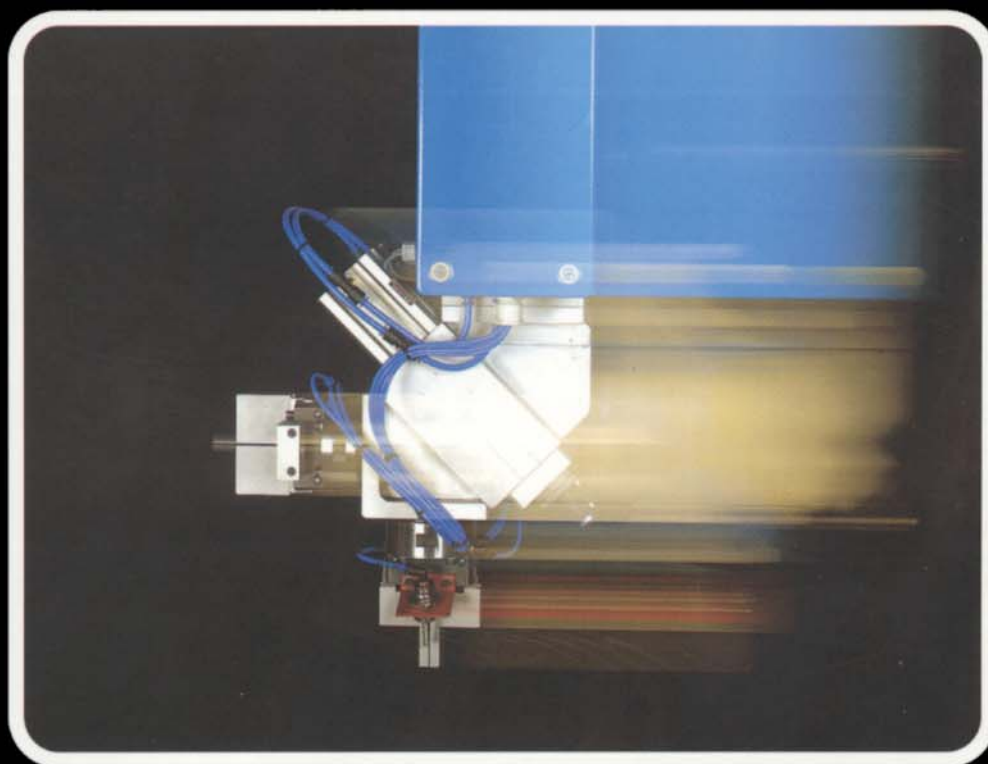




Italiana Robot

ROBOT FOR MACHINE TOOLS

PRODUCTS PROFILE



24060 CENATE SOPRA (BG) - Via Provinciale, 65
Tel. 035/957006 - Fax 035/957007 - Modem 035/957016

Http: www.italianarobot.com

E-Mail: ab@italianarobot.com - ut@italianarobot.com



Italiana Robot



① **Robot a Portale Mod.11**

Questa tipologia di robot a portale ha indubbiamente la struttura meccanica più appropriata per l'asservimento di macchine utensili, in quanto occupa uno spazio minimo ed offre la più completa accessibilità all'operatore per attrezzare la macchina e gestire il magazzino pezzi. Realizzata in tre diverse grandezze, in funzione dei carichi applicati alla pinza, ha una capacità massima di 250 kg. La componentistica elettrica, pneumatica e meccanica è stata selezionata per soddisfare i più severi capitolati e per ottenere la massima qualità e affidabilità nel tempo. La gestione è affidata ad un CNC dedicato per robot e corredato da software parametrico realizzato appositamente per le tipologie dei pezzi più ricorrenti: alberi, flange o similari.

② **Gantry Robot Mod.11**

This kind of gantry robot undeniably has the most appropriate mechanical structure for the assistance of machine tools, as it requires a minimum space and gives complete access to fit machine and the magazine of pieces. It is realized in three different sizes according to the weight carried by the gripper, max. capacity





Italiana Robot



- ① Esempi di magazzini con movimentazione pallets
- ② Examples of magazines handling pallets
- ③ Beispiel eines Lagers.





Italiana Robot



- ① Robot Mod. 11 impiegato per l'asservimento di una foratrice-elasatrice ad assi orizzontali con due teste contrapposte.
- ② Robot Mod. 11 assisting an horizontal drilling-boring machine with two opposit heads.
- ③ Roboter für die Unterstützung einer Horizontalbohrmaschine mit zwei gegenüberliegenden Köpfen.

- ① Robot Mod. 11 impiegato pe il carico e lo scarico di alberi e flange su tornio CNC.
- ② Robot Mod. 11 used to load-unload shafts and flanges on a CNC lathe.
- ③ Roboter für die Unterstützung einer Drehbank für Schafte und Flansche.





