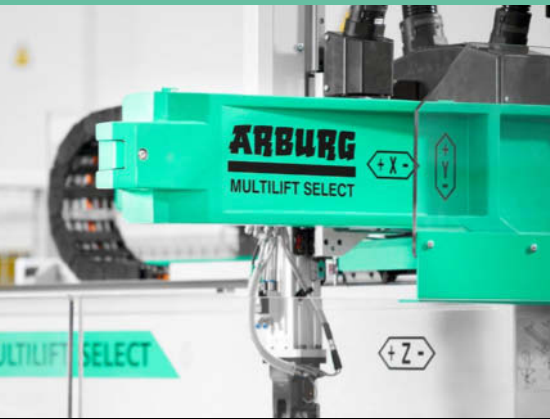




## Sistemas de robot

Información sobre el producto

**Gestión flexible de las piezas  
totalmente integrada**

# ARBURG

# En resumen

1



Made by ARBURG - Made in Germany: símbolo de calidad y eficacia.

2



Plug and work: listos para la producción en poco tiempo gracias a la soluciones completas.

La principal ventaja de nuestra solución completa compuesta por ALLROUNDER y sistema de robot es que la tecnología de ambos elementos queda perfectamente coordinada e integrada. Con una unidad de producción de esas características, no sólo puede producir fácilmente y desde el primer día piezas inyectadas, sino que además pueden introducir insertos, retirar artículos terminados, separar bebederos, desplazar las piezas con cuidado y sin afectar a la calidad, así como depositarlas en la posición necesaria para procesos posteriores de mecanizado o embalaje. Pero ARBURG, uno de los principales fabricantes de máquinas de moldeo por inyección en todo el mundo, no sólo se dedica a producir esas unidades de producción, también se encarga de su puesta en marcha y su seguimiento. Siempre que sean necesarios esos servicios.

1

## Made by ARBURG – Made in Germany

La tecnología de los sistemas de robot refleja la misma filosofía que la técnica de moldeo por inyección de las ALLROUNDER conocida por los clientes: „Made by ARBURG – Made in Germany“ significa sistemas de robot modernos con la misma calidad y la misma capacidad de rendimiento que las máquinas. Su longevidad y amplia disponibilidad proviene de una tecnología robusta que requiere poco mantenimiento. Los sistemas de robot de ARBURG son rentables gracias a su escasas tareas de equipamiento y los breves tiempos de intervención. A todo ello se suma un servicio técnico cualificado disponible rápidamente y en todo el mundo.

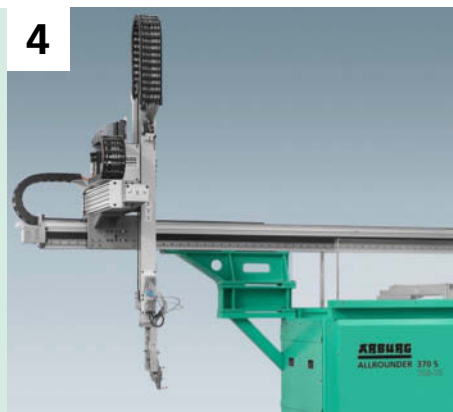
2

## Plug and work:

Para ARBURG, la máquina de moldeo por inyección y el sistema de robot de ARBURG conforman una unidad de producción completa que, junto con su cubierta de protección, cuenta con un certificado CE. El resultado: un sistema listo para la producción en poco tiempo y con un diseño que ahorra espacio, por ejemplo mediante la eliminación de la protección en la parte trasera de la máquina. Apto para funcionar sin problemas desde el primer momento. Esto ofrece ventajas insuperables: una sola persona de contacto desde la fase de diseño hasta la entrega. Al ser proveedor de sistemas, ARBURG puede garantizar que las interfases mecánicas y eléctricas están perfectamente coordinadas entre sí y ofrece una ingeniería de seguridad óptima.



**3** Capacidad de integración: una única unidad de pilotaje para la ALLROUNDER y el sistema de robot.



**4** Flexibilidad: adaptación individual a cada tarea de manipulación.



**5** Eficacia energética: Alimentación transversal de energía de los servomotores durante el frenado

### **3** Capacidad de integración

La ALLROUNDER y el sistema de robot se manejan mediante la unidad de pilotaje central SELOGICA. Esto ofrece las siguientes ventajas:

- Sistema de manejo unificado con programación del ciclo mediante gráficos; menor necesidad de formación
- Una unidad de pilotaje, una regulación, un registro de datos – No se requiere ninguna adaptación
- Tiempos de ajuste cortos gracias a las funciones de autoaprendizaje interactivas
- Funcionalidad mucho mayor en comparación con la conexión EUROMAP
- Sincronización ilimitada de los movimientos del robot y de la máquina

Sólo así se consigue una integración completa con un máximo confort en el manejo.

### **4** Flexibilidad

La técnica de los sistemas de robot de ARBURG se puede seleccionar y adaptar para las tareas de manipulación concretas. Esto es posible gracias a la gran variedad de productos y a la posibilidad de combinar ejes con distintas longitudes y accionamientos. Asimismo existen diversas opciones de conexión para las garras con las que se puede realizar cualquier tarea de inserción y retirada. Sólo así es posible una manipulación de las piezas segura, rápida y especialmente cuidadosa.

### **5** Eficacia energética

El elevado rendimiento de los accionamientos servoeléctricos para los ejes de desplazamiento (ejes principales) y la alimentación transversal de energía de los servomotores durante el frenado hacen que los sistemas de robot trabajen con un consumo eficaz de energía. También resulta positivo para el bajo consumo energético:

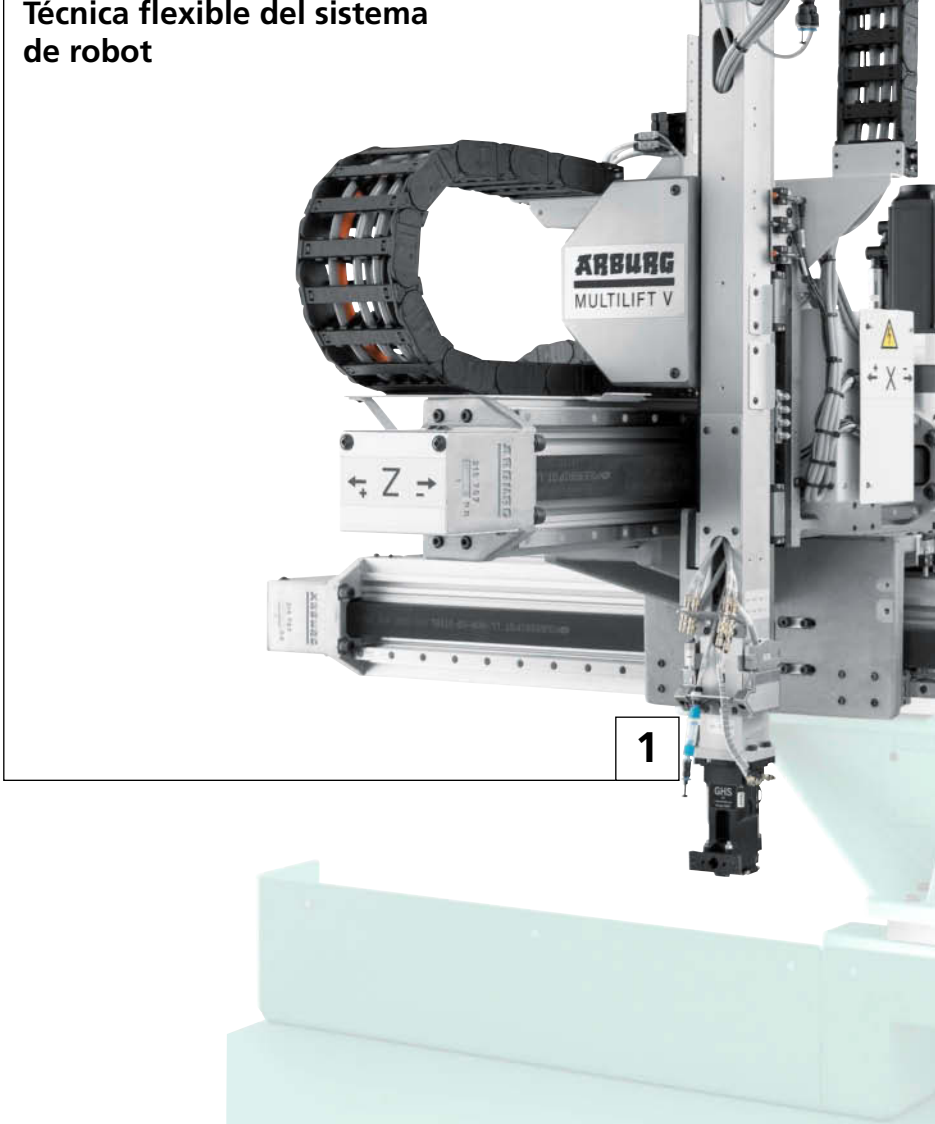
- El mantenimiento de una construcción ligera
- Las posibilidades de configuración individual de los ejes, así como
- La capacidad de programar libremente movimientos simultáneos

