



DÉCLARATION D'INCORPORATION ET DE CONFORMITÉ DU FABRICANT

Nous, **Adept Technology**, sis 5960 Inglewood Drive, Pleasanton, CA. 94588, USA, et Joachim Melis responsable du Centre Technique Européen, sis Otto-Hahn Str. 23, 44227 Dortmund, Allemagne, déclarons sous notre seule responsabilité que la famille de produits « Adept Python » incluant les éléments suivants :

Équipement	Description	Référence
Robot :	Adept Python L08 Linear Module	L08xxxxxxxxMxxxxxxxx
un ou plusieurs équipements	Adept Python L12 Linear Module	L12xxxxxxxxMxxxxxxxx
selon options	Adept Python L18 Linear Module	L18xxxxxxxxMxxxxxxxx
	Adept Python Linear Module System	Mxxxxxxxxxxxxxxxxxxxx
	MotionBlox-10	04500-000
	MotionBlox-40L	05745-000
	Boîtier de contrôle Adept T2	05215-110/05215-103

Est conforme aux normes de sécurité et de santé fondamentales définies dans la directive européenne 98/37/EC (valable jusqu'au 28/12/2009) et 2006/42/EC (à partir du 29/12/2009), Annexe I, et aux directives et normes harmonisées suivantes :

Directives européennes :	Description
2006/42/EC	« Machines »
2004/108/EC	« CEM » (compatibilité électromagnétique)
Normes européennes harmonisées :	Description
EN 60204-1:2006	Sécurité des machines - Équipement électrique des machines - Partie 1: règles générales
EN ISO 10218-1:2008	Robots industriels - Conditions de sécurité - Partie 1 : robot
EN ISO 14121-1:2007	Sécurité des machines - Principes pour l'appréciation des risques - Partie 1 : principes
EN 61800-5-2:2007	Entraînements électriques de puissance à vitesse variable - Exigences de sécurité - Fonctionnalité
IEC 61508:1998-2000	Sécurité fonctionnelle
EN 62061:2005	Sécurité des machines - Sécurité fonctionnelle des systèmes de commande électriques, électroniques et électroniques programmables relatifs à la sécurité
EN ISO 13849-1:2008	Sécurité des machines - Parties des systèmes de commande relatives à la sécurité SRP/CS - Partie 1 *
EN 954-1:1996	Sécurité des machines - Parties des systèmes de commande relatives à la sécurité SRP/CS - Partie 1 *
EN 61326-1 :2006	Équipement électrique de mesure, de commande et de laboratoire - Exigences relatives à la CEM - Partie 1
EN 61000-6-4:2007	CEM - Partie 6 - 4 : norme sur l'émission pour les environnements industriels
EN 61000-6-2:2005	CEM - Partie 6 - 2 : immunité pour les environnements industriels

* Le circuit d'arrêt d'urgence « Estop » génère un arrêt d'urgence conforme à la réglementation CAT-1 selon EN 60204-1 et peut être utilisé dans les applications jusqu'à CAT-3 selon EN954-1 ainsi que PL « d » par EN ISO 13849-1 et SIL 2 selon IEC 61508 / EN 62061. Un circuit de contrôle de vitesse restreinte empêchant le centre outil d'excéder une vitesse de 250mm/s durant l'usage du mode d'apprentissage peut être utilisé dans les applications jusqu'à CAT-1 selon EN954-1.

La base de données technique pour ces produits a été compilée par Joachim Melis, Adept Technology GmbH, Otto-Hahn-Straße 23, 44227 Dortmund, Allemagne.

Nous déclarons également par la présente que les machines décrites ci-dessus sont destinées à l'incorporation avec d'autres machines, et, par conséquent, leur mise en service avec ces machines ne doit pas s'effectuer sans une déclaration de conformité préalable avec les normes de sécurité et de santé de la directive du Conseil 2006/42/EC desdites machines.

A: **Pleasanton, Californie, États-Unis**

Signature :

Date : **22 juillet 2010**

Nom complet :

Dave Pap Rocki

Fonction :

Vice President of Operations

Référence : 06135-001 Rev. C