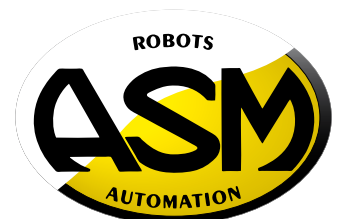
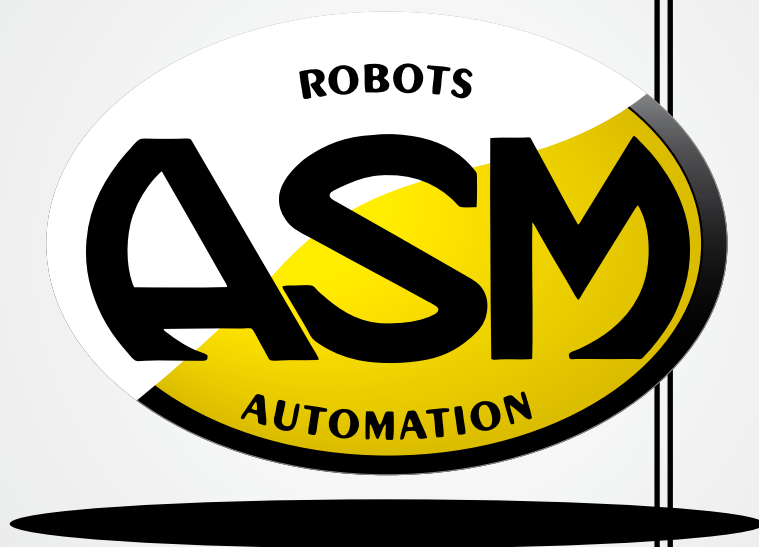
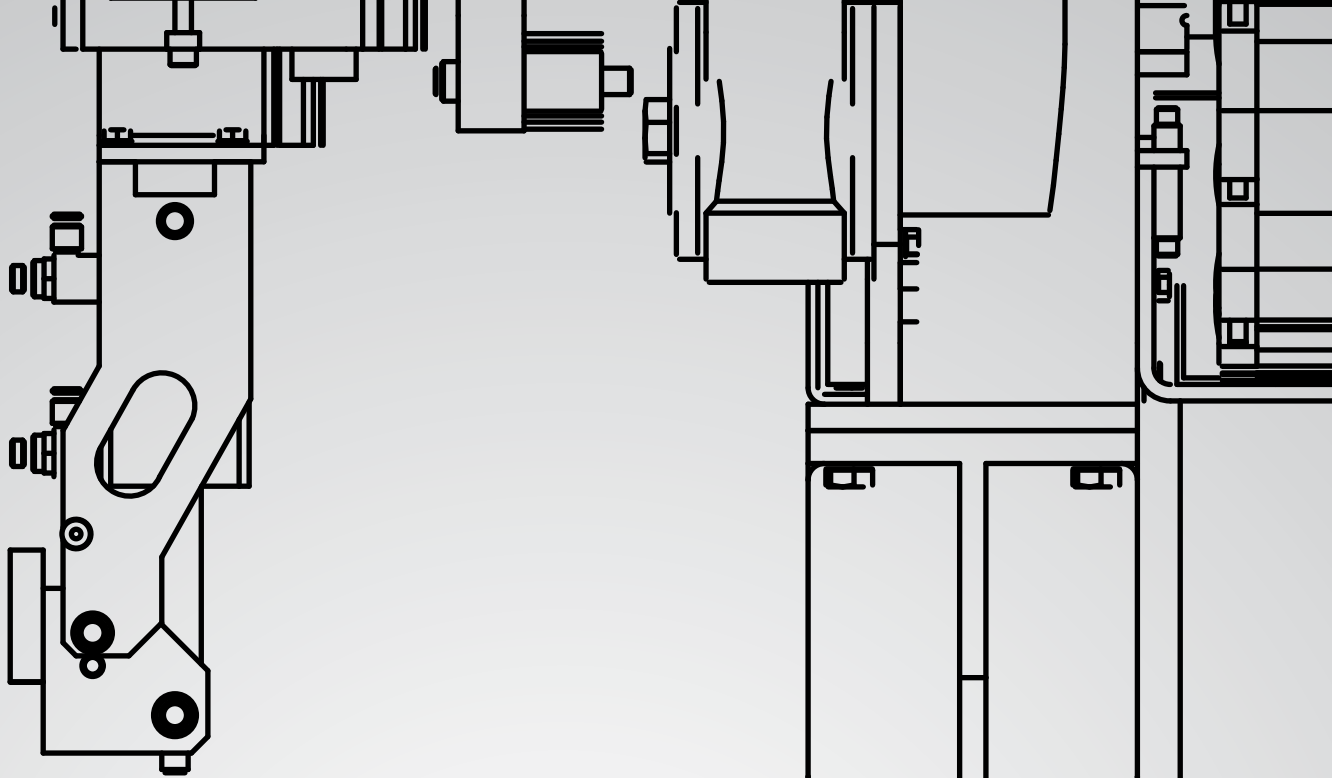


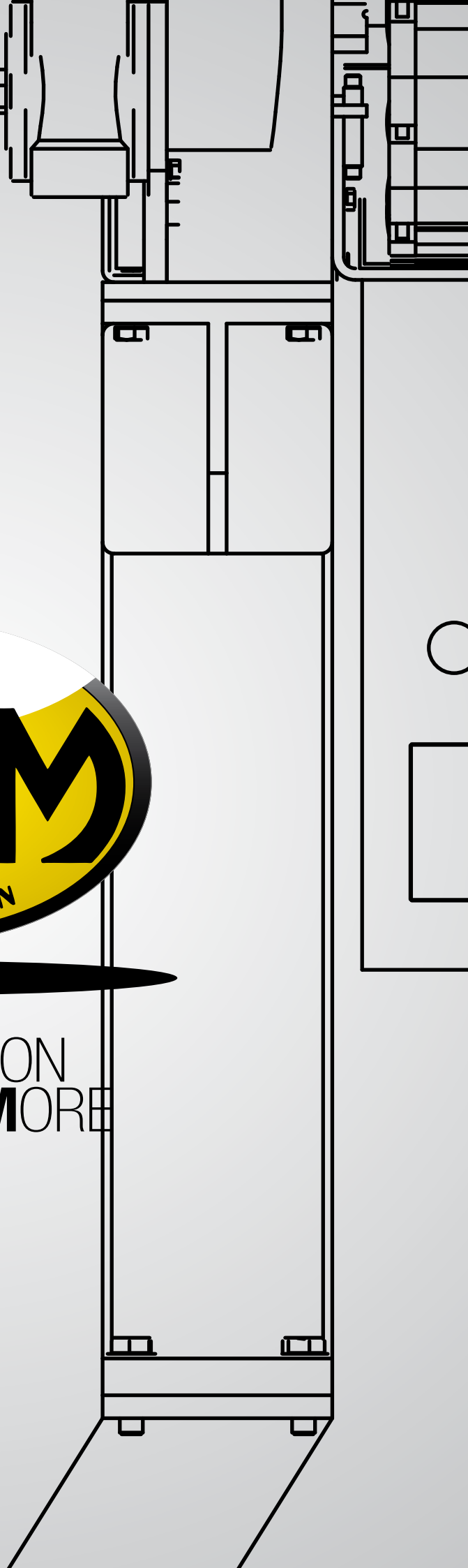
1978**2018**
40 YEARS' SUCCESS
IN THE PLASTIC
INDUSTRY

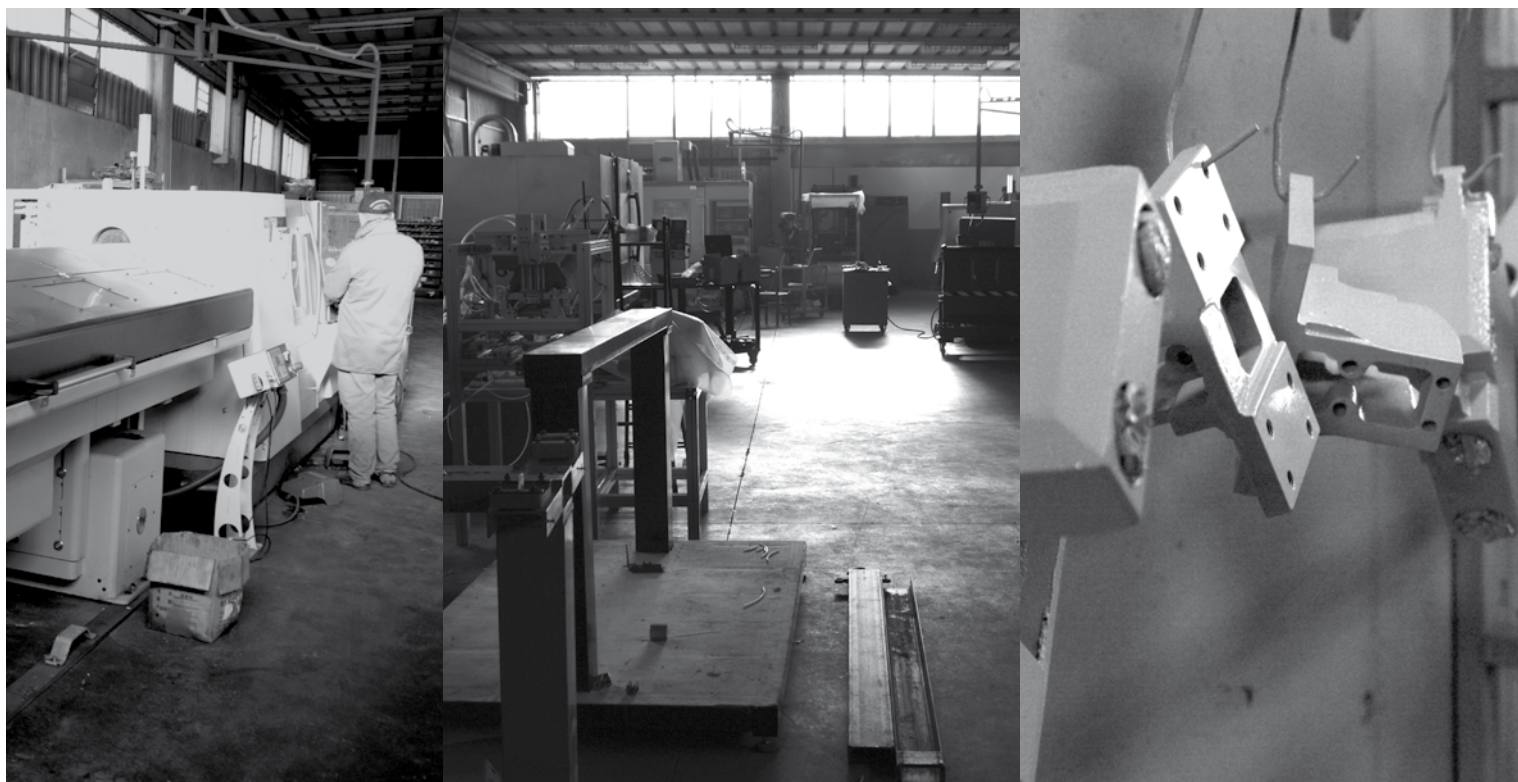
AUTOMATION
SYSTEM & MORE





AUTOMATION
SYSTEM & **M**ORE





ROBOT ASM: 40 ANNI DI SUCCESSO NELL'INDUSTRIA DEDICATA ALLE MATERIE PLASTICHE

Fondata nel 1978 ASM ROBOTICS opera con successo da più di 30 anni nell'industria dedicata alle materie plastiche.

È nata e cresciuta progettando e sviluppando diversi tipi di engineering, con la collaborazione dei migliori fornitori, cercando sempre di migliorare le caratteristiche e le prestazioni del proprio prodotto, fornendo sempre un alto livello di tecnologia ed efficienza.

