

XW-VI Series Cartesian robots

Presses à injection/Máquinas inyectoras 40~150 ton



Extract dry cycle

0,57(*) sec

Full dry cycle

3,58(**) sec

X-600VI X-600sVI



SPÉCIFICATIONS COMMUNES - CARACTERÍSTICAS COMUNES

| Alimentation <i>Alimentación</i> | Pression d'air <i>Presión del aire</i> | Mouvements des axes <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% Neumático 90% | 3kg (main de préhension incluse) (incluida mano de agarre) | 5.7 Nm | STEC-520A |

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 C <i>Vertical C</i> | Horizontale <i>Horizontal</i> | Transversale <i>Transversal</i> | | | Structure du robot/Robot | Console <i>Controlador</i> | | |
| X-600VI | 600 | — | P 80~500 | 1600 | 2.5 | 1.4 | 180 | 1.5 | 1,23/0,61 | ±0.1 |
| X-600sVI | | 635 | P 140~500 C 30~380 | | 3.5 | 1.9 | 189 | | 1,31/0,62 | |

FONCTIONS PRINCIPALES STANDARD - FUNCIONES PRINCIPALES ESTÁNDARES

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

LISTE OPTIONS - LISTA OPCIONES

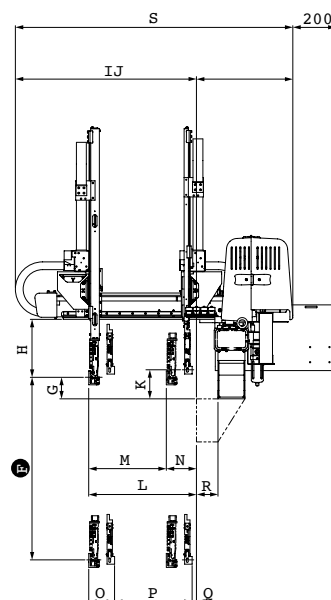
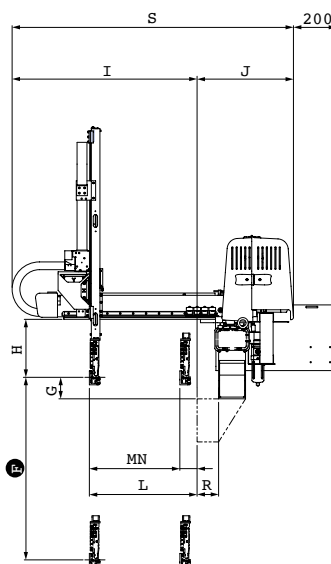
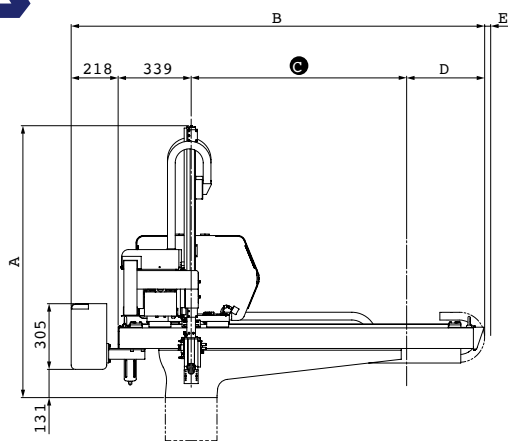
| | Description | Descripción | Notes | Notas |
|---|--|---|-----------------------|------------------------|
| Côté d'Extraction du Produit <i>Lado Extracción Producto</i> | Générateur vide supplémentaire | Generador de vacío suplementario | | |
| | Rotation pneumatique à 2 positions (axe A) | Rotación neumática a 2 posiciones (eje A) | | |
| | Rotation et basculement servo-motorisés | Rotación y vuelco servo-motorizados | | |
| | Ouverture moule intermédiaire | Abertura intermedia molde | | |
| | Capteur pour confirmation prise produit | Sensor de confirmación agarre pieza | | |
| | Relance presse anticipée | Anticipación de ciclo | | |
| Côté de relâche du Produit <i>Lado Depósito Producto (eje B)</i> | Coupe carotte sur traverse | Corte colada en eje transversal | | |
| | Coupe carotte sur main de préhension | Corte colada en mano de agarre | | |
| | Rotation Flip Unit (autour axe vertical) | Rotación Flip Unit (alrededor eje vertical) | | |
| Autres <i>Otros</i> | Liaison avec ordinateur (PC) | Conexión con PC | USB, système Ethernet | USB, sistema Ethernet |
| | Voyant / alarme supplémentaire | Alarma visual suplementaria | Rouge, sans Buzzer | Color rojo, sin sonido |
| | Commande noyaux par robot | Interfaz de noyos | | |
| | Extension signaux I/O (8+8) | Tarjeta de expansión E/S (8+8) | | |
| | Couleur spéciale Robot | Color especial para robot | | |

