



**CAMPETELLA**

# ROBÓTICA CARTESIANA DE ENTRADA SUPERIOR

# CAMPETELLA ROBOTIC CENTER

## Campetella Robotic Center, pioneros en el sector de la automatización industrial

Campetella Robotic Center: historia de una empresa italiana experta en el diseño, producción y aplicación de robots industriales

Somos una empresa italiana especializada en el diseño y fabricación de robots cartesianos y manipuladores. Nuestra historia centenaria se interseca con la evolución industrial y comprende cinco generaciones de la familia Campetella. Al principio hemos acompañado a cientos de empresarios en el camino que ha evolucionado de lo artesanal a lo industrial. Desde entonces, mucho ha cambiado: hoy Campetella Robotic Center es una realidad que se dedica al diseño y a la fabricación mecánica, en paralelo se ocupa también de software, instalación de plantas, venta y post-venta del producto robot para la industria. Nuestro core business está representado por soluciones robotizadas para el sector del moldeo en materiales plásticos. En el transcurso del tiempo, la sólida experiencia madurada nos ha llevado a ser elegidos por los mayores grupos industriales nacionales e internacionales para satisfacer sus exigencias de producción.



Unidad de control



Desmazarotadores



Robots cartesianos

# ROBOTS CARTESIANOS



Robots con elevada capacidad de configuración, mejorados para garantizar prestaciones máximas en sectores específicos

Campetella Robotic Center cuenta con una amplia gama de robots cartesianos, cada uno de ellos diseñado y mejorado para garantizar mayores prestaciones en los sectores más específicos.

Estudiados con una óptica modular, las características especiales de cada uno de los robots derivan del encuentro entre equipamiento y familia mecánica.



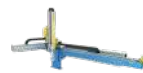
RHEA



CX



ME



CL2



CO1-2



GS2



GS3



MC2



MC3



MC4



MC5



MC6



**Prime Series:** Dedicado a los robots más pequeños en tamaño, fáciles y al mismo tiempo funcionales. Unidad de control Prime.



**E-Series:** para los robots de pequeño y medio tamaño, con funciones avanzadas y máxima precisión de emplazamiento. Unidad de control EVO.



**X-Series:** representa el estado del arte de la tecnología Campetella, dedicada a los robots de mediano y gran tamaño, dotados con las máximas prestaciones en términos de funcionalidad, velocidad y control. Unidad de control EVO.

# RHEA Prime Series

**Ultracompacto, ultrarápido. Ideal para prensas de pequeñas dimensiones**

Diseño minimalista, síntesis de funciones y precisión, es el robot industrial cartesiano top-entry diseñado par ofrecer altas prestaciones con una relación calidad-precio inmejorables.



Unidad de control Campetella Prime

## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

## Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

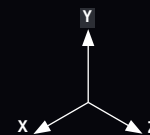


## Para un desgaste mínimo

La cadena portacables garantiza un nivel de protección superior respecto a los tubos corrugados normales, protegiendo los cables del desgaste durante millones de ciclos

## Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado



Modelo:	SP3 RHEA - 1 A	SP3 RHEA - 2 A
Capacidad máxima [kg]:	2	2
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1200	1500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	300	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	800	800
Minimum cycle time with maximum load [s]:	5	



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del RHEA PRIME-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.

# CX1 Prime Series

## El robot compacto para prensas de pequeño y medio tonelaje

Diseño minimalista, síntesis de funciones y precisión, es el robot industrial cartesiano top-entry diseñado para ofrecer altas prestaciones con una relación calidad-precio inmejorables.



Unidad de control Campetella Prime

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

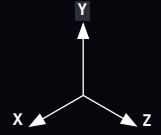
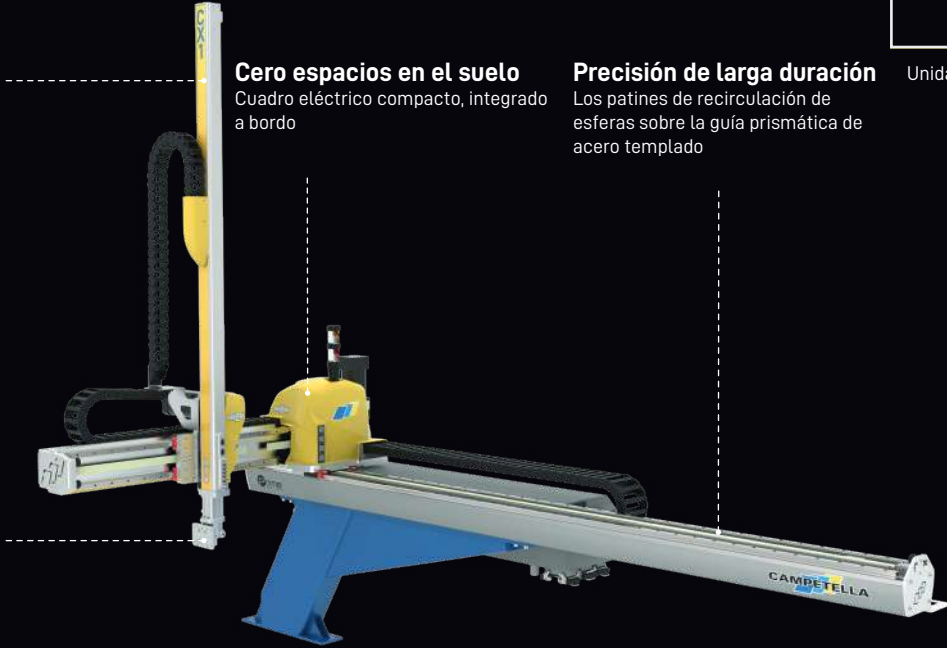
Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado

### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

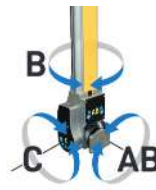


Modelo:	CX1-1A	CX1-2A
Capacidad máxima [kg]:	6	6
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1500	2000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1200	1200
Minimum cycle time with maximum load [s]:	6	6



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	●
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

● De serie ○ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del CX1 PRIME-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva.

# CX1 E-Series

## El robot compacto para prensas de pequeño y medio tonelaje

Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



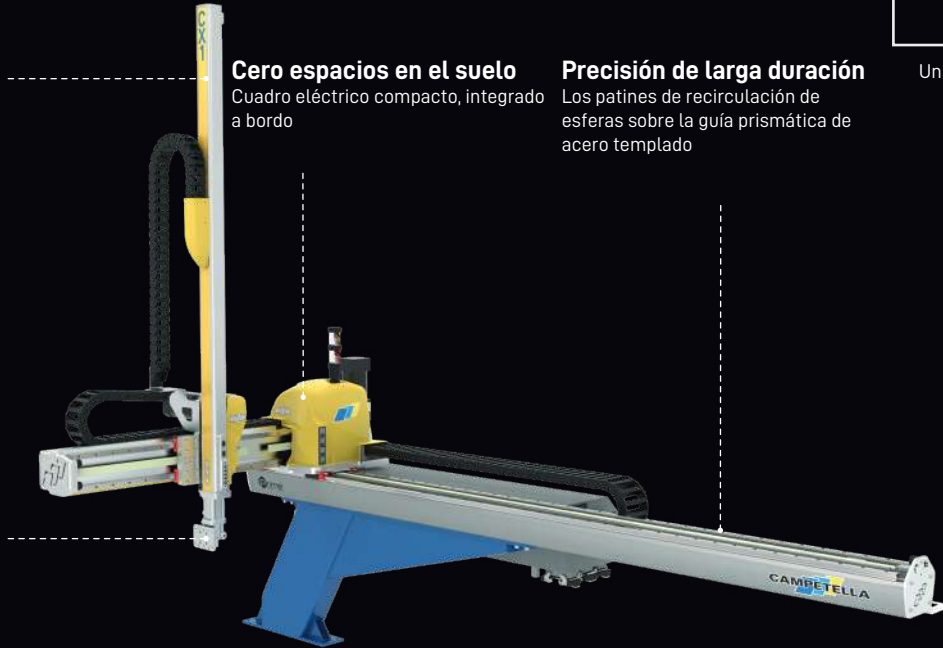
Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Máximo control

Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

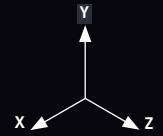


### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado

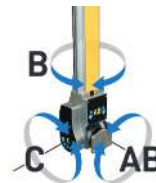


Modelo:	CX1-1 A	CX1-2 A
Capacidad máxima [kg]:	6	6
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1500	2000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1200	1200
Minimum cycle time with maximum load [s]:	5,5	5,5



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ○ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del CX1 E-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva.

# ME1 Prime Series

## El robot compacto para prensas de pequeño y medio tonelaje

Diseño minimalista, síntesis de funciones y precisión, es el robot industrial cartesiano top-entry diseñado para ofrecer altas prestaciones con una relación calidad-precio inmejorables.