ASM ROBOTICS ha da sempre adottato una filosofia commerciale basata sulla dedizione al cliente, su una sana gestione, sulla professionalità e sulla serietà.

La crescita dell'azienda è commisurata alla capacità di seguire la propria clientela nel modo migliore. Le richieste del mercato, sempre in continua evoluzione, propongono ad ASM ROBOTICS nuove sfide e nuovi traguardi che prospettano nuovi ambiziosi progetti, ma la nostra ambizione più grande è offrirvi come sempre qualità, rapidità e grandi opportunità.

ASM ROBOTS: 40 YEARS' SUCCESS IN THE PLASTIC INDUSTRY

Founded in 1978, ASM ROBOTICS has been working successfully in the plastics industry for over 30 years.

It was formed and grew up designing and developing various types of engineering processes, working with the best suppliers and constantly trying to improve the features and performance of its products, whilst providing high levels of technology and efficiency at all times.

Right from the outset, ASM ROBOTICS has always adopted a commercial philosophy based on customer satisfaction, sound management, professionalism and reliability.

The company has grown in proportion to its ability to look after the interests of its customers in the best way. The continually evolving market demands present ASM ROBOTICS with new challenges and new goals that involve new ambitious projects, but our utmost ambition is to constantly offer our customers quality, speed and great opportunities.

INDEX



> ROBOTS
40/400 ton

> ROBOTS
150/4000 ton

> MINI ROBOTS
SPRUE PIKERS
40/200 ton

> MINI ROBOTS
SPRUE PIKERS
40/200 ton

> MINI AUTOMATIC
FILLING SYSTEM

PAG**6**

PAG**10**

PAG**14**

PAG**18**

PAG**22**

40/400 ton ROBOTS

- solidità e semplicità
- affidabilità e prestazione
- praticità
- *strength and simplicity*
- *reliability and performance*
- *versatility*



M1
K1

ROBOT PER PRESSE DI PICCOLO E MEDIO TONNELLAGGIO

La serie M1e K1 sono state studiate per tutte le applicazioni nel campo dell'iniezione delle materie plastiche, per presse da 40 a 400 ton. Queste serie di macchine si contraddistinguono per **potenza, affidabilità, versatilità, e semplicità d'uso**.

Le serie M1e K1 sono capaci di più operazioni di prelievo in successione, movimenti in stampo, pallettizzazioni, fermate intermedie, caricamento inserti in stampo, ecc.

ROBOTS FOR SMALL AND MEDIUM INJECTION MOULDING MACHINES

*The M1 and K1 series have been designed for all applications in the plastic injection field, for injection moulding machines from 40 to 400 tons. The machines in this series are distinguished by their **power, reliability, versatility, and simplicity of use**.*

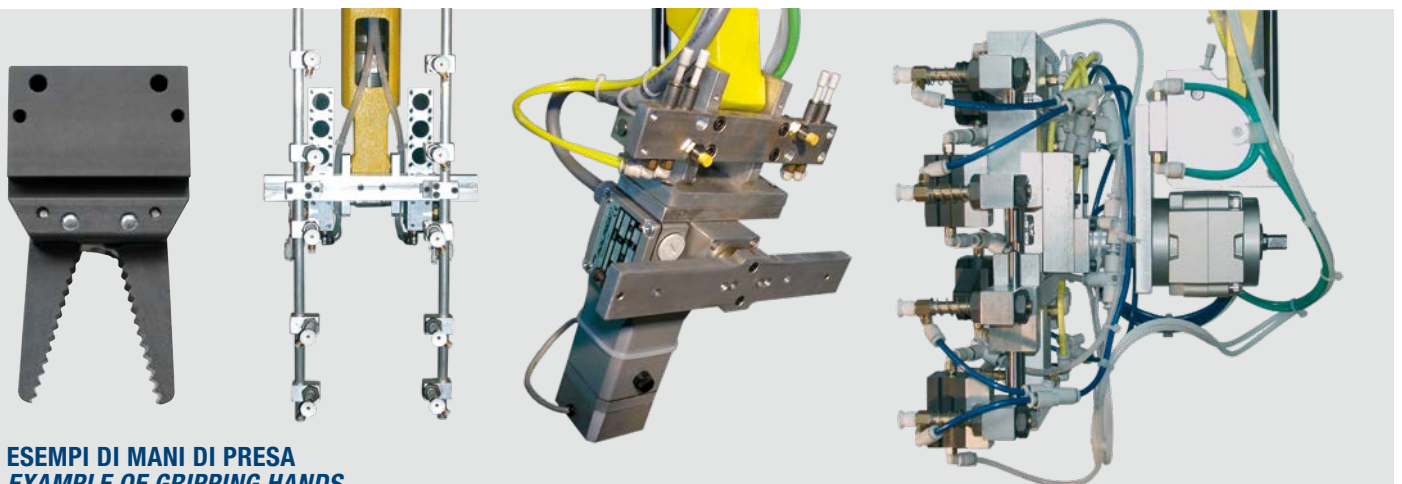
The M1 and K1 series can perform several pick-up operations in succession, movements inside the mould, palletising, intermediate stops, mould inset loading, etc.

CARATTERISTICHE GENERALI

- Alta precisione e ripetibilità.
- Flessibilità d'impiego.
- Elevate velocità ed accelerazioni.
- Struttura in profilo di acciaio.
- Guide prismatiche che garantiscono una grande rigidità del movimento e pattini a ricircolo di sfere sui tre assi.
- Trasmissione per mezzo di cinghie dentate ad alta resistenza rinforzate con trefoli di acciaio.
- Asse verticale telescopico (solo per il modello M1).
- Rotazione del polso 0-90 gradi.
- Possibilità di ribaltamento a più stadi.
- Possibilità di rotazione mano di presa 0-90-180-270 gradi.
- Estrema semplicità di sostituzione della mano di presa.
- Circuiti del vuoto, pinza e ribaltamento polso di serie.

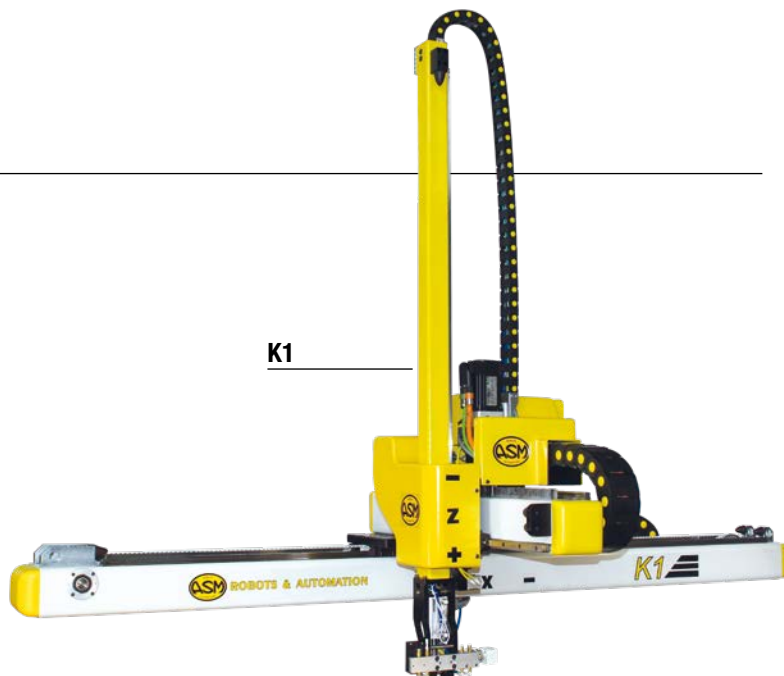
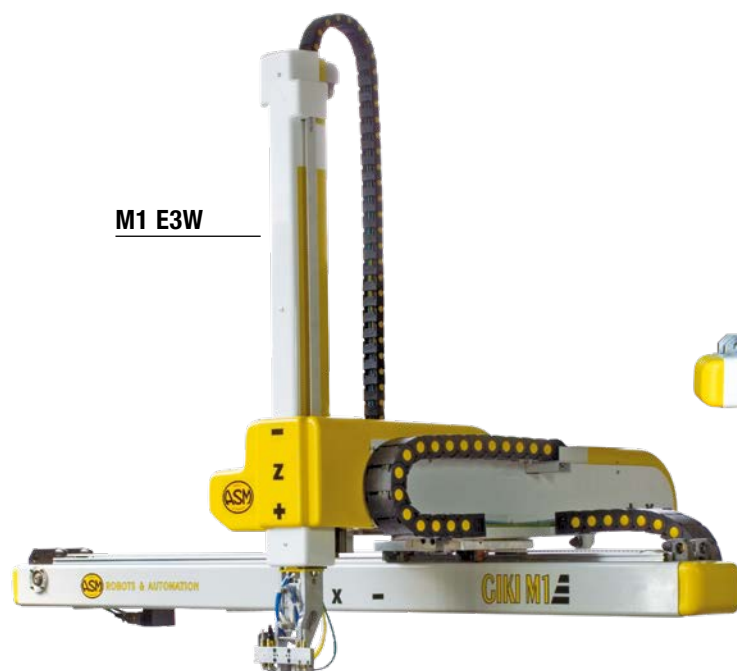
GENERAL FEATURES

- High precision and repeatability.
- Flexibility in use.
- High speed and acceleration.
- Steel profile structure.
- Prismatic guides that ensure rigid movement and sliding ball blocks on three axes.
- Transmission by hard-wearing toothed belts reinforced with steel cords.
- Telescopic vertical axis (for model M1 only).
- 0-90-degree wrist rotation.
- Option of turning over in several stages.
- EOAT rotation option through 0-90-180-270 degrees.
- EOAT extremely simple to change.
- Vacuum circuit, gripper and wrist inversion standard on all models.



ESEMPI DI MANI DI PRESA
EXAMPLE OF GRIPPING HANDS

ROBOTS 40/400 ton



CARATTERISTICHE SISTEMA DI CONTROLLO

- Quadro comandi a pulpito montato su ruote con console touch screen o quadro a bordo macchina con tastiera palmare.
- Pannello di controllo elettronico per la selezione e la gestione dei programmi.
- Estrema facilità di programmazione
- Videate multilingua.
- Visualizzazione sinottica ingressi/uscite.
- Possibilità di archiviazione dati su supporto esterno.
- Autoapprendimento ciclo macchina.
- Esecuzione di verifica del ciclo passo/passo a velocità ridotte.
- Pallettizzazione assi X,Y,Z.
- Avvisi di manutenzione.
- Report storico allarmi.
- Gestione controllo qualità.
- Regolazione tempi di attesa e velocità di movimento.
- Gestione pezzo scarto.
- Gestione carico inserti e contemporaneo prelievo dei pezzi stampati.
- Gestione segnali da estrattori centrali stampo e gestione martinetti.
- Possibilità di attesa in posizione preimpostata fuori pressa.

- Azionamenti con servomotori brushless.
- Presa esterna temporizzata per comando nastro trasportatore.
- Presa esterna per attrezzatura abbinata.
- Segnale protezioni aperte lato di scarico.
- Possibilità di rilascio separato della materozza.
- Gestione prelievo del pezzo dal piano fisso.
- Possibilità di rilascio indipendente delle stampate multiple.

CONTROL SYSTEM FEATURES

- Pulpit control panel on wheels with touch screen console or panel on the machine with hand-held control.
- Electronic control panel for selecting and managing programs.
- Extremely simple programming
- Pages in different languages.
- Synoptic inputs/output display.
- Data can be saved to external storage devices.
- Machine cycle self-learning.
- Step-by-step cycle verification, performed at reduced speed.
- X,Y and Z axis palletising.
- Maintenance reminders.
- Alarm history report.
- Quality control management.
- Wait times and movement speed settings.
- Offcut management.
- Management of insert loading and simultaneous pick-up of moulded pieces.
- Management of signals from central mould extractors and management of rams.
- Option of waiting in a pre-set position away from the machine.
- Drives with brushless servomotors.
- External timed plug for controlling the conveyor belt.
- External plug for associated equipment.
- Warning signal for guards open on unloading side.
- Separate sprue release option.
- Management of piece pick-up from fixed table.
- Separate release option for multiple moulded pieces.

