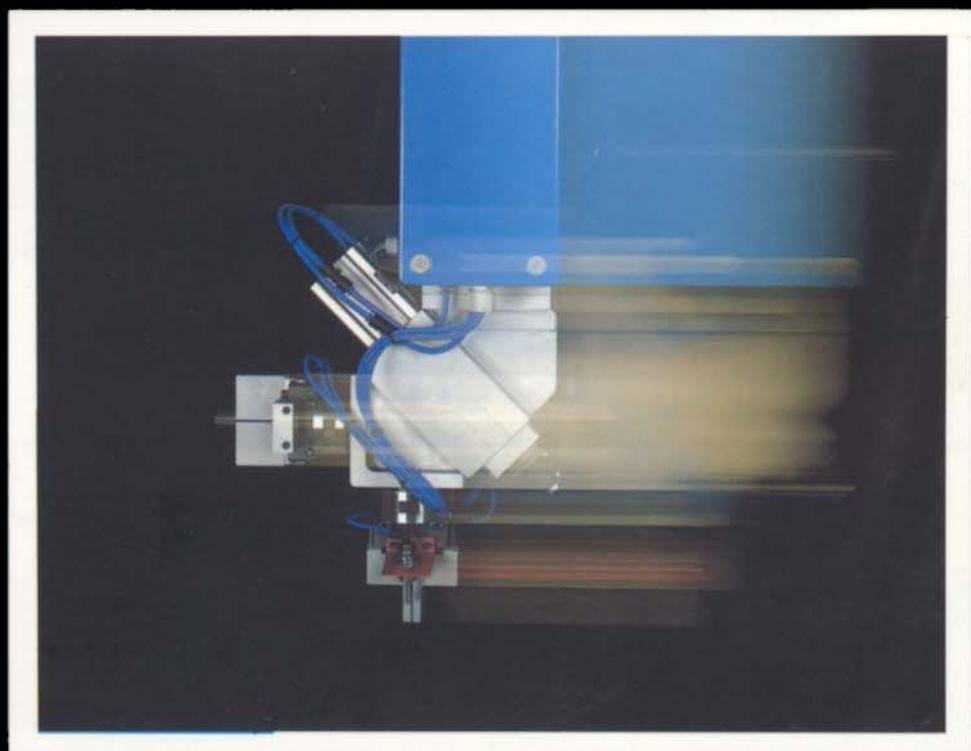


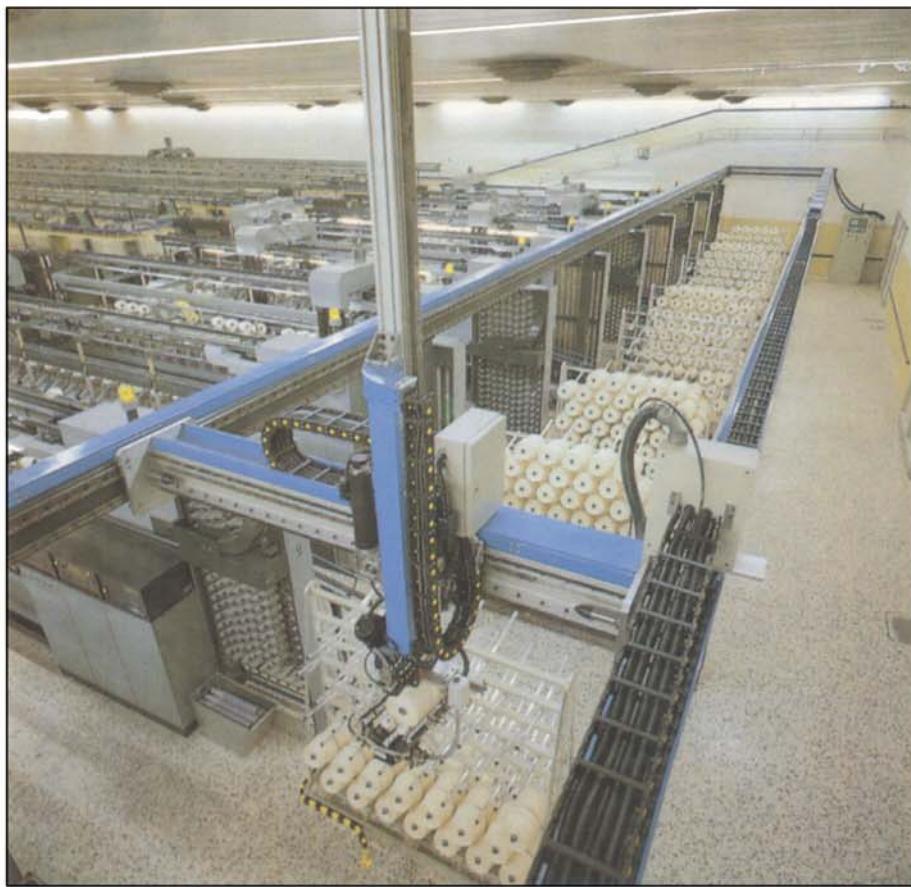
I Italiana Robot

The Automation Specialists



PRODUCTS PROFILE

Robot mod. 21



◀ Robot di palletizzazione
rocche in grado di gestire
parametricamente dia-
metri differenti.

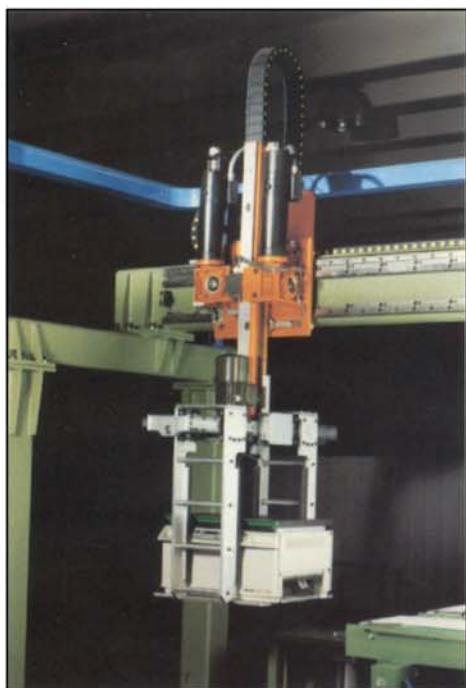
*Palletizing robot for yarn
packages can handle a va-
riety of diameters by using
a parametric software.*

▼ Isola di palletizzazione composta da due robot indipendenti, in grado di gestire parametricamente 10 prodotti contemporanei.