Italiana Robot



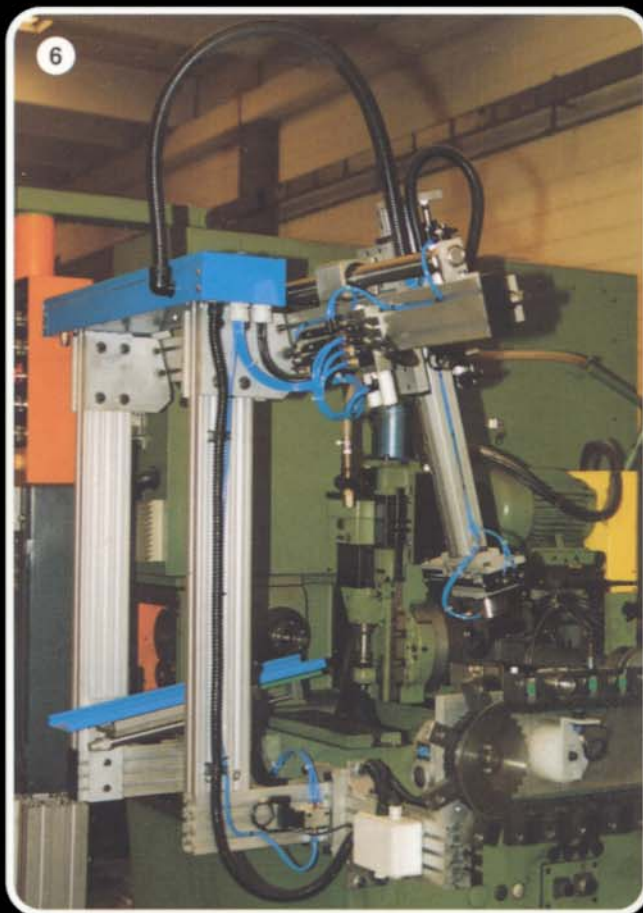
- ① Reparto di dentatura automatizzato con posizionatori pneumatici cartesiani. Mod. 09
- Ⓒ Gears production department automatized with cartesian pneumatic positioners. Mod. 09
- Ⓓ Zahnrad produktion automatisiert mit einem "Cartesian" pneumatischen Positioniere. Mod. 09

- ① Robot cartesiano Mod. 01 a 5 assi, utilizzato per automatizzare un'isola con centri di lavoro.
- Ⓒ Island with machining centers assisted by a cartesian robot Mod. 01 with 5 axes.
- Ⓓ "Cartesian" Roboter mit fünf Achsen assistiert einer Produktionsinsel mit bearbeitungszentren.