OPZIONI

- Possibilità di seconda rotazione dell'apparato di presa.
- Possibilità di password operatori su più livelli.
- Controllo presenza pezzo per mezzo di vacuostato o fotocellula.
- Taglio della materozza.
- Taglio materozza applicato all'apparato di presa.
- Etichettatura del pezzo.
- Pompa del vuoto elettrica.
- Linea completa di automatizzazione.
- Fino ad ulteriori 3 assi elettrici sul polso.

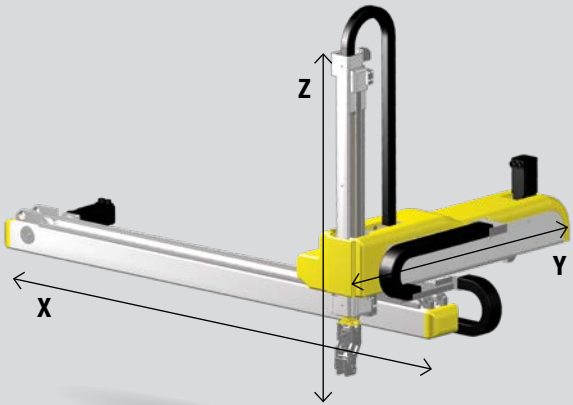
OPTIONS

- Second gripper-rotation option.
- Different level operator passwords possible.
- Piece present check by means of vacuum switch or photocell.
- Sprue cutting.
- Sprue cutting applied to the gripper.
- Piece labelling.
- Electric vacuum pump.
- Complete automation line.
- Up to 3 additional electrical axes on wrist.

M 1

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Model M1		
Dimensione pressa indicativa / Indicative mould clamping force	ton	50-400
Horizontal axis		
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke	mm	1500
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Crosswise axis		
Corsa estrazione / Standard demould stroke	mm	400
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Vertical axis		
Corsa orizzontale / Standard vertical stroke	mm	1200
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum load (parts + EOAT)	kg	7
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		√
Rotazione polso asse verticale (0-90°) / Vertical axis wrist rotation (0-90°)		√
Armadio montato a bordo macchina / Mounted control cabinet		√
Armadio montato a terra / Floor standing control cabinet		optional
Vacuostato Digitale / Digital vacuum switch		√
Sistema di controllo touch / Touch control system		√
Controllo remoto VNC / VNC Remote control		optional
Euromap		67



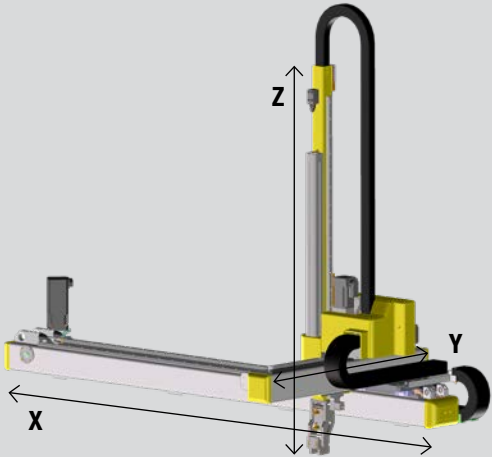
DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

Axis X		
Stroke	1500	2000
Overall Dimension	2100	2600
Axis Y		
Stroke	400	600
Overall Dimension	1150	1350
Axis Z		
Stroke	1200	1400
Overall Dimension	1200	1400

K 1

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Model K1		
Dimensione pressa indicativa / Indicative mould clamping force	ton	40-200
Horizontal axis		
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke	mm	1470
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Crosswise axis		
Corsa estrazione / Standard demould stroke	mm	350
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Vertical axis		
Corsa orizzontale / Standard vertical stroke	mm	800
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum load (parts + EOAT)	kg	4
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		-
Rotazione polso asse verticale (0-90°) / Vertical axis wrist rotation (0-90°)		√
Armadio montato a bordo macchina / Mounted control cabinet		√
Armadio montato a terra / Floor standing control cabinet		optional
Vacuostato Digitale / Digital vacuum switch		√
Sistema di controllo touch / Touch control system		√
Controllo remoto VNC / VNC Remote control		optional
Euromap		67



DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

Axis X			
Stroke	1000 MAX	800	600
Overall Dimension	1300	1100	900
Axis Y			
Stroke	60		
Overall Dimension	400		
Axis Z			
Stroke	800 MAX	600	
Overall Dimension	1050	850	

* Other strokes available on request / Altre corse disponibili su richiesta

150 / 4000 ton ROBOTS

- elevata portata
- affidabilità e prestazione
- praticità
- *high capacity*
- *reliability and performance*
- *versatility*



M2
M3
M4

POTENZA, AFFIDABILITÀ, VERSATILITÀ E SEMPLICITÀ D'USO

Le serie M2, M3, M4 sono state progettate per tutte le applicazioni nel campo dell'iniezione delle materie plastiche, per presse da 150 a 4000 ton. Queste serie di macchine si contraddistinguono per **potenza, affidabilità, versatilità, e semplicità d'uso**.

Questi modelli sono capaci di più operazioni di prelievo in successione, movimenti in stampo, pallettizzazioni, fermate intermedie, caricamento inserti in stampo, ecc.

POWER, RELIABILITY, VERSATILITY AND SIMPLICITY OF USE

*The M2, M3 and M4 series have been designed for all applications in the plastic injection field, for injection moulding machines from 150 to 4000 tons. The machines in this series are distinguished by their **power, reliability, versatility and simplicity of use**.*

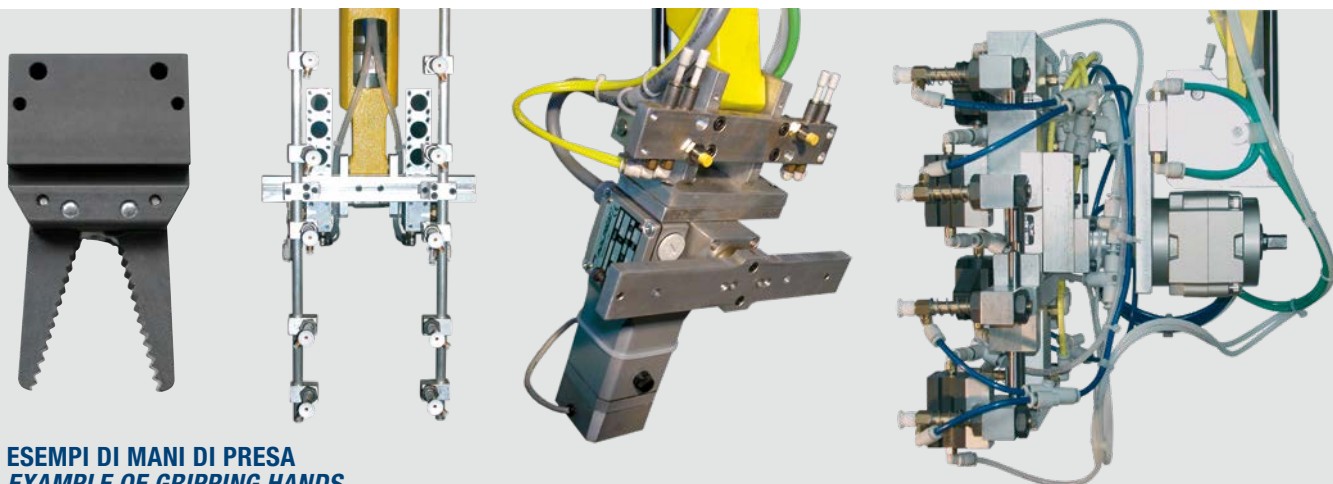
These models can perform several pick-up operations in succession, movements inside the mould, palletising, intermediate stops, mould inset loading, etc.

CARATTERISTICHE GENERALI

- Alta precisione e ripetibilità.
- Flessibilità d'impiego.
- Elevate velocità ed accelerazioni.
- Struttura in profilo di acciaio.
- Guide prismatiche che garantiscono una grande rigidità del movimento e pattini a ricircolo di sfere sui tre assi.
- Trasmissione per mezzo di cinghie dentate ad alta resistenza rinforzate con trefoli di acciaio.
- Asse verticale telescopico.
- Rotazione del polso 0-90 gradi.
- Possibilità di ribaltamento a più stadi.
- Possibilità di rotazione mano di presa
- Possibilità di utilizzare un quinto asse elettrico.
- Estrema semplicità di sostituzione della mano di presa.
- Circuiti del vuoto, pinza e ribaltamento polso di serie.

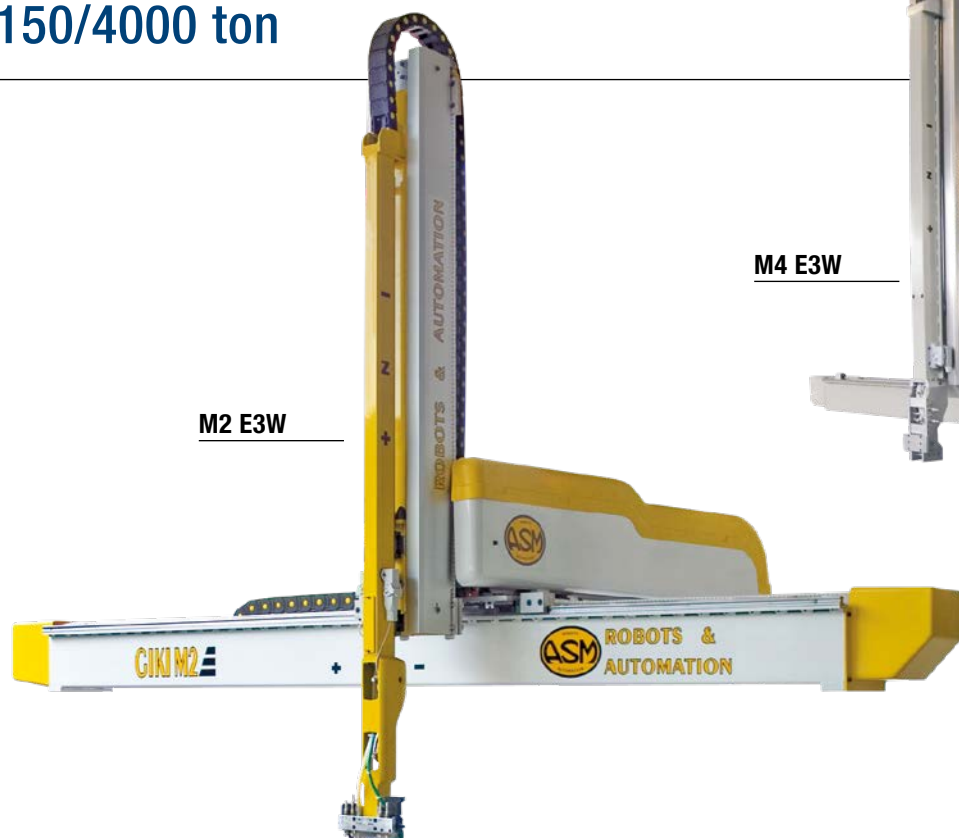
GENERAL FEATURES

- High precision and repeatability.
- Flexibility in use.
- High speed and acceleration.
- Steel profile structure.
- Prismatic guides that ensure rigid movement and sliding ball blocks on three axes.
- Transmission by hard-wearing toothed belts reinforced with steel cords.
- Telescopic vertical axis
- 0-90-degree wrist rotation.
- Option of turning over in several stages.
- EOAT rotation option.
- Option of using a 5th electric axis
- EOAT extremely simple to change.
- Vacuum circuit, gripper and wrist inversion standard on all models.



