

CAMPETELLA

ROBÓTICA CARTESIANA DE ENTRADA LATERAL



Scara



Robots Laterales



Robots Stack mold

ROBOTS LATERALES



Robot de elevada capacidad de configuración, mejor aprovechamiento para garantizar prestaciones máximas incluso en las más altas velocidades

Manteniendo las características de linealidad y sencillez de programación del cartesiano, la especial arquitectura side-entry permite minimizar el recorrido de los componentes desde el área de toma hasta el área de depósito.

Un recorrido menor, junto con potentes motorizaciones en el bastidor rígido, dan vida a un robot de prestaciones extremas, permitiendo una notable reducción de los tiempos de producción.

Dotados de estructura portante a tierra, están desvinculados por medio de vibraciones completamente de la prensa, garantizando una mayor precisión incluso con las más elevadas velocidades.

Los robots laterales se prestan a múltiples exigencias de aplicación en variados sectores industriales, desde la toma y depósito de alta velocidad hasta las más complejas soluciones IML.

Los side-entry Campetella están disponibles exclusivamente en los equipamientos X-Series, sinónimo de máximas prestaciones a 360 grados.su ogni fronte.



SM2



SM3



CONCEPT



Mini MORULA



MORULA



MORULA Maxi



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.

SM2 X-Series

La solución de acceso de versatilidad elevada en el mundo side-entry

SM2 X-Series es el robot de prestaciones elevadas capaz de combinar la típica productividad de los side entry con características de versatilidad revolucionarias para la categoría. La arquitectura inédita, con base de tierra sólida y ejes de amplia excursión en las tres direcciones, define un salto de paradigma en la flexibilidad de empleo de los robots side-entry.



Unidad de control Campetella Evo

Bajo mantenimiento

Patines autolubricantes: 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

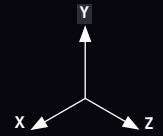
Cero vibraciones, más precisión

La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa



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.



Flexibilidad superior

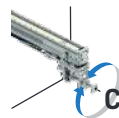
Las amplias carreras en los tres ejes aseguran la máxima capacidad de centrado y la posible reutilización del robot en prensas y moldes de diferentes tamaños.

Model:	SM2-10
Capacidad máxima [kg]:	6
Eje vertical:	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	1800
Carrera eje X - Extracción [mm]:	600
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	700
Tiempo ciclo mínimo con capacidad máxima [s]:	4,0



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	-
Eje C neumático + Eje B eléctrico	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico	-

• De serie ◦ De pago - No disponible

- **Simplemente todo en uno** SM2 X-Series no requiere ningún eje de colocación en paletas exterior y relativa mano de toma, típicamente presentes en los robots side entry tradicionales. Recorridos largos en los tres ejes, junto con la muñeca integrada, permiten desempeñar todas las operaciones de toma, depósito y colocación de paletas con una mano, de manera secuencial. La programación y la gestión del robot resultan muy simplificadas, evitando la coordinación paralela de un eje de colocación de paletas externo.
- **Adiós a los problemas de traslado entre manos de toma** Sobre todo en las aplicaciones multi-cavidades, el traslado de las partes entre diferentes manos de toma es una fase muy delicada, en la que pueden ocurrir posibles desalineaciones y pérdidas de pieza. La presencia de una mano de toma única elimina estas criticidades en la raíz, evitando posibles paradas de máquina y pérdidas de productividad.
- **Inversión rápida del lado de toma** En los robots side-entry tradicionales, la posición del eje de colocación de paletas vincula mucho el lado de extracción en el rellano fijo o el rellano móvil de la prensa. La ausencia del eje de colocación de los pallets, junto con la muñeca abatible, permite al robot SM2 X-Series una rápida inversión del lado de toma en el rellano fijo o el móvil, permitiendo una flexibilidad elevada en las producciones con cambio de molde.
- **Nunca más dificultad de centrado en moldes y prensas diferentes** Los amplios recorridos en los tres ejes proporcionan la capacidad máxima de centrado y el posible reúso del robot en prensas y moldes de diferentes dimensiones.