# Concepto modular

| Sistema de robot   | ALLROUNDER |         |         |         |                |         |           |
|--------------------|------------|---------|---------|---------|----------------|---------|-----------|
|                    | A          | E       | H       | S       | GOLDEN EDITION | V       | T         |
| INTEGRALPICKER V   | 270-570    | 370-570 | 270-570 |         | 270-570        |         |           |
| MULTILIFT H        | 270-920    | 270-920 | 270-920 | 170-920 | 270-920        |         |           |
| MULTILIFT SELECT   | 270-920    | 370-570 | 270-920 | 270-920 | 270-920        |         |           |
| MULTILIFT V        | 270-920    |         | 270-920 | 270-920 |                | 175-375 | 1200-1500 |
| Robot de seis ejes | 270-920    |         | 270-920 | 270-920 |                | 175-375 | 1200-1500 |

La modularidad es la característica más conocida de nuestra inigualable técnica de moldeo por inyección. Y no cabe duda de que ésta también se aplica a los sistemas de robot de ARBURG. Para cada una de sus tareas, la mejor aplicación. Con un excelente nivel técnico y convincente desde el punto de vista de la rentabilidad. Esa es la modularidad al máximo nivel.

## Técnica flexible del sistema de robot



## 1 Técnica flexible del sistema de robot

La amplia gama de sistemas de robot con intervención horizontal y vertical en el molde contribuye a encontrar la solución más indicada para cada aplicación. Las numerosas opciones de combinación de ejes y longitudes y accionamientos de ejes

aportan una gran flexibilidad. Los ejes de desplazamiento (ejes principales) de los sistemas de robot disponen de accionamientos servoeléctricos y se pueden desplazar simultáneamente, con rapidez y precisión. Los ejes del agarre (ejes secundarios) se pueden equipar con accionamientos neumáticos o servoeléctricos en función de las tareas de manejo correspondientes. Con ello las piezas se pueden retirar y depositar de manera rápida y sencilla. Los insertos se recogen con precisión y comodidad y se po-

sicionan en el molde. El sistema interno de medición absoluta del recorrido permite determinar posiciones de manera segura y hace innecesarias las posiciones de referencia. Dado que no es necesario volver a ajustar los ejes servoeléctricos al cambiar la producción, se reducen las posibilidades de error y los tiempos de parada no programada. Resumiendo: un manejo más cómodo y mejor orientado a la práctica.

## 2

### Unidad de pilotaje SELOGICA

La superficie de manejo gráfica e intuitiva de la unidad de pilotaje SELOGICA ha demostrado su valía en innumerables ocasiones: una gestión conjunta de la técnica de la máquina de moldeo por inyección y el sistema de robot. Lista para funcionar en todo momento. No es necesario aprender nada nuevo ni coordinar la máquina de moldeo por inyección con el sistema de robot. No hay manera más sencilla y centralizada de realizar funciones de pilotaje complejas.



### Unidad de pilotaje SELOGICA

2

# Eficiencia: INTEGRALPICKER V



Dinámico: el eje de inmersión posee una aceleración de hasta 20 m/s<sup>2</sup>.

1

## Retirada fiable de bebederos

El INTEGRALPICKER V le permitirá introducir en su empresa la recogida automatizada a un precio reducido. De entrada vertical en el molde, convence por su técnica de accionamiento de alto rendimiento con tres ejes de movimiento servoeléctricos. Las tareas de equipamiento en los cambios de pedido son mínimas. Esto supone un trabajo sencillo para el usuario con pocas posibilidades de error.

2

## Tiempos de intervención cortos

Una característica básica del INTEGRALPICKER V son los movimientos de libre programación, pero también su alta dinámica, precisión de repetición y eficiencia energética. Pueden definirse todas las posiciones de eje que se desee y programar paradas intermedias. También son posibles movimientos simultáneos y en función del recorrido tanto dentro del ciclo del robot, como entre los ciclos del robot y de

**Sencillez, rapidez, seguridad:** estas son las características de nuestro eficiente sacacoladas. Está especialmente indicado para la retirada de bebederos. Gracias a las numerosas opciones disponibles, los INTEGRALPICKER V verticales pueden adaptarse perfectamente a las distintas tareas de retirada que precise su empresa. Son compactos y ahorran espacio. El molde se puede montar fácilmente desde arriba. Los tiempos de intervención son cortos.

---

**Retirada fiable de bebederos**

---

**Tiempos de intervención cortos**



la máquina. Así, por ejemplo, el eje de inmersión puede arrancar ya durante la apertura del molde o realizar el movimiento de retirada sincronizado con el expulsor. Con ello se reducen sustancialmente los tiempos de ciclo.

### 3 Un concepto global bien pensado

Combinando una máquina de inyección con un sistema de robot se obtiene una unidad de producción compacta con certificación CE. La rampa de expulsión está integrada directamente en el dispositivo de protección. La SELOGICA controla todo de forma centralizada. Gracias a la sencilla función de aprendizaje de los movimientos de los ejes se obtienen tiempos de ajuste muy cortos. También se dispone de numerosas opciones, como distintas pinzas.

3

Un concepto global bien pensado

1

2

INTEGRALPICKER V

# Alta potencia: el MULTILIFT H horizontal



Flexible: ideal para las aplicaciones con técnica de varios componentes.

1

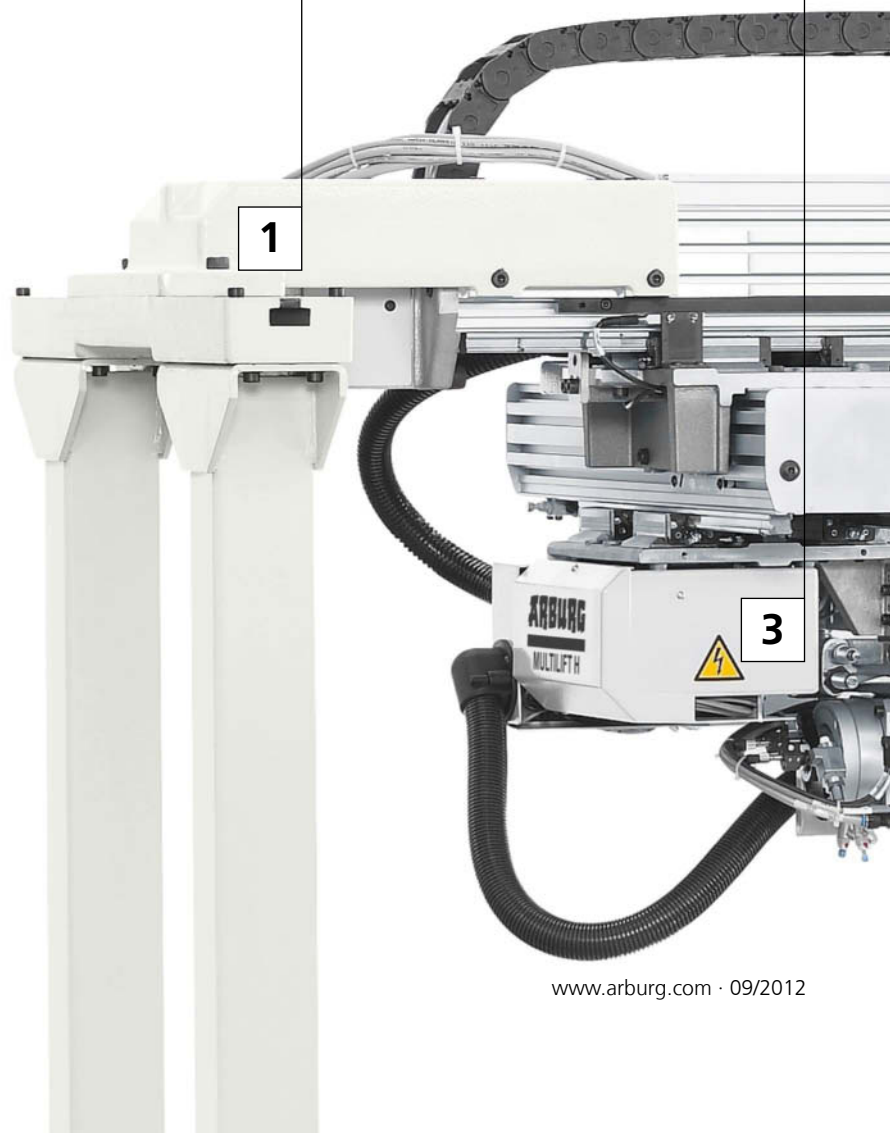
## Altura reducida

Ideal para naves de techos bajos: La intervención horizontal en el molde desde la parte trasera de la máquina deja libre el espacio situado sobre la unidad de cierre para el montaje de los moldes. El MULTILIFT H es ideal para las aplicaciones en condiciones de sala limpia, la inyección vertical en la línea de unión, el moldeo por inyección de varios componentes y la incorporación de periféricos verticales en la unidad de cierre.