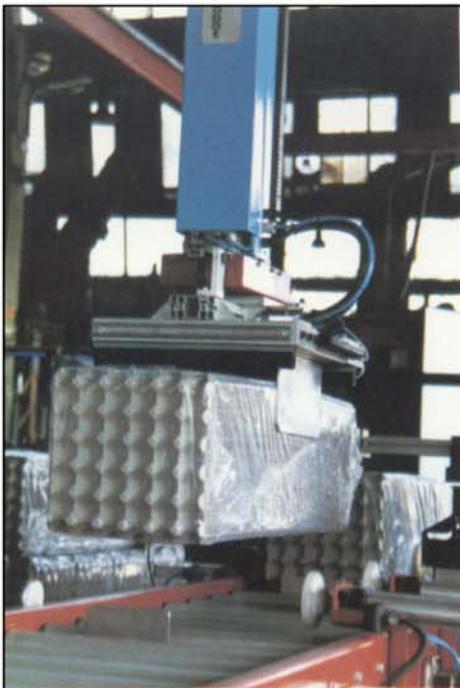
Palletizing island, equipped with two independent robots, for handling ten different products coming at random at the same time.



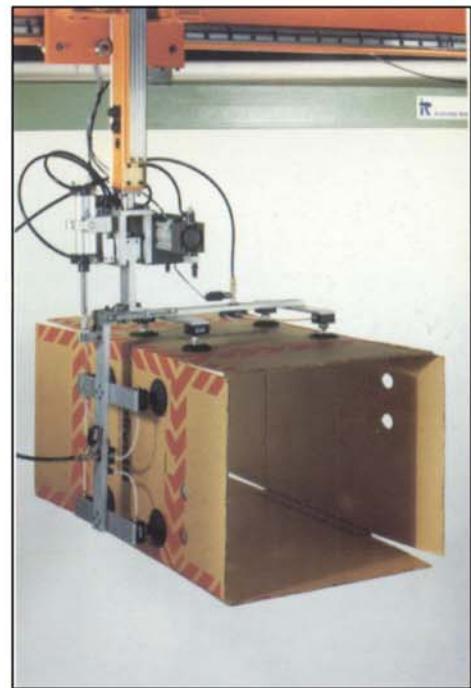
Robot mod. 21



▲ Unità di presa elettrica.
Electric gripping unit.



▲ Unità di presa pneumatica.
Pneumatic gripping unit.



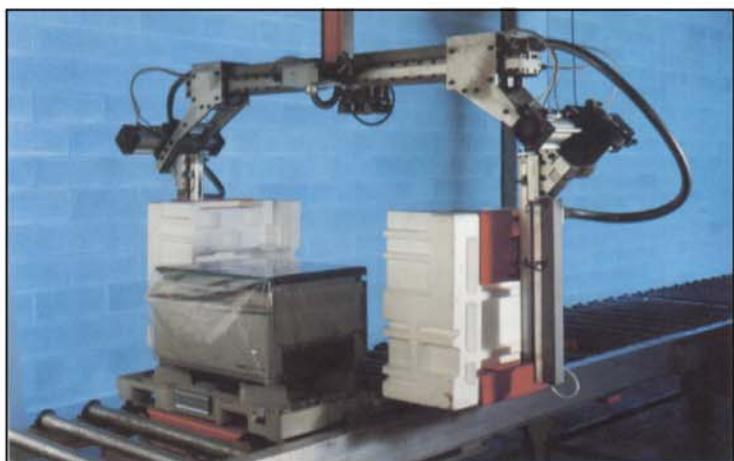
▲ Unità di presa a depressione con
brandeggio pneumatico.
*Vacuum gripping unit with pneumatic
overturning system.*



▲ Unità di presa a forche per rocche.
Fork gripping unit for yarn packages.



▲ Unità di presa a depressione con
aspirante.
Vacuum gripping unit.

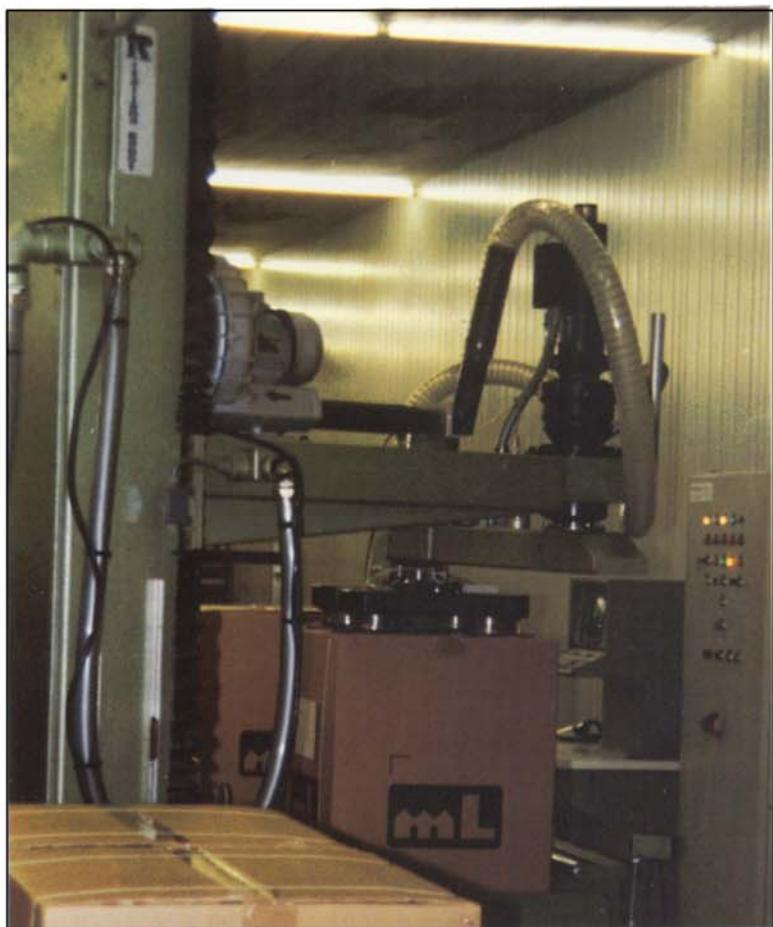


▲ Unità di presa e movimentazione gusci in polistirolo.
Gripping and handling unit for polystyrene-shell.



▲ Unità di presa pneumatica.
Pneumatic gripping unit.

Palletizzatore mod. 36.1



◀ Robot di palletizzazione e movimentazione pallet.

Palletizing robot and pallets handling.

Robot di palletizzazione per contenitori in magazzino rotante.

Palletizing robot for containers in a revolving storage system.



Palletizzatore mod. 36.1

Palletizzatore mod. 36.1



◀ Robot di palletizzazione e movimentazione pallet.

Palletizing Robot and pallets handling.