SM3 X-Series

El robot side-entry versátil de robustez máxima

SM3 X-Series es el robot de prestaciones elevadas capaz de combinar la típica productividad de los side entry con características de versatilidad revolucionarias para la categoría. La arquitectura inédita, con base de tierra sólida y ejes de amplia excursión en las tres direcciones, define un salto de paradigma en la flexibilidad de empleo de los robots side-entry. Con respecto al hermano menor SM2, presenta una estructura más rígida y firme, con doble columna portante y recorridos aún más largos, permitiendo la realización de ciclos rápidos con payload más elevados.

Bajo mantenimiento

Patines autolubricantes: 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 vibraciones, más precisión

La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa



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.

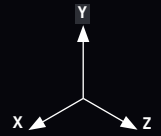
Flexibilidad superior

Las amplias carreras en los tres ejes aseguran la máxima capacidad de centrado y la posible reutilización del robot en prensas y moldes de diferentes tamaños.

Xseries EVO



Unidad de control Campetella Evo



Modelo:	SM3 - 10	SM3 - 1D
Capacidad máxima [kg]:	12	2 ejes x 6
Eje vertical:	Directo	
Ajuste neumático del eje vertical:	•	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2400	2 ejes x 2400
Carrera eje X - Extracción [mm]:	800	
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	800	
Tiempo ciclo mínimo con capacidad máxima [s]:	6,0	



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	-
Eje C neumático + Eje B eléctrico	-
Eje C neumático + Eje AB neumático + Eje B eléctrico	-
Eje C eléctrico + Eje AB eléctrico	-

• De serie ◦ De pago - No disponible

5

ROBOTS LATERALES

- **Simplemente todo en uno** SM3 X-Series no requiere ningún eje de colocación en paletas exterior y relativa mano de toma, típicamente presentes en los robots side entry tradicionales. Recorridos largos en los tres ejes, junto con la muñeca integrada, permiten desempeñar todas las operaciones de toma, depósito y colocación de paletas con una mano, de manera secuencial. La programación y la gestión del robot resultan muy simplificadas, evitando la coordinación paralela de un eje de colocación de paletas externo.
- **Adiós a los problemas de traslado entre manos de toma** Sobre todo en las aplicaciones multi-cavidades, el traslado de las partes entre diferentes manos de toma es una fase muy delicada, en la que pueden ocurrir posibles desalineaciones y pérdidas de pieza. La presencia de una mano de toma única elimina estas criticidades en la raíz, evitando posibles paradas de máquina y pérdidas de productividad.
- **Inversión rápida del lado de toma** En los robots side-entry tradicionales, la posición del eje de colocación de paletas vincula mucho el lado de extracción en el rellano fijo o el rellano móvil de la prensa. La ausencia del eje de colocación de los pallets, junto con la muñeca abatible, permite al robot SM3 X-Series una rápida inversión del lado de toma en el rellano fijo o el móvil, permitiendo una flexibilidad elevada en las producciones con cambio de molde.
- **Nunca más dificultad de centrado en moldes y prensas diferentes** Los amplios recorridos en los tres ejes proporcionan la capacidad máxima de centrado y el posible reuso del robot en prensas y moldes de diferentes dimensiones.
- **Versión de doble brazo transversal, aún más funcional** SM3 X-Series existe en versión de doble brazo transversal (SM3-D), permitiendo la aplicabilidad del robot con moldes stack-mould específicos y ventajas en las aplicaciones IML con recorridos de abertura prensa reducidos.

