 Dirección Comercial

Importador :  
SEPRO robótica SL  
C/Villa de marin - Local 2  
28029 MADRID  
ESPAGNE

## CARACTERISTICAS DEL MATERIAL

ROBOT TIPO : **SR 4040 A3 VISUAL**  
Número de serie : **PIP 11410**



### BASE

- \* **Aplicación**..... : Manipulación de cargas
- \* **Estructura Mecánica**..... : Cartesiana (Ver Intercalar D)
- \* **Modelo mecánica**..... : **SR 4040 A3**
- . Peso del robot (kilogramos)..... : 875 kg
- . Carga nominal (kilogramos)..... : 20 kg
- . Dimensiones exteriores carro Y y brazo Z entrados (milímetros)..... : 3410 x 2385 x 2140 mm
- . Presión neumática de funcionamiento (bars)..... : 6 bars  $\pm$  10%
- . Presión neumática máxima admisible (bars)..... : 7 bars
- . Consumo de aire comprimido nominal (litros por minuto)..... : 150 l/mn
- . Consumo de aire comprimido Instantáneo máximo (litros por minuto) : 600 l/mn
- \* **Modelo de la electrónica de mando**..... : **VISUAL**
- . Peso del armario de mando (kilogramos)..... : 200 kg
- . Dimensiones exteriores (milímetros)..... : 750 x 700 x 2300 mm
- . Tensión de alimentación eléctrica de servicio (volts)..... : 400 V  $\pm$  10% trifásica sin neutro
- . Frecuencia de funcionamiento (Hertz)..... : 50/60 Hz
- . Potencia nominal (kilo voltios Amperios)..... : 5 kVA
- . Potencia máxima consumida..... : según ciclo robot
- . Programación..... : Introducción manual de datos
- . Almacenamiento de programas internos memoria ..... : 8 Mo
- . Interfaz entradas / Salidas al robot ..... : 1 Módulo 16 entradas / 16 salidas
- ..... : 1 Módulo 8 entradas / 8 salidas  
(Entrada optoconectada todo o nada, 24 VDS 10 mA/ Salida estática todo o nada, 6 a 35 VDC 500mA)
- . Interfaz entradas / Salidas al armario ..... : 1 Módulo 16 entradas / 16 salidas  
(Entrada optoconectada todo o nada, 24 VDS 10 mA/ Salida estática todo o nada, 6 a 35 VDC 500mA)
- . Interfase de conexión para impresora..... : Standard Centronics ®
- . Interfase de conexión para una prensa (tiempo real y Todo o Nada).. : Conexión al estándar EUROMAP 12
- . Interfase de conexión para un ordenador compatible PC..... : Serie RS 232 para el editor de programas

**ENTORNO** (Ver Interpuesta H)

- . Temperatura de almacenamiento / transporte (grados Centígrados) .. : -25°C a + 55°C
- . Temperatura de funcionamiento (grados Centígrados)..... : +5°C a + 40°C
- . Humedad relativa (porcentaje) ..... : 30 a 95% sin condensación
- . Altitud máxima (metros) ..... : 2000m
- . Compatibilidades electromagnéticas según CEI 801 :
  - . Frecuencia de radio en modo común (voltios) ..... : 10 V
  - . Descargas electroestáticas (kilo voltios) ..... : 8 kV
  - . Transitorias rápidas en alimentación (kilo voltios) ..... : 4 kV
  - . Transitorias rápidas en entradas/salidas por conexión (kilo voltios): 2 kV
  - . Impulsiones de elevada energía simétrica (kilo voltios)..... : 1 kV
  - . Impulsiones de elevada energía asimétrica (kilo voltios)..... : 2,7 kV
  - . Microcortes de frecuencia 1Hz (milisegundos)..... : 10 ms
  - . Variaciones lentas de la tensión de 1 voltio por segundo ..... : -15 % a +10 %
- . Nivel sonoro (Ver Interpuesta X) :
  - . Nivel de presión acústica (decibelios continuo ponderado A)..... : 70 dbA

**MOVIMIENTO HORIZONTAL DEL CARRO SOBRE LA VIGA : X**

- . Carrera (milímetros)..... : 2500 mm
- . Motorización..... : Asíncrona
- . Velocidad lineal instantánea (metros por segundo)..... : 1.4 m/s
- . Control de paradas ..... : numérico lineal PTP
- . Resolución de indicación (milímetro) ..... : 0,1 mm
- . Exactitud de posicionamiento  $\Delta Lx$  (milímetro)..... :  $\pm 1$  mm
- . Repetibilidad de colocación rx (milímetro)..... :  $\pm 0,5$  mm
- . Lado de descarga ..... : ver plano de instalación (intercalado D)
- . Soporte entre robot y plato..... : fijo debajo de la viga

**MOVIMIENTO HORIZONTAL DE DESMOLDEADO : Y**

- . Carrera (milímetros)..... : 1000 mm
- . Motorización..... : Asíncrona
- . Velocidad lineal instantánea (metros por segundo)..... : 1.2 m/s
- . Control de paradas ..... : numérico lineal PTP
- . Resolución de indicación (milímetro) ..... : 0,1 mm
- . Exactitud de posicionamiento  $\Delta Ly$  (milímetro)..... :  $\pm 1$  mm
- . Repetibilidad de colocación ry (milímetro)..... :  $\pm 0,5$  mm

**MOVIMIENTO VERTICAL : Z**

- . Carrera (milímetros)..... : 2000 mm
- . Motorización..... : Servomando con brushless
- . Velocidad lineal instantánea (metros por segundo)..... : 4 m/s
- . Control de paradas ..... : numérico lineal PTP
- . Resolución de indicación (milímetro) ..... : 0,1 mm
- . Exactitud de posicionamiento  $\Delta Lz$  (milímetro)..... :  $\pm 0,5$  mm
- . Repetibilidad de colocación rz (milímetro)..... :  $\pm 0,1$  mm

**ROTACION DE LA EMPUÑADURA**

- . Rotación estándar R1 neumática (grados)..... : 0 - 90°
- . Rotación R2 neumática puesta en R1 (grados)..... : 0 - 180° o 0 - 90°
- . Acompañamiento elástico según los ejes ..... : Y y Z

**EQUIPO NEUMATICO**

- . Extracción lado plato..... : fijo o móvil por configuración
- . Circuito de mando :
  - . Vacío y presión..... : 2
  - . Presión biestable ..... : 2