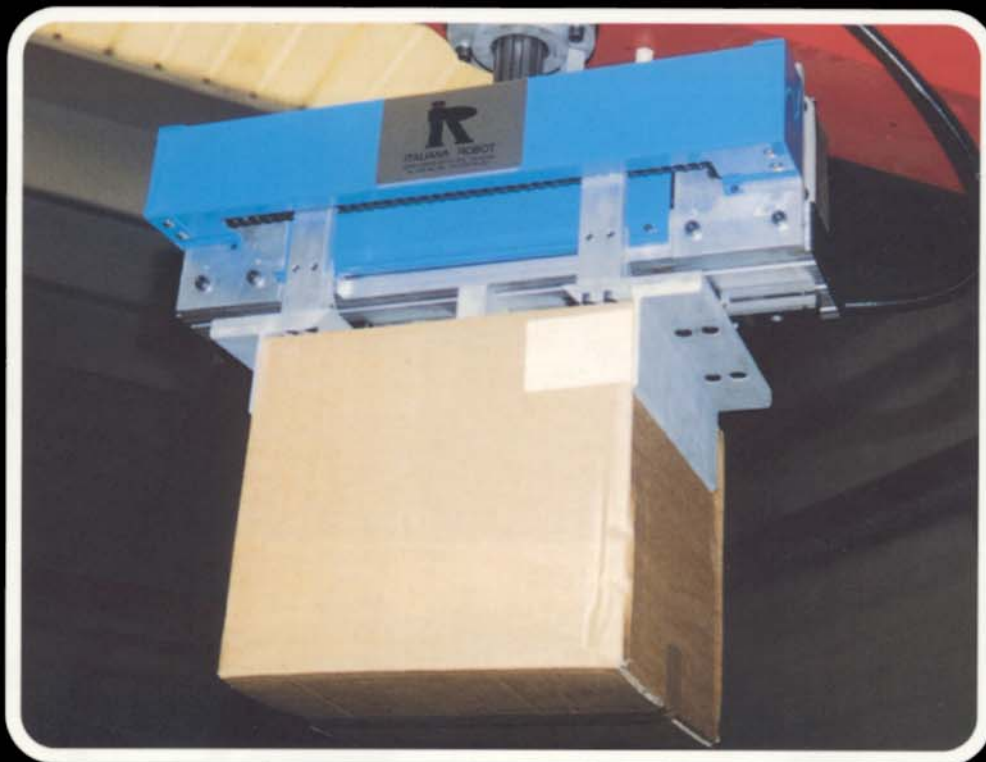




Italiana Robot

HANDLING & PALLETISING SYSTEMS

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 Sistemi automatici di scarico e palettizzazione rocche di filato

Un singolo Robot Mod. 11 o Mod. 21, con due, tre o quattro assi base, può servire una serie di macchine a schiera o a fronti contrapposti. L'isola di palettizzazione può essere collocata a fronte macchine oppure in un'area dedicata all'imballaggio. Le movimentazioni automatiche delle rocche, dei pallet e delle interfalde sono personalizzate per ogni applicazione. La gestione è affidata ad un CNC dedicato per robot e corredato di software parametrico per la realizzazione di nuovi programmi in tempo reale anche da operatori non esperti di programmazione.

② Automated yarn packages discharge and palletising systems

A single robot Mod. 11 or 21, with two, three or four basic axes, can service a series of machines, arranged in one or two opposed sides rows. The palletising island can be installed at the end of the row of machines or in another area used for packaging. The automatic handling of the yarn packages, of pallets and the carton sheets separators are customized for each application. The system is controlled by specific CNC for robotic application, equipped with a parametric software so that any palletising program can be made on the spot even by unskilled operator.



Italiana Robot



transferring shuttle, weighing in line, labelling of product or pallet, box forming machine, stretch film wrapping machine etc. The plant is controlled by specific CNC for robotic application, complete with parametric software "Box" to be able to make any palletising program on the spot even by unskilled operator.

Palettisierungsinsel mit Portal robot Mod. 21

Diese Art von Roboter hat eine in hohem Maße auf die Erstellung einer zentralen Palettisierungsinsel angepaßte mechanische Struktur. Die Struktur und die Dimension dieses Systems ist modular und läßt sich somit später auch vergrößern. Die Anlage kann mit folgenden Anbindungen implementiert werden: Fördersysteme für Produkte, Palettenlager und -austeiler, Transfershuttle, Waage, Beschilderung der Produkte oder Paletten. Die Anlage wird gesteuert mittels einer speziellen CNC für Robotererweiterungen. Komplettiert wird diese durch die parametrische Software "Box", die selbst einen ungeübten Bediener in die Lage versetzt ein präzises Palettisierungsprogramm zu erstellen.