CONCEPT X-Series

Redefine el concepto de side-entry en las aplicaciones multi-cavidad

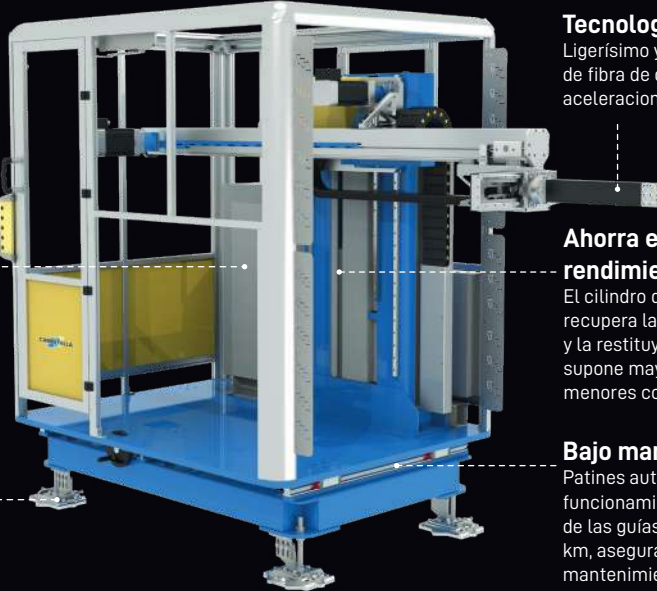
Caracterizado por una mecánica genial y revolucionaria, el Concept X-Series distorsiona el concepto de productividad en el mundo de los robots side-entry de alta velocidad. Perfecto con el uso de grandes manos de toma, es ideal en las aplicaciones más importantes, de elevado número de cavidades muy ligeras.



Unidad de control Competella Evo

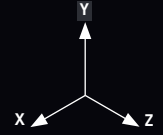
Menor espacio en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo



Tecnología de carbono

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



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 vibraciones, más precisión

La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa

Bajo mantenimiento

Patines autolubricantes: 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

Modelo:	CONCEPT
Capacidad máxima [kg]:	15
Eje vertical:	Directo
Ajuste neumático del eje vertical:	•
Carrera eje Z - Viga [mm]:	2520
Carrera eje X - Extracción [mm] (tramo lineal / al fin de la rotación del eje C)	150/290
Carrera eje Y - Vertical [mm]:	670
Tiempo ciclo mínimo con capacidad máxima [s]:	4,0



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

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



Eje C servo accionado con mecanismo de levas (1)

(1) La rotación se produce al final del movimiento de extracción - eje X

• De serie ◦ De pago – No disponible

- **Innovador, rápido y eficiente** Concept X-Series ofrece una arquitectura inédita e innovadora, pensada para combinar prestaciones máximas y eficiencia. La base en el suelo es firme y es el punto de salida para un robot muy estable y sin vibraciones procedentes de la prensa. La estructura robusta permite utilizar servomotores potentes, capaces de asegurar acelerados potentes y tiempo de ciclo reducidos. Por último, un cinematismo exclusivo de levas permite utilizar un sólo motor para el doble movimiento de extracción lineal y rotación de la muñeca, eficiente desde un punto de vista energético y muy rápido.
- **Materiales muy ligeros y resistentes procedentes del mundo de las competiciones** Si por un lado el chasis de tierra es pesado y robusto para proporcionar una estabilidad elevada, las partes en movimiento son, mayoritariamente, proporcionadas completamente con aleaciones de aluminio de resistencia elevada y brazos en fibra de carbono. Perfiles y geometrías debidamente optimizadas aseguran una resistencia y una fiabilidad máxima, reduciendo al mismo tiempo las inercias. En otras palabras, Concept X-Series adopta soluciones técnicas muy sofisticadas, generalmente empleadas en los sectores de la aeronáutica y las competiciones de motos, a la búsqueda de aceleraciones y velocidades más extremas.
- **Simplemente todo en uno** Concept X-Series no requiere ningún eje de colocación en paletas exterior y relativa mano de toma, típicamente presentes en los robots side entry tradicionales. Los tres ejes que se pueden configurar libremente, junto con la muñeca integrada, permiten desempeñar todas las operaciones de toma, depósito y colocación de paletas con una mano, de manera secuencial. La programación y la gestión del robot resultan muy simplificadas, evitando la coordinación paralela de un eje de colocación de paletas externo.
- **Adiós a los problemas de traslado entre manos de toma** Sobre todo en las aplicaciones multi-cavidades, el traslado de las partes entre diferentes manos de toma es una fase muy delicada, en la que pueden ocurrir posibles desalineaciones y pérdidas de pieza. La presencia de una mano de toma única elimina estas criticidades en la raíz, evitando posibles paradas de máquina y pérdidas de productividad.

