

XV-VI Series Cartesian robots

Presses à injection/Máquinas inyectoras 75~350 ton



Extract dry cycle

0,90(*) sec

Full dry cycle

4,90(**) sec



XW-1000VI XW-1000sVI



SPÉCIFICATIONS COMMUNES - CARACTERÍSTICAS COMUNES

Alimentation <i>Alimentación</i>	Pression d'air <i>Presión del aire</i>	Actions <i>Clase de accionamiento</i>	Basculement (axe C) <i>Vuelco (eje C)</i>	Prestations poignet - Accionamientos neumáticos		Contrôleur <i>Controlador</i>
				Charge maxi <i>Carga máxima</i>	Couple de basculement <i>Fuerza de vuelco</i>	
Triphase/Trifásico AC 400-415V±10% (50/60Hz)	0.49 Mpa	AC Servo Moteur courroie dentée AC Servo Motor correa dentada	Pneumatique 90° <i>Neumático 90°</i>	5 kg (main de préhension incluse) <i>(incluida mano de agarre)</i>	20.2 Nm	STEC-520

SPÉCIFICATIONS GÉNÉRALES - CARACTERÍSTICAS GENERALES

Modèle <i>Modelo</i>	Courses (mm) - Carreras (mm)				Consommation électrique (KVA) <i>Consumo eléctrico (KVA)</i>	Consommation maxi. de puissance (KW) <i>Consumo max de energía (KW)</i>	Poids net (kg) <i>Peso neto (kg)</i>		Consommation d'air (NI/cycle) <i>Consumo aire (NI/cycle)</i>	Répétitivité (mm) <i>Precisión (mm)</i>
	Verticale (P) <i>Vertical (P)</i>	Verticale (M) <i>Vertical (R)</i>	Horizontale <i>Horizontal</i>	Transversale <i>Transversal</i>			Structure du robot/Robot	Console <i>Controlador</i>		
XW-1000VI	1000 [1400]	—	(P) 80~850	2000 [2500]	3.4	1.8	345	1.5	2,3/1,5	±0.1
XW-1000sVI	1035 [1435]	(P) 175~850 (M) (R) 30~705			4.6	2.4	375		2,5/1,6	

FONCTIONS PRINCIPALES STANDARD - FUNCIONES PRINCIPALES ESTÁNDARES

Description	Descripción	Description	Descripción
Contrôleur librement programmable NC	<i>Controlador con programación libre NC</i>	Contrôle modes opérationnels	<i>Controlador a modos operativos</i>
Prise plateau fixe	<i>Extracción desde plato fijo</i>	Lâcher échantillonnage	<i>Depósitos muestra</i>
Mouvements libres dans le moule	<i>Movimientos libres en el molde</i>	Rebut démarrage	<i>Depósitos iniciales</i>
Lâcher produit défectueux	<i>Depósito producto defectuoso</i>	Paramètre charge maxi.	<i>Ajuste de carga</i>
Fonction retard traverse	<i>Espera eje transversal</i>	Fonction détection collision	<i>Sensor de colisión</i>
Palettisation libre	<i>Paletizado libre</i>	Visualisation vide digital	<i>Visualizador digital de vacío</i>
Axe Y libre dans le moule	<i>Eje Y libre en el molde</i>	Pré-descente	<i>Espera antes de movimiento de bajada</i>
Contrôle prise pièce avant rentrée extracteur	<i>Control agarre de pieza ante de retroceso extracción</i>	Clavier cinq langues	<i>Controlador en cinco idiomas</i>
Relâche dans la presse	<i>Depósito en la inyectora</i>	Support analyse productivité	<i>Soporte análisis productividad</i>
Port USB	<i>Puerto USB</i>		

LISTE OPTIONS - LISTA OPCIONES

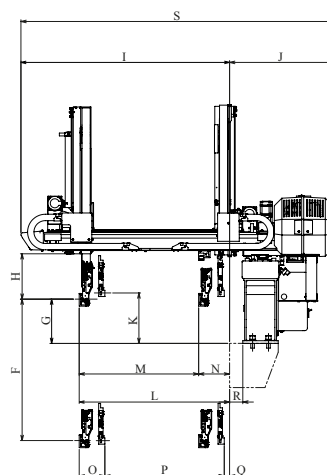
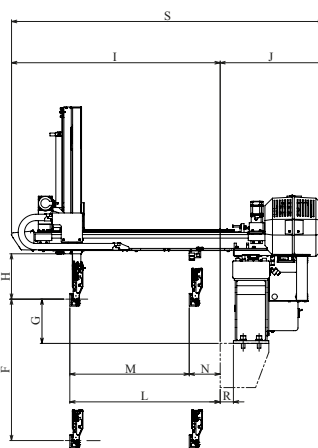
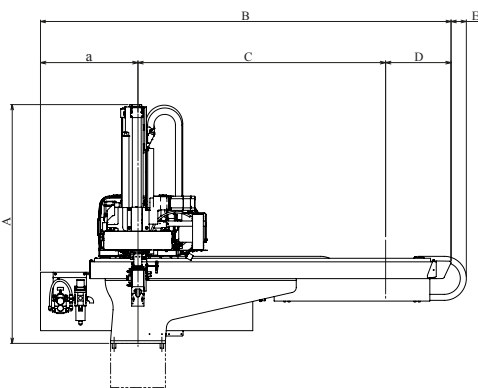
Description	Descripción	Code/Código	Notes	Notas
Côte d'Extraction du Produit <i>Lado Extracción Producto</i>	Générateur vide supplémentaire	<i>Generador de vacío suplementario</i>	0007-04	
	Rotation pneumatique à 2 positions (axe A) ↻	<i>Rotación neumática a 2 posiciones (eje A) ↻</i>		Basculement 188°, rotation autour axe vertical 320° max <i>Vuelco 188°, rotación alrededor eje vertical 320° (max)</i>
	Rotation et basculement servo-motorisés	<i>Rotación y vuelco servo-motorizados</i>	0052-01	
	Ouverture moule intermédiaire	<i>Abertura intermedia molde</i>	0056-01	
	Capteur pour confirmation prise produit	<i>Sensor de confirmación agarre pieza</i>	0055-01	
	Relance presse anticipée	<i>Anticipación de ciclo</i>	0087-02	
Circuit initial relâche des carottes (axis B) <i>Lado Depósito Producto (eje B)</i>	Coupe carotte sur traverse	<i>Corte colada en eje transversal</i>		
	Coupe carotte sur main de préhension	<i>Corte colada en mano de agarre</i>	0008-01	
	Rotation Flip Unit (autour axe vertical)	<i>Rotación Flip Unit (alrededor eje vertical)</i>		
Autres <i>Otros</i>	Liaison avec ordinateur (PC)	<i>Conexión con PC</i>	0137-31	USB, système Ethernet <i>USB, sistema Ethernet</i>
	Voyant / alarme supplémentaire	<i>Alarma visual suplementaria</i>	0024-01	Rouge, sans Buzzer <i>Color rojo, sin sonido</i>
	Commande noyaux par robot	<i>Interface de noyos</i>		
	Extension signaux I/O (8+8)	<i>Tarjeta de expansión E/S (8+8)</i>		
Couleur spéciale Robot	<i>Color especial para robot</i>	0023-05		