Unidad de control Campetella Prime

### Rápido, limpio y silencioso

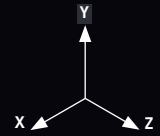
Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

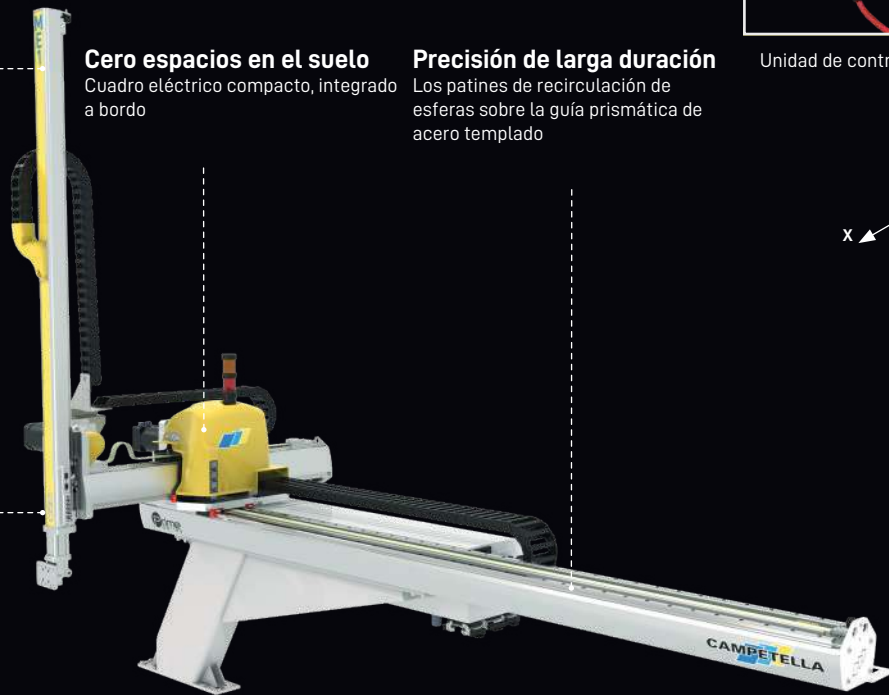
### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado



### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

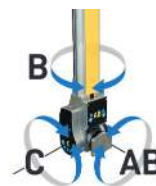


Modelo:	ME1-1A	ME1-2A
Capacidad máxima [kg]:	6	6
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1500	2000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1200	1200
Minimum cycle time with maximum load [s]:	6	



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del ME1 PRIME-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.

# ME1 E-Series

## El robot compacto para prensas de pequeño y medio tonelaje

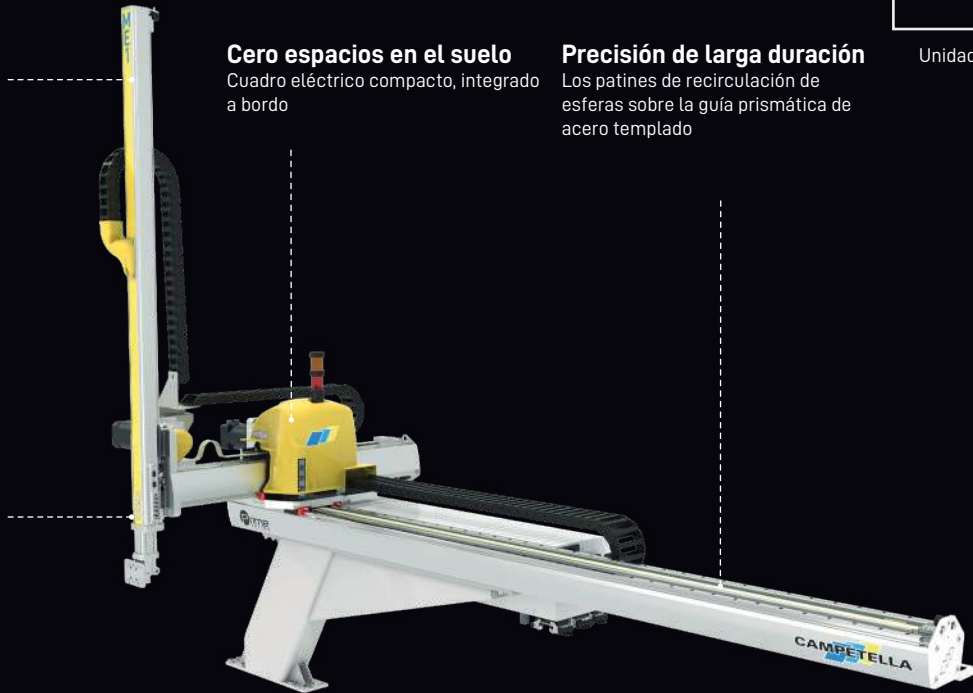
Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

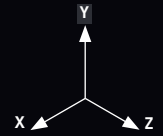


### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado



### Máximo control

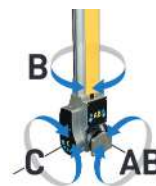
Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

Modelo:	ME1-1A	ME1-2A
Capacidad máxima [kg]:	6	6
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1500	2000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1200	1200
Minimum cycle time with maximum load [s]:	5,5	5,5



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del ME1 E-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.



# C01 - C02 E-Series

## El robot compacto para prensas de pequeño y medio tonelaje

Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

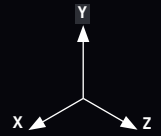
Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

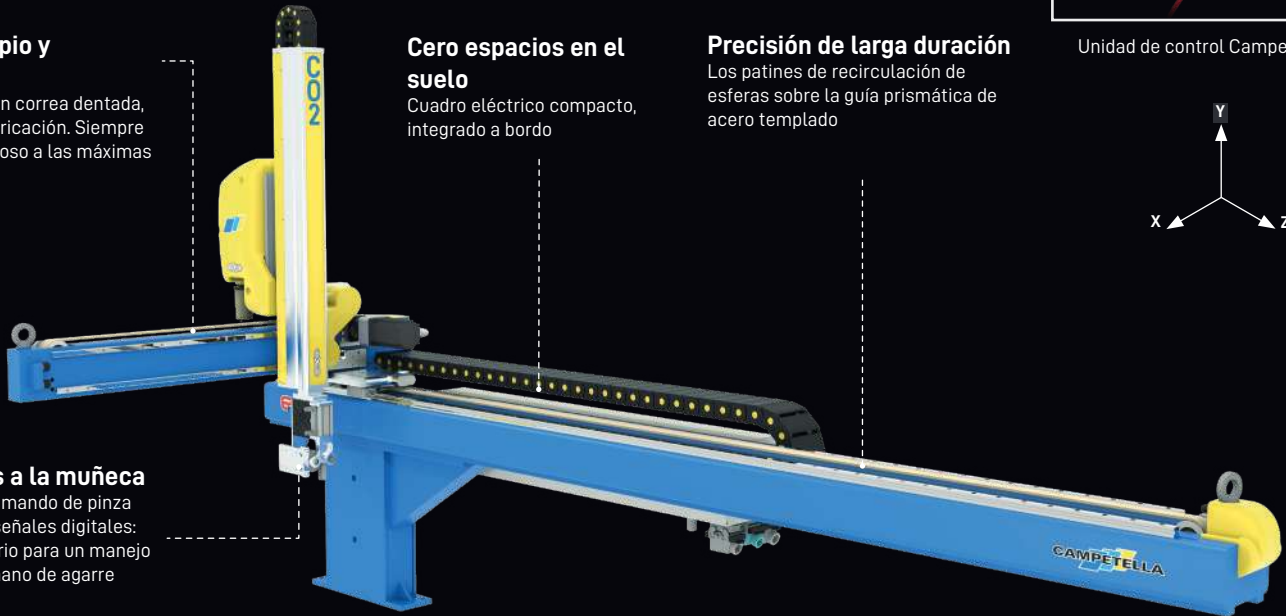
### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado



### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

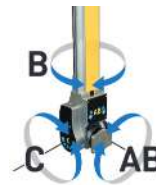


Modelo:	C01 - 1 A	C01 - 1 L	C02 - 1 A	C02 - 1 L	C02 - 2 A	C02 - 2 L
Capacidad máxima [kg]:	9	9	9	9	9	9
Eje vertical:	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-	-	-	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1600	1600	2000	2000	2500	2500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	600	700	700	700	700
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1000	1000	1200	1400	1200	1400
Minimum cycle time with maximum load [s]:	8					



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ○ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del C01-C02 E-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva.

# C01 - C02 X-Series



Unidad de control Campetella Evo

## El robot compacto con las mejores prestaciones para las prensas de medio tonelaje

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.