MODULA X-Series

El side-entry de alto rendimiento pensado para una máxima productividad

Sin compromisos, Modula X-Series es el robot side entry que fue ideado sólo para reducir el tiempo de ciclo en las aplicaciones más extremas. Estructura robusta de acero, aleaciones ligeras y fibras de carbono identifican su ADN en una mecánica que se concibe para los máximos estímulos, soportando acelerados y velocidades que se encuentran en el punto más alto de la categoría

Menor espacio en el suelo

Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

Bajo mantenimiento

Patines autolubricantes: 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 vibraciones, más precisión

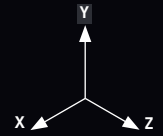
La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa



Xseries EVO



Unidad de control Campetella Evo



Tecnología de carbono

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

Model:	MODULA 1	MODULA2
Capacidad máxima [kg]:	15	15
Carreras de los ejes principales:		
1 - Eje Z - transversal [mm]:	2550	2970
2 - Eje X - brazo extracción [mm]:	300	300
3 - Eje Y - brazo extracción adicional [mm]*:	300	300
4 - Eje de descarga - vertical [mm]:	1300	1300
Minimum cycle time with maximum load [s]:	2,5	2,5

* ligado a brazo de extracción adicional (opcional) - ver lista dotaciones



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

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



Eje de descarga de productos moldeados (traslación lineal con servomotor + rotación neumática)

● De serie ◦ De pago – No disponible

7

ROBOTS LATERALES

- **Estable y anclado en el suelo** Como en un medio de competición, Modula X-Series es el fruto de decisiones de diseño pensadas para garantizar los acelerados máximos y una velocidad en estabilidad total. La sólida base de tierra, de acero electrosoldado, es el punto de salida de una estructura bien anclada en el suelo y desvinculada de todo tipo de vibración procedente de la prensa. La viga portante, fijada con soportes rígidos en el suelo, se encuentra a una altura limitada en el suelo, asegurando un baricentro bajo y cambios reducidos. Todo esto se traduce en una mecánica muy robusta, necesaria a soportar el empuje máximos de los potentes servomotores sin escobillas de las partes en movimiento.
- **Ligero y resistente donde sirve** Si por un lado el chasis de tierra es pesado y robusto para proporcionar una estabilidad elevada, las partes en movimiento son, mayoritariamente, proporcionadas completamente con aleaciones de aluminio de resistencia elevada y brazos en fibra de carbono. Perfiles y geometrías debidamente optimizadas aseguran una resistencia y una fiabilidad máxima, reduciendo al mismo tiempo las inercias. En otras palabras, Modula X-Series adopta soluciones técnicas muy sofisticadas, generalmente empleadas en los sectores de la aeronáutica y las competiciones de motos, a la búsqueda de aceleraciones y velocidades más extremas.
- **Brazo de fibra de carbono innovador con perfil doblado** Símilmente a la tecnología aeronáutica de los perfiles alares, Modula X-Series dispone de un brazo en fibra de carbono con perfil abarquillado de sección variable, es decir doblada. Dicha solución confiere al robot una rigidez inigualable, poniendo a cero prácticamente cada vibración en la mano de toma. El perfil abarquillado de sección variable permite, además, una reducción máxima de las dimensiones del brazo, útil sobre todo para reducir el recorrido de abertura (y del tiempo de ciclo) en las prensas para la impresión de inyección. Para concluir, exactitud máxima en las peores condiciones de empleo con payload elevados y tiempo de ciclo mínimos.

