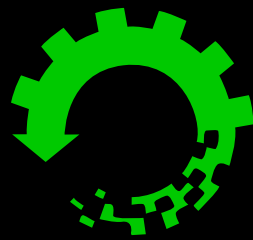


Nettuno

robot antropomorfo



Robotek
group



Robotek

group

ENG A solid know how in the industrial automation and robotic field allowed us to stand out realising targeted solutions for every situation. Robotek group was created with the aim of improving productivity and the working activity in every company. Since the realization of the first palletizing plant, we worked in the purpose of improving and propelling us into innovative and efficient solutions.

The use of avant-garde materials and always more innovative technologies enabled Robotek Group to stand out realizing the best solutions for the client. Our implant can be custom built based on every need. Even the most complex requests can be granted since we follow all the steps of the building process: design, construction, assembly and test of every component.

The pride of ours mechanical constructions are quality and practicality of each produced piece. We produce Palletizers, Gripping Pliers, Roller conveyors, Wrapping Machine, Warehouses Pallets, anthropomorphic robots.

Un solido know how nel campo dell'automazione industriale e della robotica ci ha permesso di distinguerci realizzando soluzioni mirate per ogni situazione. Robotek Group nasce con l'obiettivo di migliorare l'attività lavorativa e la produttività all'interno di ogni azienda. Dalla realizzazione del primo impianto di pallettizzazione è nato l'obiettivo di migliorarsi e di spingerci verso soluzioni sempre più innovative ed efficienti.

L'utilizzo di materiali all'avanguardia e l'impiego di tecnologie sempre più innovative, ha permesso a Robotek Group di distinguersi realizzando le migliori soluzioni per il cliente. I nostri impianti possono essere realizzati su misura in base ad ogni esigenza. Occupandoci della progettazione, costruzione, assemblaggio e messa in prova di ogni componente riusciamo a realizzare macchine seguendo anche le richieste più elaborate.

L'orgoglio delle nostre costruzioni meccaniche sono qualità e praticità di ogni pezzo prodotto. Produciamo: Pallettizzatori, Pinze di presa, Rulliere, Avvolgitori, Magazzini Pallet, Robot antropomorfi.

Nettuno

robot antropomorfo

Nettuno è un Robot Pallettizzatore a 4 assi di movimentazione che presenta una costruzione compatta e affidabile. Questo Gioiello dell'automazione nasce da un'innovativa progettazione con componenti di altissima qualità permettendoci di avere Velocità e Precisioni elevate.



Velocità a 360 gradi.



ENG Nettuno is a 4-handling-axis Palletising Robot that offers a compact and reliable construction. This top piece of automation was born from an innovative design with the highest quality components allowing us to have speed and high accuracy.

