

ZPX Series High-Speed robot

Injection Press Range 150~350 ton



Extract dry cycle

0,35(*) sec

Full dry cycle

2,40(**) sec



ZPX-1000



SPECIFICHE COMUNI - COMMON SPECIFICATIONS

Alimentazione Power Source	Pressione aria Air Pressure	Azionamenti Driving Methods	Ribaltamento (asse C) Posture (C axis)	Azionamenti pneumatici - Air Cylinder Driving force		Controllore Control Box
				Portata Max. Load	Coppia di ribaltamento Posture Torque	
Trifase/Three phases AC 400-415V±10% (50/60Hz)	0.5 Mpa	AC Servo Motor cinghia dentata AC Servo Motor toothed belt	Pneumatico 90° Pneumatic 90°	3kg (inclusa mano di presa) (including chuck weight)	20.6 Nm	STEC-520A

SPECIFICHE GENERALI - GENERAL SPECIFICATIONS

Modello Model	Corse (mm) - (mm) Strokes				Consumo elettrico (KVA) Electric Consumption (KVA)	Potenza assorbita (KW) (KW) Max Power Consumption	Peso netto (kg) Net Weight (kg)		Consumo aria (NI/cycle) Air Consumption (NI/cycle)	Ripetibilità (mm) Repeatability (mm)
	Verticale (P) Vertical (P)	Verticale (M) Vertical (R)	Orizzontale Crosswise	Traverso Traverse			Robot Main Body	Tastiera Pendant		
ZPX-1000	1000	—	130~800	1800 [2500]	13.5	6.9	676.7	1.1	1.6	±0.1

FUNZIONI PRINCIPALI STANDARD - MAIN STANDARD FUNCTIONS

Descrizione	Description	Descrizione	Description
Controllore liberamente programmabile NC	NC Free programming controller	Controllore a modi operativi	Mode operation function controller
Preso piano fisso	Extraction from fixed mould	Rilascio campione	Sample release
Movimenti liberi in stampo	Free movement in mould	Rilasci iniziali	Initial release
Rilascio prodotto difettoso	Defective product reject position	Settaggio payload	Payload setting
Attesa traverso	Delayed traverse	Sensore anticollisione	Collision detection function
Pallettizzazione libera	Point free packaging	Visualizzazione vuoto digitale	Vacuum pressure display
Asse Y libero	Free Y axis	Prediscesa	Descent stand-by
Controllo presa pezzo per rientro estrattore	Chuck confirm before ejector return	Tastiera con 5 lingue	Messages in 5 languages on the pendant
Rilascio in presa	Release in mould	Supporto analisi produttività	Production support
Porta USB	USB memory connection	Controllo della manutenzione su tastiera	Maintenance control on the pendant
Start in risalita	Mould close during arm ascent		



LISTA OPZIONI - OPTION LIST

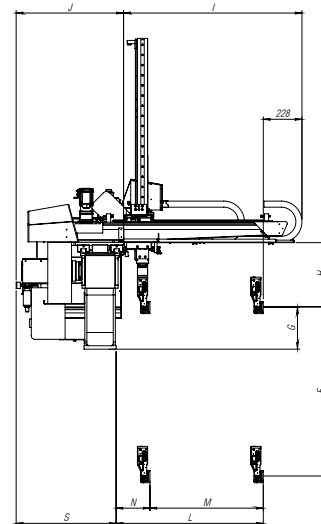
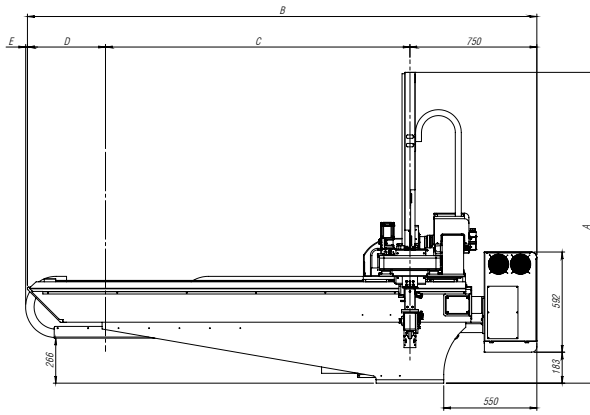
	Descrizione	Description	Note	Remarks
Product Extraction Side	Generatore del vuoto supplementare	Additional vacuum generator		
	Rotazione pneumatica	Product pneumatic rotation		
	Rotazione servo motorizzata	Servo posture	Posture 188°	Posture 188°
	Apertura intermedia	Intermediate mould open		
	Sensore per conferma presa pezzo	Limit switch for product confirmation		
Product Release Side	Taglio materozza sul traverso	NT gate cut on traverse beam	Cesoie escluse	Air nippers not included
	Taglio materozza sulla mano di presa	Air nipper in chuck circuit	Cesoie escluse	Air nippers not included
	Rotazione Flip Unit (attorno asse verticale)	Pneumatic horizontal rotation		
Others	Collegamento con PC	Connection with PC	USB, sistema Ethernet	USB, Ethernet system
	Lampada allarme	Alarm lamp	Rosso, senza sonoro	Red, w/o Buzzer
	Sincronizzazione martinetti	Core Puller link		
	Espansione segnali I/O (16+16)	Expansion signal card I/O (16+16)		
	Colore speciale Robot	Special paint color		
	Lubrificazione centralizzata	Central lubrication		
	Controllore STEC-620A	STEC-620A controller		

(*) I tempi di estrazione a vuoto sono calcolati con i timers = 0 e le seguenti corse degli assi: Z=1000mm; Y=0mm

(*) Dry extraction is calculated with all timers = 0 and following strokes: Z=1000mm; Y=0mm

(**) I tempi di ciclo a vuoto sono calcolati con i timers = 0 e le seguenti corse degli assi: Z=1000mm; Y=0mm; X=1800mm

(**) Dry cycle is calculated with all timers = 0 and following strokes: Z=1000mm; Y=0mm; X=1800mm



INGOMBRO (mm) - OUTER DIMENSIONS (mm)

ZPX-1000

	Descrizione	Description	mm
A	Altezza totale	Overall height	1837
B	Larghezza totale	Overall width	3011
C	Massima corsa trasversale	Traverse stroke	1800
D	Distanza asse verticale da estremità trasverso lato rilascio	Overhang, release side	461
E	Sporgenza catena portacavi	Overhang, extract side	11
F	Massima corsa verticale	Vertical stroke	1000
G	Posizione attesa asse verticale	Vertical standby	250
H	Distanza tra asse polso e struttura asse orizzontale	Bottom of crosswise to chuck mount position	380
I	Lunghezza asse orizzontale	Crosswise arm total length	1100
J	Profondità totale	Thickness	635
L	Massima distanza di presa dal piano fisso	Crosswise reach max	870
M	Massima corsa orizzontale asse verticale	Crosswise stroke max	670
N	Minima posizione orizzontale di attesa asse verticale	Crosswise standby min	200
S	Distanza tra piano fisso e retro robot	Mould mounting face-Box end	591

09.19-C-ZPX1000

Tutti i dati sopra elencati sono soggetti a cambiamenti - All stated here is subject to change without advance notice



ZPX-1000

ZPX series



Your robot for injection moulding

STAR AUTOMATION EUROPE S.p.a.
Via Salgari, 2R/2S
30036 Caselle di S. Maria di Sala (VE) ITALY
Tel. +39 041 5785311 - Fax +39 041 5785312
sales@star-europe.com
star-europe.com

**COMPANY WITH
QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
= ISO 9001=**