XW-VIP Series Cartesian robots

Presses à injection/*Máquinas inyectoras 75~350 ton*

Extract dry cycle **0,77(*)sec**

Full dry cycle **4,51(**)sec**

XW-1000VIP
XW-1000sVIP

• Robot avec "servo-head" optionnel
• *Robot con "servo-head" opcional*

SPÉCIFICATIONS COMMUNES - *CARACTERÍSTICAS COMUNES*

Alimentation *Alimentación*	Pression d'air *Presión del aire*	Mouvements des axes *Clase de accionamiento*	Basculement (axe A) *Vuelco (eje A)*	Prestations poignet - *Accionamientos neumáticos*		Contrôleur *Controlador*
				Charge maxi *Carga máxima*	Couple de basculement *Fuerza de vuelco*	
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°*	8 kg (main de préhension incluse) *(incluida mano de agarre)*	20.6 Nm	STEC-520B

SPÉCIFICATIONS GÉNÉRALES - *CARACTERÍSTICAS GENERALES*

Modèle *Modelo*	Courses (mm) - *Carreras (mm)*				Consommation électrique (kVA) *Consumo eléctrico(kVA)*	Consommation maxi de puissance (kW) *Consumo max de energía (kW)*	Poids net (kg) *Peso neto (kg)*		Consommation d'air (Nl/cycle) *Consumo aire (Nl/cycle)*	Répétitivité (mm) *Precisión (mm)*
	Verticale Ⓟ *Vertical Ⓟ*	Verticale Ⓒ *Vertical Ⓒ*	Horizontale *Horizontal*	Transversale *Transversal*			Structure du robot/*Robot*	Console *Controlador*		
XW-1000VIP	1000 [1400]	—	Ⓟ 80~850	2000 [2500]	3.9	2.1	354	1.1	5.68/4.87 (ECO mode)	±0.1
XW-1000sVIP		1035 [1435]	Ⓟ 175~850 Ⓒ 30~705		5.8	3	387		5.75/4.88 (ECO mode)	

FONCTIONS PRINCIPALES STANDARD - *FUNCIONES PRINCIPALES ESTÁNDARES*

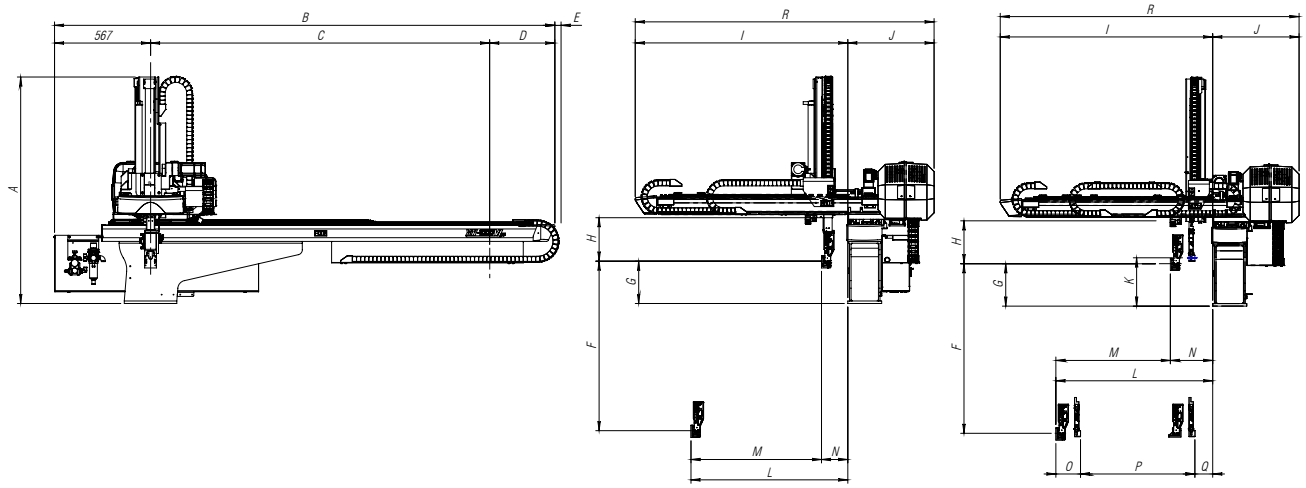
Description	*Descripción*	Description	*Descripción*
Contrôleur librement programmable NC	*Controlador con programación libre NC*	Contrôle modes opérationnels	*Controlador a modos operativos*
Mouvements libres dans le moule	*Movimientos libres en el molde*	Dépose échantillonnage	*Depósitos muestra*
Relâche produit défectueux	*Depósito producto defectuoso*	Rebut au démarrage	*Depósitos iniciales*
Attente traverse	*Espera eje transversal*	Paramètre charge maxi.	*Ajuste de carga*
Palettisation libre	*Paletizado libre*	Fonction détection collision	*Sensor de colisión*
Axe Y libre	*Eje Y libre*	Visualisation vide digital	*Visualizador digital de vacío*
Contrôle prise pièce avant rentrée extracteur	*Control agarre de pieza antes de retroceso extracción*	Pré-descente	*Espera antes de movimiento de bajada*
Dépose dans la presse	*Depósito en la inyectora*	Clavier cinq langues	*Controlador en cinco idiomas*
Port USB	*Puerto USB*	Support analyse productivité	*Soporte análisis productividad*
Port Ethernet RJ45	*Puerto Ethernet RJ45*	Contrôle de la maintenance dans la console	*Control de manutención en la pantalla*