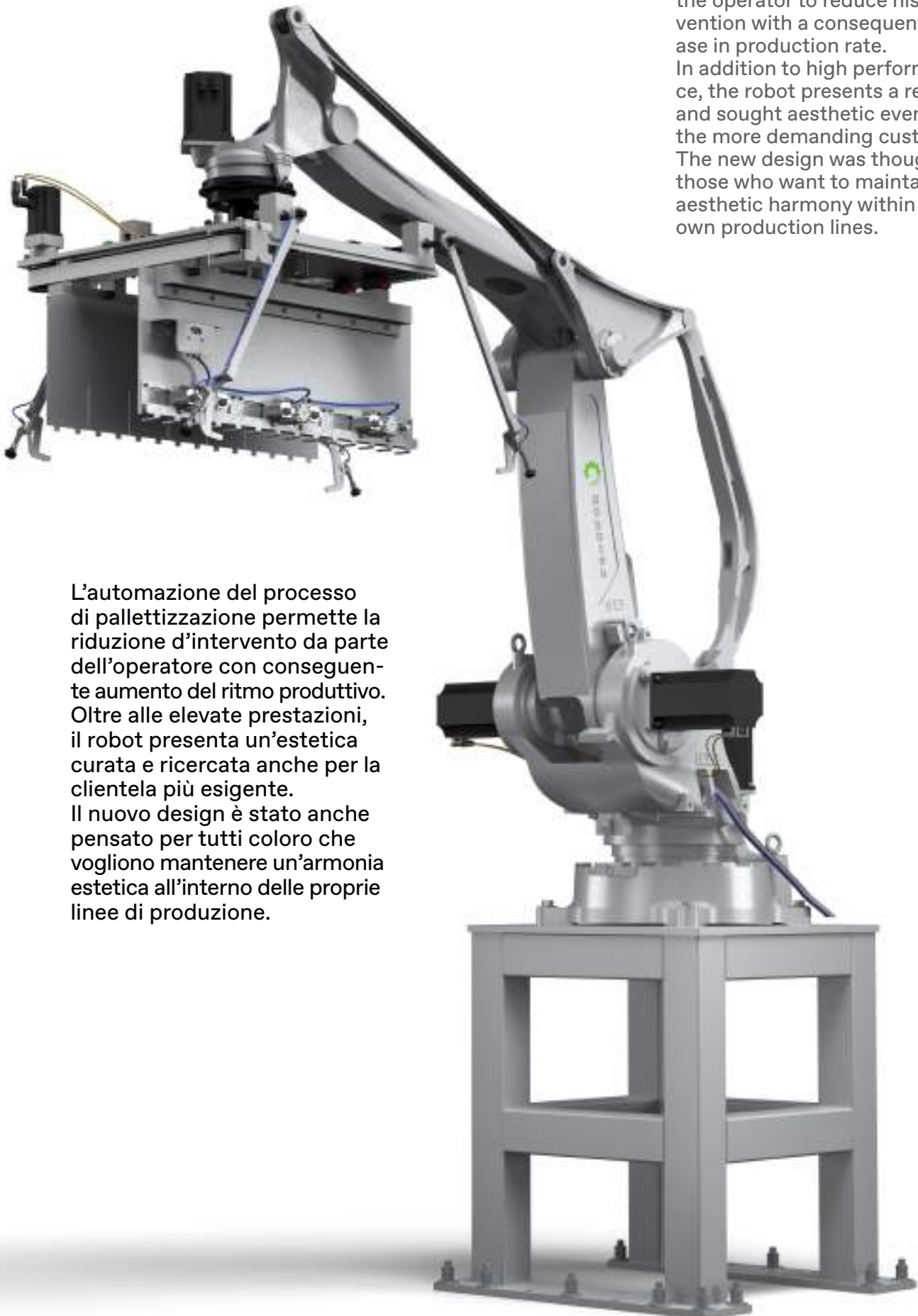
Thanks to the reduced dimensions and a 360 ° extended work area, the opportunity to satisfy the more complex and demanding job requests. The combination of robustness and Brushless motors power allows a quick and precise processing as well as a reliable repetitiveness of movement. The various grippers that can be installed can adapt to different solutions, changing the product according to the customer's request.

Grazie agli ingombri ridotti e un'area di lavoro estesa a 360°, sia ha la possibilità di poter sopperire alle richieste di lavoro più complesse ed esigenti. La combinazione tra la robustezza e la potenza dei motori Brushless permette una rapida e precisa lavorazione oltre ad una affidabile ripetitività di movimento. Le varie pinze di presa installabili possono adattarsi a svariate soluzioni, movimentando il prodotto secondo la richiesta del cliente.



ENG The automation of the palletizing process allows the operator to reduce his intervention with a consequent increase in production rate. In addition to high performance, the robot presents a refined and sought aesthetic even for the more demanding customers. The new design was thought for those who want to maintain an aesthetic harmony within the own production lines.

L'automazione del processo di pallettizzazione permette la riduzione d'intervento da parte dell'operatore con conseguente aumento del ritmo produttivo. Oltre alle elevate prestazioni, il robot presenta un'estetica curata e ricercata anche per la clientela più esigente. Il nuovo design è stato anche pensato per tutti coloro che vogliono mantenere un'armonia estetica all'interno delle proprie linee di produzione.