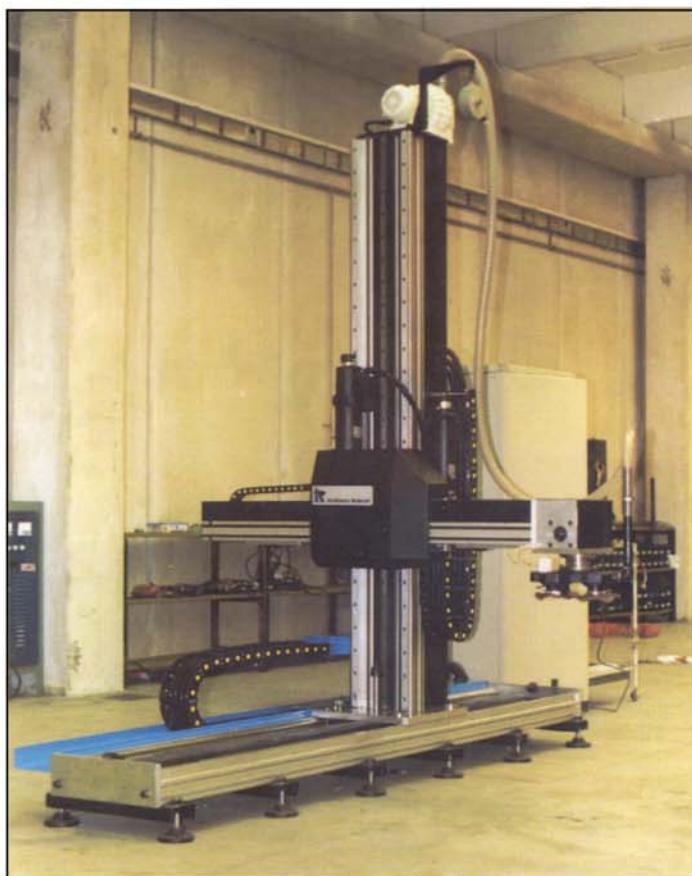


◀ Robot di palletizzazione e movimentazione pallet.

Palletizing Robot and pallets handling.

Palletizzatore mod. 36.1

Robot mod. 01



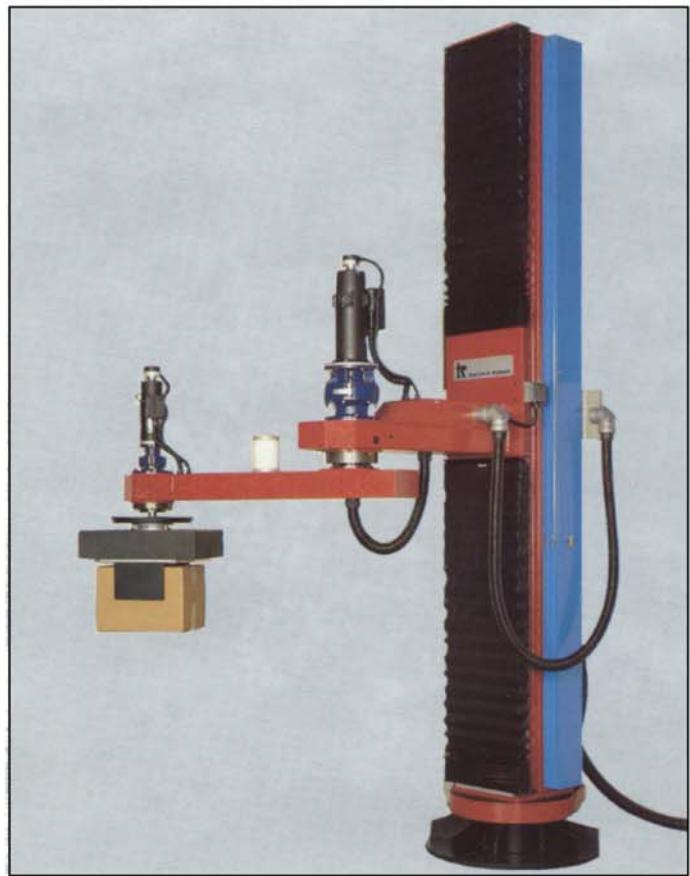
- ▲ Robot pallettizzatore con software parametrico a quattro assi, utilizzato per la palletizzazione di due o più bancali.

Palletizing robot with four axes and parametric software to load products on two or more pallets.

- ▼ Robot di pallettizzazione con software parametrico a quattro assi, utilizzato per la pallettizzazione di due o più bancali.

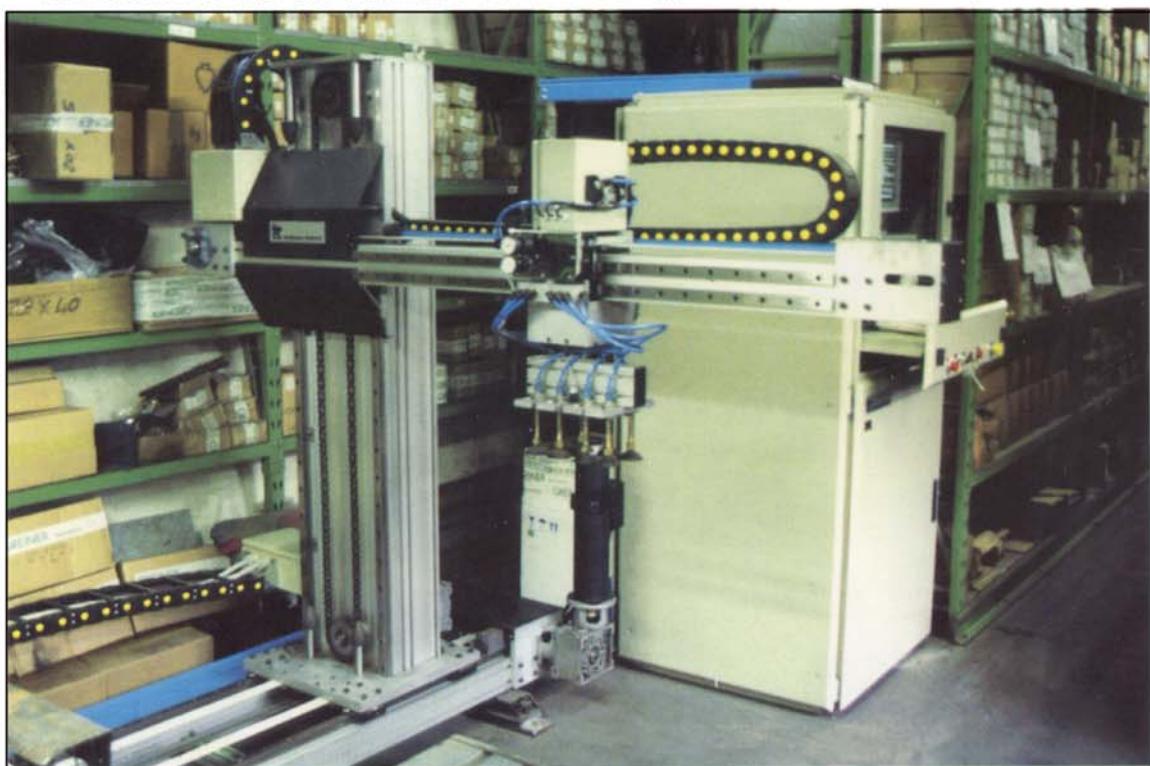
Robot with four axes and parametric software loading products on two or more pallets.