LISTE OPTIONS - *LISTA OPCIONES*

	Description	*Descripción*	Notes	*Notas*
Côté d'Extraction du Produit *Lado Extracción Producto*	Générateur de vide supplémentaire	*Generador de vació suplementario*		
	Rotation pneumatique à 2 positions (axe B) ↷	*Rotación neumática de 2 posiciones (eje B)* ↷		
	"Servo-head" avec 2 axes motorisés	*"Servo-head" con 2 ejes servo-motorizados*	Basculement 188°, rotation autour axe verticale 320° max	*Vuelco 188°, rotación alrededor eje vertical 320° max*
	"Servo-head" avec 3 axes motorisés	*"Servo-head" con 3 ejes servo-motorizados*	Basculement 188°, rotation autour axe verticale 320°, rotation produit 300° max	*Vuelco 188°, rotación alrededor eje vertical 320°, rotación producto 300° max*
	Ouverture intermédiaire	*Abertura intermedia*		
	Capteur pour confirmation prise produit	*Sensor de confirmación agarre pieza*		
	Relance anticipée	*Subida anticipada*		
Côté de relâche du Produit *Lado Depósito Producto*	Coupe carotte sur traverse	*Corte colada en eje transversal*	Ciseaux exclus	*Cizallas excluídas*
	Coupe carotte sur main de préhension	*Corte colada en mano de agarre*	Ciseaux exclus	*Cizallas excluídas*
	Rotation Flip Unit (axe C) ↻	*Rotación Flip Unit (eje C)* ↻	Autour de l'axe verticale	*Alrededor del eje vertical*
Autres *Otros*	Liaison avec ordinateur (PC)	*Conexión con PC*	USB, système Ethernet	*USB, sistema Ethernet*
	Ampoule alarme	*Alarma visual*	Rouge, sans Buzzer	*Color rojo, sin sonido*
	Synchronisation noyaux	*Sincronización de noyos*		
	Extension signaux I/O (16+16)	*Tarjeta de expansión E/S (16+16)*		
	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=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 des 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*

XW-VIP Series Cartesian robots



ENCOMBREMENT (mm) - *DIMENSIONES EXTERNAS (mm)*			XW-1000VIP	XW-1000sVIP
	Description	*Descripción*	mm	
A	Hauteur totale	*Alto total*	1337 [1546]	1350 [1550]
B	Largeur totale	*Ancho total*	2950	
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*	385	
E	Distance extrémité de la traverse et de la chaine porte-câbles	*Distancia máxima del eje transversal y cadena portacables*	24	
F	Ⓟ Course maximum vertical (P) axe Z1	Ⓟ *Carrera máxima vertical (P) eje Z1*	1000 [1400]	
G	Ⓟ Distance axe main de préhension (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 préhension (P) axe Z1 et support axe Y	*Distancia eje mano de agarre (P) eje Z1 y soporte eje Y*	254	
I	Distance axe transversal (P) maximum et le point d'origine	*Distancia máxima eje horizontal (P) y punto de origen*	1253	
J	Distance extrémité chaine porte-câble et chariot robot	*Distancia entre final cadena portacables y carro robot*	509	
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*	925	
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*	155	250
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 trasversale 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*	—	105
R	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*

08.26 XW1000SVIP

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

XW-1000VIP / XW-1000sVIP XW-VIP série/*serie*

STAR AUTOMATION
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