Metodo

software di gestione



Metodo permette di generare gli schemi di pallettizzazione prevedendo diverse funzioni, tra cui:

1. Generazione automatica degli schemi di pallettizzazione: è sufficiente impostare le dimensioni del pallet e del prodotto ed il sistema propone le migliori soluzioni.
2. Modifica manuale dello schema di pallettizzazione con possibilità di modificare la posizione e l'orientamento di tutti i depositi e di aggiungerne o toglierne a piacimento.
3. Sistema di aiuto integrato.
4. Gestione interfalda e pallet.
5. Gestione delle prese multiple per ciclo robot.
6. Gestione delle pressioni e dell'espulsore prodotti dalla pinza a seconda del ciclo di pallettizzazione. (alta o bassa con valvola proporzionale)

ENG Metodo allows for the generation of palletisation diagrams which provide for different functions including:

1. Automatic generation of palletising diagrams: it is sufficient to set the dimensions of the pallet and the product and the system proposes the best solutions.
2. Changing the palletising diagram manually with the possibility of changing the position and orientation of all deposits and adding or removing them at will.
3. Integrated help system.
4. Management of interlayer and pallets.
5. Management of multiple grips of products for each robot cycle.
6. Management of pressure and product ejector of the grip according to the palletising cycle. (high or low with proportional valve)

MODULI DI MOVIMENTAZIONE

Pinza sacchi

Pinza pallet e interfalda

Pinza multipresa motore brushless

Pinza a gomma spugnosa

Pinza scatole motore brushless

Pinza ventosa

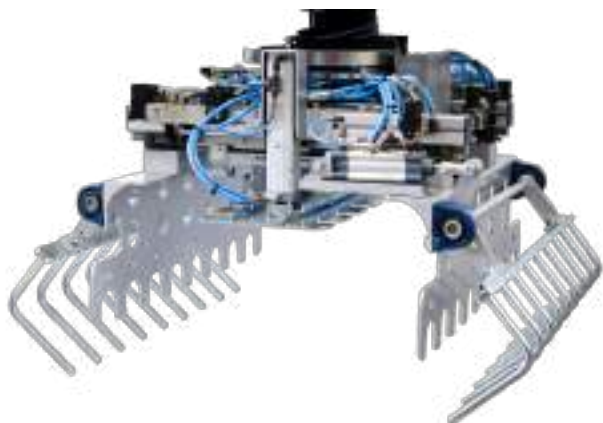
Le varie pinze di presa installabili possono adattarsi a svariate soluzioni, movimentando il prodotto secondo la richiesta del cliente.

ENG The various gripping pliers that can be installed, can adapt to various solutions, changing the product according to customer request.