Pallettizzatore mod. 36



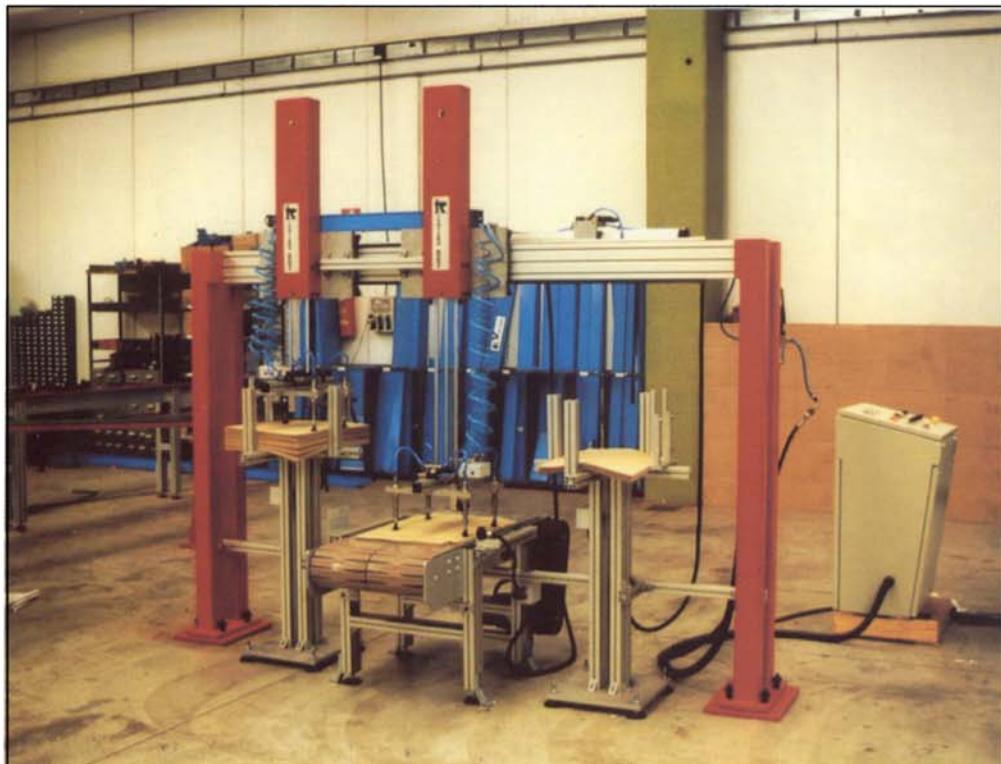
- ▲ Robot pallettizzatore con software parametrico a quattro assi, utilizzato per la palletizzazione di due bancali.

Robot with four axes and parametric software loading products on two pallets.



Robot mod. 03

Posizionatore mod. 13.S



► Posizionatore pneumatico a portale utilizzato per la movimentazione, centraggio e formazione di strati d'interfalda.

Pneumatic portal frame positioner to move, to count and to place interstrata between layers of products.

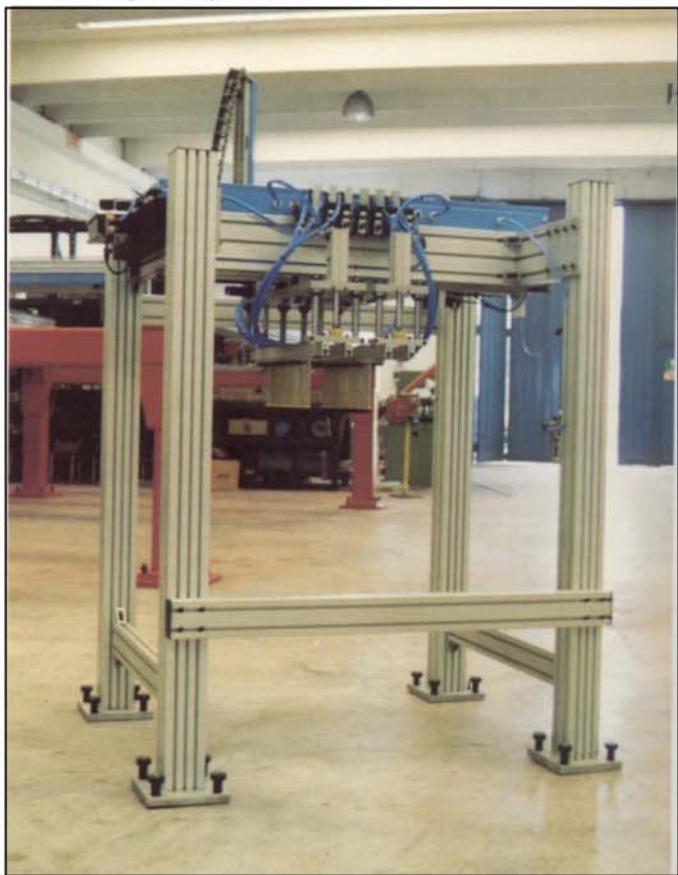
▼ Posizionatore pneumatico utilizzato per la singolarizzazione incrementale decrementale di pallets.

Pneumatic positioner for Palletizing-Depalletizing pallets.



▼ Posizionatore pneumatico a portale utilizzato per lo smistamento di prodotti alimentari.