(*) Les temps de cycle à vide sont calculés avec de timers = 0 et les courses des axes: Z=1000mm; Y=50mm

(**) El tiempo de ciclo en vacío debe ser calculado con temporizadores = 0 y las carreras siguientes: Z=1000mm; Y=50mm

(***) Les temps de cycle à vide sont calculés avec de timers = 0 et les courses des axes: Z=1000mm; Y=50mm; X=2000mm

(****) El tiempo de ciclo en vacío debe ser calculado con temporizadores = 0 y las carreras siguientes: Z=1000mm; Y=50mm; X=2000mm



ENCOMBREMENT (mm) - DIMENSIONES EXTERNAS (mm)			XW-1000VI	XW-1000sVI
Description	Descripción		mm	
A	Hauteur totale	Alto total	1337 [1517]	1350 [1550]
B	Largeur totale	Largo total	2732	
C	Course maximum traverse axe X	Carrera máxima transversal eje X	2000 [2500]	
D	Distance extrémité de la traverse et la course maximum axe X	Distancia máxima del eje transversal y carrera máxima eje X	370	
E	Distance extrémité de la traverse et de la chaîne porte-câbles	Distancia máxima del eje transversal y cadena portacable	84	
F	Ⓟ Course maximum vertical (P) axe Z1	Ⓟ Carrera máxima vertical (P) eje Z1	1000 [1400]	
G	Ⓟ Distance axe main de prehension (P) axe Z1 et base du robot	Ⓟ Distancia eje mano de agarre (P) eje Z1 y base del robot	250	
H	Distance axe main de prehension (P) axe Z1 et support axe Y	Distancia eje mano de agarre (P) eje Z1 y soporte eje Y	256.5	
I	Distance axe transversal (P) maximum et le point d'origine	Distancia máxima eje horizontal (P) y punto de origen	1179	
J	Distance extrémité chaîne porte-câble et chariot robot	Distancia entre final cadena portacables y carro robot	584	
K	Ⓞ Distance axe pince carotte (C) axe Z2 et base du robot	Ⓞ Distancia eje pinza colada (C) eje Z2 y base del robot	—	285
L	Ⓟ Distance maxi. entre axe transversal (P) axe Y1 et plateau fixe	Ⓟ distancia máxima entre eje horizontal (P) eje Y2 y plato fijo	850	
M	Ⓟ Course maximum transversale produit (P) axe Y1	Ⓟ Carrera máxima horizontal del eje producto (P) eje Y1	770	675
N	Ⓟ Distance point d'origine produit (P) axe Y1 et plateau fixe	Ⓟ Distancia punto de origen producto (P) eje Y1 y plato fijo	80	175
O	Ⓟ Ⓞ Distance mini. bras produit (P) axe Y1 et bras carotte (C) axe Y2	Ⓟ Ⓞ Distancia mínima eje producto (P) eje Y1 y eje colada (C) eje Y2	—	145
P	Ⓞ Course maximum transversale carotte (C) axe Y2	Ⓞ Carrera máxima horizontal colada (C) eje Y2	—	675
Q	Ⓞ Distance point d'origine carotte (C) axe Y2 et plateau fixe	Ⓞ Distancia punto de origen colada (C) eje Y2 y plato fijo	—	30
R	Rentrée robot par rapport au plateau fixe	Entrada robot con respecto al plato fijo	75	
S	Distance entre l'extrémité du chariot et le point d'origine axe Y	Distancia entre final del carro y punto de origen	1763	

- Ⓟ Axe vertical produit
- Ⓞ Axe vertical carotte

- Ⓟ Eje vertical producto
- Ⓞ Eje vertical colada

Les données susmentionnées sont sujettes à variations - Todos los datos indicados arriba pueden ser sujetos a variaciones

05.16.XW1000sVI



XW-1000VI / XW-1000sVI XW-VI séries/serie



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=**