Prodotti trattati



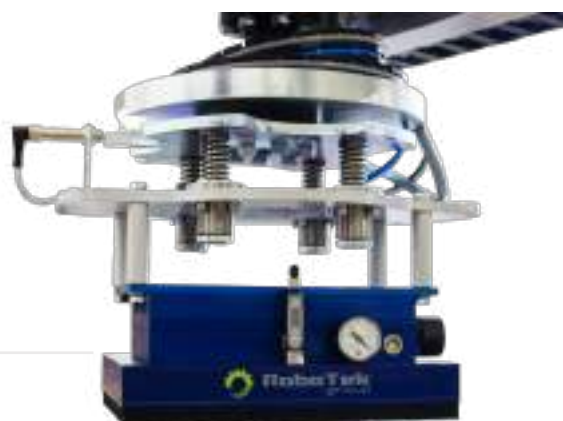
PINZA SACCHI
BAG GRIPPER



PINZA MULTIPRESA CON MOTORE BRUSHLESS
BRUSHLESS MULTIGRIP GRIPPER



PINZA GOMMA SPUGNOSA
SPONGY RUBBER GRIPPER



PINZA VENTOSA
SUCKERS GRIPPER



PINZA SCATOLE CON MOTORE BRUSHLESS
BRUSHLESS BOXES GRIPPER



PINZA INTERFALDA/PALLET
PALLET/INTERLAYER GRIPPER





CARATTERISTICHE TECNICHE

TECHNICAL CHARACTERISTICS

Cicli/ora Max Max cycles/hour	900/1200
Colli movimentati/ciclo Packages handled/cycle	1o MULTIPLI 1 or MULTIPLE
Portata utile pax Kg. Max useful load Kg	120-260-470 kg
Azionamenti, PLC, Inverter Drives, PLC, Inverter	Brushless
Alimentazione, Tensione Feeding, Power supply	3 fasi + N + PE, 400V 3 phase+N+PE,400V
Potenza assorbita Power consumption	*
Fotocellule, Proximity Photocells, Proximity	Sick
Pressione di esercizio Operating pressure	6 bar
Dimensione pallet (mm) Pallet dimension	min 600x1200 - max 1200x1500 mm
Dimensione sacco (mm) Bag dimension	min 200x350 - max 600x1100 mm
Altezza Max pallet Max pallet height	2100 mm
Peso Max pallet Max pallet weight	2000 Kg