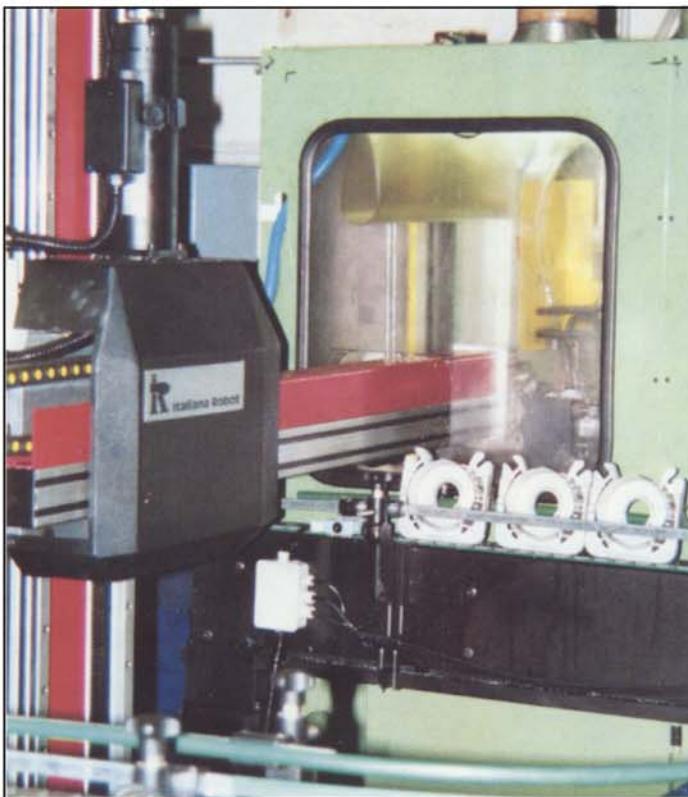
Pneumatic portal frame positioner specially designed for clearing food products.



Posizionatore mod. 53

Posizionatore mod. 23

Robot mod. 01



◀ Robot di tipologia Gantry a montante con tre assi, utilizzato per l'asservimento di un transfer.

Column Gantry Robot with three axes working on a tranfer.

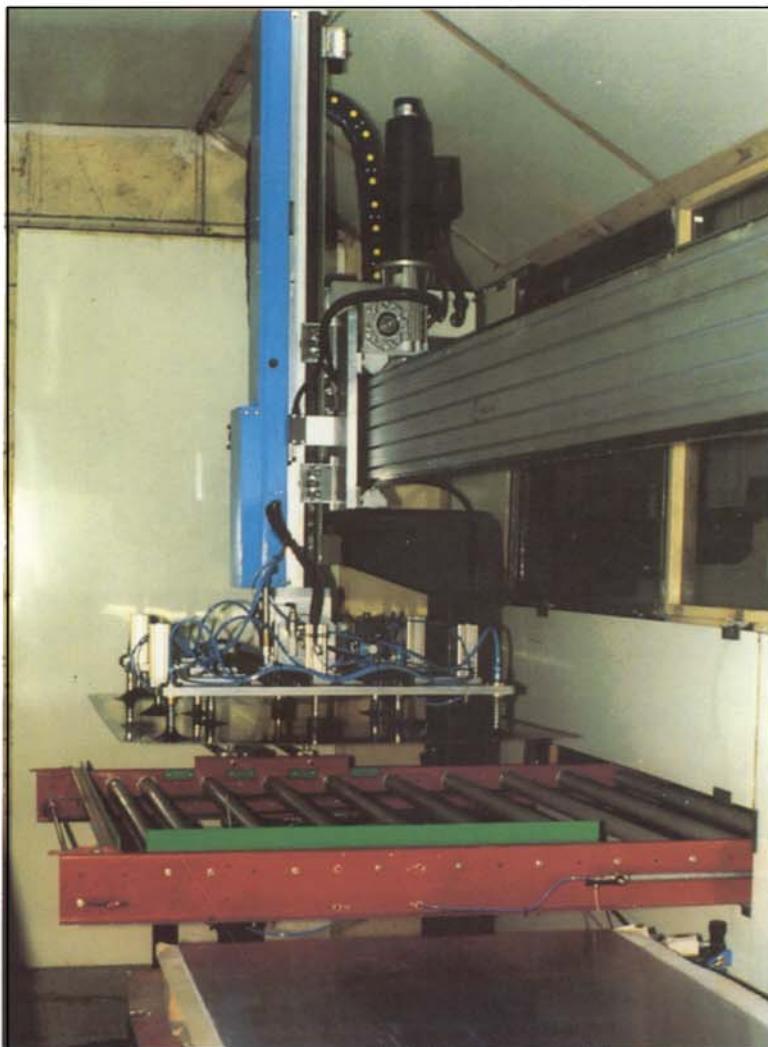
- ▼ Robot di tipologia Gantry con cinque assi, è utilizzato per l'asservimento di un'isola composta da centri di lavoro.

Gantry Robot with five axes working in a island of machining centers.



Robot mod. 01.1

Robot mod. 11

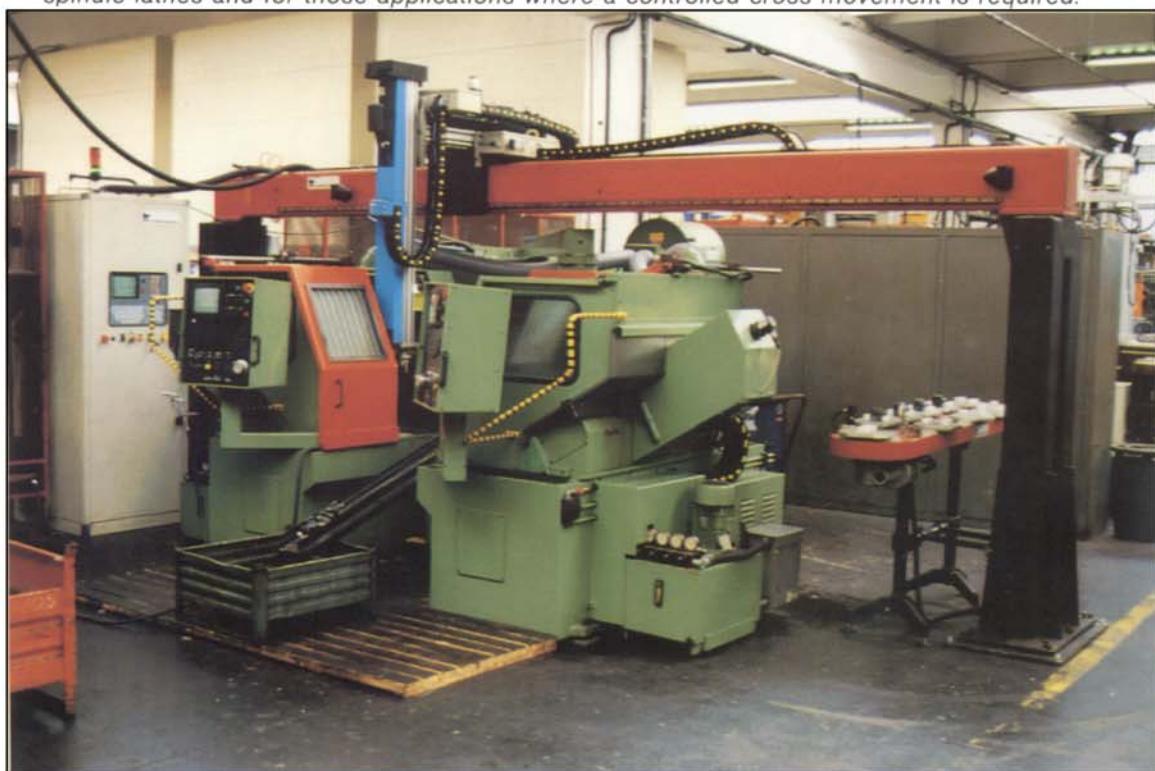


◀ Robot di movimentazione e di palletizzazione pannelli.