### Rápido, limpio y silencioso

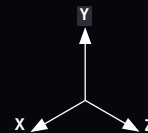
Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo



### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado

### Máximo control

Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.



Modelo:	C01 - 1 S	C02 - 1 S	C02 - 2 S
Capacidad máxima [kg]:	6	6	6
Eje vertical:	Telescópico	Telescópico	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	•	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1600	2000	2500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600	700	700
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1000	1400	1400
Minimum cycle time with maximum load [s]:	4,5	4,5	4,5



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del C01-C02 X-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva.

# CL2 E-Series

## El robot ideal para prensas de pequeño y medio tonelaje

Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

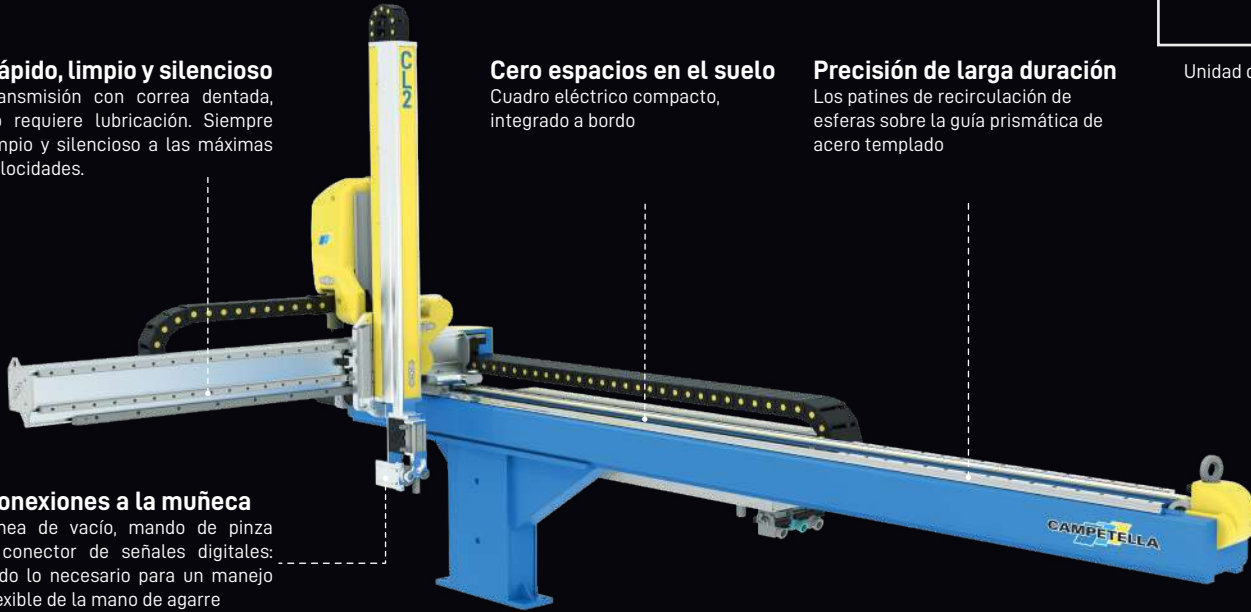
Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

### Precisión de larga duración

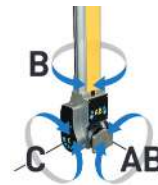
Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado

### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre



Modelo:	CL2 - 1 A	CL2 - 1 L	CL2 - 2 A	CL2 - 2 L	CL2 - 3 A	CL2 - 3 L
Capacidad máxima [kg]:	9	9	9	9	9	9
Eje vertical:	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-	-	-	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2000	2000	2500	2500	3000	3000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1400	1600	1400	1600	1400	1600
Minimum cycle time with maximum load [s]:	8					



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	○

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ○ De pago – No disponible

- **La estructura mecánica del CL2 E-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva

# CL2 X-Series

El robot con las mejores prestaciones para las prensas de medio tonelaje

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

## Rápido, limpio y silencioso

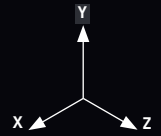
Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

## Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo



## Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado garantizan altísimos niveles de precisión y fiabilidad

## Máximo control

Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

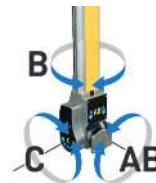


Modelo:	CL2 - 1 B	CL2 - 1 M	CL2 - 1 H	CL2 - 1 HS	CL2 - 2 B	CL2 - 2 M	CL2 - 2 H	CL2 - 2 HS	CL2 - 3 B	CL2 - 3 M	CL2 - 3 H
Capacidad máxima [kg]:	16	30	18	8	16	30	18	8	16	30	18
Eje vertical:	Directo	Directo	Telescópico	Telescópico	Directo	Directo	Telescópico	Telescópico	Directo	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	•	•	•	-	•	•	•	-	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2000	2000	2000	2000	2500	2500	2500	2500	3000	3000	3000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	970	970	970	970	970	970	970	970	970	970	970
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1400	1200	1600	1600	1400	1200	1600	1600	1400	1200	1600
Minimum cycle time with maximum load [s]:	6	6	6	4,5	6	6	6	4,5	6	6	6



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



C neumático	•
C neumático + AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
C neumático + B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦
C neumático + AB neumático + B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦
C eléctrico + AB eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg] - (2) No disponible en versiones HS

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del CL2 X-Series** El robot está caracterizado por un eje de extracción fijado a un voladizo al lado opuesto de la tolva. Punto de fuerza de esta arquitectura es la ausencia de problemas de choque entre el robot y la tolva.
- **Disponible en la versión exclusiva HS - High Speed** Para las aplicaciones más exigentes en rapidez, CL2 X-Series ha sido creado en la exclusiva versión HS, caracterizada por motorizaciones potenciadas por un sensacional tiempo ciclo de hasta 4,5 segundos.

# GS2 X-Series

## Máxima velocidad para una máxima productividad

GS2 X-Series es el robot cartesiano con entrada vertical concebido para prestaciones extremas: motores ultra-eficaces junto con materiales de industria aeroespacial que permiten aceleraciones y una velocidad récord, para ciclos operativos de hasta 2,5 segundos.



Unidad de control Campetella Evo

### Tecnología de carbono

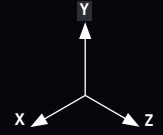
Ligerísimo y resistente, el eje vertical de fibra de carbono garantiza aceleraciones extremas

### Bajo mantenimiento

Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

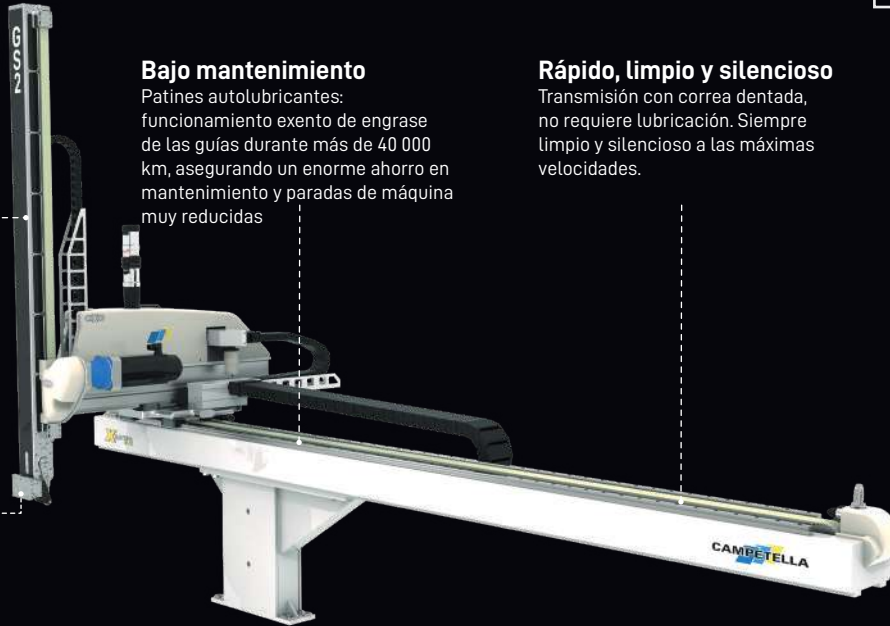
### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.



### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

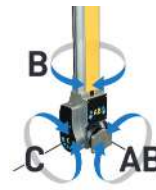


Modelo:	GS2-1B	GS2-2B
Capacidad máxima [kg]:	2,5	2,5
Eje vertical:	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2000	2500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	500	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1200	1200
Minimum cycle time with maximum load [s]:	2,5	



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del GS2 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada por la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.

# GS3 X-Series

El robot ultrarrápido de entrada superior para grandes cargas útiles

GS3 X-Series es el robot cartesiano con entrada vertical concebido para prestaciones extremas: motores ultra-eficaces junto con materiales de industria aeroespacial que permiten aceleraciones y una velocidad récord, para ciclos operativos de hasta 3,5 segundos.

## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Tecnología de carbono

Ligerísimo y resistente, el eje vertical de fibra de carbono garantiza aceleraciones extremas

## Bajo mantenimiento

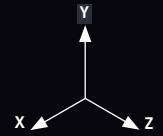
Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

## Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre



Unidad de control Campetella Evo

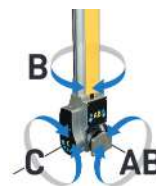


Modelo:	GS3-4B	GS3-5B	GS3-6B
Capacidad máxima [kg]:	8	8	8
Eje vertical:	Directo	Directo	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2500	3000	3500
Carrera eje X - Extracción [mm]:		800	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:		1750	
Minimum cycle time with maximum load [s]:		3,5	



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	-
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	•
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago – No disponible

- **La estructura mecánica del GS3 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada por la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.

# MC2 E-Series

## El robot ideal para prensas de pequeño y medio tonelaje

Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

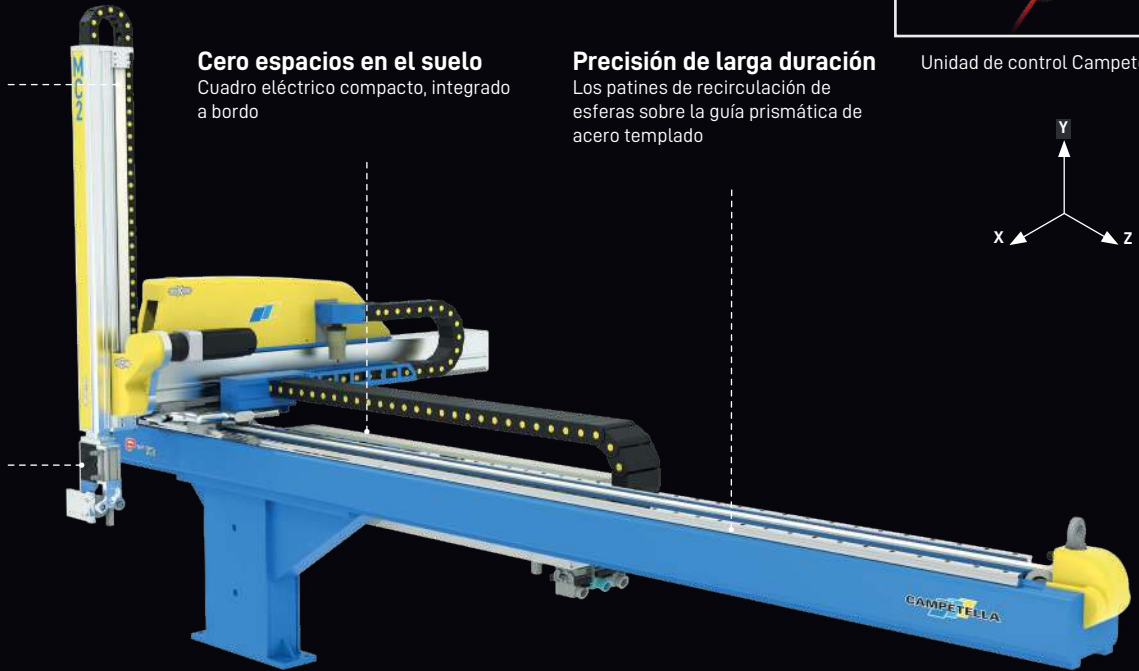
Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

### Precisión de larga duración

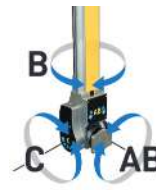
Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado

### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre



Modelo:	MC2 - 1 A	MC2 - 1 L	MC2 - 2 A	MC2 - 2 L	MC2 - 3 A	MC2 - 3 L
Capacidad máxima [kg]:	9	9	9	9	9	9
Eje vertical:	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-	-	-	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2000	2000	2500	2500	3000	3000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1400	1600	1400	1600	1400	1600
Minimum cycle time with maximum load [s]:	8					



Eje C neumático	●
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

● De serie ○ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC2 E-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.

# MC2 X-Series

## El robot con las mejores prestaciones para las prensas de medio tonelaje

Robot cartesiano industrial top entry de franja premium, diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

### Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

### Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Máximo control

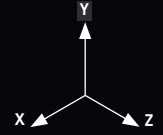
Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

### Bajo mantenimiento

Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

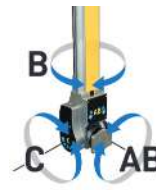


Modelo:	MC2-1B	MC2-1M	MC2-1H	MC2-1HS	MC2-2B	MC2-2M	MC2-2H	MC2-2HS	MC2-3B	MC2-3M	MC2-3H
Capacidad máxima [kg]:	16	30	18	8	16	30	18	8	16	30	18
Eje vertical:	Directo	Directo	Telescópico	Telescópico	Directo	Directo	Telescópico	Telescópico	Directo	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	•	•	•	-	•	•	•	-	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2000	2000	2000	2000	2500	2500	2500	2500	3000	3000	3000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	970	970	970	970	970	970	970	970	970	970	970
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1400	1200	1600	1600	1400	1200	1600	1600	1400	1200	1600
Minimum cycle time with maximum load [s]:	6	6	6	4,5	6	6	6	4,5	6	6	6



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	◦

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg] - (2) No disponible en versiones HS

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC2 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada por la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Disponible en la versión exclusiva HS - High Speed** Para las aplicaciones más exigentes en rapidez, MC2 X-Series ha sido creado en la exclusiva versión HS, caracterizada por motorizaciones potenciadas por un sensacional tiempo ciclo de hasta 4,5 segundos.



# MC3 E-Series

## El robot ideal para prensas de medio y alto tonelaje

Robot cartesiano industrial de última generación, diseñado para un alto rendimiento, precisión y confiabilidad. Desde las funciones más avanzadas para un mayor nivel de control.



Unidad de control Campetella Evo

### Rápido, limpio y silencioso

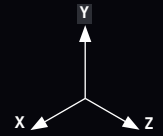
Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

### Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

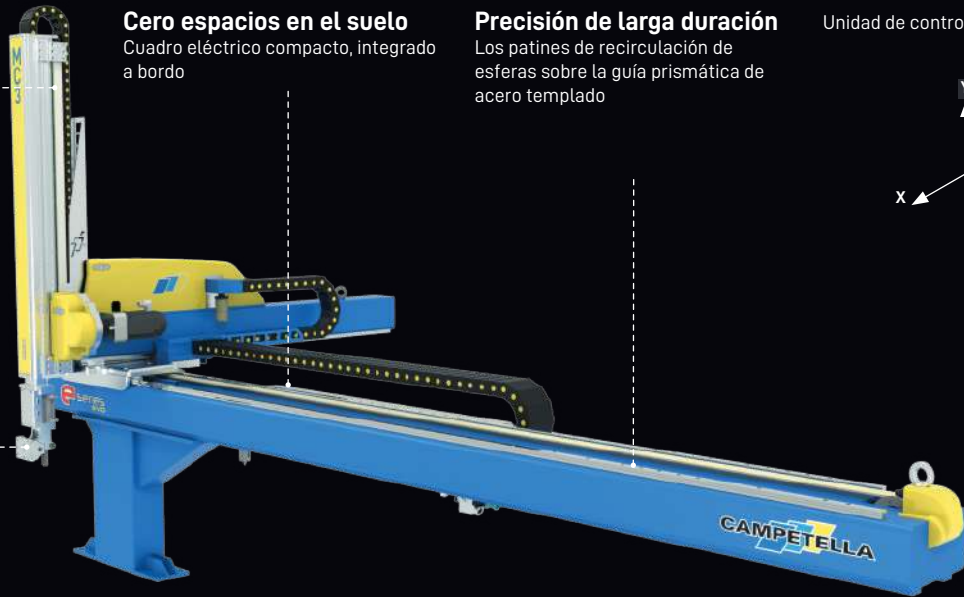
### Precisión de larga duración

Los patines de recirculación de esferas sobre la guía prismática de acero templado



### Conexiones a la muñeca

Línea de vacío, mando de pinza y conector de señales digitales: todo lo necesario para un manejo flexible de la mano de agarre

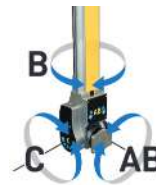


Modelo:	MC3 - 5 L	MC3 - 6 L	MC3 - 7 L
Capacidad máxima [kg]:	16	16	16
Eje vertical:	Telescópico	Telescópico	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	-	-
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2500	3000	3500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	1200	1200	1200
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1800	1800	1800
Minimum cycle time with maximum load [s]:	10	10	10



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C eléctrico + AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC3 E-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Quadro eléctrico de control integrado a bordo** MC3 E-Series posee un cuadro eléctrico de control integrado a bordo, eliminando el volumen a tierra y garantizando la máxima limpieza de instalación pues no hay cables en la pavimentación.