ESEMPI DI MANI DI PRESA
EXAMPLE OF GRIPPING HANDS

ROBOTS 150/4000 ton



M2 E3W



M4 E3W

CARATTERISTICHE SISTEMA DI CONTROLLO

- Quadro comandi a pulpito montato su ruote con consolle touch screen o quadro a bordo macchina con tastiera palmare.
- Pannello di controllo elettronico per la selezione e la gestione dei programmi.
- Estrema facilità di programmazione
- Videate multilingua.
- Visualizzazione sinottica ingressi/uscite.
- Possibilità di archiviazione dati su supporto esterno.
- Autoapprendimento ciclo macchina.
- Esecuzione di verifica del ciclo passo/passo a velocità ridotte.
- Pallettizzazione assi X,Y,Z.
- Avvisi di manutenzione.
- Report storico allarmi.
- Gestione controllo qualità.
- Regolazione tempi di attesa e velocità di movimento.
- Gestione pezzo scarto.
- Gestione carico inserti e contemporaneo prelievo dei pezzi stampati.
- Gestione segnali da estrattori centrali stampo e gestione martinetti.
- Possibilità di attesa in posizione preimpostata fuori pressa.

- Azionamenti con servomotori brushless.
- Presa esterna temporizzata per comando nastro trasportatore.
- Presa esterna per attrezzatura abbinata.
- Segnale protezioni aperte lato di scarico.
- Possibilità di rilascio separato della materozza.
- Gestione prelievo del pezzo dal piano fisso.
- Possibilità di rilascio indipendente delle stampate multiple.

CONTROL SYSTEM FEATURES

- Pulpit control panel on wheels with touch screen console or panel on the machine with hand-held control.
- Electronic control panel for selecting and managing programs.
- Extremely simple programming
- Pages in different languages.
- Synoptic inputs/output display.
- Data can be saved to external storage devices.
- Machine cycle self-learning.
- Step-by-step cycle verification performed at reduced speed.
- X,Y and Z axis palletising.
- Maintenance reminders.
- Alarm history report.
- Quality control management.
- Wait times and movement speed settings.
- Offcut management.
- Management of insert loading and simultaneous pick-up of moulded pieces.
- Management of signals from central mould extractors and management of rams.
- Option of waiting in a pre-set position away from the machine.
- Drives with brushless servomotors.

- External timed plug for controlling the conveyor belt.
- External plug for associated equipment.
- Warning signal for guards open on unloading side.
- Separate sprue release option.
- Management of piece pick-up from fixed table.
- Separate release option for multiple moulded pieces.

OPZIONI

- Possibilità di seconda rotazione dell'apparato di presa.
- Possibilità di password operatori su più livelli.
- Controllo presenza pezzo per mezzo di vacuostato o fotocellula.
- Taglio della materozza.
- Taglio materozza applicato all'apparato di presa.
- Etichettatura del pezzo.
- Pompa del vuoto elettrica.
- Linea completa di automatizzazione.
- Fino ad ulteriori 3 assi elettrici sul polso.

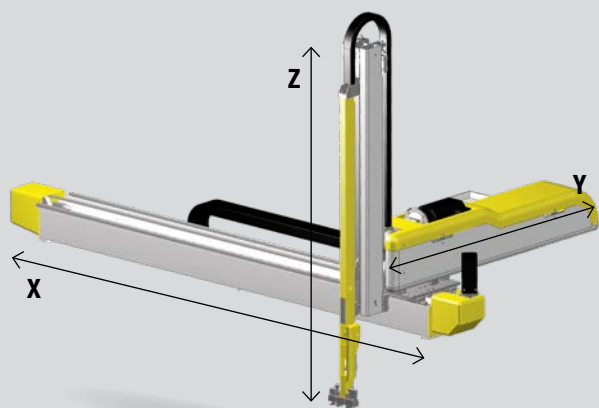
OPTIONS

- Second gripper-rotation option.
- Different level operator passwords possible.
- Piece present check by means of vacuum switch or photocell.
- Sprue cutting.
- Sprue cutting applied to the gripper.
- Piece labelling.
- Electric vacuum pump.
- Complete automation line.
- Up to 3 additional electrical axes on wrist.

M2 / M3 / M4

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Model		M2	M3	M4
Dimensione pressa indicativa / Indicative mould clamping force	ton	150-600	400-1200	800-4000
Horizontal axis				
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke	mm	2000	2500	3000
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2	2	2
Crosswise axis				
Corsa estrazione / Standard demould stroke	mm	600	900	1200
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2	2	2
Vertical axis				
Corsa orizzontale / Standard vertical stroke	mm	1200	1500	1900
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	2	2	2
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum load (parts + EOAT)	kg	15	25	40
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		√	√	√
Rotazione polso asse verticale (0-90°) / Vertical axis wrist rotation (0-90°)		√	√	√
Armadio montato a bordo macchina / Mounted control cabinet		√	√	√
Armadio montato a terra / Floor standing control cabinet		-	-	-
Vacuostato Digitale / Digital vacuum switch		√	√	√
Sistema di controllo touch / Touch control system		√	√	√
Controllo remoto VNC / VNC Remote control		optional	optional	optional
Euromap		67	67	67



DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

M2

Axis X			
Stroke	2000	2500	3000
Overall Dimension	2790	3290	3790
Axis Y			
Stroke	600	900	
Overall Dimension	1650	1950	
Axis Z			
Stroke	1200	1500	1900
Overall Dimension	1760	2060	2460

M3

Axis X			
Stroke	2500	3000	3500
Overall Dimension	3190	3690	4190
Axis Y			
Stroke	900	1200	
Overall Dimension	1810	2110	
Axis Z			
Stroke	1500	1900	2200
Overall Dimension	1810	2210	2510

M4

Axis X			
Stroke	3000	3500	4000
Overall Dimension	4025	4525	5025
Axis Y			
Stroke	1200		
Overall Dimension	2315		
Axis Z			
Stroke	2200	2500	
Overall Dimension	2400	2700	

* Other strokes available on request / Altre corse disponibili su richiesta

30 / 400 ton ROBOTS AND SPRUE PIKERS

- affidabilità e prestazione
- praticità
- *reliability and performance*
- *versatility*



MNKP MNKEP
MNKE3

MNKP/EP

MANIPOLATORI & PIGLIAMATEROZZE

La serie MNKP/EP è stata pensata per effettuare la manipolazione di materozze o pezzi nel campo dell'iniezione delle materie plastiche, per presse da 30 a 400 ton circa.

Questa serie di macchine viene realizzata in due versioni che si differenziano per la logica interna elettronica o pneumatica, le quali si contraddistinguono per affidabilità, versatilità e semplicità d'uso.

La serie MNKP/EP, nella versione pneumatica MNKP, compie un ciclo fisso, mentre la versione elettronica MNKEP, tramite il suo controllo, può gestire pinze, apparati di presa speciali, il ribaltamento del polso 0-90° e il funzionamento del nastro trasportatore. Tramite il controllo elettronico, l'utilizzatore può programmare il ciclo del manipolatore, consentendo ad esempio il deposito di pezzi su nastro trasportatore abbinato.

MANIPULATORS & SPRUE PIKERS

The MNKP/EP serie was developed to manipulate the sprues or components in the plastic injection field, for injection moulding machines from approx. 30 to 400 tons. This machine series is realized in two versions that differ in electronic or pneumatic internal logic. These machines are distinguished by their reliability, versatility and simplicity in use.

The MNKP/EP series, in the pneumatic version MNKP, performs a fixed cycle, while the electronic version MNKEP, by its numeric control, can manage grippers, special EOAT (end of arm tools), 0-90° wrist rotation and the operation of the conveyor belt.

The numeric control can be used to program the robot cycle allowing, for example, the parts unloading on the combined conveyor belt.

MINKE3

ROBOT PER PRESSE DI PICCOLO E MEDIO TONNELLAGGIO

La serie MNKE3 è stata studiata per tutte le applicazioni nel campo dell'iniezione delle materie plastiche, per presse da 30 a 400 ton.

Questa serie di macchine si contraddistingue per potenza, affidabilità, versatilità e semplicità d'uso.

La serie MNKE3 è capace di più operazioni di prelievo in successione, movimenti in stampo, pallettizzazioni, fermate intermedie, ecc.

ROBOTS FOR SMALL AND MEDIUM INJECTION MOULDING MACHINES

The MNKE3 series has been developed for all applications in the plastic injection field, for injection moulding machines from 30 to 400 tons. This machine series is distinguished by their power, reliability, versatility and simplicity in use.

The MNKE3 series can perform several sequential withdrawal, movements inside the mould, palletization, intermediate stops, etc.

ROBOT E PIGLIAMATEROZZE ROBOTS AND SPRUE PIKERS

CARATTERISTICHE GENERALI

- Alta precisione e ripetibilità.
- Flessibilità d'impiego.
- Elevate velocità ed accelerazioni.
- Struttura in profilo di acciaio e alluminio.
- Guide prismatiche che garantiscono una grande rigidità del movimento e pattini a ricircolo di sfere sui tre assi.
- Trasmissione per mezzo di cremagliera ad alta resistenza.

GENERAL FEATURES

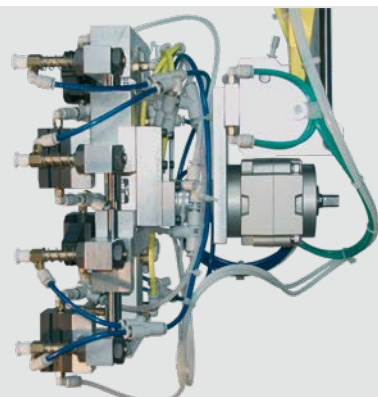
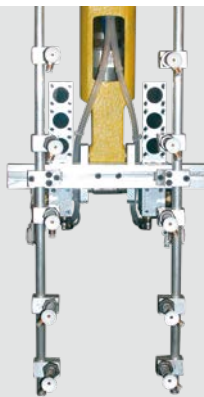
- High precision and repeatability.
- Flexibility in use.
- High speed and acceleration.
- Steel and aluminum profile structure.
- Prismatic guides that ensure great rigidity in the movement and sliding ball blocks on the three axes.

- Possibilità di asse verticale telescopico.
- Rotazione del polso 0-90 gradi (MNKP / MNKEP / MNKE3).
- Estrema semplicità di sostituzione della mano di presa.
- Circuiti del vuoto, pinza e ribaltamento polso di serie (MNKE3).

- Transmission by high strength rack.
- Possibility of telescopic vertical axis.
- 0-90-degrees wrist rotation (MNKP / MNKEP / MNKE3).
- EOAT extremely simple to replace.
- Vacuum circuits, gripper and wrist rotation standard for MNKE3 models.



ESEMPI DI MANI DI PRESA EXAMPLES OF EOAT



CARATTERISTICHE SISTEMA DI CONTROLLO (MNKEP / MNKE3)

- Quadro comandi a pulpito montato su ruote con console touch screen o quadro a bordo macchina con tastiera palmare.
- Pannello di controllo elettronico per la selezione e la gestione dei programmi.
- Estrema facilità di programmazione
- Videate multilingua.
- Visualizzazione sinottica ingressi/uscite.
- Possibilità di archiviazione dati su supporto esterno.
- Autoapprendimento ciclo macchina.
- Esecuzione di verifica del ciclo passo/passo a velocità ridotte.
- Pallettizzazione assi X,Y,Z.
- Avvisi di manutenzione.
- Report storico allarmi.
- Regolazione tempi di attesa e velocità di movimento.
- Gestione segnali da estrattori centrali stampo.
- Azionamenti con servomotori brushless.