*

In base alla configurazione scelta

L _ a

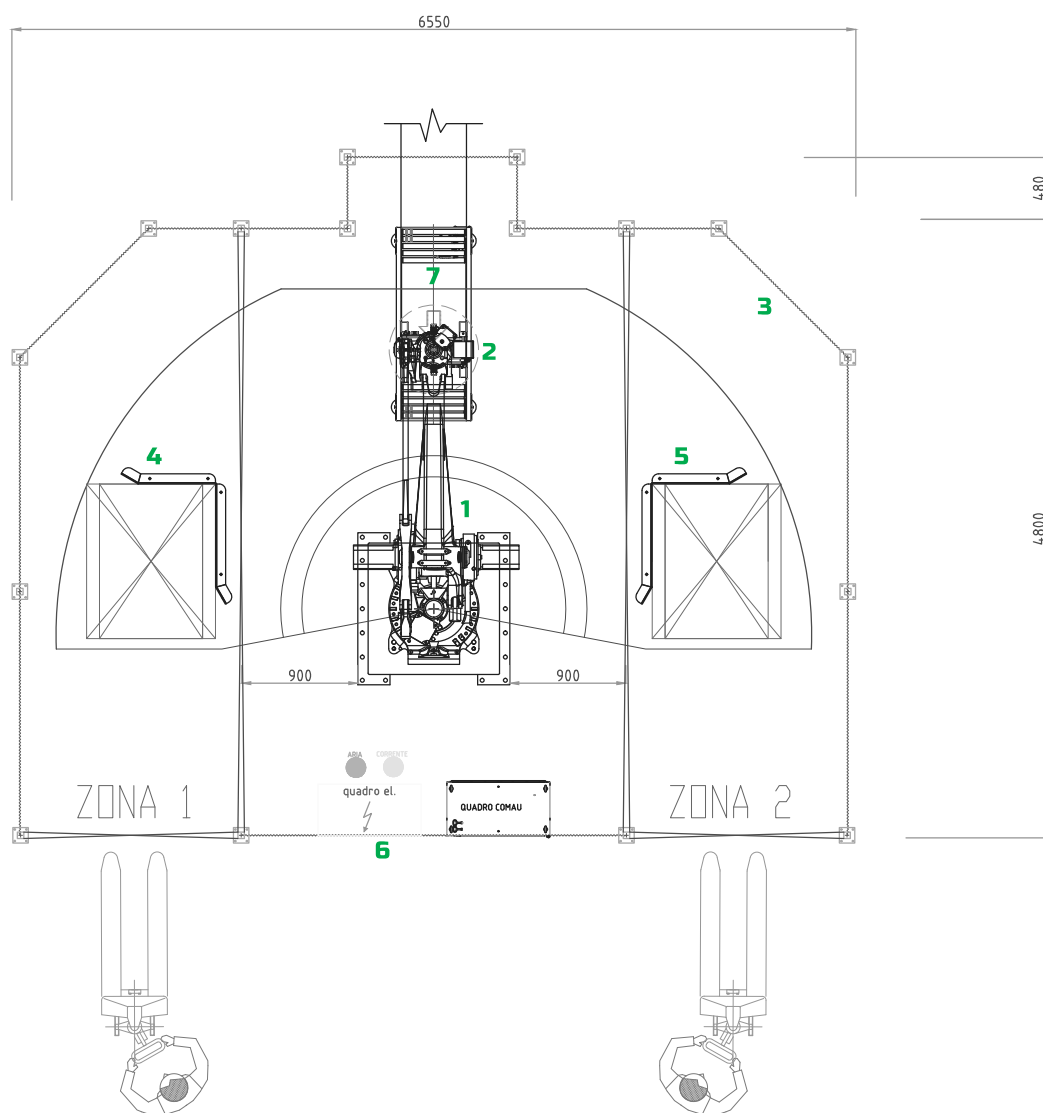
| y \

/ o

u t _

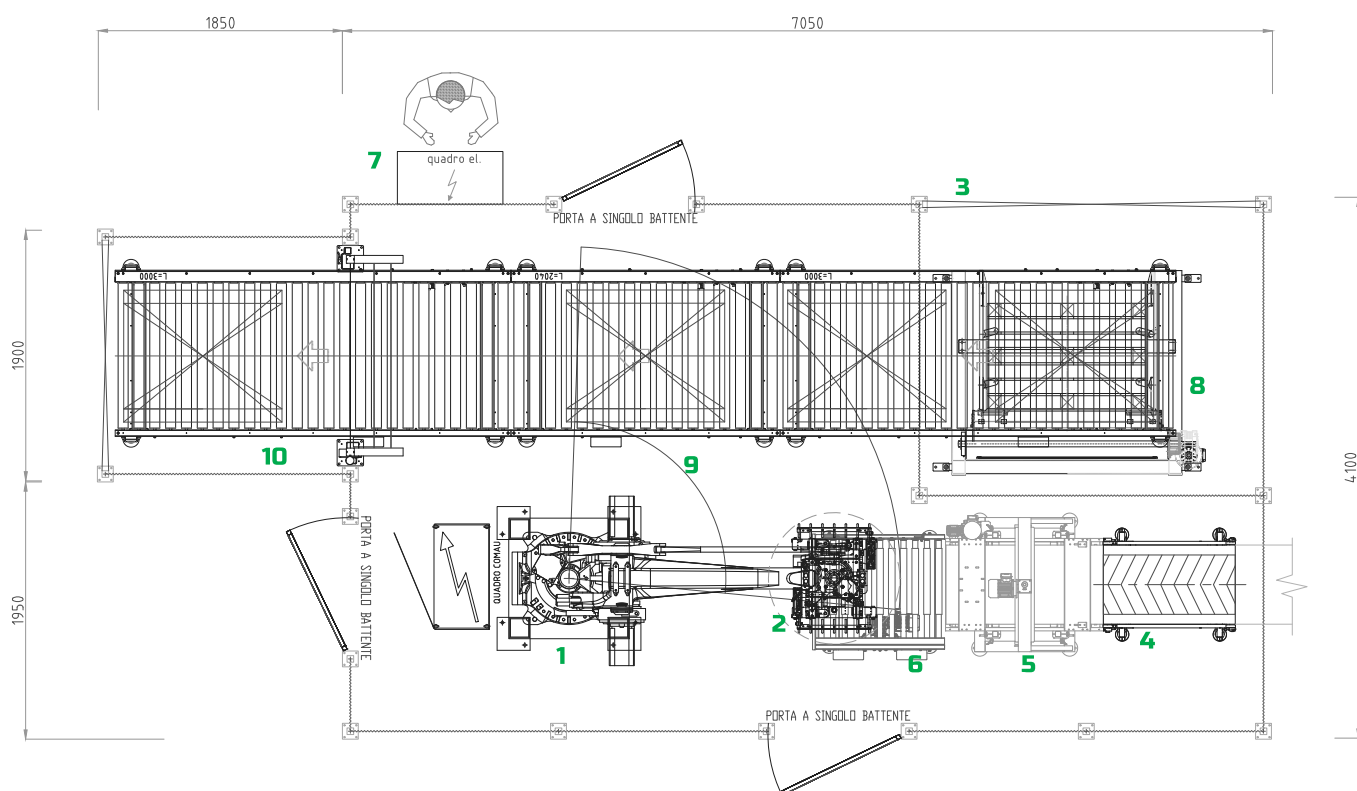
NETTUNO C_01_SC_01
CODICE LINEA

- 1** ROBOT NETTUNO
ROBOT NETTUNO
- 2** ORGANO DI PRESA
BAG GRIPPER
- 3** PROTEZIONI PERIMETRALI
PERIMETER PROTECTION
- 4** ZONA 1
ZONE 1