9 Isole di palettizzazione con robot a portale Mod. 21

Questa tipologia di robot ha indubbiamente la struttura meccanica più appropriata per creare isole di palettizzazione centralizzate. La struttura e le dimensioni di questo sistema sono modulari ed espandibili anche nel tempo. L'impianto può essere incrementato con periferiche quali: convogliamento prodotti, dispensatori di pallet in automatico, navette di trasferimento, pesatrici in linea per colli o pallet, fasciapallett ecc. La gestione è affidata a un CNC specifico per robot, corredato di software parametrico "Box" per la creazione di nuovi programmi in tempo reale anche da operatori non esperti di programmazione.

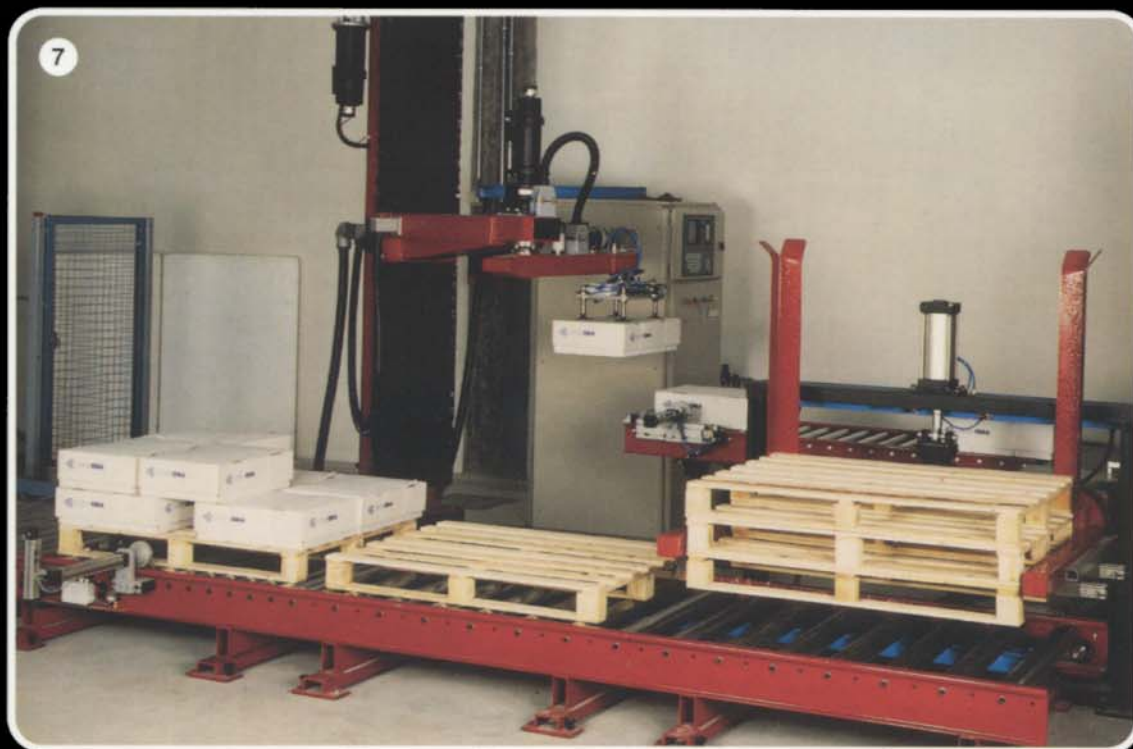
10 Palletising island with Gantry robot Mod. 21

This type of robot has the most appropriate mechanical structure to make a centralized palletization island. The structure and dimension of this system are modular and can be enlarged in future. The plant can be implemented with peripherals as: conveyors of products, pallet magazine and dispenser,





Italiana Robot



duct dimension. The machine is arranged for a possible and quick change of the gripper and can be equipped with peripherals for the automatic conveying of the product and the pallets.

S.C.A.R.A. Palettisierungsroboter Mod. 36

Aufgrund seiner Spaltenstruktur mit einem doppelt Arm läßt sich dieser Palettisierungsroboter leicht in jede Arbeitsumgebung integrieren. Er ist die ideale Lösung für eine flexible Automatisierung am Ende eines jeden Produktionsprozesses. Die vier Basisachsen werden mittels einer speziell für Roboterlösungen entwickelten CNC gesteuert. Komplettiert durch die Software "Box" (siehe oben) kann die Steuerung auf unvorhergesehene Änderungen des Produktionsvolumens schnell reagieren. Der Roboter ist für eventuelles schnelle Wechsel der Greifer und den Anschluß von Fördersystemen ausgelegt.