- Presa esterna temporizzata per comando nastro trasportatore.
- Presa esterna per attrezzatura abbinata.
- Segnale protezioni aperte lato di scarico.
- Possibilità di rilascio separato della materozza.
- Gestione prelievo del pezzo dal piano fisso.
- Possibilità di rilascio indipendente delle stampate multiple.

CONTROL SYSTEM FEATURES (MNKEP / MNKE3)

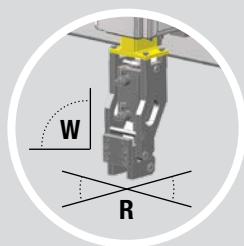
- Electrical cabinet and control panel on wheels with touch screen console or electrical cabinet on board with a handheld keyboard.
- Electronic control panel for selecting and managing programs.
- Extremely easy to program.
- Screens in different languages.
- Synoptic inputs/outputs display.
- Data can be saved in external storage devices.
- Self-learning machine cycle.
- Step-by-step cycle check performed at reduced speed.
- X,Y and Z axes palletization.
- Maintenance reminders.
- Alarms history report.
- Waiting times and movement speed settings.
- Reports management from central mould extractors.
- Drives with brushless servomotors.

- External timed plug for conveyor belt control.
- External plug for combined equipment.
- Warning signal for open guards on unloading side.
- Possibility of separate release of the sprue.
- Management of the piece pick-up from the fixed plated.
- Possibility of independent release option for multiple moulded parts.

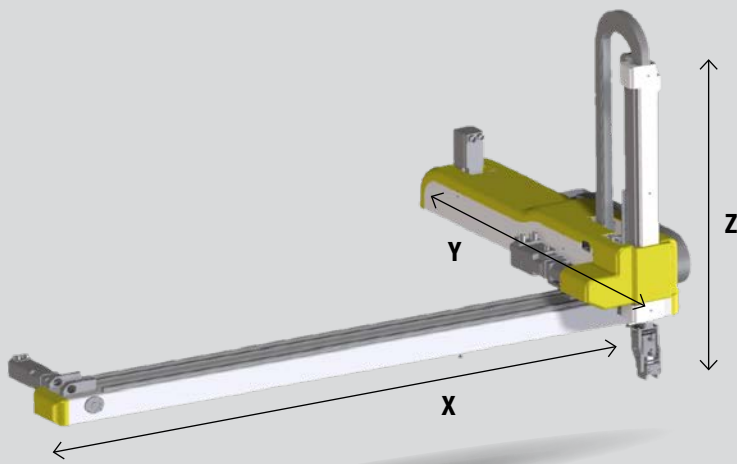
MNKP / MNKEP / MNKE3

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Modello / Model		MNKP	MNKEP	MNKE3
Dimensione pressa indicativa / Indicative dimensions moulding machine	ton	30-400	30-400	50-400
Asse orizzontale / Horizontal axis				
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke	mm	1000	1000	1400
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	1	1	2
Corsa estrazione / Crosswise axis				
Corsa estrazione / Standard crosswise stroke	mm	100	100	400
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	1	1	2
Asse verticale / Vertical axis				
Corsa verticale / Standard vertical stroke	mm	800	800	1200
Velocità massima asse / Maximum axis speed	m/s	1	1	2
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum weight load (parts + EOAT)	kg	2	2	4
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		opt.	opt.	√
Ribaltamento polso asse W (0-90°) / EOAT pneumatic wrist rotation (0-90°) W axis		—	√	√
Armadio montato a bordo macchina / On board control cabinet		√	√	√
Armadio montato a terra / Movable control cabinet with wheels		opt.	opt.	opt.
Movimentazione dell'asse / Axis Managing		electro pneumatic	brushless servomotor	pneumatic
Sistema di controllo touch / Touch control system			√	√
Controllo remoto VNC / VNC Remote control			opt.	opt.
EUROMAP		67	67	interfaccia diretta direct interface



**ROTAZIONE POLSO
WRIST ROTATION**



MNKP / MNKEP

DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

Axis X			
Stroke	800	900	1000
Overall Dimension	1120	1240	1310
Axis Y			
Stroke	100	200	300
Overall Dimension	550	650	750
Axis Z			
Stroke	800	1000	1200
Overall Dimension	1300	1350	1350

MNKE3

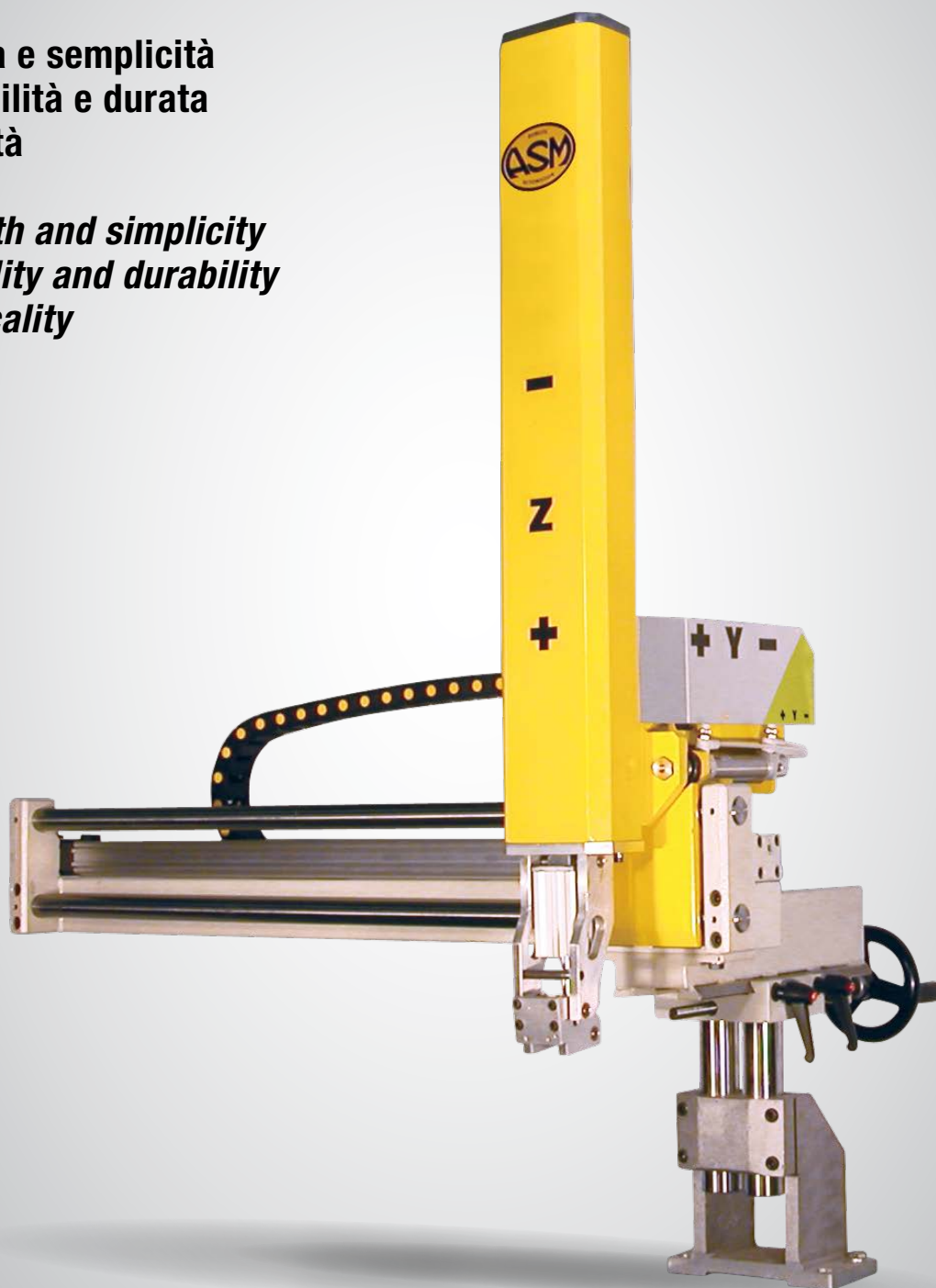
DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

Axis X			
Stroke	1200	1400	
Overall Dimension	1450	1670	
Axis Y			
Stroke	400		
Overall Dimension	850		
Axis Z			
Stroke	800	1000	1200
Overall Dimension	1300	1350	1350

* Other strokes available on request / Altre cose disponibili su richiesta

40 / 200 ton MINI ROBOTS SPRUE PIKERS

- solidità e semplicità
- affidabilità e durata
- praticità
- *strength and simplicity*
- *reliability and durability*
- *practicality*



MNE
MNP

MINIROBOT & PIGLIAMATEROZZE

La serie MN è stata pensata per effettuare la manipolazione di materozze o pezzi nel campo dell'iniezione delle materie plastiche, per presse da 40 a 200 ton circa.

Queste serie di macchine vengono realizzate in due versioni che si differenziano per la logica interna elettronica o pneumatica, le quali si contraddistinguono per affidabilità, versatilità, e semplicità d'uso.

La serie MN, nella versione pneumatica, compie un ciclo fisso mentre la versione elettronica, tramite il suo controllo, può gestire pinze, apparati di presa speciali, il ribaltamento del polso 0-90° e il funzionamento del nastro trasportatore. Tramite il controllo elettronico l'utilizzatore può programmare il ciclo del manipolatore consentendo ad esempio il deposito di pezzi su nastro trasportatore abbinato.

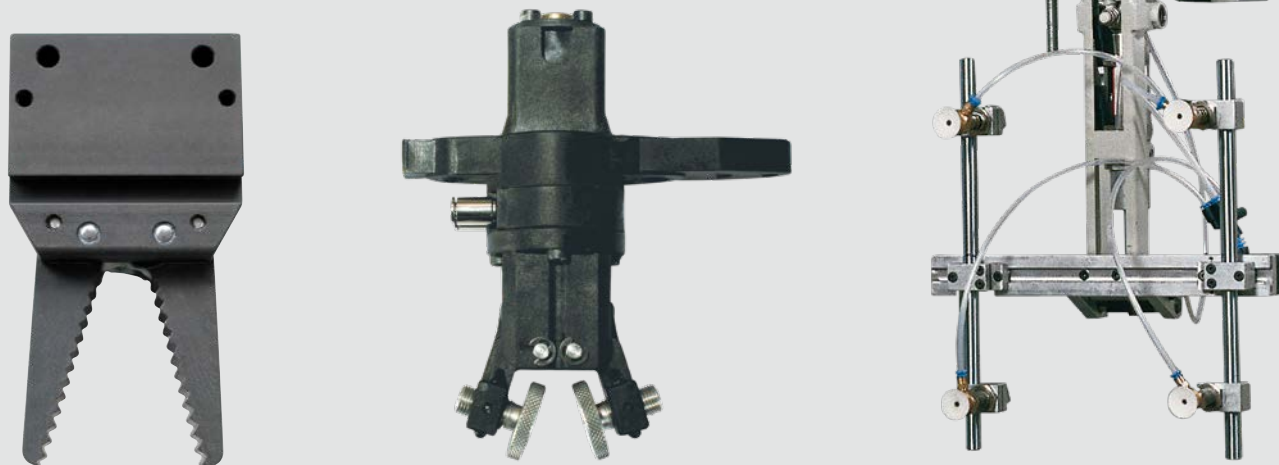
MINIROBOT & SPRUE PIKERS

The MN series was designed to handle sprues or components in the plastic injection field, for injection moulding machines from approx. 40 to 200 tons.

This machine series comes in two versions that differ by virtue of electronic or pneumatic internal logic. These machines are distinguished by their reliability, versatility and simplicity of use.

The MN series pneumatic version performs a fixed cycle, while the electronic version, with its control box, can control grippers, special pick-up equipment, 0-90° wrist rotation and control the conveyor belt. The electronic control can be used to program the robot cycle, so that, for example, pieces can be deposited on the associated conveyor belt.