(*) Les temps de cycle à vide sont calculés avec des timers = 0 et les courses des axes: Z=600mm; Y=50mm

(**) El tiempo de ciclo en vacío debe ser calculado con temporizadores = 0 y las carreras siguientes: Z=600mm; Y=50mm

(***) Les temps de cycle à vide sont calculés avec des timers = 0 et les courses des axes: Z=600mm; Y=50mm; X=1600mm

(****) El tiempo de ciclo en vacío debe ser calculado con temporizadores = 0 y las carreras siguientes: Z=600mm; Y=50mm; X=1600mm



ENCOMBREMENT (mm) - DIMENSIONES EXTERNAS (mm)

X-600VI

X-600sVI

| Description | Descripción | mm | |
|-------------|---|--|-----|
| A | Hauteur totale | 1262 | |
| B | Largeur totale | 2517 | |
| C | Course maximum traverse axe X | 1600 | |
| D | Distance extrémité de la traverse et la course maximum axe X | 360 | |
| E | Distance extrémité de la traverse et de la chaîne porte-câbles | 17 | |
| F | (P) Course maximum vertical (P) axe Z1 | (P) Carrera máxima vertical (P) eje Z1 | |
| G | (P) Distance axe main de préhension (P) axe Z1 et base du robot | (P) Distancia eje mano de agarre (P) eje Z1 y base del robot | |
| H | Distance axe main de préhension (P) axe Z1 et support axe Y | 268.9 | |
| I | Distance axe transversal (P) maximum et le point d'origine | 868 | |
| J | Distance extrémité chaîne porte-câble et chariot robot | 448 | |
| K | (C) Distance axe pince carotte (C) axe Z2 et base du robot | (C) Distancia eje pinza colada (C) eje Z2 y base del robot | |
| L | (P) Distance maxi. entre axe transversal (P) axe Y1 et plateau fixe | (P) Distancia máxima entre eje horizontal (P) eje Y2 y plato fijo | |
| M | (P) Course maximum transversale produit (P) axe Y1 | 420 | 360 |
| N | (P) Distance point d'origine produit (P) axe Y1 et plateau fixe | 80 | 140 |
| O | (P) (C) Distance mini. bras produit (P) axe Y1 et bras carotte (C) axe Y2 | (P) (C) Distancia mínima eje producto (P) eje Y1 y eje colada (C) eje Y2 | |
| P | (C) Course maximum transversale carotte (C) axe Y2 | (C) Carrera máxima horizontal colada (C) eje Y2 | |
| Q | (C) Distance point d'origine carotte (C) axe Y2 et plateau fixe | (C) Distancia punto de origen colada (C) eje Y2 y plato fijo | |
| R | Rentrée robot par rapport au plateau fixe | 100 | |
| S | Distance entre l'extrémité du chariot et le point d'origine axe Y | 1316 | |

- (P) Axe vertical produit
- (C) Axe vertical carotte

- (P) Eje vertical producto
- (C) Eje vertical colada

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

05.21 - C-X600sVI



X-600VI / X-600sVI

XW-VI série/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