MODULA Mini X-Series

El side-entry compacto y ultrarrápido

Hermano menor de Modula X-Series, el modelo Mini reduce recorridos y tamaños pero no la vocación inconfundible respecto a las prestaciones máximas. Guardando los potentes servomotores sin escobillas y reduciendo las masas en movimiento, Modula Mini X-Series se confirma como el robot side-entry Competella más rápido, asegurando tiempos de ciclo que se aproximan a los 2 segundos.



Unidad de control Competella Evo

Menor espacio en el suelo

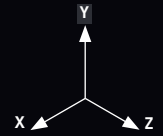
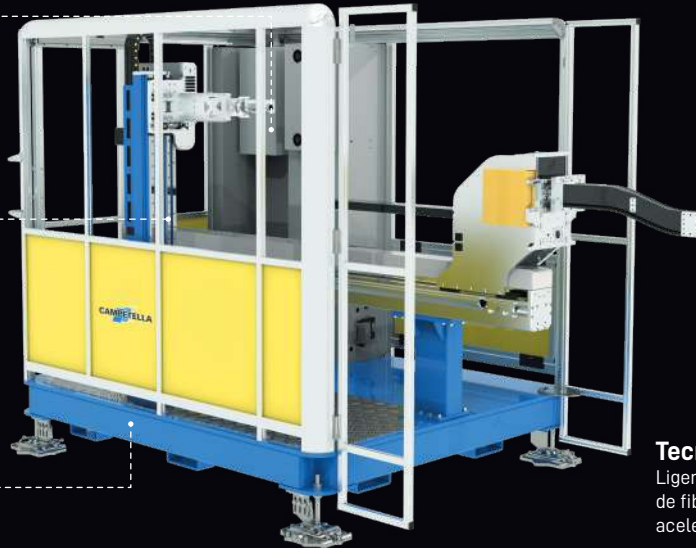
Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

Bajo mantenimiento

Patines autolubricantes: 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 vibraciones, más precisión

La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa



Tecnología de carbono

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

Modelo:	MODULA mini
Capacidad máxima [kg]:	10
Carreras de los ejes principales:	
1 - Eje Z - transversal [mm]:	2150
2 - Eje X - brazo extracción [mm]:	150
3 - Eje Y - brazo extracción adicional [mm]:	150
4 - Eje de descarga - vertical [mm]:	1300
Tiempo ciclo mínimo con capacidad máxima [s]:	2

* ligado a brazo de extracción adicional (opcional) - ver lista dotaciones



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

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



Eje de descarga de productos moldeados (traslación lineal con servomotor + rotación neumática)

● De serie ○ De pago – No disponible

- **Estable y anclado en el suelo** Como en un medio de competición, Modula Mini X-Series es el fruto de decisiones de diseño pensadas para garantizar los acelerados máximos y una velocidad en estabilidad total. La sólida base de tierra, de acero electrosoldado, es el punto de salida de una estructura bien anclada en el suelo y desvinculada de todo tipo de vibración procedente de la prensa. La viga portante en aluminio, fijada con soportes rígidos en el suelo, se encuentra a una altura limitada en el suelo, asegurando un baricentro bajo y cambios reducidos. Todo esto se traduce en una mecánica muy robusta, necesaria a soportar el empuje máximos de los potentes servomotores sin escobillas de las partes en movimiento.
- **Ligero y resistente donde sirve** Si por un lado el chasis de tierra es pesado y robusto para proporcionar una estabilidad elevada, las partes en movimiento son, mayoritariamente, proporcionadas completamente con aleaciones de aluminio de resistencia elevada y brazos en fibra de carbono. Perfiles y geometrías debidamente optimizadas aseguran una resistencia y una fiabilidad máxima, reduciendo al mismo tiempo las inercias. En otras palabras, Modula Mini X-Series adopta soluciones técnicas muy sofisticadas, generalmente empleadas en los sectores de la aeronáutica y las competiciones de motos, a la búsqueda de aceleraciones y velocidades más extremas.
- **Brazo de fibra de carbono innovador con perfil doblado** Símilmente a la tecnología aeronáutica de los perfiles alares, Modula Mini X-Series dispone de un brazo en fibra de carbono con perfil abarquillado de sección variable, es decir doblada. Dicha solución confiere al robot una rigidez inigualable, poniendo a cero prácticamente cada vibración en la mano de toma. El perfil abarquillado de sección variable permite, además, una reducción máxima de las dimensiones del brazo, útil sobre todo para reducir el recorrido de abertura (y del tiempo de ciclo) en las prensas para la impresión de inyección. Para concluir, exactitud máxima en las peores condiciones de empleo y tiempos de ciclo mínimos.