ESEMPI DI MANI DI PRESA EXAMPLE OF GRIPPING HANDS



PIGLIAMATEROZZE MINIROBOT SPRUE PIKERS

MN P

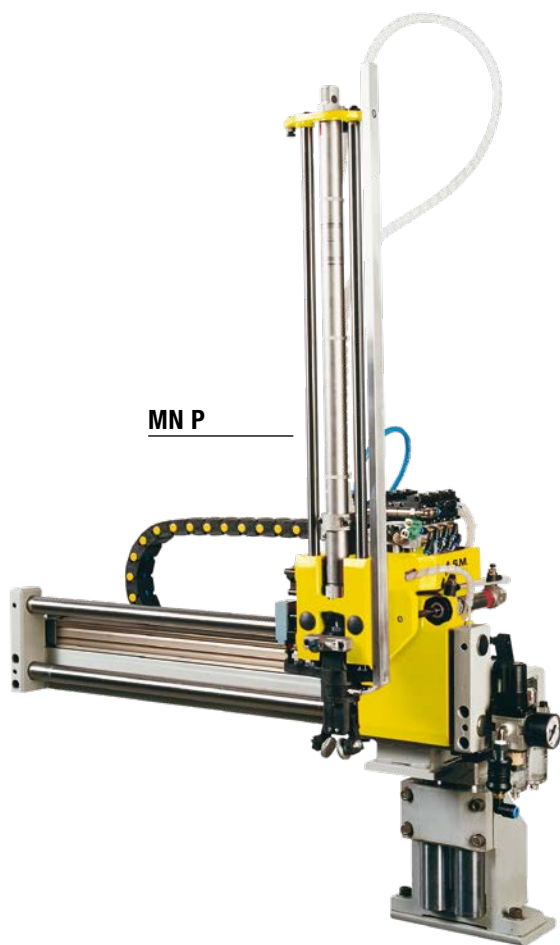
- Affidabilità.
- Struttura in profilo di acciaio.
- Doppia guida di scorrimento con cuscinetti a ricircolo di sfere sui 3 assi.

- Supporto manipolatore regolabile.
- Corsa di estrazione regolabile.
- Regolazione velocità di movimento.
- Pinza ad elevata forza di chiusura

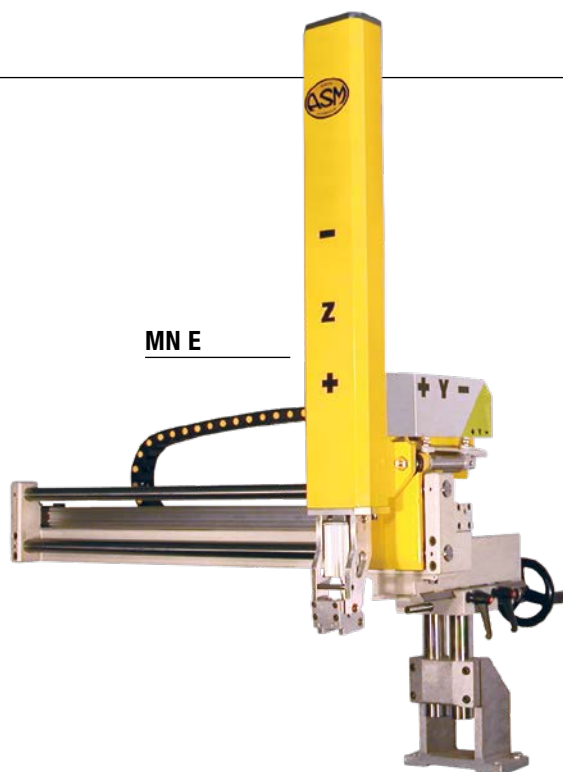
MN P

- Reliability.
- Steel profile construction.
- Double sliding guide on the three axes.
- Adjustable manipulator support.

- Adjustable ejection stroke.
- Easy manipulator parking.
- Movement speed setting.
- High closing force pliers.



MN P



MN E



MN E

- Rotazione del polso 0-90 gradi.
- Controllo elettronico ad autoapprendimento posizioni e sequenze programmabili.
- Possibilità di gestione comandi su tastiera palmare.
- Visualizzazione sinottica ingressi/uscite.

- Presa esterna per attrezzatura abbinata.
- Autoapprendimento ciclo macchina.
- Regolazione tempi di attesa.
- Possibilità pallettizzazione asse Z.
- Avvisi di manutenzione.
- Report storico allarmi.

- Gestione prelievo del pezzo dal piano fisso.
- Possibilità di taglio e manipolazione della materozza.
- Possibilità di password operatori su più livelli.

MN E

- 0-90 degree wrist rotation.
- Electronic control and self-learning, programmable positions and sequences.
- Option of giving commands using the hand-held control.
- Synoptic inputs/output display.

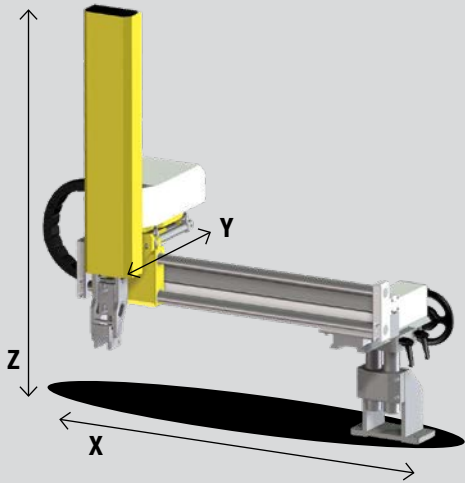
- External plug for associated equipment.
- Machine cycle self-learning.
- Wait time setting.
- Palletising on Z axis.
- Maintenance reminders.
- Alarm history report.

- Management of piece pick-up from fixed table.
- Sprue cutting and handling.
- Different level operator passwords.

MN E

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Model			
Dimensione pressa indicativa / Indicative mould clamping force		ton	40-200
Horizontal axis			
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke		mm	1000 MAX
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Crosswise axis			
Corsa estrazione / Standard demould stroke		mm	60
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Vertical axis			
Corsa orizzontale / Standard vertical stroke		mm	800 MAX
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum load (parts + EOAT)		kg	1
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		-	
Rotazione polso asse verticale (0-90°) / Vertical axis wrist rotation (0-90°)		√	
Armadio montato a bordo macchina / Mounted control cabinet		-	
Armadio montato a terra / Floor standing control cabinet		√	
Vacuostato Digitale / Digital vacuum switch		-	
Sistema di controllo touch / Touch control system		-	
Controllo remoto VNC / VNC Remote control		-	
Euromap			67



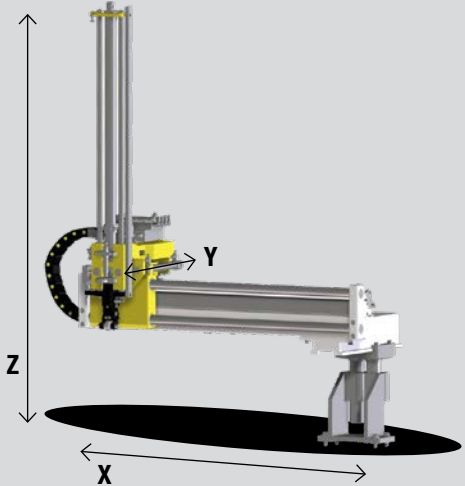
DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

Axis X			
Stroke	1000 MAX	800	600
Overall Dimension	1300	1100	900
Axis Y			
Stroke	60		
Overall Dimension	400		
Axis Z			
Stroke	800 MAX	600	
Overall Dimension	1050	850	

MN P

SPECIFICAZIONI / SPECIFICATION:

Model			
Dimensione pressa indicativa / Indicative mould clamping force		ton	40-200
Horizontal axis			
Corsa orizzontale standard / Standard horizontal stroke		mm	1000 MAX
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Crosswise axis			
Corsa estrazione / Standard demould stroke		mm	60
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Vertical axis			
Corsa orizzontale / Standard vertical stroke		mm	800 MAX
Velocità massima asse / Maximum axis speed		m/s	1
Peso manipolabile (particolare + mano di presa) / Maximum load (parts + EOAT)		kg	1
Asse verticale Z telescopico / Telescopic vertical Z axis		-	
Rotazione polso asse verticale (0-90°) / Vertical axis wrist rotation (0-90°)		-	
Armadio montato a bordo macchina / Mounted control cabinet		-	
Armadio montato a terra / Floor standing control cabinet		-	
Vacuostato Digitale / Digital vacuum switch		-	
Sistema di controllo touch / Touch control system		-	
Controllo remoto VNC / VNC Remote control		-	
Euromap		-	



DIMENSIONI / OVERALL DIMENSION:

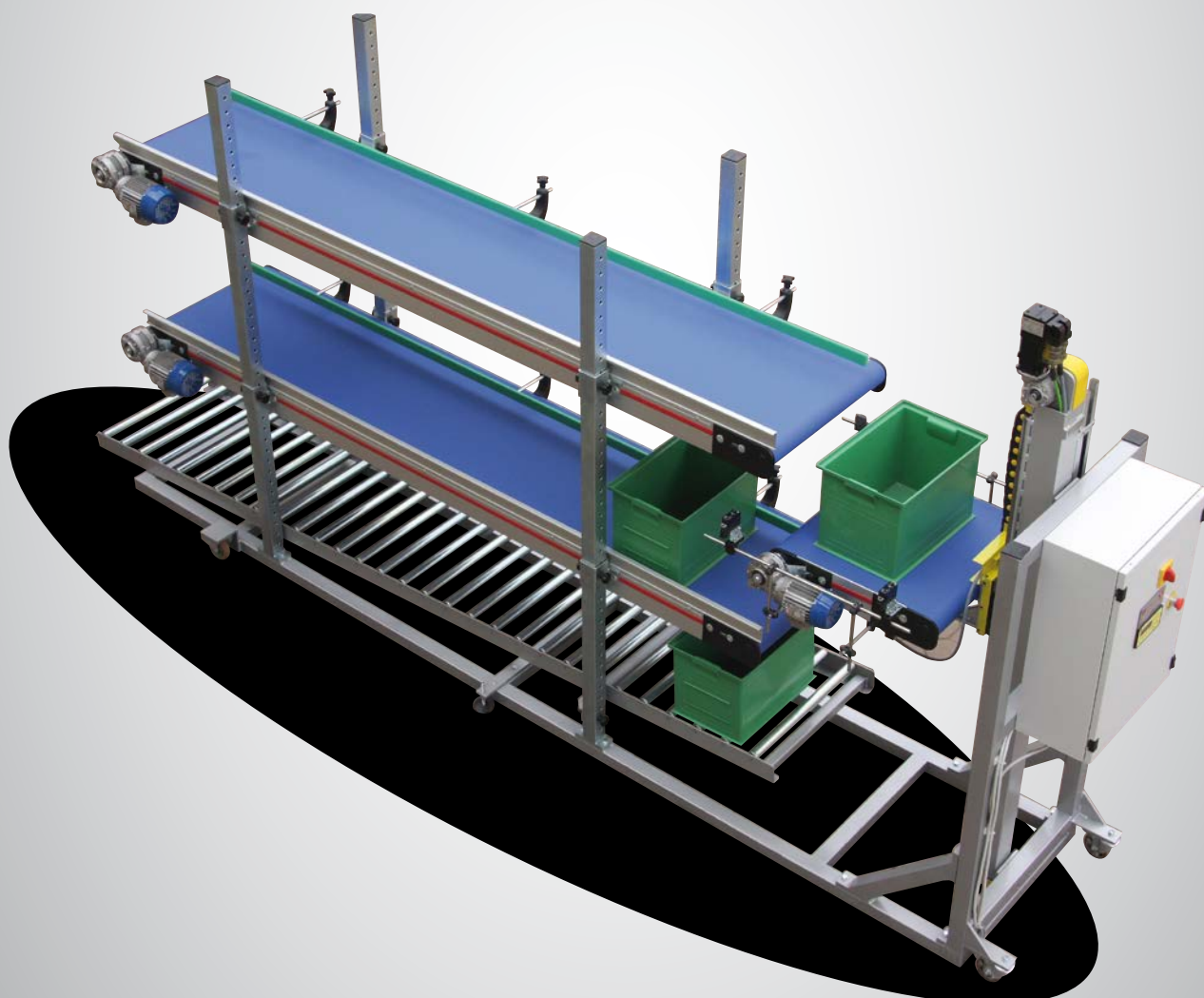
Axis X			
Stroke	1000 MAX	800	600
Overall Dimension	1300	1100	900
Axis Y			
Stroke	60		
Overall Dimension	400		
Axis Z			
Stroke	800 MAX	600	
Overall Dimension	1050	850	

* Other strokes available on request / Altre corse disponibili su richiesta

AUTOMATIC FILLING SYSTEM

- solidità e semplicità
- affidabilità e prestazione
- praticità

- *solidità e semplicità*
- *affidabilità e prestazione*
- *praticità*



SRA0
SRA90

SRA - SISTEMI DI RIEMPIMENTO AUTOMATICI

SRA è un sistema che effettua automaticamente il cambio dei contenitori a bordo macchina.

