



TecnoMatic

R O B O T S

X-ROBOT





The robot model X-Robot respond in a flexible and economic way to the most demands in the injection moulding on small and medium size IMM.

His original kinetics scheme allows to easily jump the safety gates of the injection moulding machine.

The mixed electric and pneumatic axes motion allows to reduce the costs without penalizing the performances. The free programming of which this robot is provided is normally available only on completely motorized robot.

TECHNICAL CHARACTERISTICS:

- Brushless servomotor on the rotating arm X,
- Movements of the axes by precision prismatic runners and bearings mounted skates,
- Remote programmable keyboard touch screen with large LCD display,
- One vacuum circuit and one auxiliary pneumatic circuit as standard,
- Possibility piece take-out by pliers or pneumatic cylinders,
- Piece presence control by vacuum switch or photocell,
- Timed output for enabling a conveyor belt,
- External outputs and inputs freely programmable to interface the robot with other machines.

PROGRAMMING:

- Free Guided Programming (FGP) that allows to write the program withdrawing the “actions” ready to use from a special bookstore,
- Staking along the vertical axis Z,
- Execution step by step of the program at reduced speed, to verify its exactness,
- Memorization of 80 work programs,
- Possibility of realizing work cycles made up of any sequence of movements,
- Possibility of differential sprue release,
- Possibility to inserting metallic inserts or labels (IML) into the mould,
- Possibility to take-out the piece from the fixed plate.

TASTIERA DI PROGRAMMAZIONE



REMOTE PROGRAMMABLE KEYPAD



Il robot modello X-Robot risponde in maniera flessibile ed economica alla maggior parte delle esigenze dello stampaggio ad iniezione su presse di piccole e medie dimensioni.

Il suo particolare cinematismo gli consente di scavalcare agevolmente i cancelli della pressa.

La movimentazione mista elettrica e pneumatica degli assi permette di contenere i costi senza penalizzare le prestazioni. La programmazione libera di cui sono dotati questo robot è normalmente riscontrabile solo su robot completamente motorizzati.

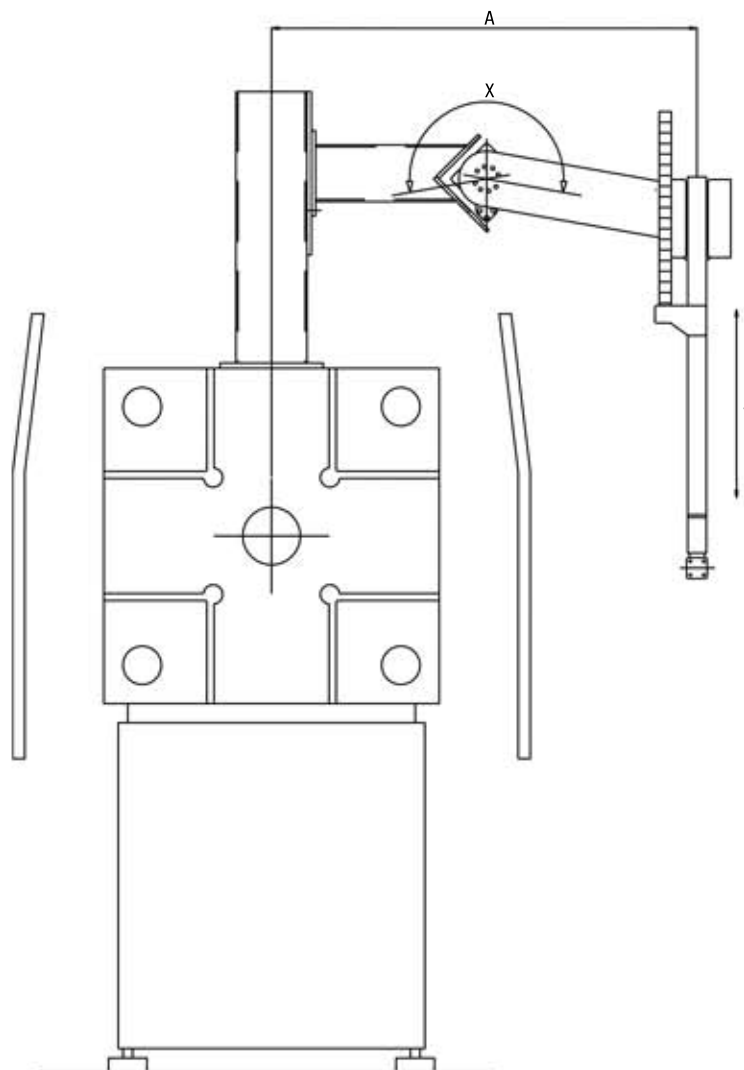
CARATTERISTICHE TECNICHE:

- Servomotore brushless sul braccio rotante X,
- Movimenti degli assi su guide prismatiche rettificata e pattini a ricircolo di sfere,
- Tastiera di programmazione remotabile con ampio display "touch screen",
- Un circuito del vuoto e un circuito pneumatico di serie,
- Possibilità di prelievo del pezzo tramite pinze o martinetti pneumatici,
- Controllo presenza pezzo tramite vaquostato o fotocellula,
- Uscita temporizzata per nastro trasportatore.



PROGRAMMAZIONE:

- Programmazione Libera Guidata (FGP) che consente di scrivere il programma prelevando le "azioni" già preconfezionate da un'apposita libreria,
- Possibilità di impilare i pezzi lungo l'asse verticale Z.
- Esecuzione passo/passo e a velocità ridotta del programma per verificarne l'esattezza,
- Memorizzazione di 80 programmi di lavoro,
- Possibilità di realizzare un ciclo di lavoro composto da qualunque successione di movimenti,
- Possibilità di rilascio separato della materozza,
- Possibilità di inserire inserti metallici o etichette (IML) direttamente nello stampo,
- Possibilità di prelevare il pezzo dalla parte fissa,
- Ingressi ed uscite esterne per interfacciare il robot con altri macchinari.



SPECIFICHE TECNICHE
 TECHNICAL SPECIFICATION

Tipo Robot	Spostamento "A"	Corse di lavoro	Massimo peso manipolabile	Tempo min. ciclo	Alimentazione Pneumatica	Alimentazione Elettrica
Robot Type	Displacement 'A'	Working strokes	Max applicable weight	Min. cycle time	Air Supply	Power Supply
X-ROBOT	1200 mm <i>(1300 on request)</i>	X = 210° (arm rotation) Y = 200 mm (longitudinal) Z = 700 mm (vertical)	6 kg	10 sec	6 - 7 bar	2 x 230 V