# MC3 X-Series

El robot con las mejores prestaciones para las prensas de medio y gran tonelaje

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

## Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Máximo control

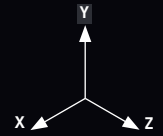
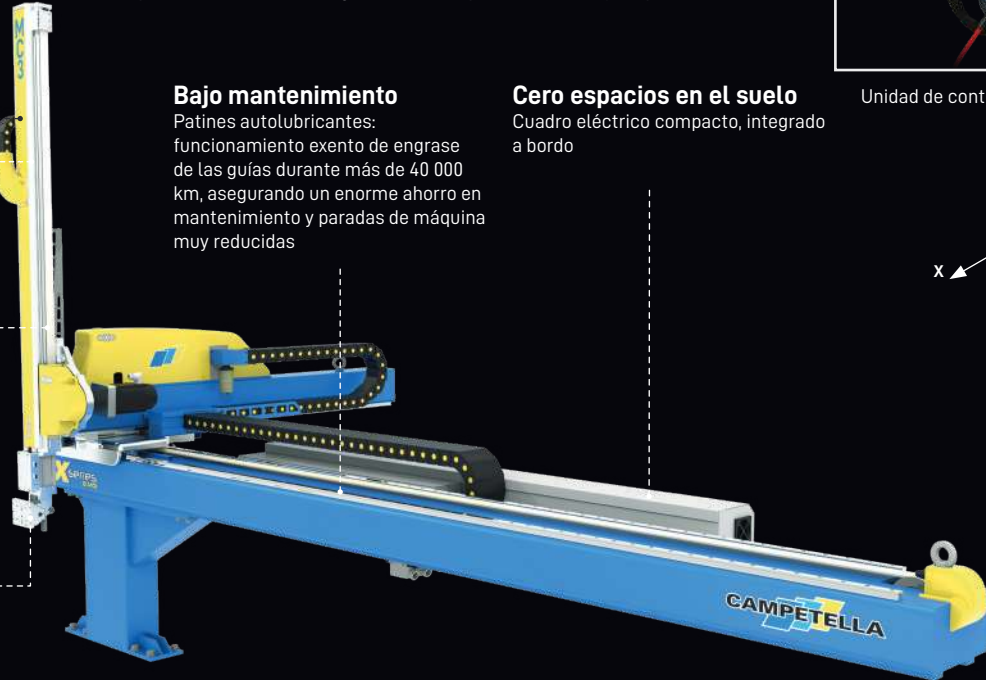
Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

## Bajo mantenimiento

Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

## Cero espacios en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

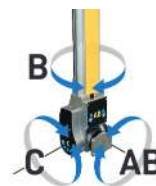


Modelo:	MC3 - 5 B	MC3 - 5 M	MC3 - 5 H	MC3 - 6 B	MC3 - 6 BHS	MC3 - 6 M	MC3 - 6 H	MC3 - 7 B	MC3 - 7 M	MC3 - 7 H
Capacidad máxima [kg]:	30	40	30	30	12	40	30	30	40	30
Eje vertical:	Directo	Directo	Telescópico	Directo	Directo	Directo	Telescópico	Directo	Directo	Telescópico
Ajuste neumático del eje vertical:	-	•	•	-	-	•	•	-	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2500	2500	2500	3000	3000	3000	3000	3500	3500	3500
Carrera eje X - Extracción [mm]:	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	1600	1400	1800	1600	1600	1400	1800	1600	1400	1800
Minimum cycle time with maximum load [s]:	8	10	8	8	6	10	8	8	10	8



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	○
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico <sup>(1)(2)</sup>	○

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg] - (2) No disponible en versiones HS

• De serie ○ De pago – No disponible

- **La estructura mecánica del MC3 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Disponible en la versión exclusiva HS – High Speed** Para las aplicaciones más exigentes en rapidez, MC3 X-Series ha sido creado en la exclusiva versión HS, caracterizada por motorizaciones potenciadas por un sensacional tiempo ciclo de hasta 6 segundos.

# MC4 X-Series

Robot de gran volumen con las mejores prestaciones para prensas de gran tonelaje

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

## Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

## Bajo mantenimiento

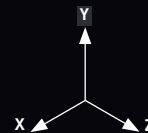
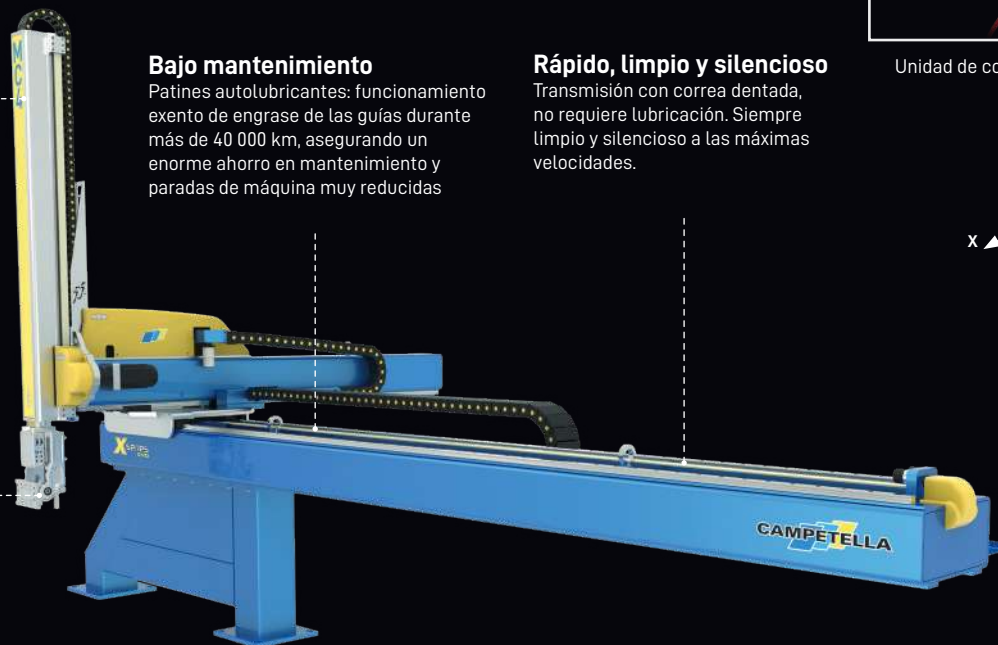
Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Máximo control

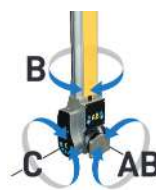
Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.



Modelo:	MC4 - 1 H	MC4 - 1 T	MC4 - 2 H	MC4 - 2 T	MC4 - 3 H	MC4 - 3 T	MC4 - 4 H	MC4 - 4 T
Capacidad máxima [kg]:	40	25	40	25	40	25	40	25
Eje vertical:	Telescópico (2x)	Telescópico (3x)	Telescópico (2x)	Telescópico (3x)	Telescópico (2x)	Telescópico (3x)	Telescópico (2x)	Telescópico (3x)
Ajuste neumático del eje vertical:	•	•	•	•	•	•	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	3000	3000	3000	3000	3500	3500	4000	4000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	2000	2000	2400	2580	2400	2580	2400	2580
Minimum cycle time with maximum load [s]:	10	15	10	15	10	15	10	15



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum  
K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C eléctrico + AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC4 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada por la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Armario eléctrico de control a tierra** MC4 X-Series tiene previsto en exclusiva un armario eléctrico de control a tierra con reducido volumen caracterizado por una máxima accesibilidad.