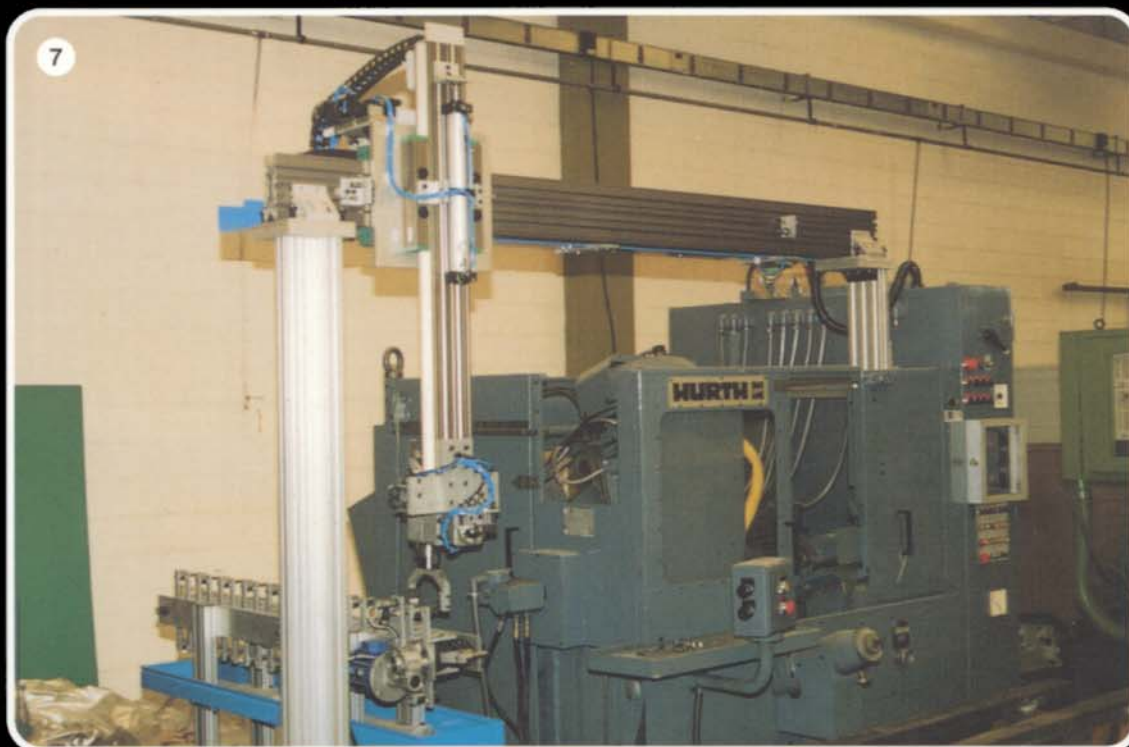


Italiana Robot



- ① Posizionatori pneumatici a Portale Mod. 13
- Ⓔ Pneumatic gantry positioners. Mod. 13
- ⓓ Pneumatische Portale Mod. 13

- ① Automazioni personalizzate per l'asservimento di diverse tipologie di macchine utensili.
- Ⓔ Customized automations assisting different kinds of machine tools.
- ⓓ Kundenerstellte oder angepaßte Automatisierung zur Unterstützung verschiedener Fertigungsprozesse.





Italiana Robot



250 kg. The electric, pneumatic and mechanical components are selected to comply the most strict specifications and to obtain the highest quality and reliability. The control is carried out by a specific CNC designed for robot which is complete with parametric software expressly made for the most common machining pieces: shafts, flanges or similar.

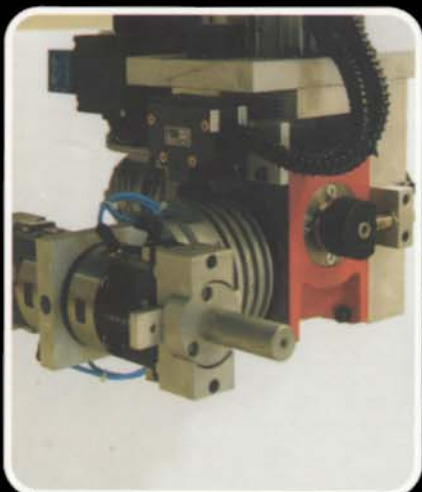
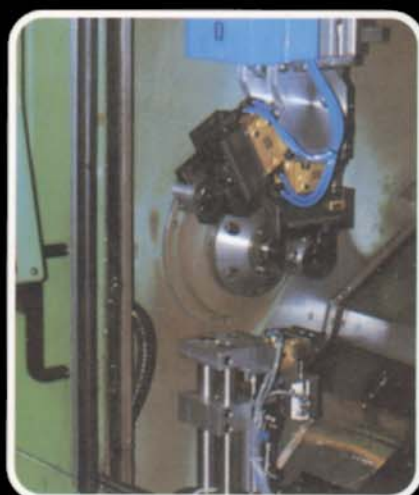
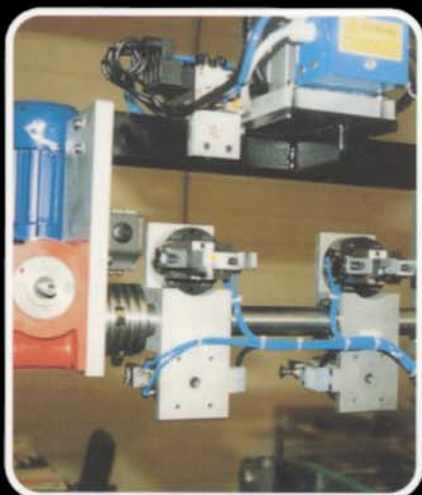
Ⓢ **Roboter Portale Mod.11**

Diese Art eines Portalroboters hat unleugbar eine im hohen Maße auf die Unterstützung maschineller Werkzeuge angepasste mechanische Struktur, da sie bei minimalem Platzverbrauch den vollständigen Zugriff sowohl zu den Maschinen als auch auf die Magazine der einzelnen Produktions - Teile ermöglicht. Der Roboter ist entsprechend der zu handhabenden Gewichte in drei Ausführungen bis zu einer maximalen Tragkraft von 250 kg zu haben. Die elektrischen, pneumatischen und mechanischen Komponenten wurden so gewählt, daß sie bei höchster Qualität und Zuverlässigkeit den striktesten Anweisungen entsprechen können. Die Kontrolle/Steuerung wird mittels einer roboterspezifischen CNC durchgeführt. Vollständig ist diese mit einer parametrischen Software, die ausdrücklich für Maschinelle Teile, Schafte, Flansche u.ä. entwickelt wurde.





Italiana Robot



① Pinze, la variabile nella modularità, esempi.

Ⓐ Grippers, the variable unit within modularity, examples.

Ⓢ Greifer, die variable Einheit innerhalb der Modularität, Beispiele.