## Altura reducida

## Paquetes de equipamiento

Ideal para recoger y depositar las piezas de manera sencilla y cuidadosa: nuestro MULTILIFT H convence por sus cortos tiempos de intervención y por una alta seguridad en los procesos en comparación con el desmoldeo por caída. Su proceso de producción funciona sin problemas y mejora el grado de disponibilidad de todo el sistema. Los rápidos movimientos del MULTILIFT H se completan con la integración perfecta de una técnica de pilotaje moderna. Además, dos paquetes de equipamiento le permiten adaptarse fácilmente a las tareas de manejo concretas.



## 2

### Retirada de piezas rápida y segura

El equipamiento básico con un solo eje de desplazamiento servoeléctrico y un eje del agarre neumático permite obtener movimientos rápidos con una masa movida reducida, así como tiempos de intervención y un consumo de energía reducidos. Las posiciones de retirada y depósito se pueden programar libremente. El resultado: un proceso de producción sin averías y una retirada de piezas segura y delicada.

## 3

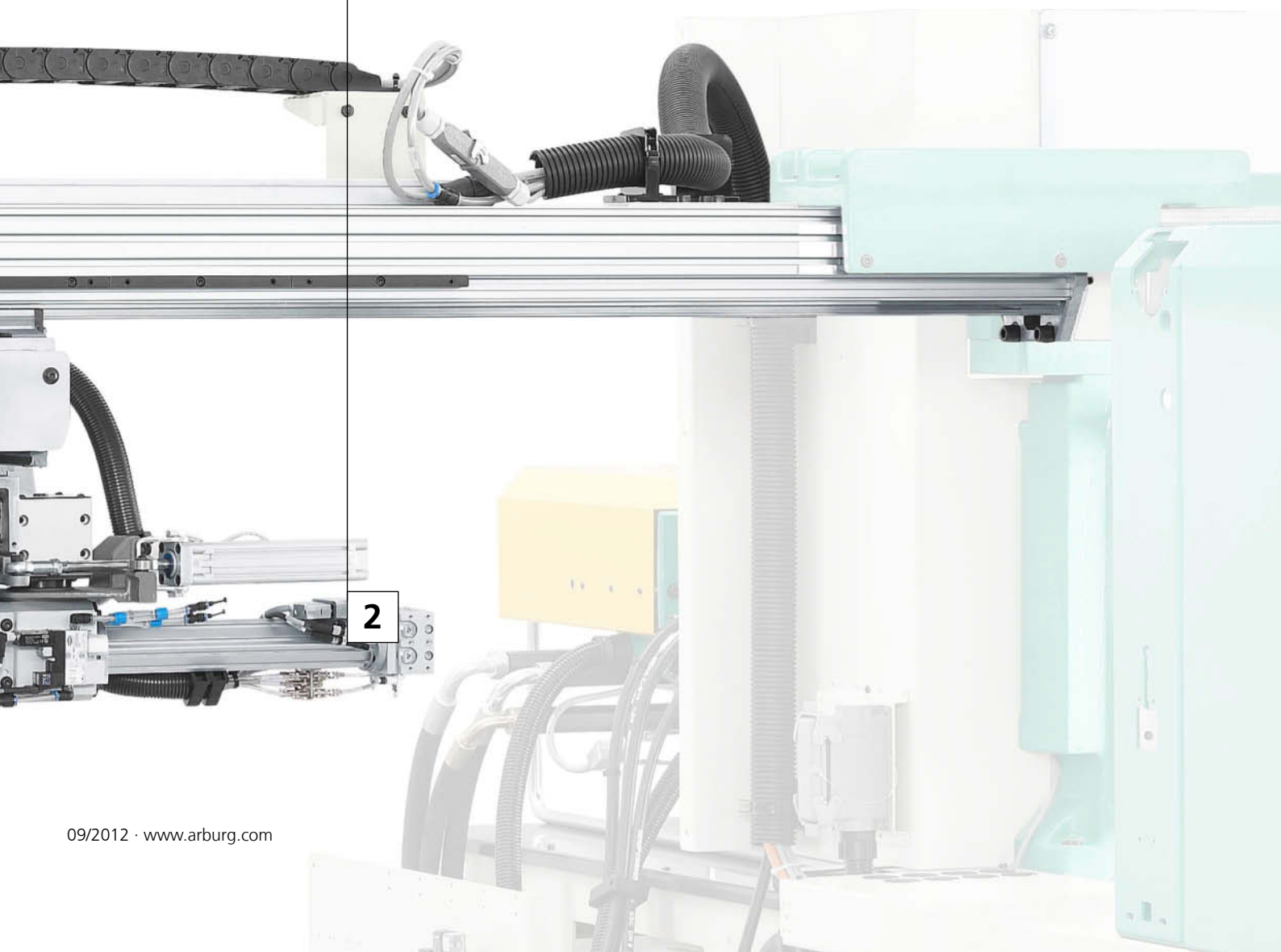
### Paquetes de equipamiento

Se dispone de dos paquetes de equipamiento con una atractiva relación calidad-precio. El paquete de equipamiento 1 es ideal para tiempos del ciclo cortos, mientras que el paquete de equipamiento 2 amplía la zona de trabajo del sistema de robot con el eje del agarre adicional neumático. Así se reduce la anchura de la instalación.



Ampliación modular: eje del agarre neumático para carrera de desmoldeo y depósito.

### Retirada de piezas rápida y segura



# Compacto: el MULTILIFT SELECT vertical



Confortable: Cambio de garra mediante placas adaptadoras estándar.

1

## Técnica de robot preconfigurada

El sistema de robot clásico de ARBURG con intervención vertical en el molde se llama MULTILIFT SELECT. Se puede montar a posteriori sin problemas. La técnica está configurada al respectivo tamaño de la máquina; longitudes de eje compactas, adaptadas correspondientemente. Esta estandarización consecuente permite ofrecer este sistema de robot con una atractiva relación calidad-precio.

2

## Depósito flexible de las piezas

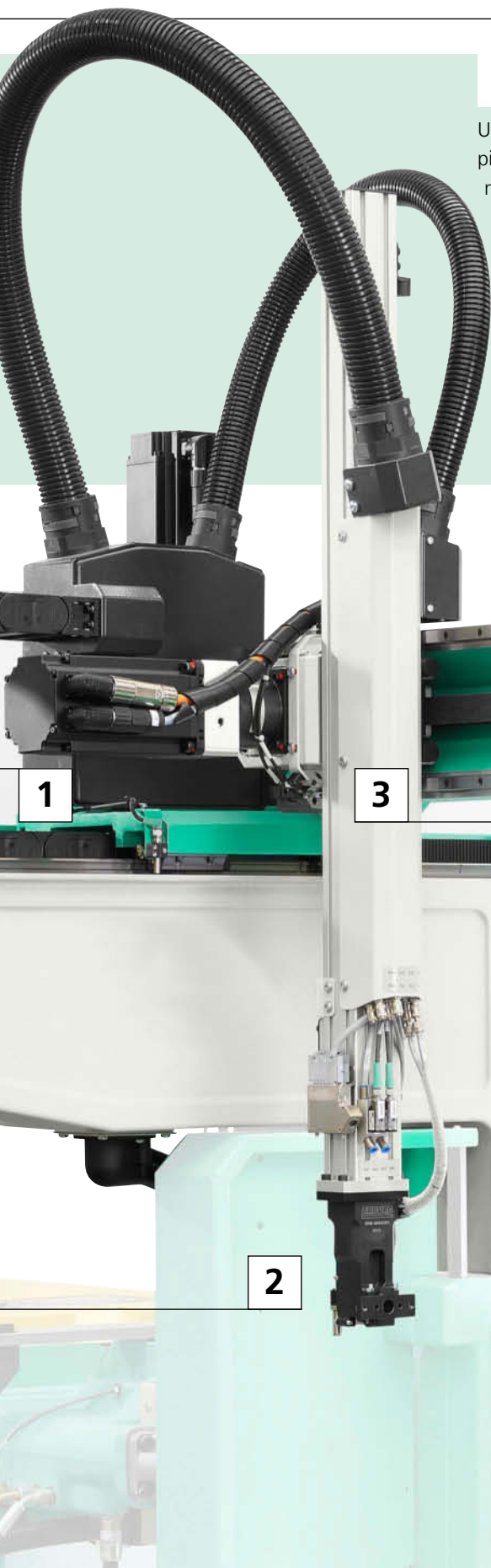
El MULTILIFT SELECT dispone de un equipamiento básico de gran calidad para una retirada precisa de las piezas. Los ejes servoeléctricos de desplazamiento y un eje neumático del agarre permiten programar libremente muestras de recogida y depósito. El agarre se cambia de manera rápida y cómoda mediante placas adaptadoras estándar con acoplamientos rápidos y clavijas compactas.