Robot for handling and palletizing panels.

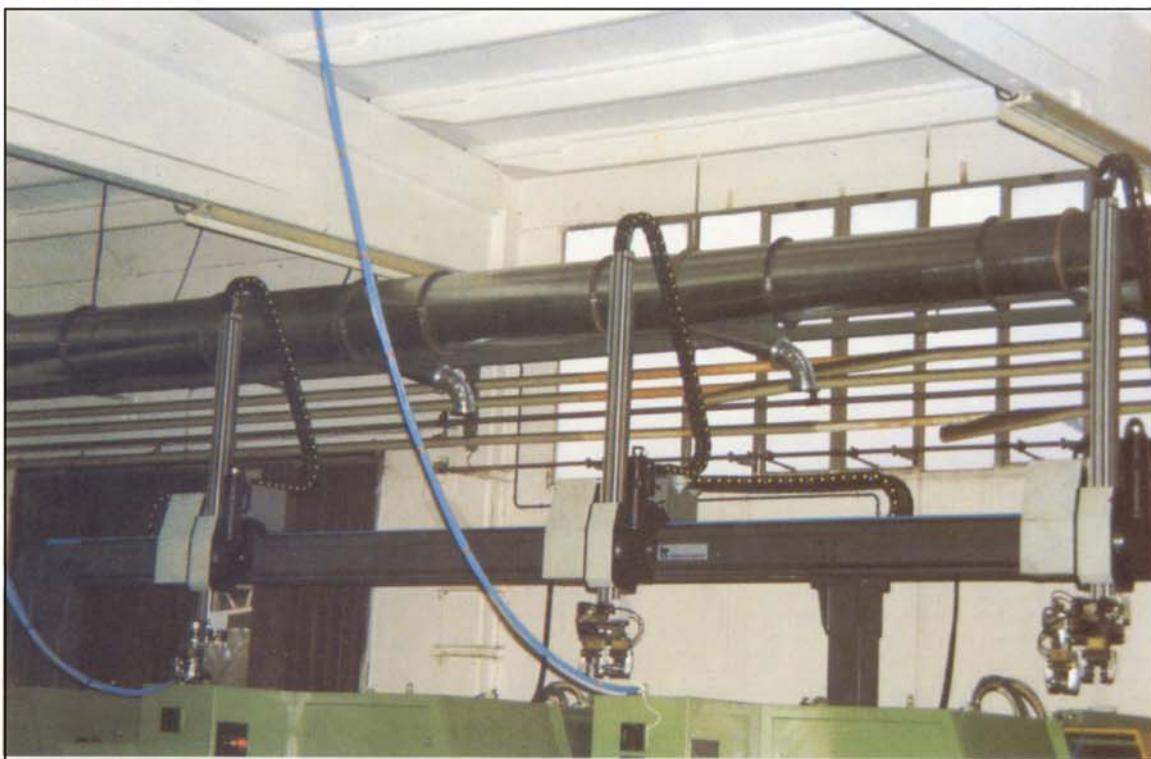
▼ Il robot è impiegato per l'asservimento di torni bimandrino o per le applicazioni che necessitano uno spostamento trasversale controllato.

The robot has one way system with three axes, it is often used in the mechanical field to assist two spindle lathes and for those applications where a controlled cross movement is required.



Robot mod. 26

Robot mod. 11.S

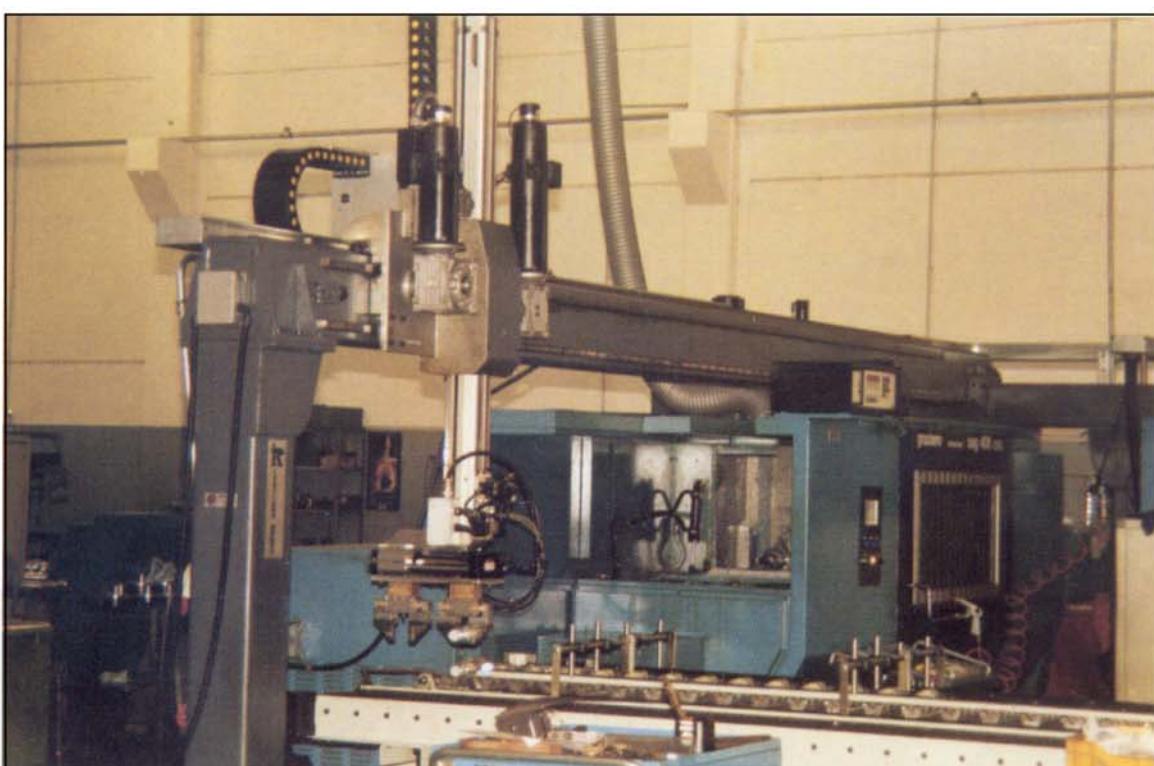


▲ Isola di lavoro per asservimento di 3 torni.
L'isola è dotata di tre robot indipendenti per carico e scarico delle macchine sovrapponendosi nelle posizioni di lavoro.