MODULA Maxi X-Series

El side-entry importante, robusto y rápido

Hermano mayor de Modula X-Series, el modelo Maxi aumenta recorridos y tamaños guardando la vocación inconfundible respecto a las prestaciones máximas. Ideado para soportar payload elevados con tiempos de ciclo reducidos, sorprende cuando está en función por sus acelerados importantes proporcionados a las partes más pesadas y voluminosas



Unidad de control Campetella Evo

Menor espacio en el suelo

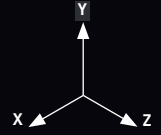
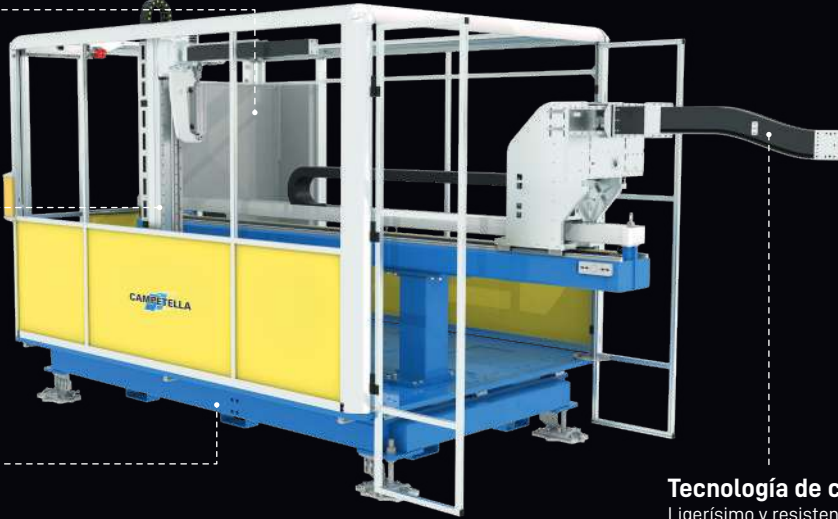
Cuadro eléctrico compacto, integrado a bordo

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 vibraciones, más precisión

La sólida base de apoyo en el suelo aísla al robot de las vibraciones de la prensa



Tecnología de carbono

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

Modelo:	MODULA maxi
Capacidad máxima [kg]:	25
Carreras de los ejes principales:	
1 - Eje Z - transversal [mm]:	3225
2 - Eje X - brazo extracción [mm]:	400
3 - Eje Y - brazo extracción adicional [mm]*:	400
4 - Eje de descarga - vertical [mm]:	1240
Tiempo ciclo mínimo con capacidad máxima [s]:	5

* ligado a brazo de extracción adicional (opcional) - ver lista dotaciones



Float Balanced Axis Carbon Technology Dynamic Vacuum

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



Eje de descarga de productos moldeados (traslación lineal con servomotor + rotación neumática)