- 5** ZONA 2
ZONE 2
- 6** QUADRO ELETTRICO
ELECTRICAL PANEL
- 7** RULLIERA INGRESSO PRODOTTO
PRODUCT ROLLER CONVEYOR



NETTUNO C_03_SA_03
CODICE LINEA

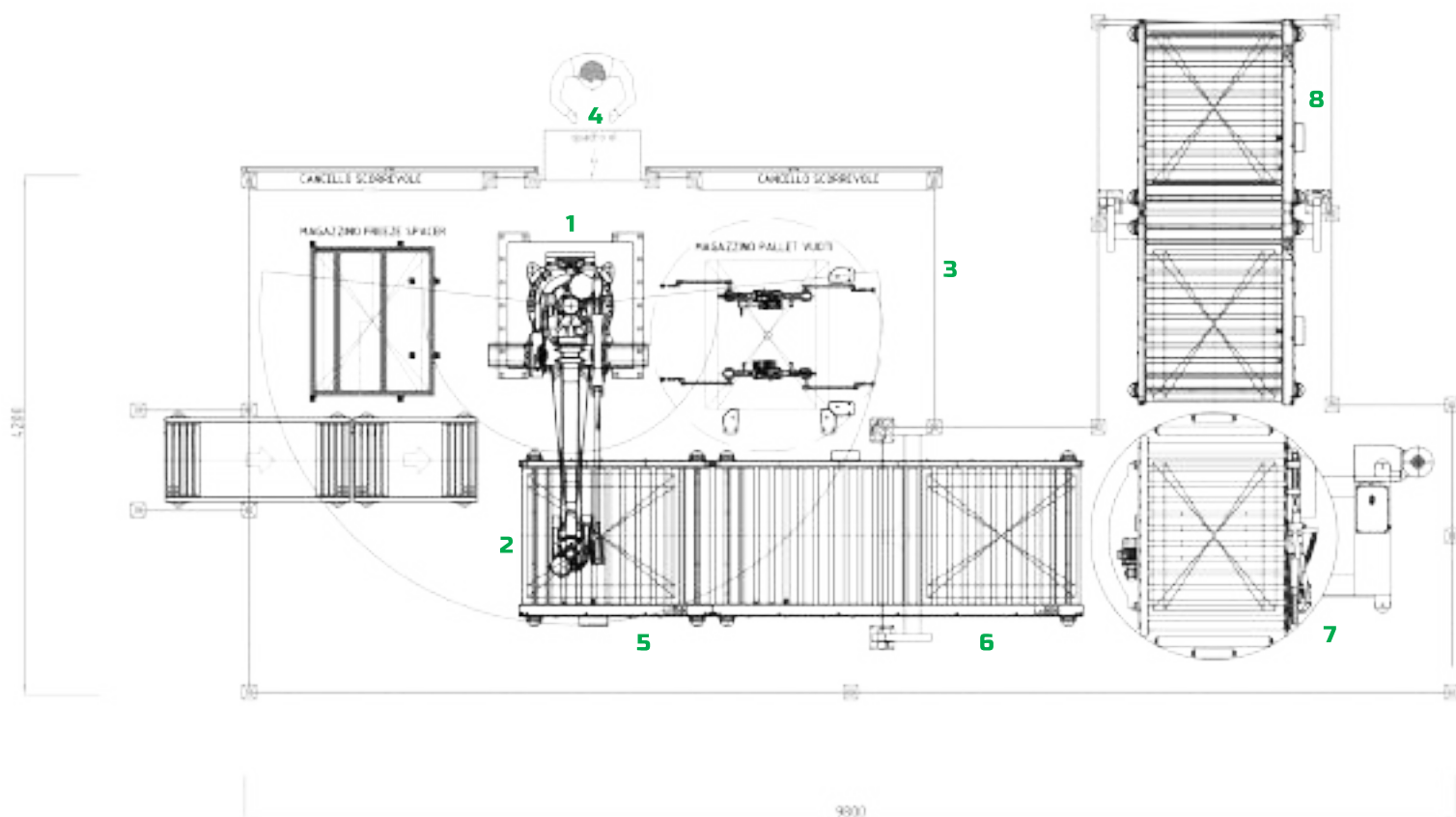
- | | |
|--|---|
| 1 ROBOT NETTUNO
ROBOT NETTUNO | 6 RULLIERA DI PRELIEVO
PICKUP ROLLER CONVEYOR |
| 2 ORGANO DI PRESA
BAG GRIPPER | 7 QUADRO ELETTRICO
ELECTRICAL PANEL |
| 3 PROTEZIONI PERIMETRALI
PERIMETER PROTECTION | 8 MAGAZZINO PALLET
PALLET STORE |
| 4 NASTRO CADENZATORE
ZONE 1 | 9 RULLIERA FORMAZIONE PALLET
PALLET FORMING ROLLER CONVEYOR |
| 5 NASTRO PRESSASACCO
CONVEYOR BELT WHIT PRESS BAGS | 10 RULLIERA USCITA PALLET
ENDING ROLLING CONVEYOR |