# MC5 X-Series

**Imponente y robusto, ideal para la automatización de prensas de gran tonelaje**

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

## Ahorra energía y aumenta el rendimiento

El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

## Bajo mantenimiento

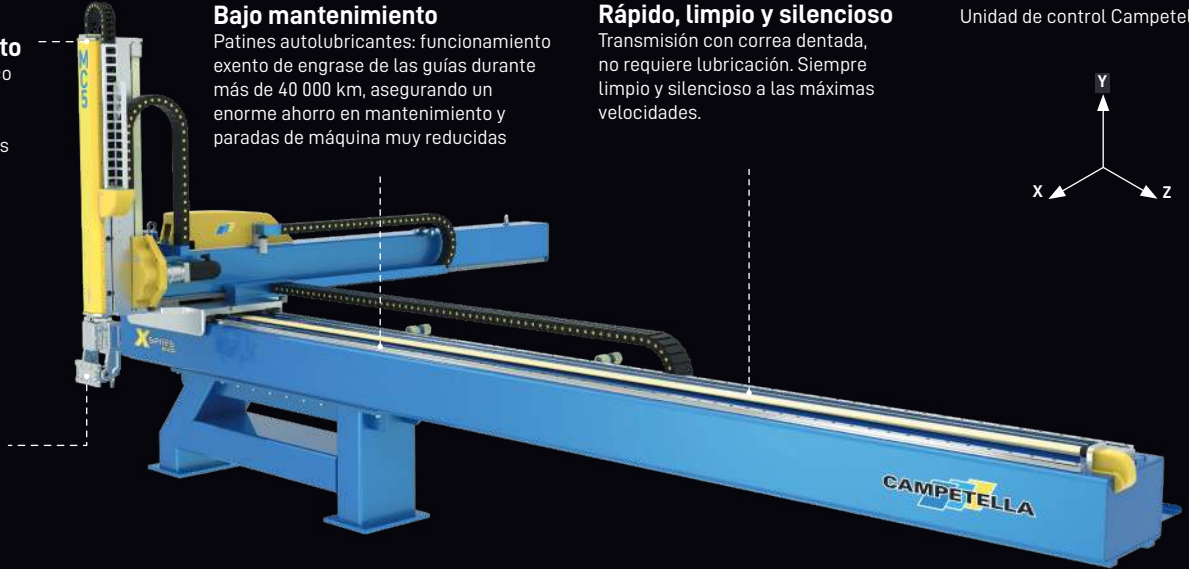
Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.

## Máximo control

Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

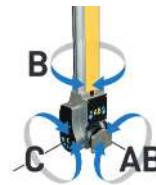


Modelo:	MC5 - 1 H	MC5 - 1 T	MC5 - 2 H	MC5 - 2 T
Capacidad máxima [kg]:	60	40	60	40
Eje vertical:	Telescópico(2x)	Telescópico(3x)	Telescópico(2x)	Telescópico(3x)
Ajuste neumático del eje vertical:	●	●	●	●
Carrera eje Z - Viga [mm]:	4000	4000	5000	5000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	2000	2000	2500	2500
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	2400	2400	2800	2800
Minimum cycle time with maximum load [s]:	20			



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Jog Over



Eje C neumático	●
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	○
Eje C eléctrico + AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

● De serie ○ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC5 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada por la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Armario eléctrico de control a tierra** MC5 X-Series tiene previsto en exclusiva un armario eléctrico de control a tierra con reducido volumen caracterizado por una máxima accesibilidad.

# MC6 X-Series

**Mastodonte para cargas récord. Ideal para prensas de muy grande tonelaje.**

Diseñados finamente para un mejor rendimiento en todos los aspectos. Solidez, velocidad y control son las características principales de este manipulador de última generación para una mayor productividad.



Unidad de control Campetella Evo

## Ahorra energía y aumenta el rendimiento

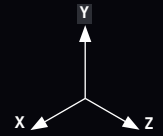
El cilindro de ajuste neumático recupera la energía en fase de bajada y la restituye en la subida, lo que supone mayores aceleraciones y menores consumos.

## Bajo mantenimiento

Patines autolubrificantes: funcionamiento exento de engrase de las guías durante más de 40 000 km, asegurando un enorme ahorro en mantenimiento y paradas de máquina muy reducidas

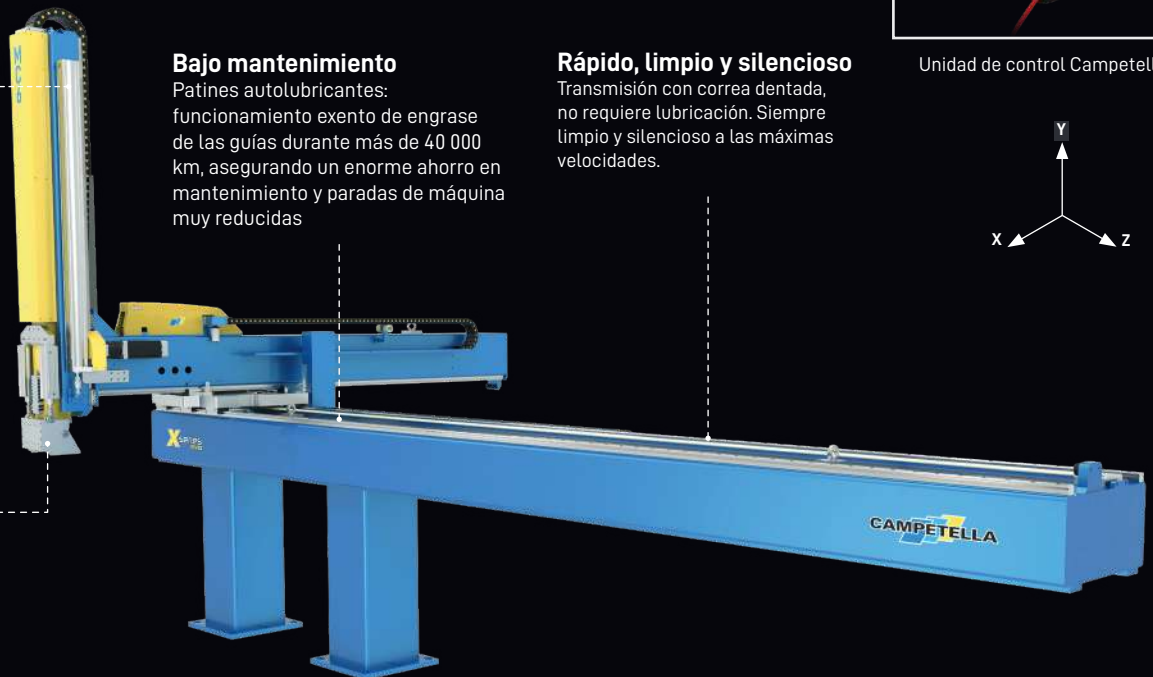
## Rápido, limpio y silencioso

Transmisión con correa dentada, no requiere lubricación. Siempre limpio y silencioso a las máximas velocidades.



## Máximo control

Muñeca configurable, con ejes neumáticos o eléctricos, para todas las necesidades de orientación.

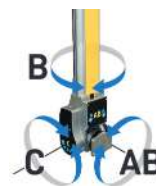


Modelo:	MC6 - 1H	MC6 - 1T
Capacidad máxima [kg]:	120	80
Eje vertical:	Telescópico(2x)	Telescópico(3x)
Ajuste neumático del eje vertical:	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	6000	6000
Carrera eje X - Extracción [mm]:	2500	2500
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	3400	3400
Minimum cycle time with maximum load [s]:	50	50



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

K.E.R.S. H.S.I. 3DP Device V.O.S Log Over



Eje C neumático	•
Eje C neumático + Eje AB neumático <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico <sup>(1)</sup>	◦
Eje C eléctrico + AB eléctrico <sup>(1)</sup>	-

(1) Con reducción de capacidad máxima [kg]

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **La estructura mecánica del MC6 X-Series** El robot está caracterizado por una línea de eje vertical asegurada en la parte frontal al eje de extracción. Lo que comporta cambios repentinos reducidos, alto equilibrio mecánico y ningún problema de choques entre el artículo y el eje de extracción.
- **Armario eléctrico de control a tierra** MC6 X-Series tiene previsto en exclusiva un armario eléctrico de control a tierra con reducido volumen caracterizado por una máxima accesibilidad.

# PRIME



## Seguridad ante todo

En caso de peligro repentino, la seta de emergencia detiene el robot y la prensa protegiendo de este modo la incolumidad del operador

## Visibilidad óptima

La pantalla TFT a color de 4,3" y las teclas retroiluminadas permiten una accesibilidad visual inmediata

## Práctica, cómoda e interconectada

El USB garantiza el intercambio fácil y rápido de los programas de trabajo entre los distintos robots, el completo diálogo entre consola y PC, la rapidez de guardado de los datos, las actualizaciones de software y la copia de seguridad/restauración de toda la memoria del robot, así como una total interconexión entre los robots y las redes de la empresa mediante el kit «industry 4.0»

## Máxima protección

La llave de seguridad habilita el botón posterior de presencia del operador impidiendo el funcionamiento automático del robot y garantizando su detención en situaciones de peligro

## Programación al alcance de la mano

El práctico pomo de selección permite ajustar el valor deseado con una simple y cómoda rotación

## Elegante, ligera e resistente

La scocca in fibra di carbonio a vista le conferisce leggerezza e robustezza allo stesso tempo, unendo una straordinaria maneggevolezza a un design innovativo e accattivante



## Unidad de control para robots industriales Campetella

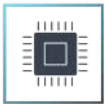
Para quienes están pendientes de la substancia, Prime es la unidad de control robot desarrollada para ofrecer funciones elevadas con una relación calidad-precio máxima.