Ideal para tareas complejas de retirada y apilamiento de piezas: nuestro MULTILIFT SELECT combina una tecnología excelente con un precio de adquisición asequible, por lo que resulta especialmente rentable. Técnica de robot óptima y estandarizada: adaptada a cada tamaño de máquina, con una configuración fija y con una atractiva relación calidad-precio. Los ejes compactos reducen al mínimo el espacio que necesita. La ALLROUNDER y el sistema de robot unidos por la cinta transportadora y la cubierta de protección conforman una unidad de producción completa con certificado CE.



Técnica de robot preconfigurada

Depósito flexible de las piezas



3

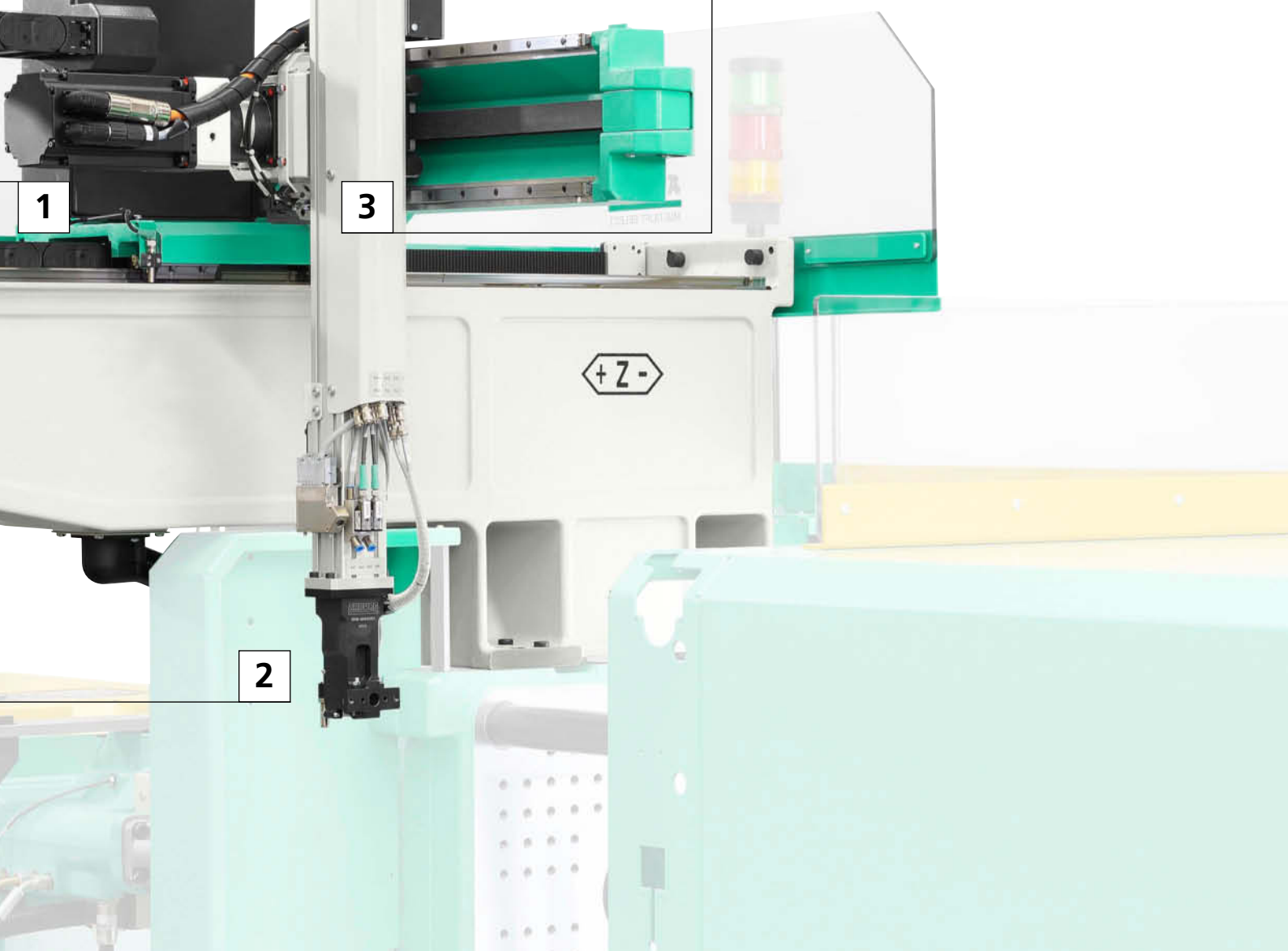
### Opciones orientadas a la práctica

Un eje del agarre adicional para depositar las piezas terminadas en distintas posiciones aumenta la flexibilidad de manejo de las piezas. El MULTILIFT SELECT se completa con una cinta transportadora y una cubierta de protección que le unen a la máquina, formando una unidad de producción lista para funcionar inmediatamente.



Ahorro de espacio: unidad de producción completa con certificado CE.

### Opciones orientadas a la práctica



# Versátiles: los MULTILIFT V verticales



Amplia gama de aplicaciones: pesos de manipulación hasta 25 Kg. gracias a la construcción en forma de pórtico.

Ideal para la integración en celdas de fabricación complejas mediante una zona de trabajo amplia: Nuestro MULTILIFT V convence por su gran versatilidad como sistema de robot. Se basa en el MULTILIFT SELECT y está disponible en distintos modelos y con varios pesos de manipulación. Puede mover tanto los insertos como las piezas inyectadas sin problemas y con una absoluta precisión. Las opciones a medida se adaptan a la perfección a cualquiera de sus tareas de manipulación.

1

## Amplia zona de trabajo

Desde el punto de vista de la técnica, el MULTILIFT SELECT es la base del MULTILIFT V. En este caso se amplía la intervención vertical en el molde con la generosa longitud de los ejes. El resultado: el amplio campo de trabajo rectangular permite montar e incorporar fácilmente otros periféricos. Esto convierte al MULTILIFT V en el sistema de robot ideal para aplicaciones complejas.

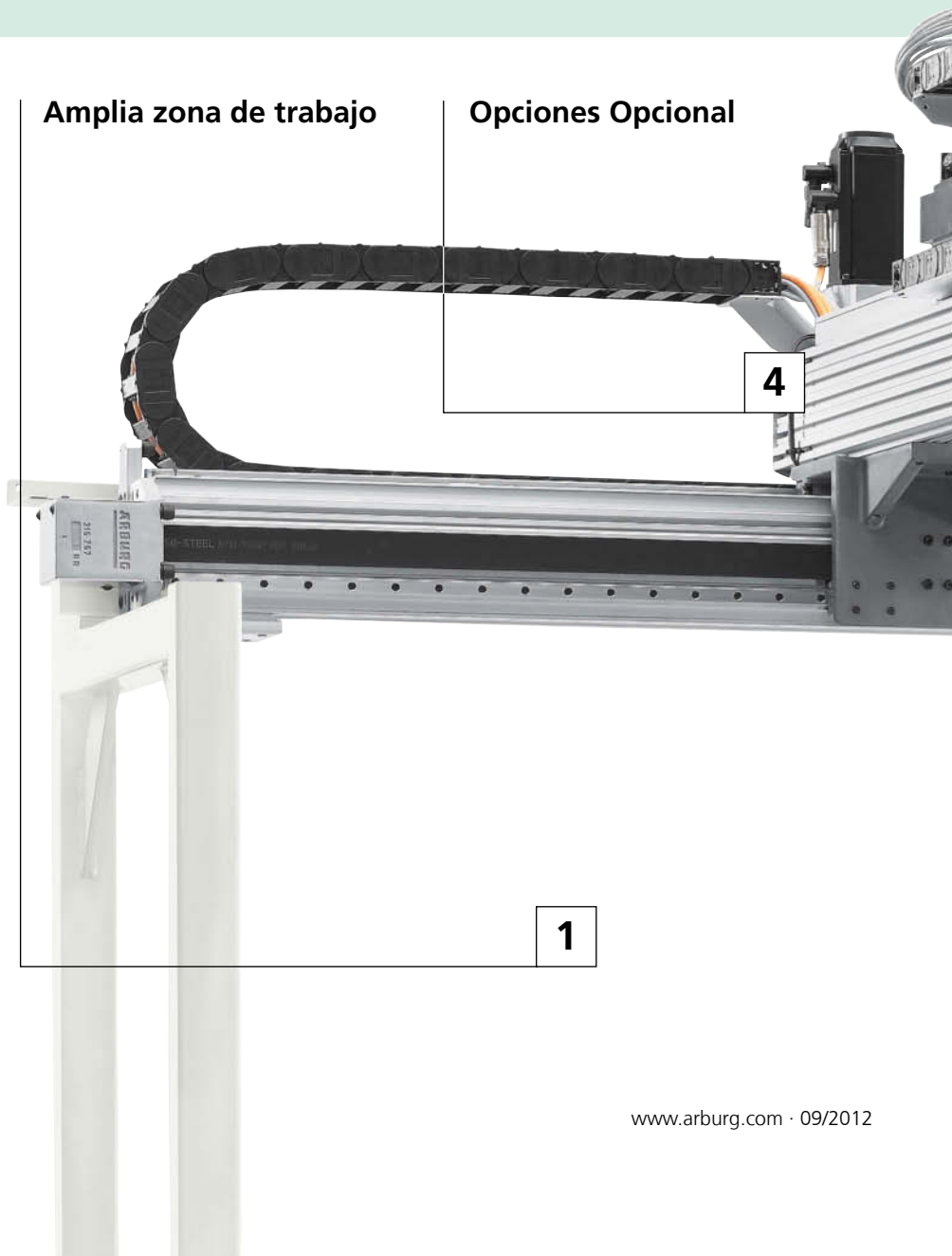
2

## Depósito flexible de las piezas

El equipamiento básico para un manejo preciso de las piezas se caracteriza por su gran calidad: se compone de tres ejes de desplazamiento servoeléctricos y un eje del agarre neumático. Las muestras de retirada y depósito se pueden programar libremente. La oferta se completa con las diversas opciones de conexión de agarres, así como un gran número de soluciones en relación con la técnica de moldes y agarre.

