# MW 1000II

MORITECH®

Eje Vertical Telescópico

Eje Vertical Cilindro De Carga

Lubricación Centralizada Manual

Enseñanza De Posición Simple

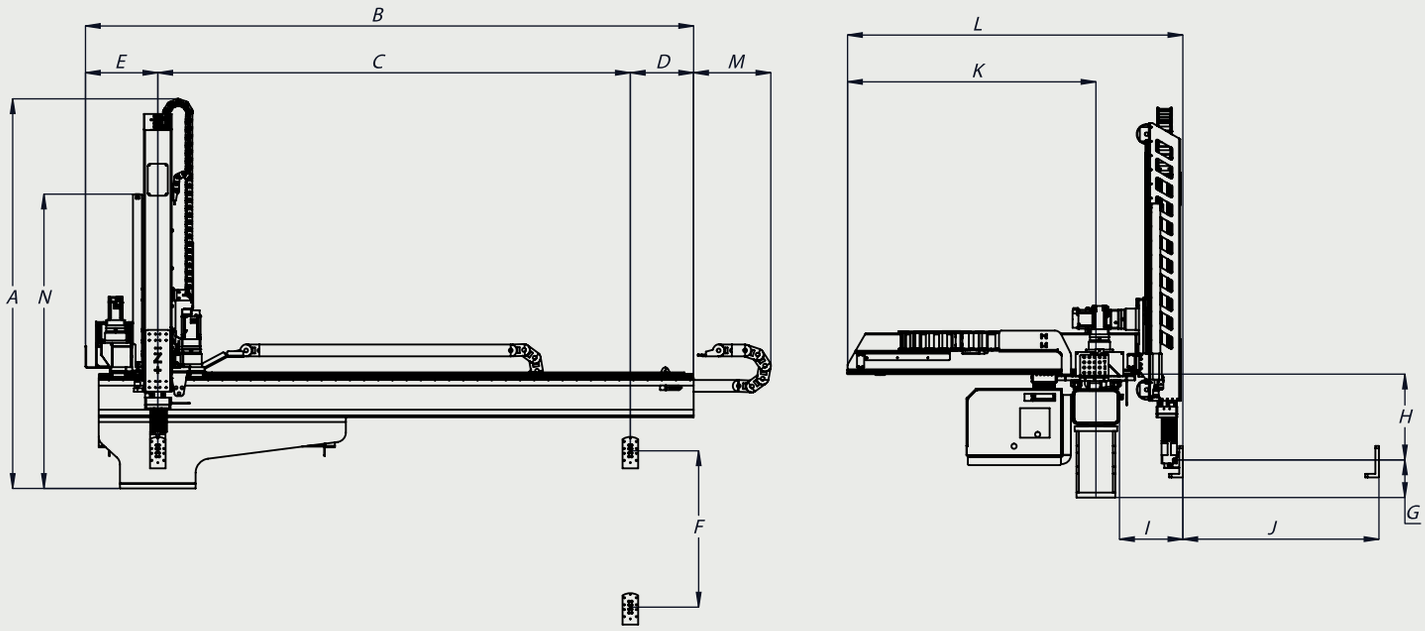
Ciclo Rápido

## ESPECIFICACIONES MECÁNICAS FUNDAMENTALES

| Modelo | Movimientos Del Eje (mm) | | | Rango de fuerza de sujeción de la inyección (Ton) | Método de trabajo | Repetibilidad de la posición del alineador (mm) | Postura del eje C ↘ 90° | | Peso neto (kg) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Vertical | En el Molde | Trans-versal | | | | Carga útil máxima (kg) | Torque de Postura del Eje(Nm) | Cuerpo principal |
| MW1000II | 1000 [ 1200 ] | 660 | 1500 [ 1800 ] [ 2000 ] | 150 - 300 | Servomotor AC | ±0.1 | 5 (*1) | 25 | 322 [325] - [345] [349] |

(*1) El peso de la mano robótica está incluido.

(*[ ] ) Dimensiones opcionales




## DIMENSIÓNES (mm)

| | | | |
|---|---|---|---|
| **A** | Altura | **1560 - [1684]** | |
| **B** | Longitud | **2056** | [2356] [2556] |
| **C** | Movimiento del eje transversal | **1500** | [1800] [2000] |
| **D** | Distancia del eje transversal Carrera excluida (Zona de dejar de producto) | **250** | |
| **E** | Distancia del eje transversal Carrera excluida (Zona de toma de producto) | **306** | |
| **F** | Movimiento del eje vertical | **1000 - [1200]** | |
| **M** | Desbordamiento del portacables del eje transversal | **300** | |
| **N** | Altura del cilindro de equilibrio | **1145 - [1245]** | |

| | | |
|---|---|---|
| **G** | Espera del eje vertical | **159** |
| **H** | Posición del conjunto de pinzas en espera transversal | **363** |
| **I** | Espera minima en el molde | **268** |
| **J** | Movimiento max. en el molde | **660** |
| **I+J** | Alcance máximo en el molde | **928** |
| **L** | Anchura | **1246** |
| **K** | Distancia de inicio del eje en el molde | **884** |

| Suministro de energía | Potencia máxima (kW) | Presión de aire (Bar) | Consumo de aire (Nl/Ciclo) |
|---|---|---|---|
| Trifásica AC 380V ± %10 (50Hz/60 Hz) | 1.9 | 4 - 6 (*2) | 3.5 |

(*2) Necesidad de Aire Presurizado Purificado (Secado) de Aceite y Humedad Existente (*[ ]) Dimensiones opcionales

## CARACTERISTICAS GENERALES

- Línea de vacío
- Línea de soplado
- Línea de agarre del bebedero
- Toma del producto en platos fijos y móviles
- Dirección de trabajo operario/non operario
- Ajuste del nivel de vacío en el panel de control
- Apilado de productos (Tomados desde el molde)
- Clasificación de productos en forma de matriz
- Clasificación / Separación Sorf
- Eje Y Libre
- Modo Eco (Función de ciclo automático de ahorro de energía)
- Extracción del producto del núcleo en el molde
- Separación del bebedero
- Separación de muestras
- Movimiento de J (paso) en el molde
- Separación de productos defectuosos (compatibilidad con las características de la máquina)
- Soporte de mensajes en el panel de control
- Permiso de apertura de la puerta IMM durante la pausa
- Pausa durante el funcionamiento
- Control de rotación del eje C
- Parada suave de $90^0$
- Adaptador de conexión del robot y inyectora
- Modo de Operación Control de Funciones
- Sensor de seguridad de molde adicional (opcional)
- Protección de sobrecarga
- Control del transportador
- Soporte multilingüe
- Función de registro de operaciones
- Función de registro de alarmas
- Conexión de memoria USB
- Memoria de hasta 999 moldes
- Control de expulsión
- Interfaz de robot Euromap 12/67
- Función de vacío económico (opcional)