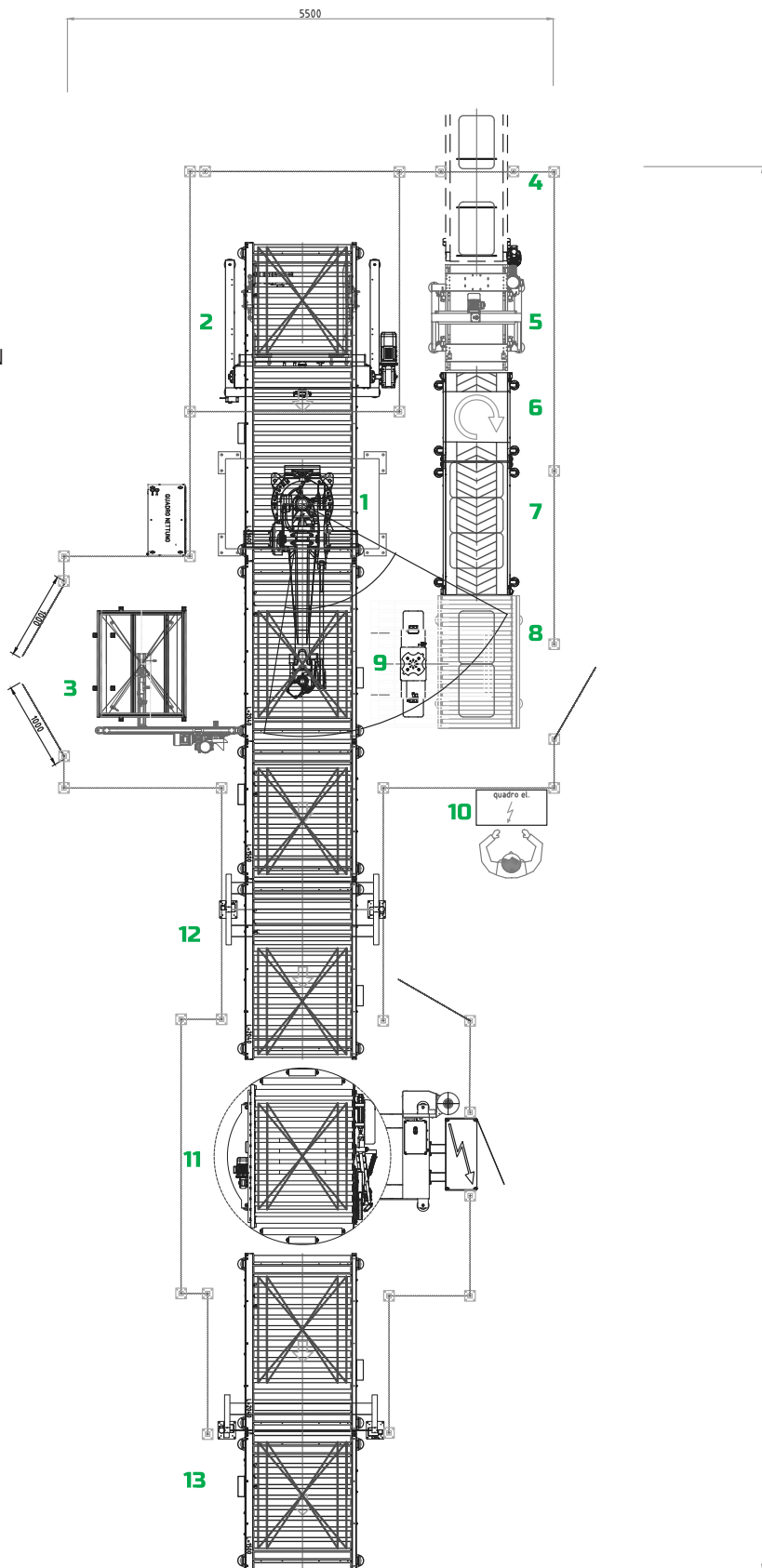
NETTUNO C_02_SC_20

CODICE LINEA

- 1** ROBOT NETTUNO
ROBOT NETTUNO
- 2** ORGANO DI PRESA
GRIPPER
- 3** PROTEZIONI PERIMETRALI
PERIMETER PROTECTION
- 4** QUADRO ELETTRICO
ELECTRICAL PANEL
- 5** RULLIERA FORMAZIONE PALLET
PALLET FORMING ROLLER CONVEYOR
- 6** RULLIERA TRASLAZIONE PALLET
ROLLER CONVEYOR FOR PALLET
- 7** AVVOLGITORE A TAVOLA ROTANTE
WRAPPING MACHINE WITH ROTARY TABLE
- 8** RULLIERA USCITA PALLET
ENDING ROLLER CONVEYOR



- 1** ROBOT NETTUNO
ROBOT NETTUNO
- 2** SFOGLIATORE PALLET
PALLET PICKER
- 3** ROBOT METTIFALDA
INTERLAYER ROBOT
- 4** NASTRO INSACCATRICE
BAGGING CONVEYOR BELT
- 5** NASTRO PRESSASACCO
CONVEYOR BELT WHIT PRESS BAGS
- 6** NASTRO RUOTASACCO
CONVEYOR BELT FOR BAG ROTATION
- 7** NASTRO CADENZATORE
CADENCE CONVEYOR BELT
- 8** RULLIERA DI PRELIEVO
PICKUP ROLLER CONVEYOR
- 9** PINZA PRELIEVO SACCHI MULTIPLI
MULTIGRIP BAG GRIPPER
- 10** QUADRO ELETTRICO
ELETRIC PANEL
- 11** AVVOLGITORE A TAVOLA ROTANTE
WRAPPING MACHINE
WITH ROTARY TABLE
- 12** CONVOGLIATORI
CONVEYORS
- 13** RULLIERA USCITA PALLET
ENDING ROLLING CONEYOR



www.robotekgroup.it



info@robotekgroup.it
+39 0575 720686

Via Alcide de Gasperi 44 ,
52037, Sansepolcro (AR)