## Amplia zona de trabajo

## Opciones Opcional



3

### Disposición longitudinal

#### o transversal

La disposición transversal aporta recorridos y tiempos del ciclo cortos con una amplia zona de trabajo. Por su parte, la disposición longitudinal está especialmente indicada para la in-

yección vertical en la Línea de unión por ejemplo para el moldeo por inyección de varios componentes. Igualmente permite un acceso óptimo al molde desde cualquier parte. La superficie de instalación se mantiene reducida gracias a que la unidad de cierre también puede aprovechar el espacio.

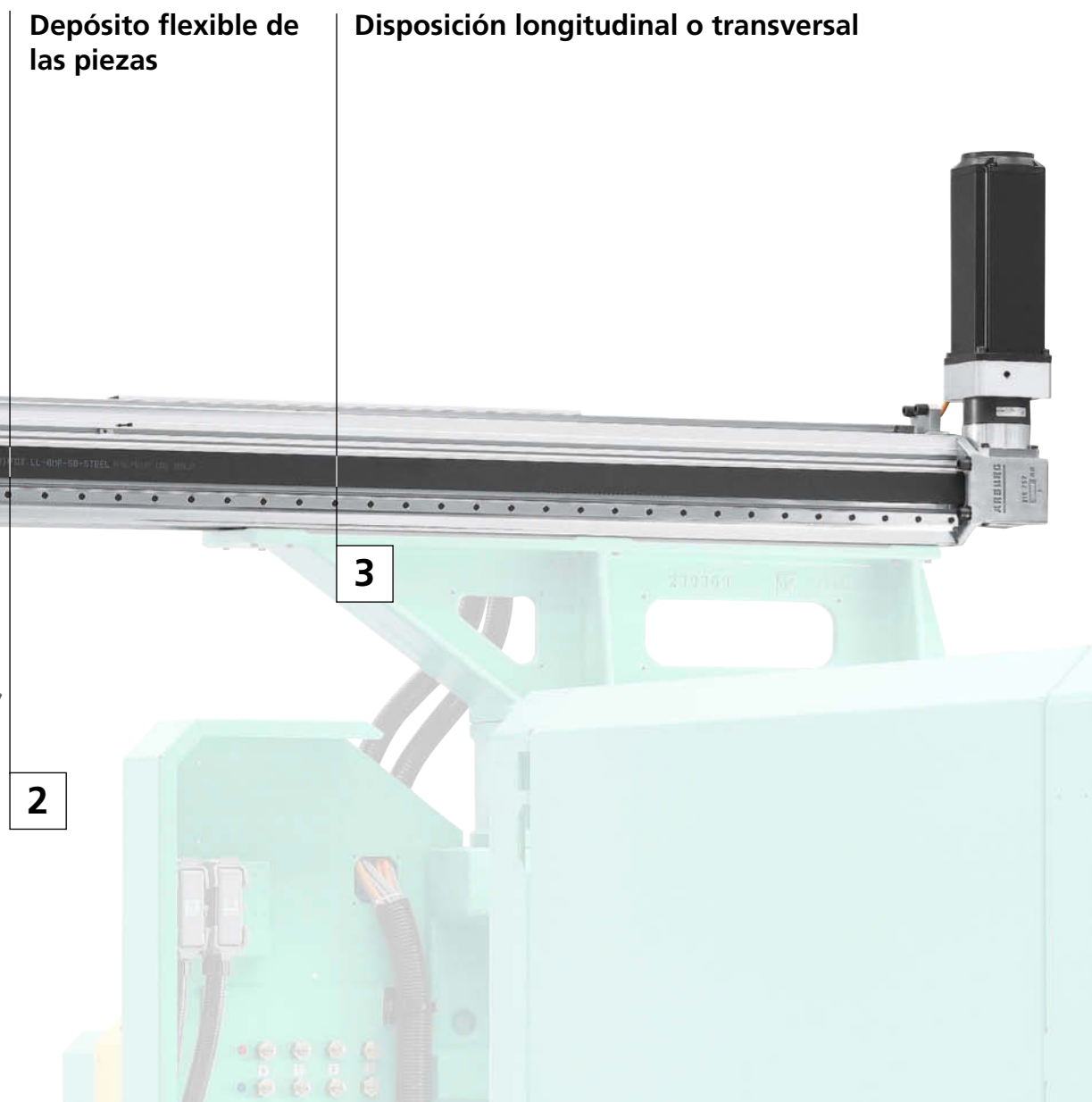
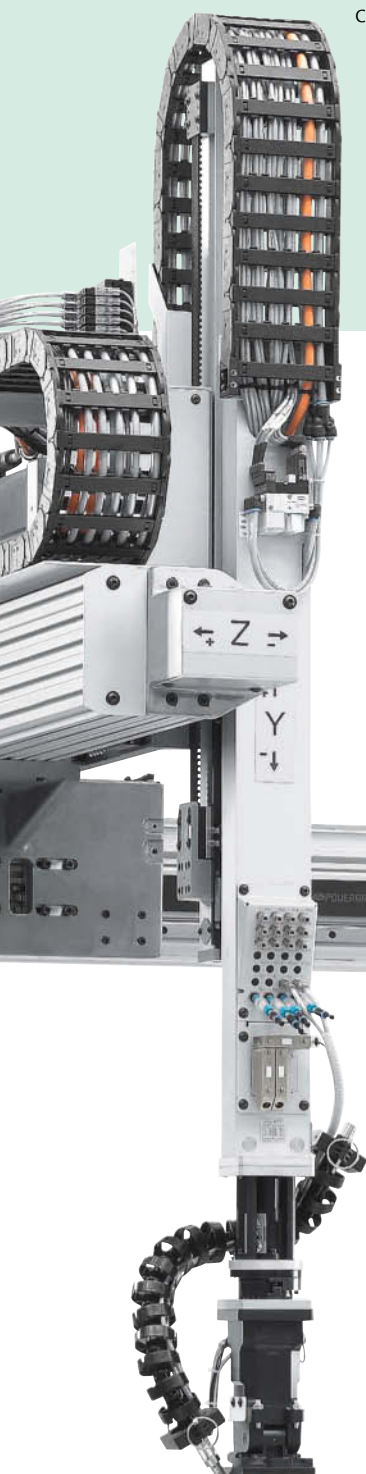
4

### Opciones a medida

El equipamiento se puede ampliar mediante módulos. Esto permite adaptar la zona de trabajo a las necesidades individuales utilizando distintos ejes. El modelo telescópico del eje de inmersión permite reducir la altura de montaje manteniendo velocidades elevadas. Con un eje del agarre adicional se pueden depositar las piezas terminadas en distintas posiciones. Así se cumplen todos los requisitos necesarios para trabajar con eficacia y adaptándose a la práctica.

Depósito flexible de las piezas

Disposición longitudinal o transversal



# Flexible: Robot de seis ejes con superficie de mane

1



Foto: KUKA Roboter GmbH

Efectiva: Superficie de manejo SELOGICA para el control de robots Kuka.

## Sistema de programación unificado

ARBURG ofrece una programación del robot de seis ejes orientada a SELOGICA como solución „Plug and Work“. Esto permite aprovechar en los robots las ventajas que ofrece la típica programación de ciclo de ARBURG mediante símbolos gráficos y pantallas de parámetros. De ese modo, los preparadores de las máquinas podrán configurar el depósito de piezas buenas y defectuosas, la programación de muestras o el

ajuste de las entradas y salidas del agarre utilizando el entorno de manejo que ya conocen de la SELOGICA. La conexión en tiempo real ampliada entre la SELOGICA y el robot permite también sincronizar los movimientos del robot y de la máquina. De ese modo se reducen los tiempos de ciclo de forma efectiva, por ejemplo, para la introducción en el molde a partir de la marca de carrera.