Prime combina tecnología avanzada a un alto nivel de integración, asegurando firmeza, practicidad y confianza. Adoptando un diseño minimalista con componentes y materiales de mucha calidad, la unidad confiere al robot prestaciones envidiables a precios accesibles.



#### Todas las ventajas de la sencillez: Consola Prime

Estando en contacto con las realidades industriales de nuestros clientes, hemos entendido cuanto la practicidad sea importante dentro de un centro de producción. Por lo tanto, hemos realizado una consola extremadamente compacta y ligera pero, al mismo tiempo, robusta y funcional. Un chasis resistente y en fibra de carbono envuelve un monitor TFT en color de 3,4", útil para visualizar en tiempo real los parámetros del robot. Los dispositivos de input son, exclusivamente, físicos con teclas retroiluminadas y mando para la navegación rápida entre los menús, de uso inmediato en el departamento de producción. Además, la consola dispone de una puerta USB utilizable para el backup de los programas y las actualizaciones del software Campetella, desarrolladas constantemente y con nuevas funciones



#### La máxima integración hardware para prestaciones elevadas con costes reducidos

La unidad Prime dispone de una CPU de estructura moderna capaz de gestionar con la máxima fluidez el interfaz gráfico y el control simultáneo de los servomotores sin escobillas del robot. Esta solución, muy integrada y de bajo consumo energético, caracteriza un sistema de control cuyo objetivo es la maximización de las prestaciones respecto a un coste contenido. La capacidad de almacenamiento interno permite memorizar 99 programas diferentes, después de éstos queda posible la memorización en memoria USB externa.



#### Conectividad con periféricos externos asegurada.

No obstante en número más limitado con respecto al control EVO más evolucionado, la unidad Prime permite la gestión de señales digitales externas y el control de las periféricas principales y externas al robot, como por ejemplo las cintas transportadoras y las señales de seguridad usuario.



#### Siempre un paso adelante: Campetella Industry 4.0

El control de los datos y las informaciones de producción está desempeñando un papel cada vez más central, permitiendo la creación de nuevos modelos de negocios con mayores niveles de productividad y calidad. La unidad de control Prime puede contar con el kit "Campetella I4.0", formado por un router y un software dedicado al control y al intercambio de informaciones de dos direcciones entre robot y ordenador remoto.



#### Programabilidad software Prime

Heredando las funciones principales desarrolladas en la gama alta EVO, el software Prime incluye todo lo que sirve para llevar a cabo una realización rápida y refinada de los programas de toma y depósito y colocación en paletas. Se basa en una serie de funciones sencillas e intuitivas "listas para ser utilizadas", organizadas en una amplia librería, no necesita conocimientos específicos para gestionar el robot. Los operadores podrán, muy pronto, editar y optimizar los ciclos robot en total autonomía, ganando hasta el último céntimo de segundo.



#### Diagnóstico y asistencia remota Campetella Service

El control Prime dispone de un sistema de autodiagnóstico, con señalización de posibles errores. En presencia de cualquier otra solicitud de asistencia, siempre será posible efectuar el backup de todo el estado del robot en la llave USB y enviarlo a nuestro equipo Campetella Service para un análisis riguroso.



#### Protección medio-ambiental y ahorro energético

Respetemos nuestro planeta. El paquete hardware y software inteligente del control Prime permite una optimización importante de los consumos energéticos. Subrayamos:

**KERS Technology:** la estructura específica de las unidades interconectadas mutuamente, permite recuperar la energía cinética de los ejes durante una frenada, haciendo de manera que quede disponible para los demás ejes en movimiento

**Dynamic Vacuum:** sistema dinámico de gestión del vacío para la retención de los detalles, reduciendo el consumo de aire comprimido

**Jog Over:** optimización del ciclo del robot fuera de la prensa, reduciendo en automático la velocidad y los consumos sin ningún impacto en el tiempo de ciclo total

# EVO



## Máxima protección

La llave de seguridad habilita el botón posterior de presencia del operador impidiendo el funcionamiento automático del robot y garantizando su detención en situaciones de peligro

## Práctica, cómoda e interconectada

El USB garantiza el intercambio fácil y rápido de los programas de trabajo entre los distintos robots, el completo diálogo entre consola y PC, la rapidez de guardado de los datos, las actualizaciones de software y la copia de seguridad/restauración de toda la memoria del robot, así como una total interconexión entre los robots y las redes de la empresa mediante el kit «industry 4.0»

## Visibilidad óptima

La pantalla TFT a color de 4,3" y las teclas retroiluminadas permiten una accesibilidad visual inmediata



## Seguridad ante todo

En caso de peligro repentino, la seta de emergencia detiene el robot y la prensa protegiendo de este modo la incolumidad del operador

## Funcionalidad al alcance de la mano

El práctico teclado físico con botones dedicados al control de las principales funciones del robot está pensado para simplificar las continuas operaciones de ajuste y programación

## Elegante, ligera y resistente

La carcasa de ABS le confiere ligereza y resistencia al mismo tiempo, combinando una extraordinaria maniobrabilidad con un diseño innovador y atractivo

## Unidad de control para robots industriales Competella

Como resultado de décadas de continua evolución, EVO es la máxima expresión del know-how de Competella en el desarrollo de controladores para robots industriales.

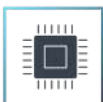
Caracterizado por hardware y software de última generación, EVO asegura un elevado nivel de rendimiento, funcionalidad y control en nuestros robots pertenecientes a las familias X-Series y E-Series. EVO es una plataforma intersectorial respecto a todas las arquitecturas robóticas de Competella, de los cartesianos a los SCARA: la sencillez de un lenguaje único para gestionar una multitud de aplicaciones.





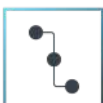
### **Evolución de la interacción hombre-máquina: Consola EVO**

Un diálogo sencillo e inmediato con el robot es la base de una experiencia de usuario más práctica y satisfactoria. Conociendo profundamente las necesidades de nuestros clientes, hemos desarrollado una interfaz hombre-máquina extremadamente clara e intuitiva. La consola portátil ligera y ergonómica alberga una pantalla táctil TFT de alta resolución de 7", útil para la visualización en tiempo real de cada parámetro de robot. A esto se combina un teclado físico con pulsadores pensados para controlar las funciones principales del robot, siempre útil en un contexto de uso industrial. Además, la consola dispone de una puerta USB utilizable para el backup de los programas y las actualizaciones del software Campetella, desarrolladas constantemente y con nuevas funciones.



### **El hardware de control ejes interpolados más avanzado**

El cerebro de la unidad EVO es un controlador del movimiento industrial caracterizado por un microprocesador potente, capaz de gestionar hasta 32 ejes interpolados, pilotados a través del moderno bus de campo Ethercat. Dicho sistema permite un intercambio instantáneo de informaciones con las unidades de los servomotores sin escobillas, que hacen de manera que el robot cumpla trayectorias más articuladas y funciones multi-tasking sin ninguna latencia. A la potencia de cálculo se añade una capacidad elevada de almacenamiento, útil para la memorización de innumerables programas robot.



### **Conectividad máxima con periféricas externas**

El control cuenta con muchas interfaces de comunicación con sensores y periféricas externas al robot, muy escalables con fichas I/O adicionales y perfectamente controlables a través de la consola EVO.



### **Siempre un paso adelante: Campetella Industry 4.0**

El control de los datos y las informaciones de producción están desempeñando un papel cada vez más central, permitiendo la creación de nuevos modelos de negocios con mayores niveles de productividad y calidad. La unidad de control EVO puede contar con el kit "Campetella I4.0", formado por un router y un software dedicado al control y al intercambio de informaciones de dos direcciones entre robot y ordenador remoto.



### **Programabilidad software EVO**

Desde hace muchos años desarrollamos el software EVO para llevar a cabo los procesos de automatización más complicados. Cada vez más rico en funciones listas para ser utilizadas, bien organizadas en una buena librería, la programación del robot resulta de rápida comprensión y simple aplicación. La realización de los clásicos ciclos de toma y depósito es, prácticamente, inmediata gracias a la presencia de un wizard completo de animaciones gráficas que son muy útiles. Gracias al potente editor, muy intuitivo y con funciones de auto-aprendizaje, se pueden realizar programas mucho más avanzados. Los operadores podrán, muy pronto, editar y optimizar los ciclos robot en total autonomía, ganando hasta el último céntimo de segundo.



### **Autocontrol y asistencia remota Campetella Service**

El control EVO, no obstante asegure prestaciones máximas, también se preocupa de la salud del robot. De acuerdo con los ciclos y los kilómetros recorridos, que se controlan constantemente, les informará puntualmente acerca de la necesidad de efectuar intervenciones de mantenimiento cuyo objetivo es alargar la vida de la máquina. Posibles anomalías se detectan de inmediato gracias a un sistema de autodiagnóstico, con señalización de los códigos error más comunes. En presencia de cualquier otra solicitud de asistencia, siempre será posible efectuar el backup de todo el estado del robot en la llave USB y enviarlo a nuestro equipo Campetella Service.