● De serie ○ De pago – No disponible

- **Estable y anclado en el suelo** Como en un medio de competición, Modula Maxi X-Series es el fruto de decisiones de diseño pensadas para garantizar los acelerados máximos y una velocidad en estabilidad total. La sólida base de tierra, de acero electrosoldado, es el punto de salida de una estructura bien anclada en el suelo y desvinculada de todo tipo de vibración procedente de la prensa. La viga portante, fijada con soportes rígidos en el suelo, se encuentra a una altura limitada en el suelo, asegurando un baricentro bajo y cambios reducidos. Todo esto se traduce en una mecánica muy robusta, necesaria a soportar el empuje máximos de los potentes servomotores sin escobillas de las partes en movimiento.
- **Ligero y resistente donde sirve** Si por un lado el chasis de tierra es pesado y robusto para proporcionar una estabilidad elevada, las partes en movimiento son, mayoritariamente, proporcionadas completamente con aleaciones de aluminio de resistencia elevada y brazos en fibra de carbono. Perfiles y geometrías debidamente optimizadas aseguran una resistencia y una fiabilidad máxima, reduciendo al mismo tiempo las inercias. En otras palabras, Modula Maxi X-Series adopta soluciones técnicas muy sofisticadas, generalmente empleadas en los sectores de la aeronáutica y las competiciones de motos, a la búsqueda de aceleraciones y velocidades más extremas.
- **Brazo de fibra de carbono innovador con perfil doblado** Símilmente a la tecnología aeronáutica de los perfiles alares, Modula Maxi X-Series dispone de un brazo en fibra de carbono con perfil abarquillado de sección variable, es decir doblada. Dicha solución confiere al robot una rigidez inigualable, poniendo a cero prácticamente cada vibración en la mano de toma. El perfil abarquillado de sección variable permite, además, una reducción máxima de las dimensiones del brazo, útil sobre todo para reducir el recorrido de abertura (y del tiempo de ciclo) en las prensas para la impresión de inyección. Para concluir, exactitud máxima en las peores condiciones de empleo y tiempos de ciclo mínimos.

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

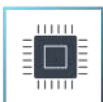
Como resultado de décadas de continua evolución, EVO es la máxima expresión del know-how de Competella en el desarrollo de controladores para robots industriales.

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.



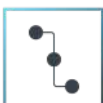
Evolución de la interacción hombre-máquina: Consola EVO

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



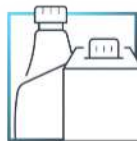
Nuestros sistemas integrados para la producción de embalajes asocian la máxima flexibilidad a altas prestaciones. La elevada fiabilidad, la eficiencia y la configurabilidad son el hilo conductor de cada una de nuestras tecnologías, del etiquetado IML al control de calidad, del envasado en cajas hasta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

Médico y farmacéutico



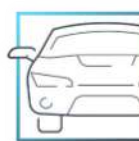
Nuestras líneas completamente automáticas, cuyas funciones de uso abarcan desde la extracción hasta el envasado en cajas y el sistema de visión artificial, garantizan el respeto de los máximos estándares de calidad e higiene requerido para la producción de artículos sanitarios y farmacéuticos, en defensa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