**Ideal para tareas de manipulación exigentes: los robots de seis ejes se caracterizan por su alta flexibilidad, su construcción compacta y su reducida necesidad de espacio. Sin embargo, hasta ahora para la programación se requerían conocimientos de programación especiales. Hemos abierto vías completamente nuevas implementando nuestra superficie de manejo de la SELOGICA en el pilotaje de los robots Kuka. Gracias a este sistema de programación intuitivo ahora puede ajustar también ciclos de movimiento complejos de forma autónoma. Esto le hará más independiente de proveedores de servicios; su necesidad de formación y de equipamiento será menor. La comunicación entre la SELOGICA y el robot se ha ampliado sustancialmente, lo que hace que los tiempos de ciclo sean más cortos y que la disponibilidad sea mayor. En resumen: El uso de un robot de seis ejes se vuelve más eficiente e interesante para su empresa.**

## Sistema de programación unificado

1



# jo SELOGICA

Una mayor funcionalidad se obtiene por ejemplo:

- en el desplazamiento a la posición básica
- en la separación de pruebas al azar y de piezas buenas y defectuosas
- en la creación de procesos propios para el primer o último ciclo

La unidad de producción completa requiere tan sólo un registro de datos.

**2**

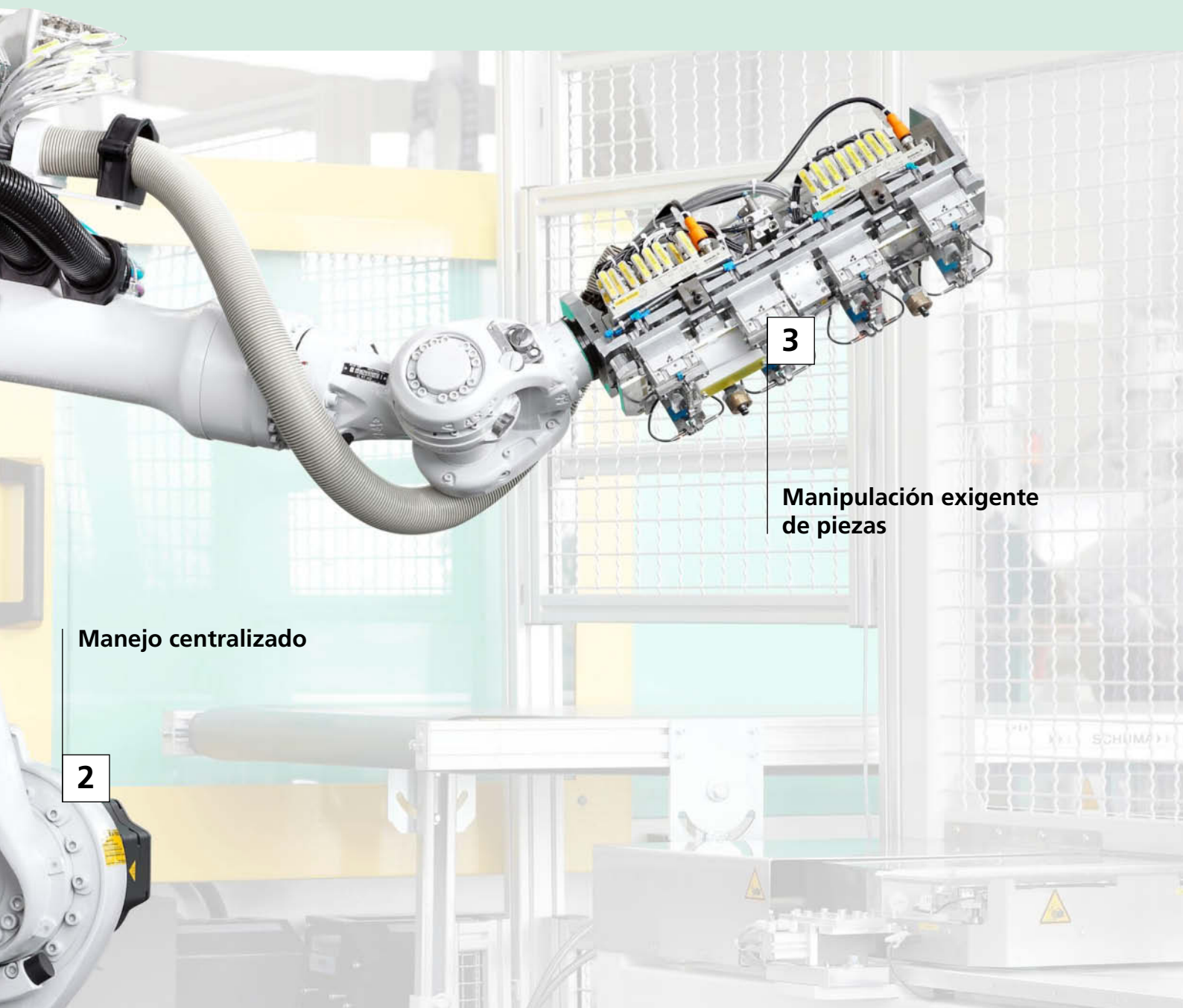
## Manejo centralizado

Los ciclos del robot se programan mediante una unidad de mando manual separada. Todas las otras acciones, como el cambio de modo de funcionamiento, el arranque y la parada de la producción o la confirmación de alarmas se gestionan cómodamente desde el panel de mando de la SELOGICA. Esto permite, por ejemplo, realizar sin problemas el nuevo arranque tras una interrupción.

**3**

## Manipulación exigente de piezas

El robot de seis ejes es un artista del movimiento extremadamente flexible que permite, por ejemplo, el procesamiento posterior cerca del contorno. También puede montarse posteriormente de forma sencilla como solución Plug and Work. Su estructura compacta lo hace apropiado para naves de techos bajos, integración en cadenas de producción o también en salas limpias.



**Manejo centralizado**

**2**

**Manipulación exigente de piezas**

**3**

# Libremente programable: Unidad de pilotaje SELO



Sencillo para el usuario: el ciclo de la máquina y del robot bajo control al mismo tiempo.

El control conjunto de la técnica de máquinas, moldes y robots: ese es el dominio de la SELOGICA. Con este sistema universal de ajuste y control podrá equipar rápidamente, manejar de forma intuitiva y optimizar tanto procesos de moldeo por inyección sencillos como complejos. Es decir, gestionar todo de forma centralizada. Todas las prestaciones técnicas de la SELOGICA se han desarrollado para que el proceso de moldeo por inyección sea rápido, seguro y cómodo. Por esa razón también los sistemas de robot se han integrado por completo en el pilotaje. Esto significa una unidad de pilotaje, una filosofía de manejo, un registro de datos. Con ello obtendrá ventajas competitivas decisivas: menor necesidad de formación para sus empleados, tiempos de equipamiento cortos, flexibilidad máxima para sus aplicaciones y una alta productividad.

Más información:

[Información sobre el producto SELOGICA](#)

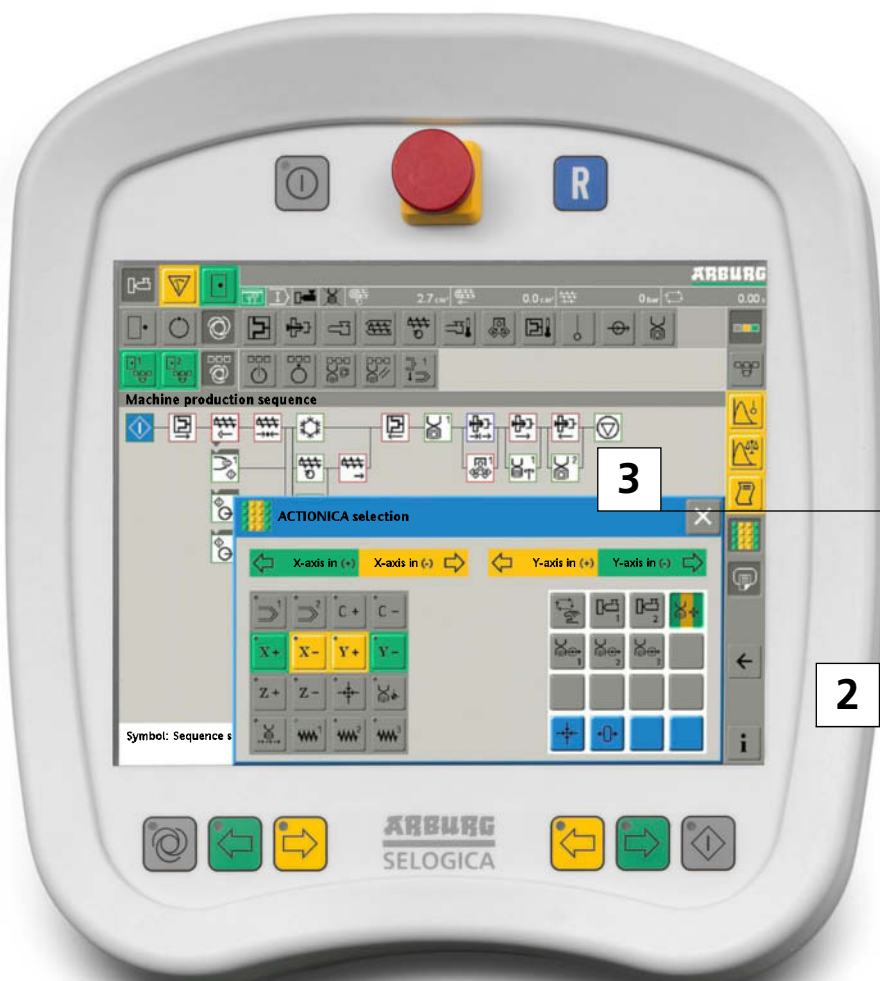
## 1 Funciones de autoaprendizaje interactivas

Tan sólo es necesario realizar los movimientos necesarios del sistema de robot uno detrás de otro y confirmarlos. La SELOGICA se encarga de introducir todos los parámetros, crear el ciclo del robot e integrarlo en el ciclo de la máquina. La configuración del ciclo de posición básica y de las zonas de trabajo resulta también muy cómoda en el diálogo hombre-máquina.