### **Protección medio-ambiental y ahorro energético**

Respetemos nuestro planeta. El paquete hardware y software inteligente del control EVO permite una optimización importante de los consumos energéticos. Subrayamos:

**KERS Technology:** la estructura específica de las unidades interconectadas mutuamente, permite recuperar la energía cinética de los ejes durante una frenada, haciendo de manera que quede disponible para los demás ejes en movimiento

**Dynamic Vacuum:** sistema dinámico de gestión del vacío para la retención de los detalles, reduciendo el consumo de aire comprimido

**Jog Over:** optimización del ciclo del robot fuera de la prensa, reduciendo en automático la velocidad y los consumos sin ningún impacto en el tiempo de ciclo total

# CAMPOS APLICATIVOS



## CAMPOS APLICATIVOS

Desde la industria automotriz hasta el embalaje, desde el moldeo técnico hasta las preformas de PET, pasando por el sector sanitario y los cubiertos desechables, Campetella propone soluciones de automatización pensadas ad hoc para responder a las necesidades de empresas que operan en los más variados sectores.

## Empaquetado



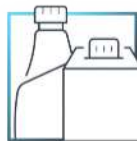
Nuestros sistemas integrados para la producción de embalajes asocian la máxima flexibilidad a altas prestaciones. La elevada fiabilidad, la eficiencia y la configurabilidad son el hilo conductor de cada una de nuestras tecnologías, del etiquetado IML al control de calidad, del envasado en cajas hasta el paletizado, la logística y la manutención.

## Médico y farmacéutico



Nuestras líneas completamente automáticas, cuyas funciones de uso abarcan desde la extracción hasta el envasado en cajas y el sistema de visión artificial, garantizan el respeto de los máximos estándares de calidad e higiene requerido para la producción de artículos sanitarios y farmacéuticos, en defensa de nuestra salud.

## Tapones y cierres

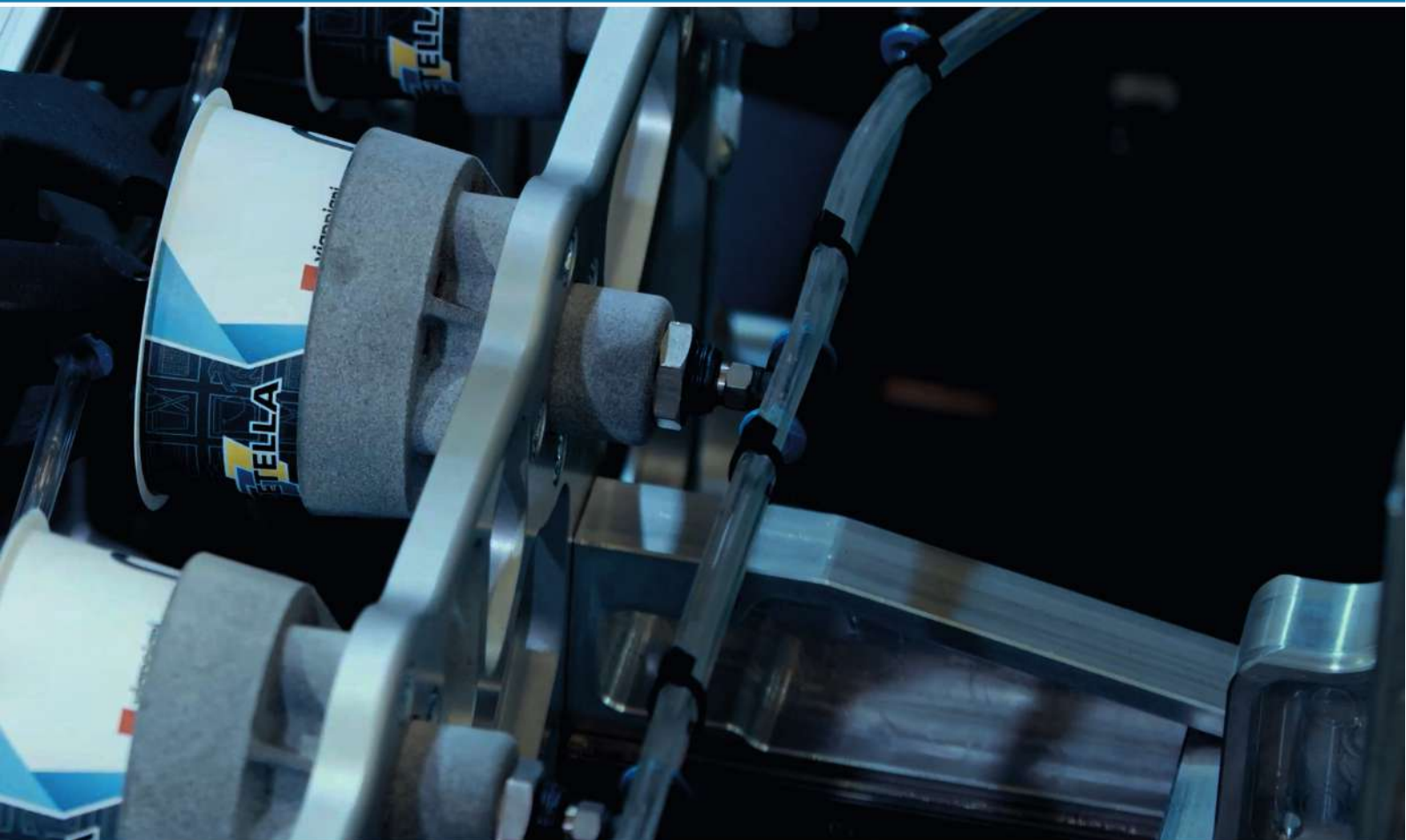


Millones de tapones y cierres se emplean cada día en innumerables bienes de uso cotidiano, desde bebidas hasta productos para la limpieza del hogar. Campetella realiza automatizaciones en garantía de la máxima productividad respetando los más altos estándares de calidad, desde la extracción rápida hasta las islas automatizadas de ensamblaje de cápsulas.

## Automotor



La industria automotriz necesita, hoy más que nunca, flexibilidad para afrontar una demanda cada vez más variable. Campetella garantiza altos estándares de calidad y tiempos de ciclo reducidos en todas las operaciones de recogida y depósito, insertado, paletizado, IMD, flameado, control de calidad, logística y manutención.



## Cajas, palés y botes



Ofrecemos automatizaciones de última generación para manipulación, IML, ensamblaje directo, paletizado, decoración y etiquetado, control de calidad, logística y manutención de cajas plegables o por ensamblar, pallets y bins empleados en la distribución de productos industriales, hortofrutícolas y alimentarios en general.

## Cubiertos y vajilla desechables



Nuestra automatización innovadora, centrada en la sustentabilidad, demuestra la real compatibilidad entre el plástico y la defensa del medio ambiente. Estamos a tu servicio para asistirte en las operaciones de extracción rápida, empaquetado, IML, envasado en cajas, paletizado y control de calidad de cubiertos y vajillas desechables, desde siempre sinónimo de máxima higiene y seguridad alimentaria.

## Productos del hogar



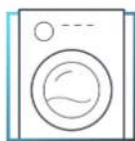
Nuestros robots cartesianos garantizan la más precisa manipulación de partes estéticas, desde recipientes para la casa hasta elementos de decoración de diseño refinado. Proponemos soluciones con moldeo IML para decoraciones resistentes y cautivadoras, islas dedicadas al montaje de los artículos ensamblados, empaquetado, envasado en cajas y paletizado automatizados.

## Moldeados técnicos



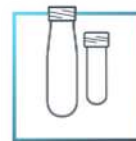
Las geometrías complejas de los componentes realizados mediante moldeo técnico requieren el auxilio de automatizaciones cada vez más avanzadas para la extracción precisa, decoración, etiquetado, envasado en cajas, paletizado, flameado, control de calidad y manutención de componentes técnicos elaborados.

## Electrodomésticos



Máxima calidad a costes contenidos para la realización de electrodomésticos innovadores, tecnológicos y de altas prestaciones. Depósito, islas de paletizado, sistemas de visión para el control de calidad, insertado y tecnología IMD son sólo algunas de las aplicaciones posibles que proponemos para este sector.

## Preformas PET



Desde la extracción rápida hasta el envasado en cajas, la rapidez es sin duda lo que distingue a nuestros robots en las operaciones de moldeo de preformas de PET. Un material extremadamente versátil, empleado en la producción de artículos de diferentes industrias, como la alimentaria y la cosmética.