Concepito per le aziende che hanno l'esigenza di poter lavorare a ciclo continuo, con personale ridotto (in particolare nelle ore notturne) e di snellire le operazioni di magazzinaggio del prodotto con conseguente riduzione dei costi.

I piani di carico sono costituiti da nastri trasportatori che possono essere di numero e di dimensioni variabili, su richiesta del cliente. Dispone di una presa per interfaccia esterna. La cella di pesatura opzionale è collegata al controllo tramite presa RS485 ed ha una capacità di pesata massima di 50 Kg.

SRA - MULTILEVEL AUTOMATIC FILLING SYSTEM

The SRA is a system that automatically exchanges containers on the machine.

Designed for companies that need to be able to work in a continuous cycle, with a small staff (particularly at night) and to cut down product storage operations with consequent reduction of costs.

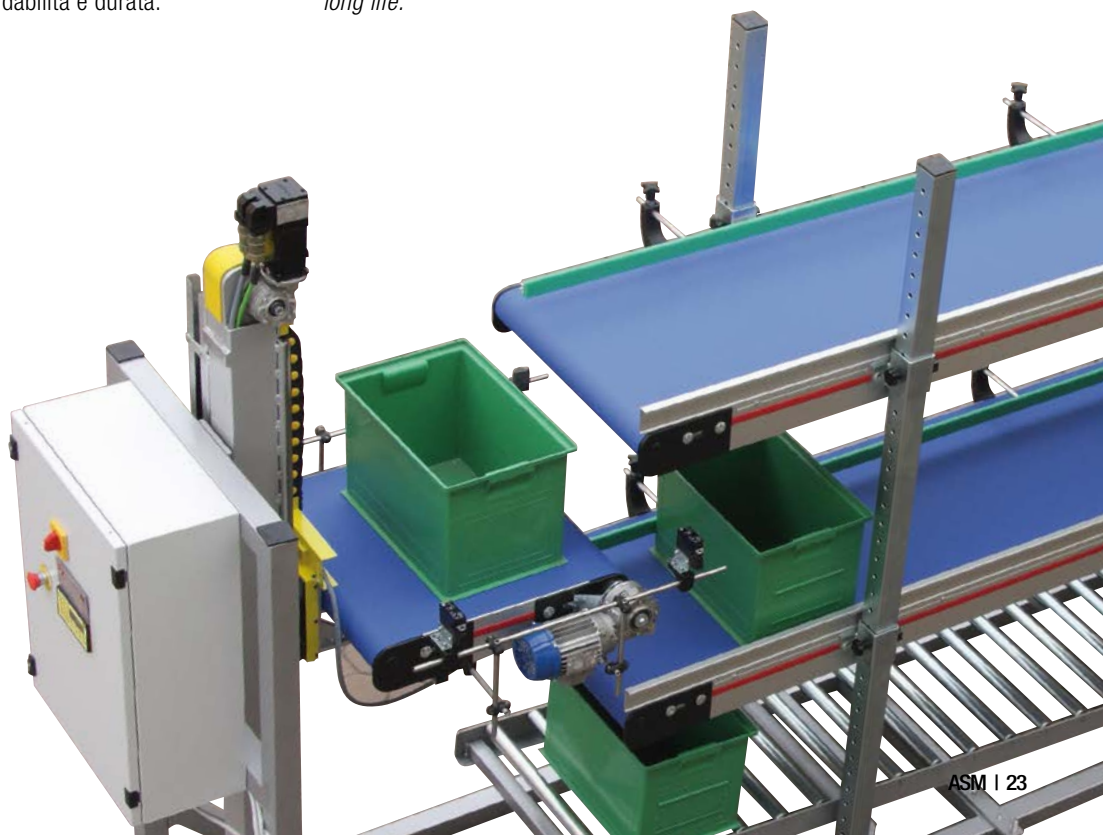
The loading tiers consist of conveyor belts which may change in number and size, depending on the customer's requirements. It has a socket for an external interface. The optional weighing cell is connected to the control by a RS485 socket and has a maximum weighing capacity of 50 kg.

SRA dispone di piani adibiti ad accogliere contenitori, che una volta posizionati, vengono automaticamente scambiati al momento opportuno da un sistema di nastri trasportatori e piani mobili. È strutturato su più livelli ed è montato su ruote che consentono un comodo trasporto da una zona di impiego ad un'altra. Dispone di una consolle di comandi da cui l'operatore può effettuare le manovre di ordinaria gestione della macchina come marcia, arresto, reset, avanzamento manuale ed impostazione dei valori di carico. Grazie agli accorgimenti adottati in fase di progettazione e alla sua solida struttura garantisce affidabilità e durata.

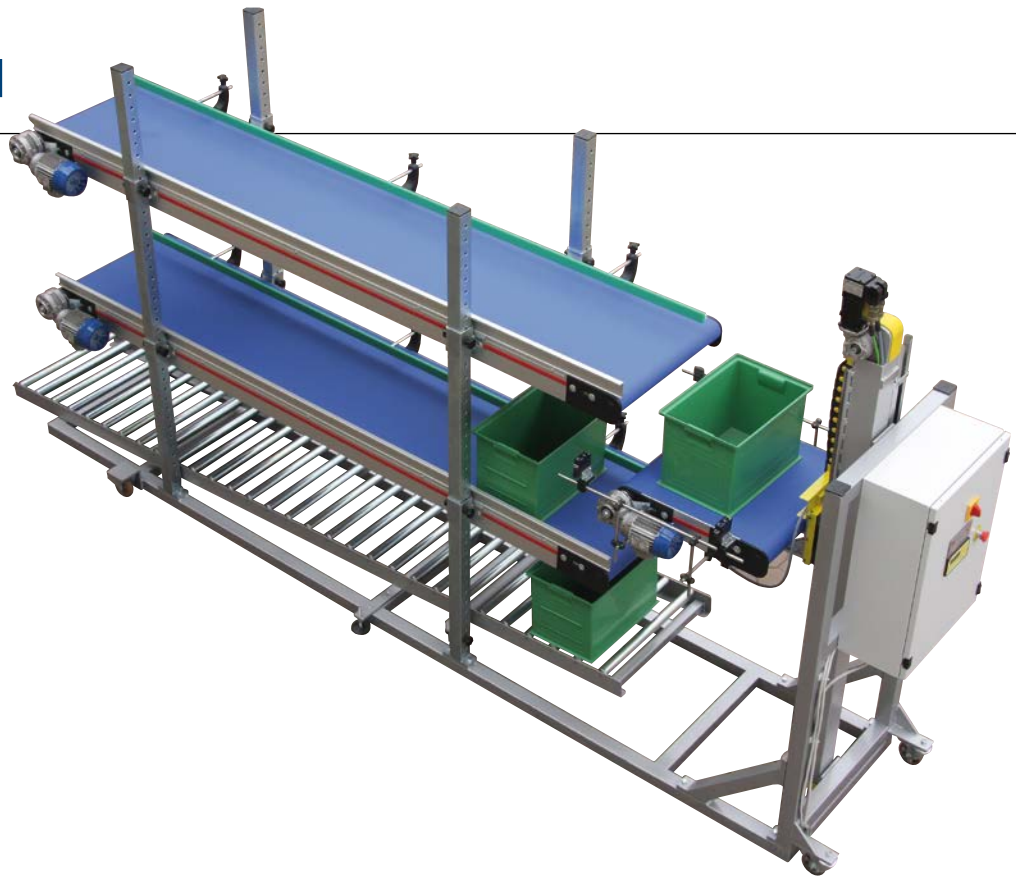
The SRA has tiers for holding containers which, once in position, are automatically exchanged at the opportune moment by a system of conveyor belts and mobile tiers.

It is structured on several levels and is mounted on wheels for easy transport from one area of use to another.

It has a control desk from which the operator can perform routine machine manoeuvres such as start, stop, reset, manual advance and setting of the load values. Thanks to the solutions adopted in the design phase and to its strong structure, it ensures reliability and long life.



AUTOMATIC FILLING SYSTEM



È UN'ATTREZZATURA CHE UTILIZZA UNA MECCANICA SEMPLICE E RAZIONALE, CHE PERMETTE DI IMMAGAZZINARE IL PRODOTTO IN CONTENITORI DI SVARIATE TIPOLOGIE. UTILIZZA UN SISTEMA DI CONTROLLO DI MASSIMO LIVELLO E DALLA ELEVATA FACILITÀ D'UTILIZZO.

La macchina può gestire il carico dei pezzi nei contenitori in due modi:

- 1) controllo a "conteggio" con l'utilizzo di un "conta pezzi"(sistema base).
- 2) controllo a "peso" con l'utilizzo della "cella di carico"(sistema opzionale).

Può gestire tre tipologie di ciclo di carico dei contenitori:

- a) "rulliera" (carica i contenitori già posizionati nel nastro più basso e li scarica sulla rulliera; poi carica i contenitori già posizionati nel nastro immediatamente più alto per scaricarli sulla rulliera)".
- b) "nastri" (carica i contenitori dal nastro più basso per scaricarli sulla rulliera, poi carica i contenitori dal nastro immediatamente più alto per scaricarli sul nastro immediatamente più basso).
- c) "continua" (carica a ciclo continuo i contenitori man mano che vengono resi disponibili dal nastro più alto per scaricarli direttamente sulla rulliera).

La macchina può gestire i contenitori in due modalità:

- 1) tramite dichiarazione dei contenitori caricati, quando il loro numero è predefinito (abilitando la funzione tramite tastiera).
- 2) tramite la gestione di arrivo in continuo di contenitori, quando il loro numero non è conosciuto ed essi arrivano solo quando vengono resi disponibili dalla linea, anche in modo casuale (disabilitando la suddetta funzione tramite il controllo).

THIS EQUIPMENT USES A SIMPL AND RATIONAL MECHANICAL SYSTEM THAT ALLOWS THE PRODUCT TO BE STORED IN VARIOUS TYPES OF CONTAINERS. IT EMPLOYS A STATE OF THE ART, EASY TO USE CONTROL SYSTEM.

The machine can load the pieces into the containers in two ways:

- 1) "counting" control using a "piece counter" (basic system).
- 2) "weight" control using a "load cell" (optional system).