## 2 AMS flexible

El panel de mandos móvil AMS (ARBURG Mobile SELOGICA) se ha desarrollado especialmente para las ALLROUNDER con sistema de robot. Su superficie y sus funciones corresponden a las de la unidad de pilotaje SELOGICA; es decir, con el AMS puede manejarse la unidad de producción completa. La seguridad de manejo permanece alta gracias al desplazamiento mediante teclas físicas. El AMS puede utilizarse para varios sistemas de robot.

### ARBURG Mobile SELOGICA



## 3

### Control individual del proceso

Los movimientos del robot y de la máquina se sincronizan a la perfección, ya que el sistema de robot es tratado como si fuera un eje más de la máquina. Todos los ciclos del robot pueden ajustarse de forma sencilla, rápida y confortable de la forma acostumbrada; todos los procesos pueden programarse en función de los movimientos de la máquina o del molde. La retirada ideal de las piezas

puede configurarse libremente en relación con la aplicación; los tiempos de ciclo pueden reducirse mediante movimientos simultáneos y en función del recorrido. Así, por ejemplo, el eje X puede desplazarse sincronizado con el expulsor o el eje Y para arrancar ya durante la apertura del molde.

- Central de pilotaje para toda la técnica de moldeo por inyección
- Programación clara del ciclo mediante símbolos gráficos
- Prueba directa de la plausibilidad
- Juegos de datos comunes para
- una unidad de producción completa
- Funciones de autoaprendizaje interactivas
- Sincronización de los movimientos del robot y de la máquina ARBURG Mobile SELOGICA (AMS)

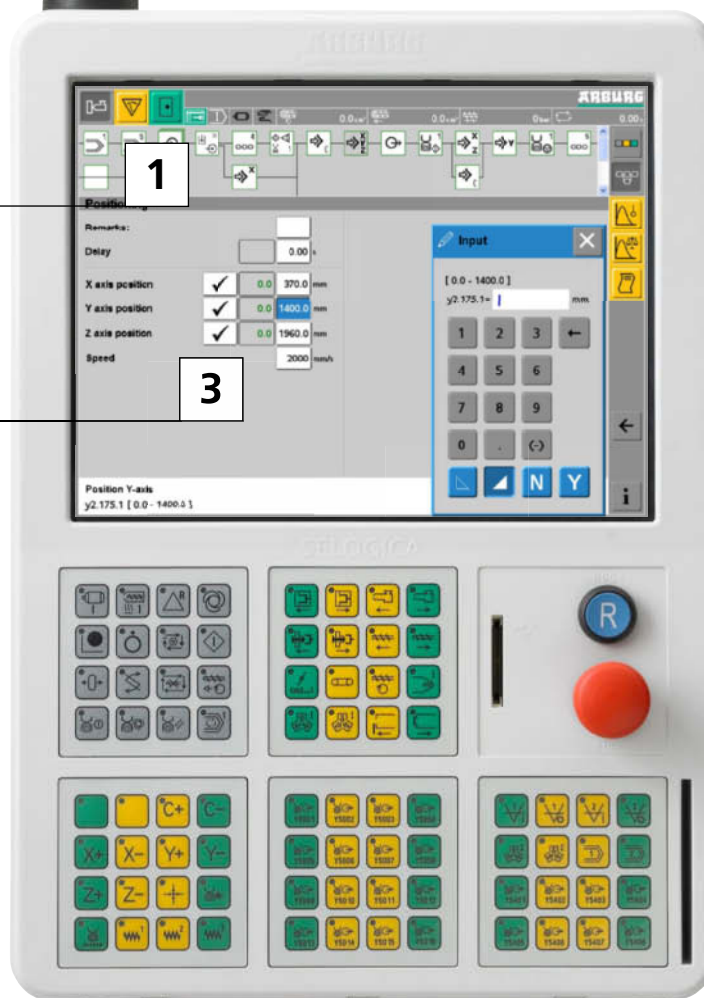


## Unidad de pilotaje SELOGICA

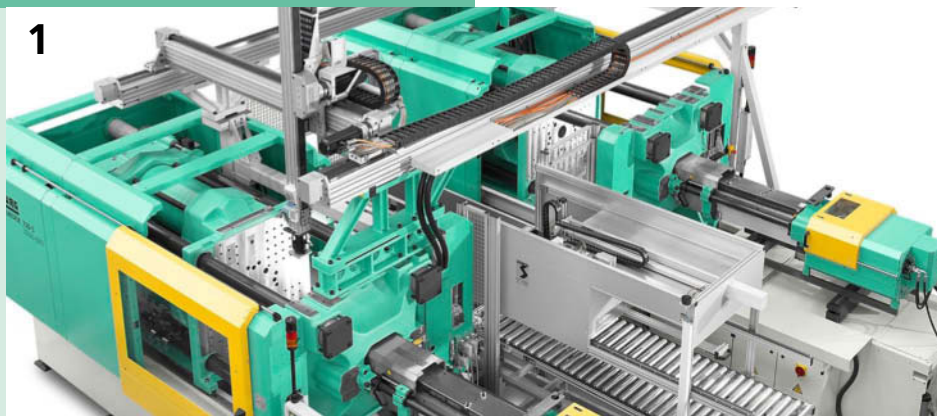
### Funciones de autoaprendizaje

### Interactivas control individual del proceso

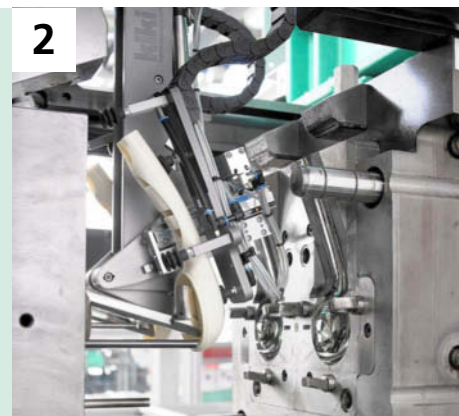
### AMS flexible



# Ejemplos de aplicación



Personalizadas: soluciones automatizadas individuales de la mano de un solo proveedor.



Sincronizados: movimientos del molde y de retirada.

La gran flexibilidad de nuestra combinación de ALLROUNDER y sistemas de robot permite cubrir a la perfección todas sus aplicaciones. Nuestra técnica de manipulación de uso universal reduce el tiempo de amortización y le asegura que podrá trabajar rápidamente de forma rentable. Somos proveedores de sistemas y desarrollamos proyectos completos, desde la planificación hasta la Asistencia técnica, pasando por la realización y la puesta en marcha. En otras palabras: Los especialistas de ARBURG se encargan de toda la parte de ingeniería y combinan una gestión firme del proyecto con una integración completa de los sistemas.