Tapones y cierres

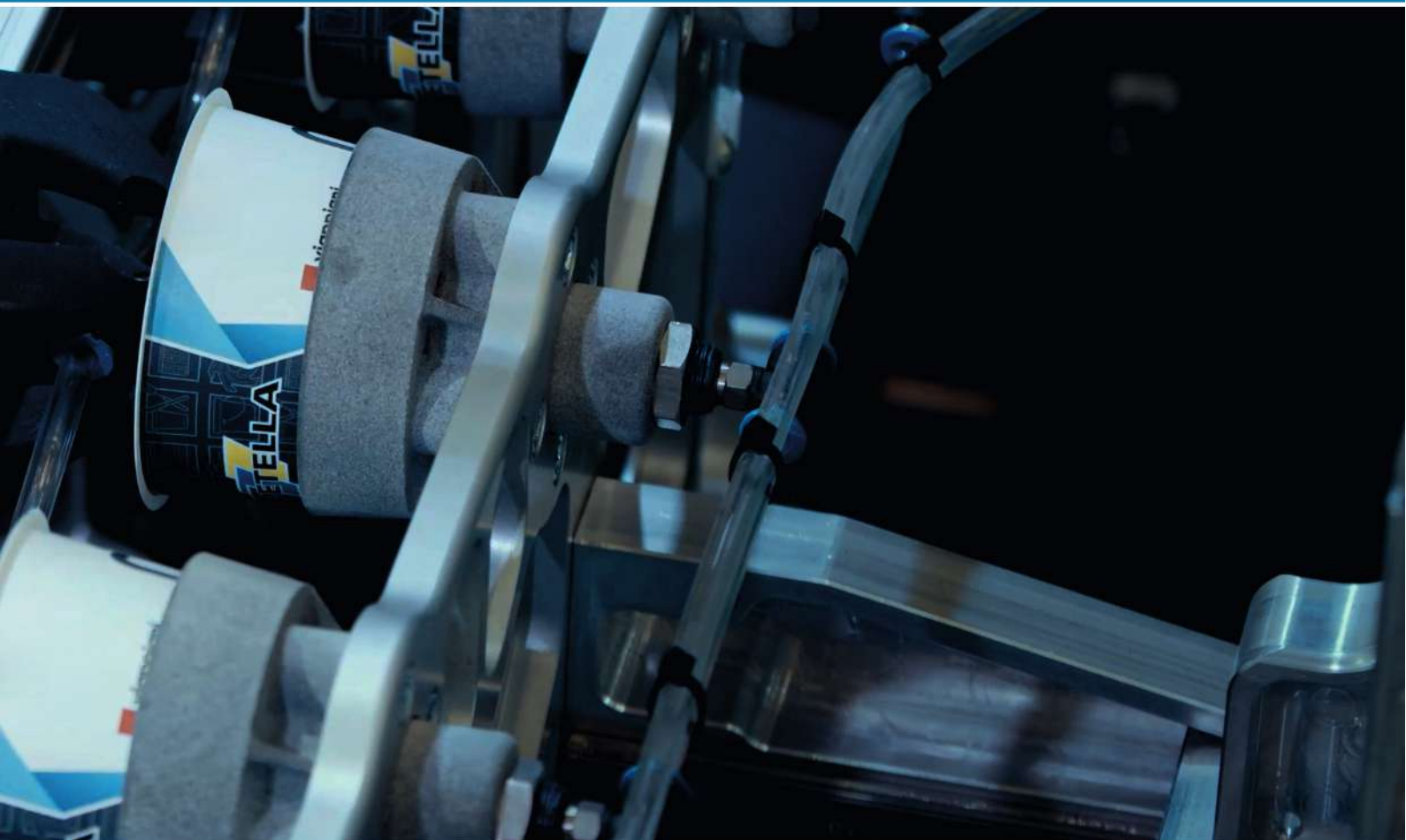


Millones de tapones y cierres se emplean cada día en innumerables bienes de uso cotidiano, desde bebidas hasta productos para la limpieza del hogar. Campetella realiza automatizaciones en garantía de la máxima productividad respetando los más altos estándares de calidad, desde la extracción rápida hasta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



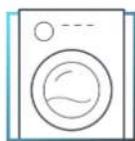
Nuestros robots cartesianos garantizan la más precisa manipulación de partes estéticas, desde recipientes para la casa hasta elementos de decoración de diseño refinado. Proponemos soluciones con moldeo IML para decoraciones resistentes y cautivadoras, islas dedicadas al montaje de los artículos ensamblados,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

Moldeados técnicos



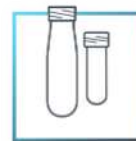
Las geometrías complejas de los componentes realizados mediante moldeo técnico requieren el auxilio de automatizaciones cada vez más avanzadas para la extracción precisa, decoración, etiquetado, envasado en cajas, paletizado, flameado, control de calidad y manutención de componentes técnicos elaborados.

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.