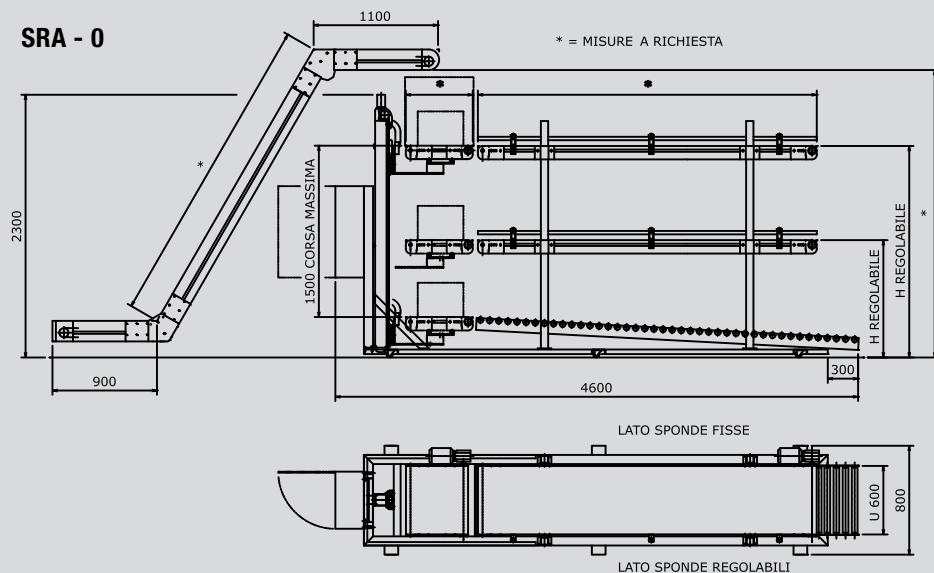
It can manage three types of container load cycles:

- a) "roller conveyor" (loads the already positioned containers from the lowest belt to deposit them on the roller conveyor; then loads the already positioned containers from the belt immediately above to deposit them on the roller conveyor).
- b) "belts" (loads the containers from the lowest belt to deposit them on the roller conveyor, then loads the containers from the belt immediately above to deposit them on the belt immediately below).
- c) "continuous" (loads the containers in a continuous cycle as they are made available from the highest belt to deposit them directly on the roller conveyor).

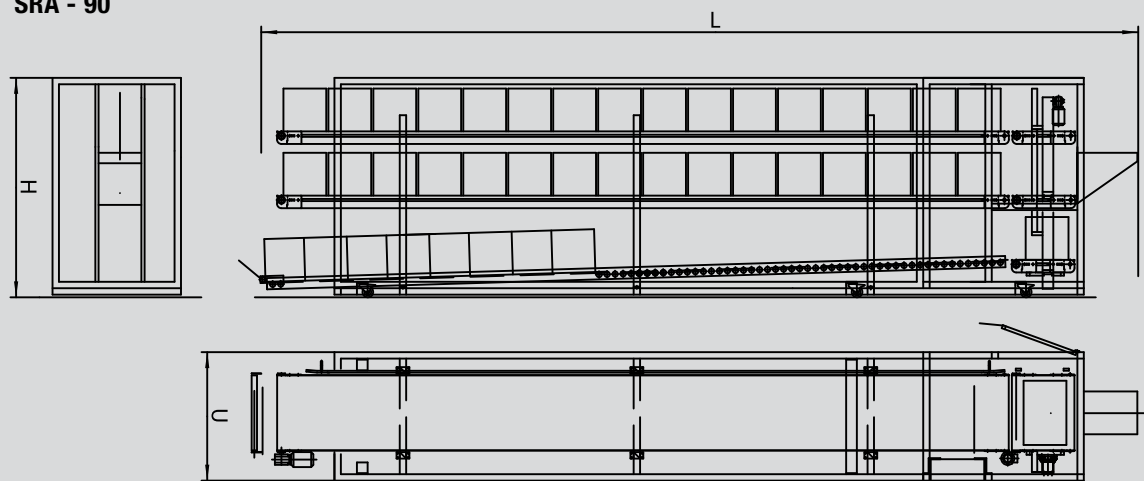
The machine can manage the containers in two ways:

- 1) by declaration of the loaded containers, when their number is predefined (enabling the function with the keyboard).
- 2) by management of the continuous arrival of containers, when their number is not known and they arrive only when made available by the line even in a random manner (disabling the function with the control).

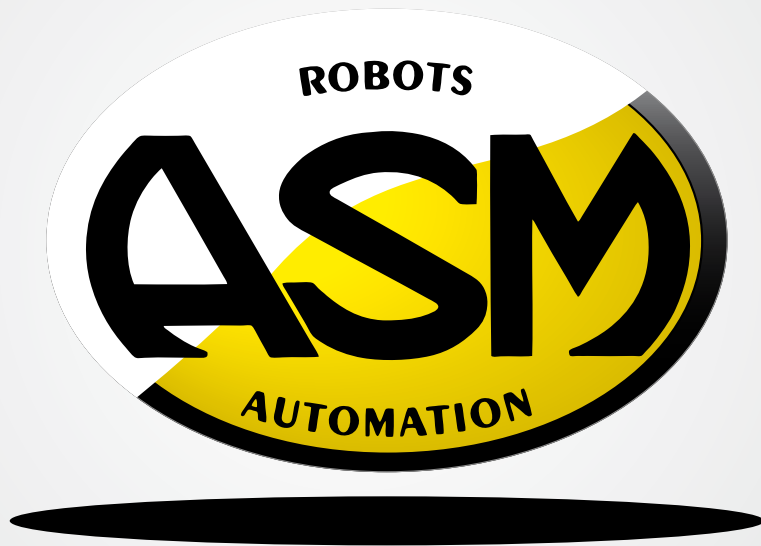
SRA - 0



SRA - 90

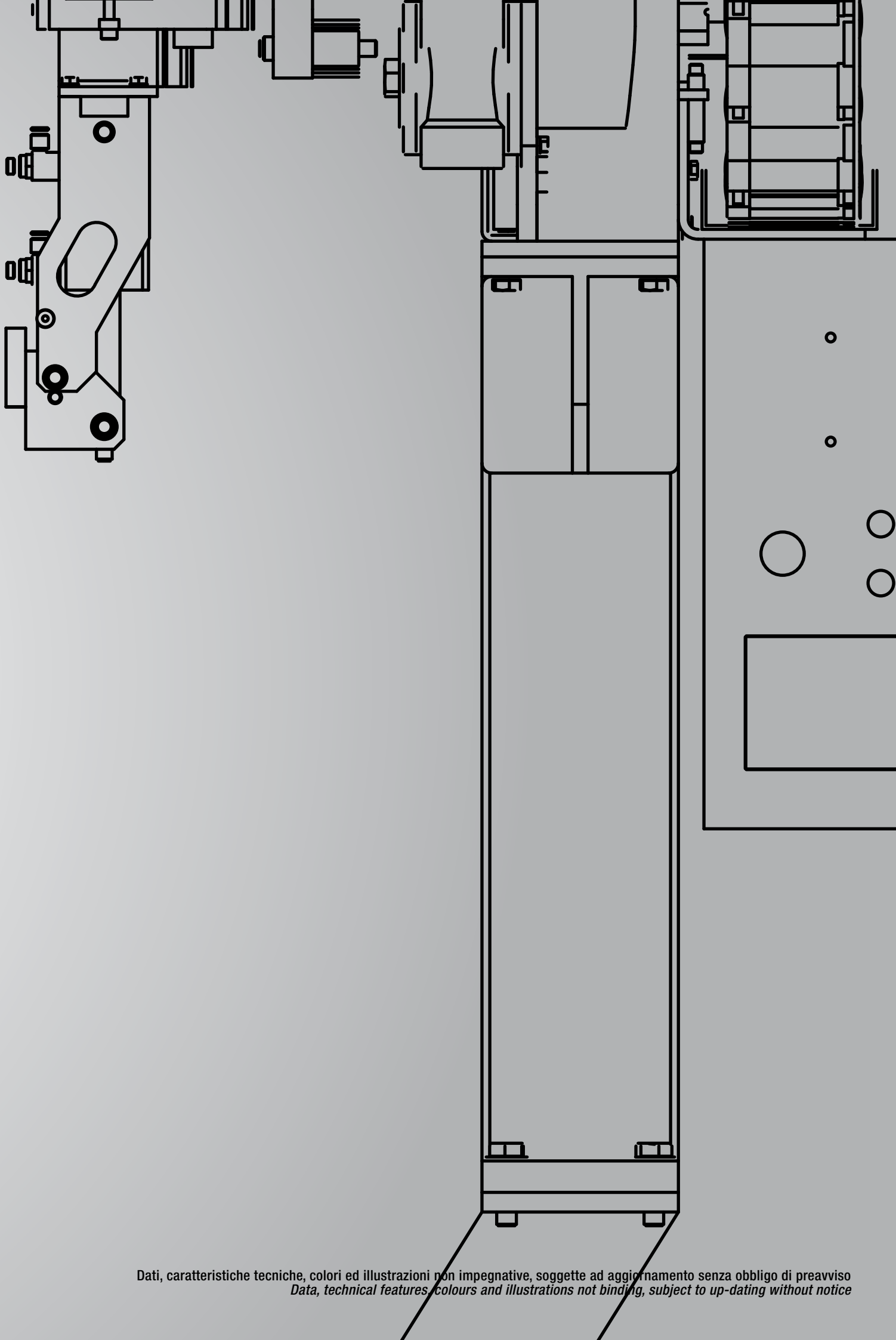


Model	SRA 0	SRA 90
N° piani / N° tiers / N° planos	standard =(2+1) special =variable	standard =(2+1) special =variable
n° contenitori / N° containers / N° contenedores	variable	variable
lunghezza utile / Working length / Largo útil (mm)	1500-2000-3000-4000-5000 special=variable	1500-2000-3000-4000-5000 special=variable
lunghezza macchina / Machine length / Largo de la máquina (mm)	lunghezza utile / working length / largo útil + k special=variable	lunghezza utile / working length / largo útil + k special=variable
larghezza utile piani / Tiers working width / Ancho útil planos (mm)	300-400-500-600-800-1000	300-400-500-600-800-1000
Larghezza reale / Real width in / Ancho real in (mm)	larghezza utile / working width / largo útil + k	larghezza utile / working width / largo útil + k
altezza / Height / Altura (mm)	standard =3m speciale = variabile	standard =3m speciale = variabile
Portata standard / Standard capacity / Aapacidad de carga estándar	100kg - per piano / per tier / por plano	100kg - per piano / per tier / por plano
portata ascensore / Lift capacity / Capacidad carga del ascensor	20 Kg	20 Kg
Cella carico (opzionale) / Load cell (optional) / Celda de carga (opcional)	Max. 50 Kg	Max. 50 Kg
Controllo elettronico / Electronic control / Control electrónico	PLC + CNC -16IN16OUT	PLC + CNC -16IN16OUT
Programmi standard / Standard programs / Programas estándar	3	3
Alimentazione / Power supply / Alimentación	400 Vac	400 Vac
Consumo elettrico / Electric consumption / Consumo eléctrico	1KVA	1KVA
Peso approx. macchina / Approx. machine weight / Peso aprox. de la máquina	500 Kg	500 Kg
Rumorosità / Noise / Nivel de ruido	<80 Db	<80 Db
Ausiliaria / Auxiliary / Auxiliar	1	1

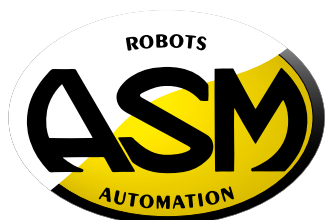


AUTOMATION
SYSTEM & **M**ORE

www.asmrobotics.com



Dati, caratteristiche tecniche, colori ed illustrazioni non impegnative, soggette ad aggiornamento senza obbligo di preavviso
Data, technical features, colours and illustrations not binding, subject to up-dating without notice



ASM robots & automation
 Via Crispi, 20 - 36075 Montecchio Maggiore (VI)
 Tel. +39 0444 696493 - Fax. +39 0444 498847
 info@asmrobotics.com

www.asmrobotics.com