1

## Proyectos completos y listos para la producción

Las ALLROUNDER y los sistemas de robot son la base de las celdas de fabricación completas que el departamento de proyectos de ARBURG desarrolla en colaboración con sus clientes. En combinación con los respectivos periféricos, todas las fases de trabajo previas y posteriores se automatizan en torno al proceso de moldeo por inyección. Siempre son posibles alternativas gracias al programa de productos modular. Para encontrar la mejor solución se dispone del amplio Know-how de ARBURG (inclusive en técnicas de aplicación y máquinas). El abanico de servicios de la empresa ARBURG va desde la asistencia en el diseño de las piezas inyectadas y del molde, hasta la concepción completa, la combinación y la puesta en marcha de los distintos componentes, así como la instalación en el lugar donde se van a utilizar las máquinas

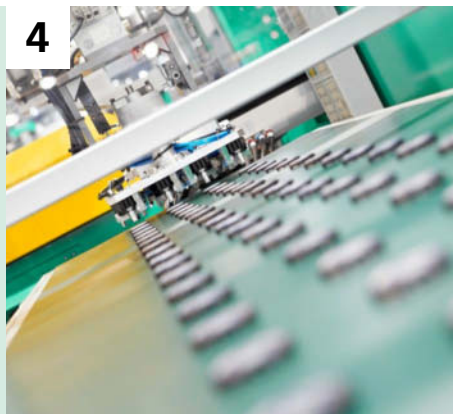
2

## Retirada cuidadosa de las piezas

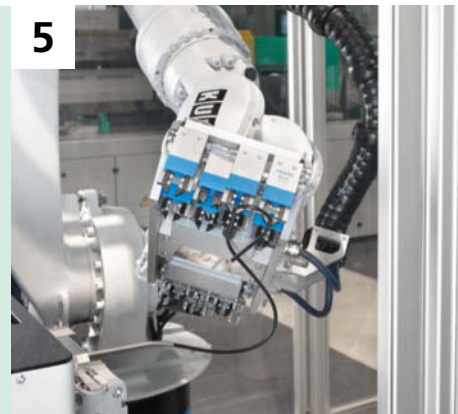
En comparación con el desmoldeo por caída, los sistema de robot de ARBURG permiten retirar distintas piezas de manera segura, delicada y rápida. Los movimientos del sistema de robot y de la máquina se pueden sincronizar. El MULTILIFT puede, por ejemplo, introducirse en el molde mientras éste se abre, reduciéndose así el tiempo del ciclo. El sistema de robot y el expulsor también se pueden sincronizar en caso de que se requiera una retirada especialmente delicada de las piezas o si el proceso de desmoldeo resulta más complejo.



**3** Manejo más cómodo: diferentes funciones de muestreo.



**4** Flexible: programación libre de distintas muestras de retirada y depósito.



**5** Adaptadas a la práctica: técnica de robot y tareas de inserción perfectamente coordinadas.

### **3 Separación segura**

La separación de bebederos, pruebas al azar o piezas defectuosas con los sistemas de robot de ARBURG es segura y se realiza sin necesidad de interrumpir la producción. La función de muestreo especial de la SELOGICA permite separar piezas después de cierto tiempo, tras un número de piezas determinado o pulsando una tecla. Todo ello se puede sincronizar también con el contador de piezas del pedido.

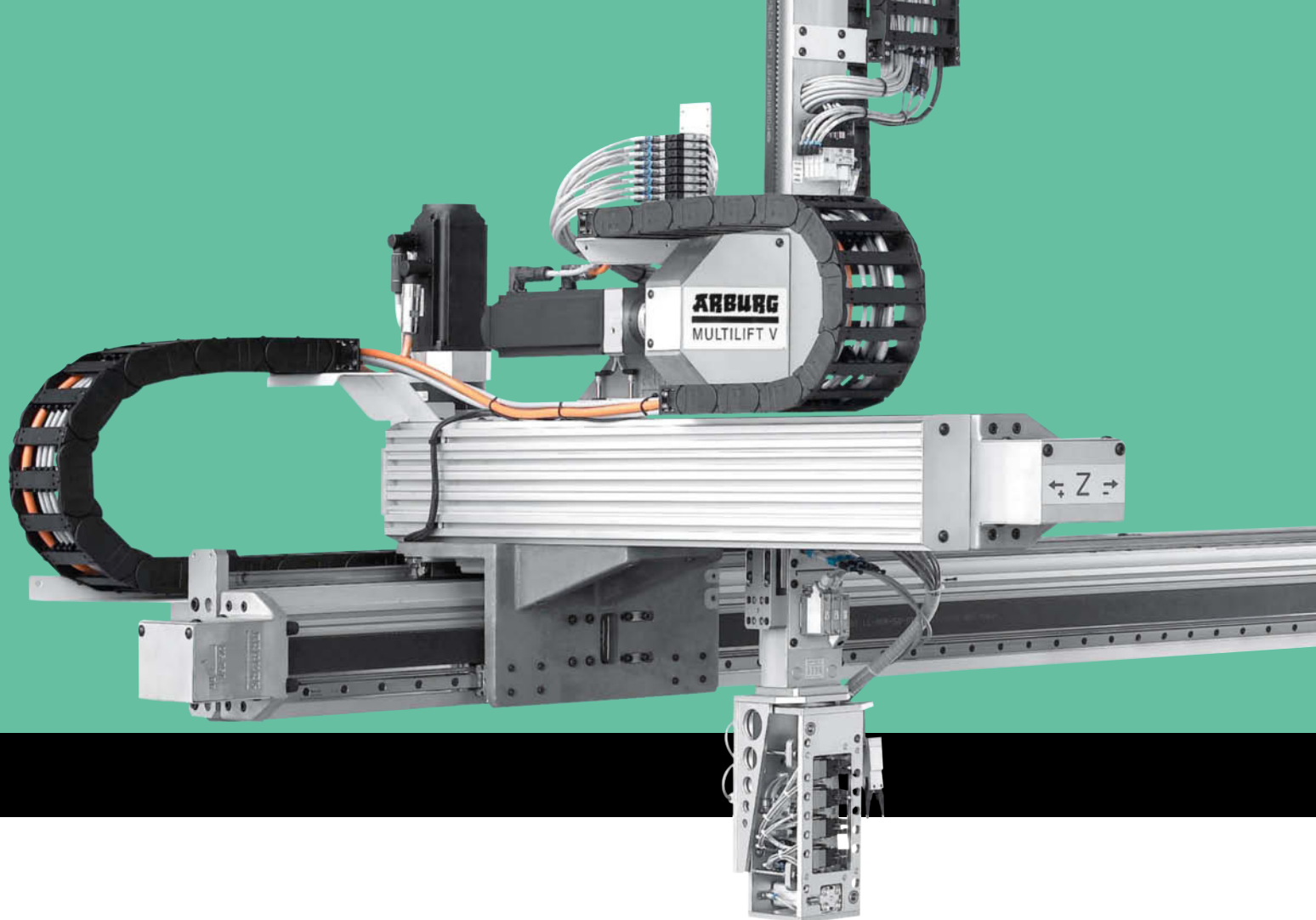
### **4 Paletización flexible**

La programación libre de distintas muestras de recogida y depósito puede realizarse también sin problemas utilizando, por ejemplo, los sistemas de robot verticales MULTILIFT. El depósito se puede realizar con o sin capas intermedias. La programación se realiza de manera sencilla y segura a través de la unidad de pilotaje SELOGICA. El resultado son tiempos de equipamiento breves.

### **5 Inserción precisa**

La amplia gama de sistemas de robot que ARBURG ofrece a sus clientes en combinación con la técnica de moldeo por inyección de las ALLROUNDER cada vez tiene una estructura más modular, proporcionando soluciones de manejo adaptables las necesidades individuales. La ventaja: los clientes obtienen exactamente la técnica de robot que se adapta a las tareas de manipulación que necesitan.

| Tarea                                            | INTEGRALPICKER | MULTILIFT |        |   | Robot de seis ejes |
|--------------------------------------------------|----------------|-----------|--------|---|--------------------|
|                                                  | V              | H         | SELECT | V |                    |
| Retirar bebedero                                 |                |           |        |   |                    |
| Retirar pieza terminada                          |                |           |        |   |                    |
| Separar bebedero                                 |                |           |        |   |                    |
| Apilar pieza terminada / depositarla con muestra |                |           |        |   |                    |
| Recoger el inserto                               |                |           |        |   |                    |
| Recoger inserto con muestra                      |                |           |        |   |                    |
| Integrar otras fases de trabajo                  |                |           |        |   |                    |
| Manipulación exigente de piezas                  |                |           |        |   |                    |



Más información

#### ARBURG GmbH + Co KG

Postfach 1109 · 72286 Lossburg · Tel.: +49(0)7446 33-0 · Fax: +49(0)7446 33-3365 · [www.arburg.com](http://www.arburg.com) · e-mail: [contact@arburg.com](mailto:contact@arburg.com)

**Con emplazamientos en Europa:** Alemania, Bélgica, Dinamarca, Francia, Gran Bretaña, Italia, Holanda, Austria, Polonia, Suiza, Eslovaquia, España, República Checa, Turquía, Hungría | **Asia:** China, Indonesia, Malasia, Singapur, Tailandia, Emiratos Árabes Unidos | **América:** Brasil, México, EE.UU.

Encontrará más información en [www.arburg.com](http://www.arburg.com)

© 2012 ARBURG GmbH + Co KG

Quedan reservados los derechos de autor de este folleto. Para cualquier uso que no esté expresamente permitido en virtud de la legislación sobre la propiedad intelectual, se deberá solicitar previamente una autorización a ARBURG.

Todos los datos, así como la información técnica se han compilado con el esmero debido. Sin embargo, no ofrecemos ninguna garantía sobre la exactitud de los mismos. Las ilustraciones y la información pueden diferir del estado de la máquina en el momento de la entrega. En lo que a la instalación y al funcionamiento de la máquina se refiere, solamente será determinante el manual de servicio del modelo correspondiente.



**Calidad ARBURG GmbH + Co KG:**

certificada según DIN EN ISO 9001 + 14001 + 50001

**BLUECOMPETENCE**  
Alliance Member

Partner of the Engineering Industry  
Sustainability Initiative