

# 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>	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° <i>Neumático 90°</i>	5 kg (main de préhension incluse) <i>(incluida mano de agarre)</i>	20.2 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>		
<b>XW-1000VI</b>	1000 [1400]	—	(P) 80~850	2000 [2500]	3.4	1.8	345	1.5	2,3/1,5	±0.1
<b>XW-1000sVI</b>		1035 [1435]	(P) 175~850 (C) 30~705							

### 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>	Dépose échantillonnage	<i>Depósitos muestra</i>
Mouvements libres dans le moule	<i>Movimientos libres en el molde</i>	Rebut démarrage	<i>Depósitos iniciales</i>
Dépose 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 antes de retroceso extracción</i>	Clavier cinq langues	<i>Controlador en cinco idiomas</i>
Dépose dans la presse	<i>Depósito en la inyectora</i>	Support analyse productivité	<i>Soporte análisis productividad</i>
Porte USB	<i>Puerto USB</i>		

### LISTE OPTIONS - LISTA OPCIONES

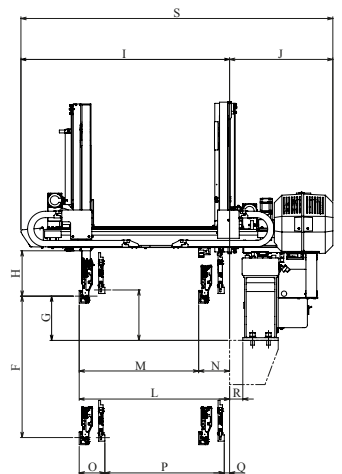
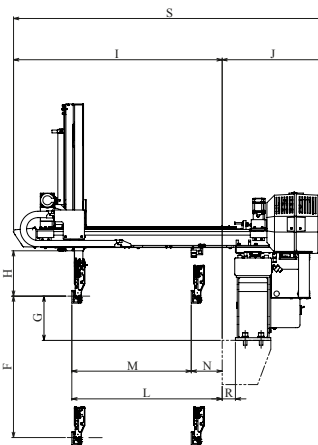
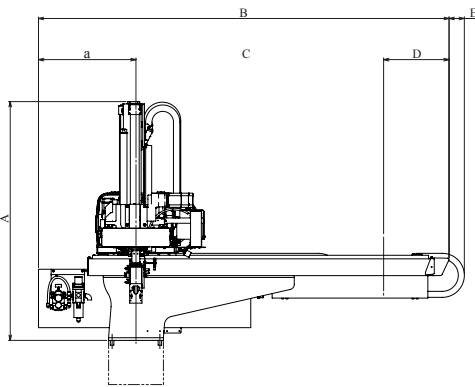
	Description	Descripción	Notes	Notas
Côté d'Extraction du Produit <i>Lado Extracción Producto</i>	Générateur vide supplémentaire	<i>Generador de vacío suplementario</i>		
	Rotation pneumatique à 2 positions (axe A) ↻	<i>Rotación neumática a 2 posiciones (eje A) ↻</i>	Basculement 188°, rotation autour 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>		
	Ouverture moule intermédiaire	<i>Abertura intermedia molde</i>		
	Capteur pour confirmation prise produit	<i>Sensor de confirmación agarre pieza</i>		
	Relance presse anticipée	<i>Anticipación de ciclo</i>		
Côté de relâche du Produit <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>		
	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>	USB, système Ethernet	<i>USB, sistema Ethernet</i>
	Voyant / alarme supplémentaire	<i>Alarma visual suplementaria</i>	Rouge, sans Buzzer	<i>Color rojo, sin sonido</i>
	Commande noyaux par robot	<i>Interfaz 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>		

(\*) 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



ENCOMBREMENT (mm) - DIMENSIONES EXTERNAS (mm)			XW-1000VI	XW-1000sVI
Description	Descripción		mm	
A	Hauteur totale	Alto total	1337 [1517]	1350 [1550]
B	Largeur totale	Ancho 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 portacables	84	
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	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

05.21 XW1000sVI



XW-1000VI / XW-1000sVI 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