Working island assisting three CNC lathes, the island has three independent robots for loading-unloading the machines overlapping each position.

▼ Robot utilizzato per l'asservimento di un tornio adibito alla tornitura di flange ed alberi.

Robot assisting CNC lathe for machining flanges and shafts.



Robot mod. 11

Robot mod. 11.1

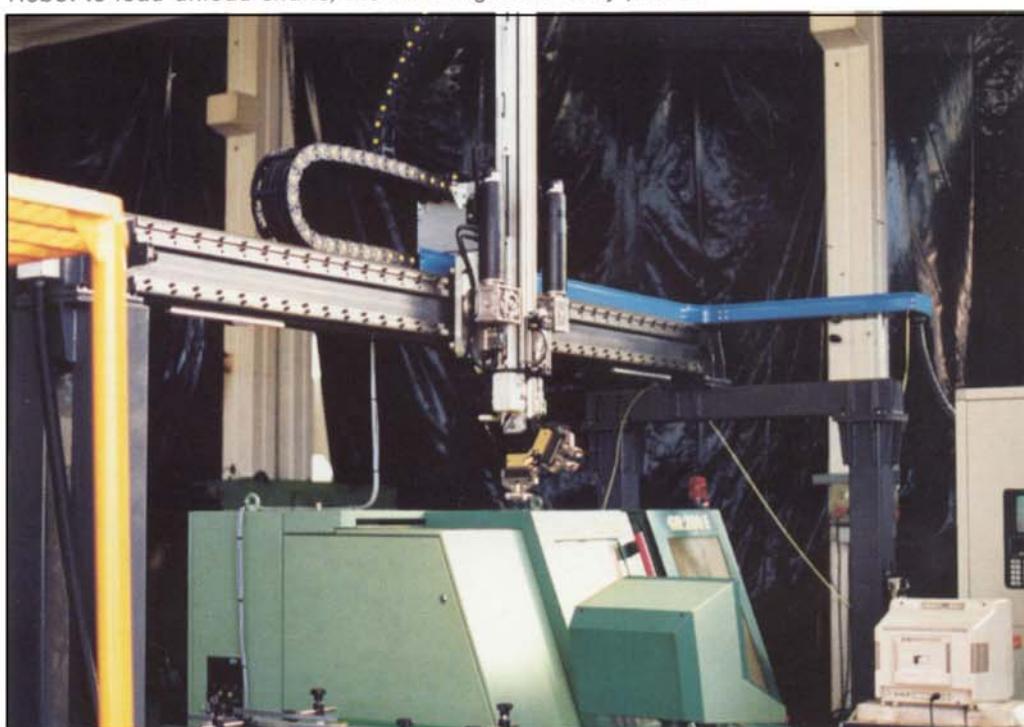


▲ Robot utilizzato per l'asservimento di alberi, la cella di lavoro è dotata di magazzino e ribaltatore.

Robot for shafts loading-unloading on CNC lathe, the working cell includes a store with a tilting mechanism.

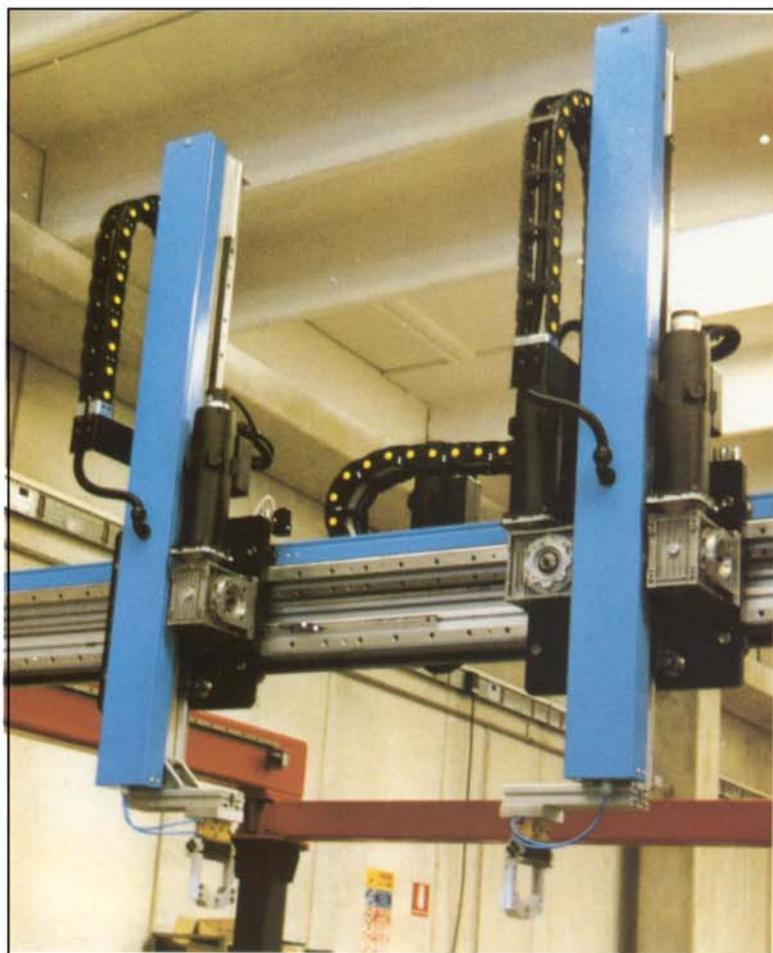
▼ Robot di carico-scarico alberi, la movimentazione avviene con pallet.

Robot to load-unload shafts, the handling is done by pallets.



Robot mod. 11

Robot mod. 21.S



◀ Particolare di robot utilizzato per l'asservimento di una rettifica per alberi.