Italiana Robot



Palettizzatore S.C.A.R.A. Mod. 36

La configurazione a colonna con doppio braccio rotante rende questo palettizzatore facilmente adattabile in ogni ambiente di lavoro, ideale per automatizzare in modo flessibile il fine linea di qualsiasi prodotto. I 4 assi base sono gestiti da un CNC specifico per robot e corredato di software parametrico "Box" per gestire le impreviste variazioni dei cambi di formato in tempo reale. La macchina è predisposta per un eventuale cambio della pinza in modo rapido e può essere corredata di periferiche per convogliamento automatico del prodotto e dei pallet.

S.C.A.R.A. Palletising robot Mod. 36

The column structure with a double rotating arm enables this palletizer to be easily adaptable in any working environment, it is an ideal solution for a flexible automatization of the end of line of any kind of product. The 4 basic axes are governed by a specific CNC for robotic application, complete with a parametric software "Box" to manage promptly the programming of unexpected variations of the pro-





Italiana Robot



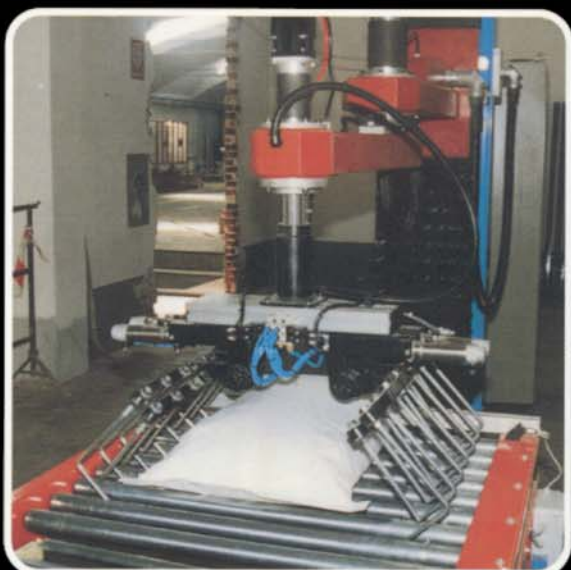
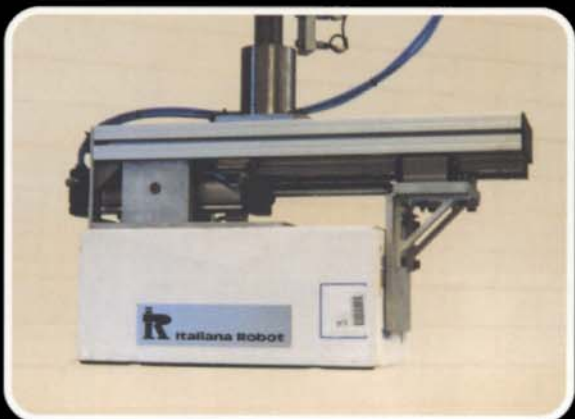
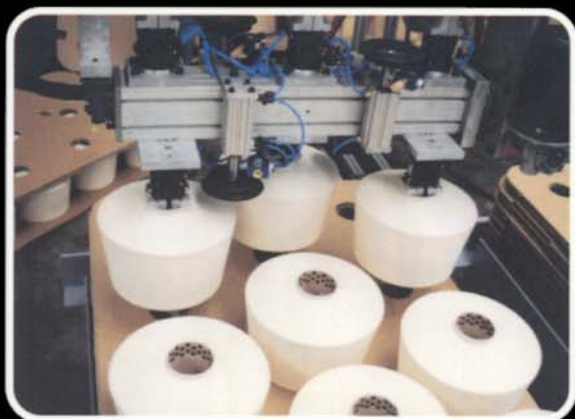
④ Palettisierungssystem für Paket mit automatischen Entlademaschinen, aufgestellt in ein oder zwei gegenüberliegenden Reihen, Verschnüren von mittels zwei - bis vierarmigen Robotern.

Die Palettisierungsinsel kann am Ende einer Maschinenreihe oder einem anderen, für die Verpackung vorgesehenen, Ort installiert werden. Die Handhabung der Verschnürt Pakete und die Separierung der Kartonblätter können für die verschiedenen Anwendungen eingestellt werden mittels der bereits beschriebenen Software "Box" auf dem speziellen CNC.





Italiana Robot



① Pinze, la variabile nella modularità, esempi.

Ⓖ Grippers, the variable unit within modularity, examples.

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