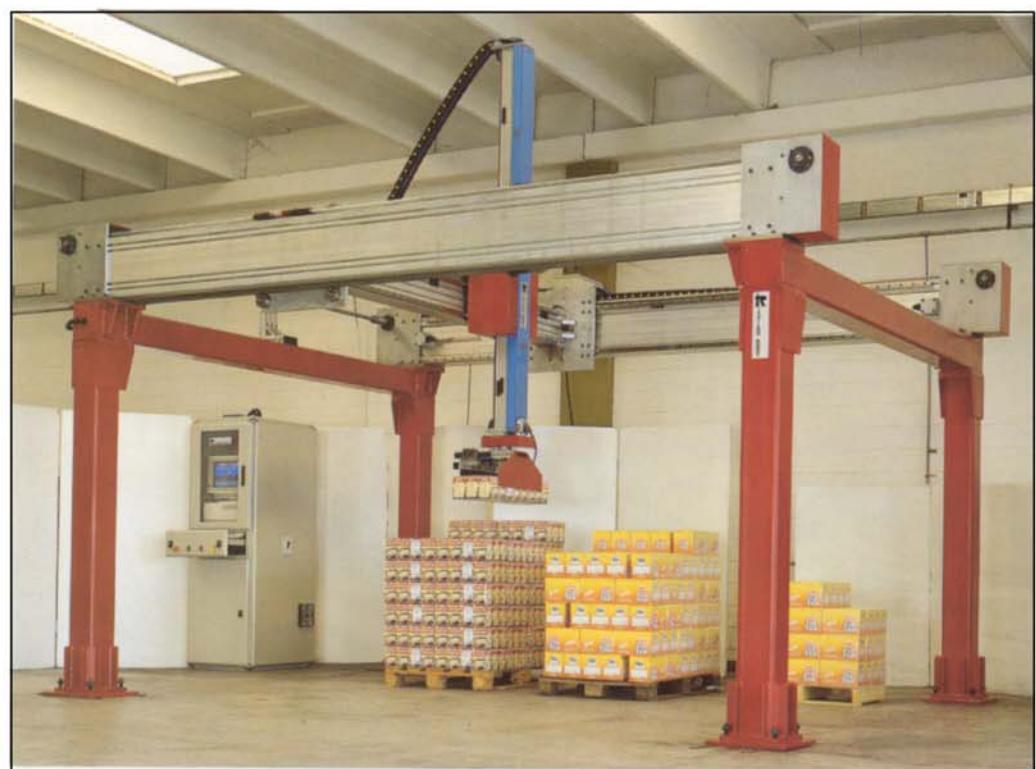
Il sistema è in grado di movimentare in tempo reale diametri e lunghezze differenti.

Detail of robot used on a shafts grinding machine.

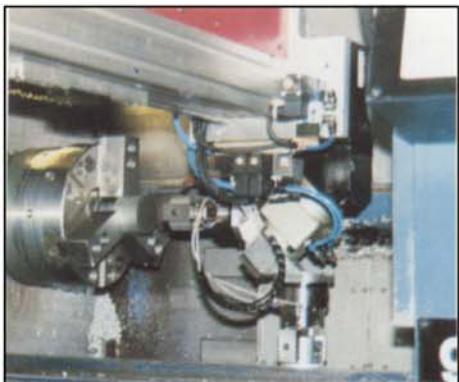
The system can handle products of different diameters and lengths in a real time.

Robot per la palletizzazione di fardelli termoretratti. L'isola di lavoro è in grado di movimentare parametricamente tre prodotti differenti.

Palletizing robot for wrapped bundles, the working island palletizes three different products.

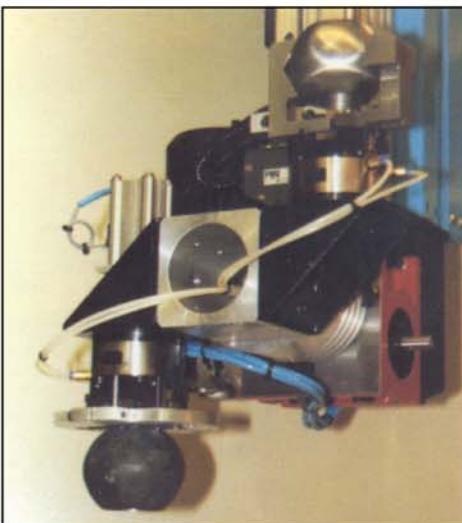


Robot mod. 21.1



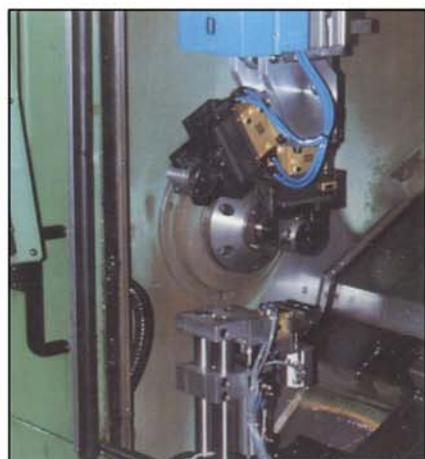
▲ Unità pneumatica di movimentazione flange.

Pneumatic unit for flanges handling.



▲ Unità elettrica di movimentazione flange.

Electric unit for flanges handling.



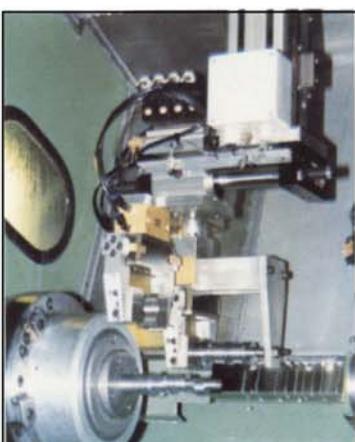
▲ Unità pneumatica di movimentazione alberi.

Pneumatic unit for shafts handling.



▲ Unità elettrica di movimentazione alberi e flange.

Electric unit for shafts and flanges handling.



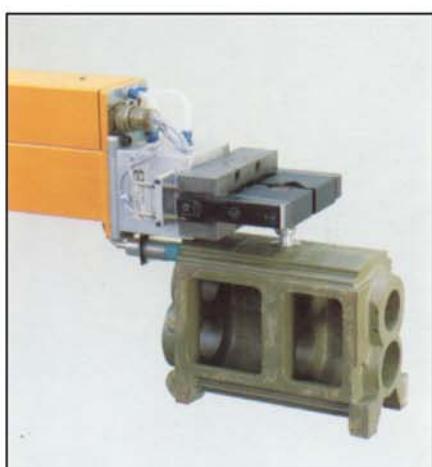
▲ Unità pneumatica di movimentazione alberi.

Pneumatic unit for shafts handling.



▲ Unità elettrica di movimentazione alberi e flange.

Electric unit for shafts and flanges handling.



▲ Unità di presa pneumatica a chiusura parallela.

Pneumatic gripping unit with parallel locking.



▲ Unità di presa pneumatica a chiusura angolare.

Pneumatic gripping unit with angular locking.



▲ Unità elettrica di rotazione e brandeggio pneumatico.

Electric rotation unit and pneumatic overturning system.